

NET24N



Quadro di comando programmabile

Istruzioni d'uso ed avvertenze



Programmable control board

Operating instructions and warnings



Armoire de commande programmable

Notice d'emploi et avertissements



Cuadro de maniobra programable

Instrucciones de uso y advertencias



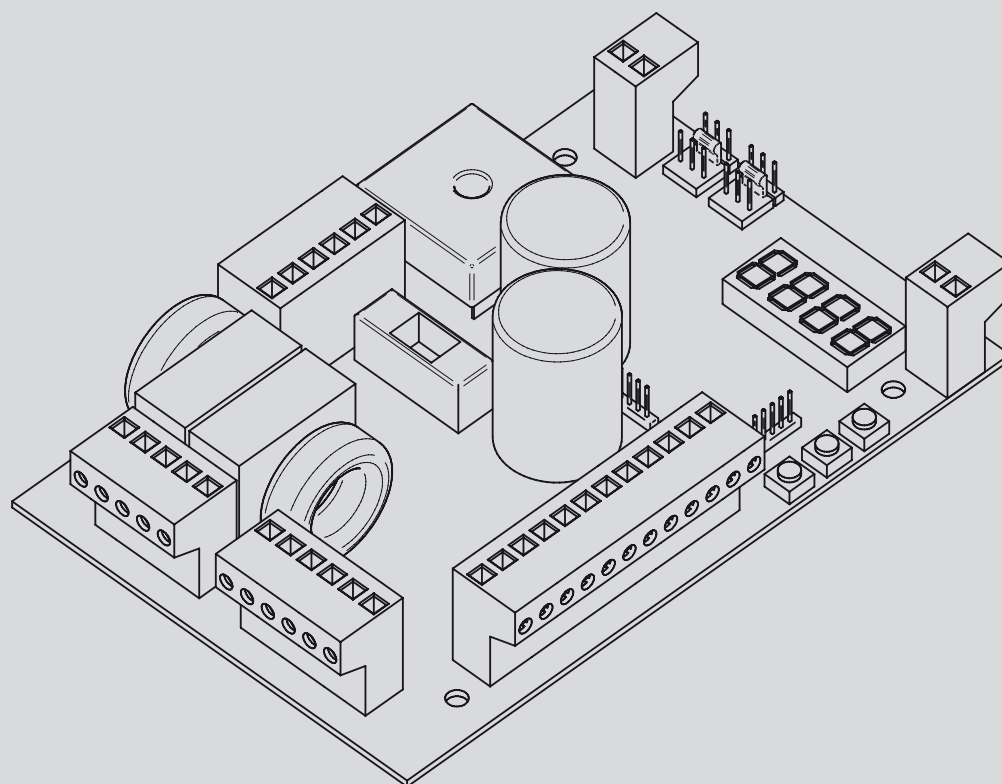
Quadro de comando programável

Instruções para utilização e advertências



Uniwersalna centrala sterująca

Instrukcja montażu i użytkowania



La Dichiarazione di Conformità può essere consultata sul sito
The Declaration of Conformity may be consulted by entering
La Déclaration de Conformité peut être vérifié à l'adresse
La Declaracion de Conformidad puede ser consultada en la dirección de internet
A Declaração de Conformidade pode ser consultada em
Deklarację Zgodności można skonsultować wchodząc na stronę

<http://www.deasystem.com/area-download>

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

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

LIEVORE TIZIANO
Amministratore


NET24N

Quadro di comando universale per motori 24V

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Sommario

1	Riepilogo Avvertenze	1	7	Programmazione Avanzata	11
2	Descrizione Prodotto	2	8	Messaggi visualizzati sul Display	17
3	Dati Tecnici	2	9	Collaudo dell'Impianto	17
4	Configurazione	3	10	Dismissione Prodotto	17
5	Collegamenti Elettrici	4			
6	Programmazione Standard	7			

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'insieme 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 sopracitate.

⚠ ATTENZIONE In nessun caso utilizzare il prodotto in presenza di atmosfera esplosiva 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 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 le istruzioni per l'assemblaggio.

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

⚠ ATTENZIONE La conformità del dispositivo di rilevamento degli ostacoli interno, ai requisiti della norma EN12453 è garantito solo se con utilizzo in abbinamento con motori provvisti di encoder.

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

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

2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

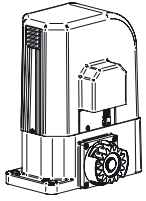
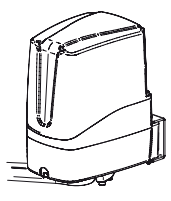
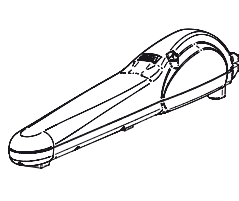
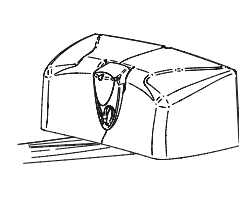
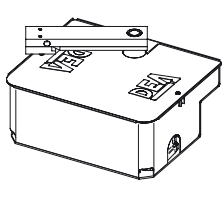
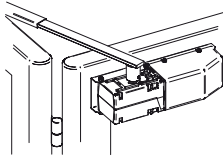
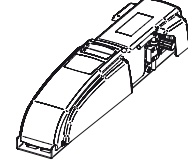
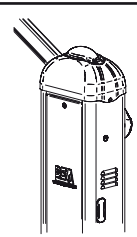
NET24N è un quadro di comando universale per automazioni **DEA** System ad 1 o 2 motori 24V con o senza encoder.

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

3 DATI TECNICI

	TYPE 00				TYPE 01					TYPE 02	TYPE 03			
	Livi 5/24	Livi 8/24	REV	Gulliver	GEKO	Angolo	Ghost 100 Ghost 200	Look Mac	Livi 500 Livi 502	550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	PASS	STOP	
													4 ÷ 5 mt	≥ 6 mt
Tensione alimentazione (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)													
Potenza nominale trasformatore (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)		120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)					150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)			
Fusibile F2 (A) (trasformatore)	1A		2A								3,15A*			
Batterie	2x 12V 1,3A		2x 12V 4A		2x 12V 1,3A					2x 12V 4A				
Fusibile F1 (A) (ingresso batterie)	15A													
Uscite motori 24V Corrente massima erogabile (A)	1x 5A	1x 10A		2x 5A					2x 5A	2x 7A*				
	Attenzione: I valori indicati sono calcolati considerando la potenza <u>massima</u> erogabile dai rispettivi trasformatori. In assoluto, la corrente massima erogabile da ciascuna uscita, non deve superare i 10A.													
Uscita alimentazione ausiliari	+24 V === max 200mA													
Uscita "Warning"	+24 V === max 15 W													
Uscita elettroserratura	24V === max 5W oppure max 1 art. 110													
Uscita lampeggiante	24 V === max 15W													
Temperatura limite di funzionamento	-20 ÷ 50 °C													
Frequenza ricevitore radio	433,92 MHz													
Tipo di codifica radiocomandi	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch													
N° max radiocomandi gestiti	100													

* Valori per STOP con asta ≥ 6 mt.

				
Livi 5/24 - Livi 8/24 Rev - Gulliver	Geko	Look - Mac	Livi 500 - Livi 502	Ghost 100 - Ghost 200
			* Nel caso di abbinamento con motori non DEA System, impostare il parametro "Selezione tipo di motore" sul valore più simile per tipologia di famiglia e prestazioni.	
Livi 550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	Pass - Stop		

4 CONFIGURAZIONE DELLA CENTRALE

La centrale di comando universale NET24N può essere utilizzata per la gestione dei seguenti tipi (TYPE) di chiusure motorizzate **DEA System**: cancelli a battente, scorrevoli, porte basculanti e barriere veicolari.

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

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

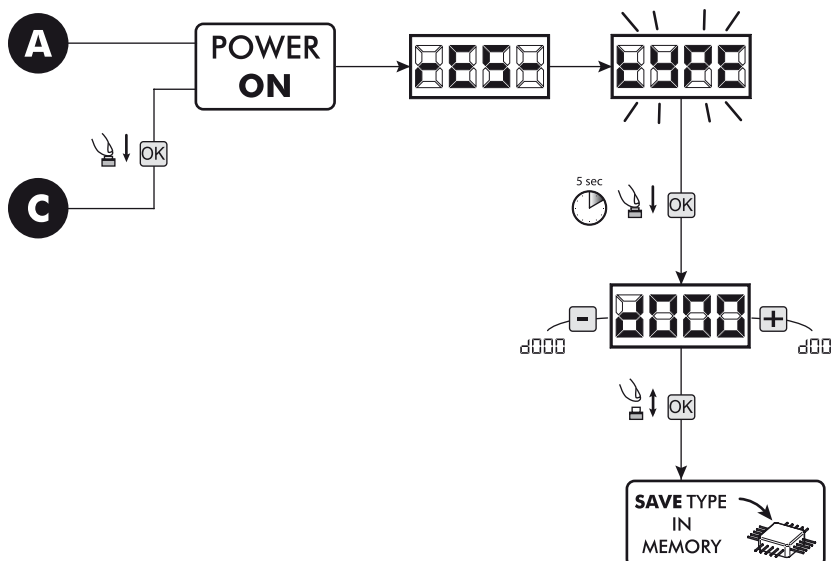
Il tipo (TYPE) di chiusura configurata, può essere successivamente modificata se necessario seguendo lo schema **C**.

PRIMA ACCENSIONE DELLA CENTRALE

Configurazione dopo prima accensione

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

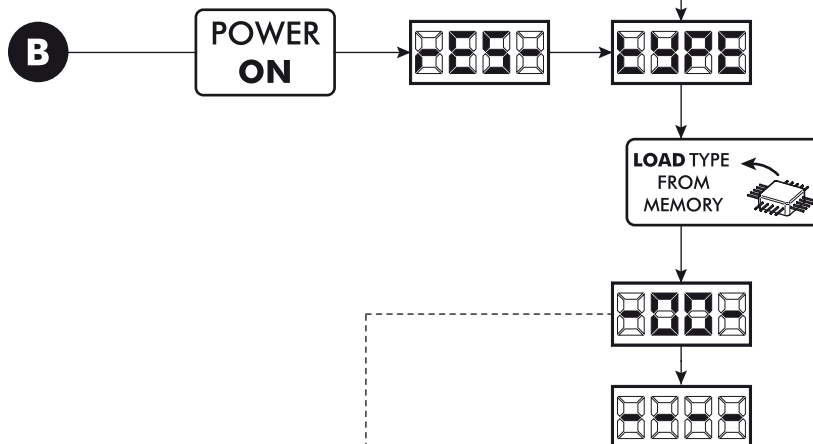
1. Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "r-ES-" e "TYPE" lampeggiante;
2. Premere il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec fino alla comparsa della scritta **d000** sul display;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere la configurazione desiderata in base al tipo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



Successive riaccensioni

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

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



Modifica configurazione esistente

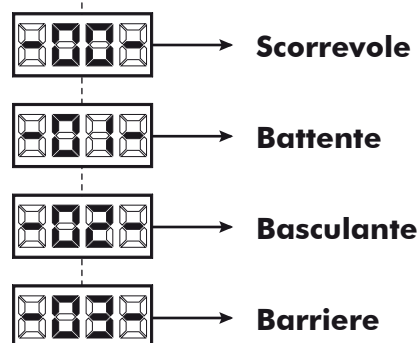
C Se nella centrale è già stata salvata una configurazione e si desidera cambiarla, procedere come indicato:

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

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

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

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



IT

5 COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della "Tabella 1" e lo schema di pag. 5.

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 $\sim \pm 10\%$ 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/intermittente (se P052=0/1) 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. Lummy/24A/S

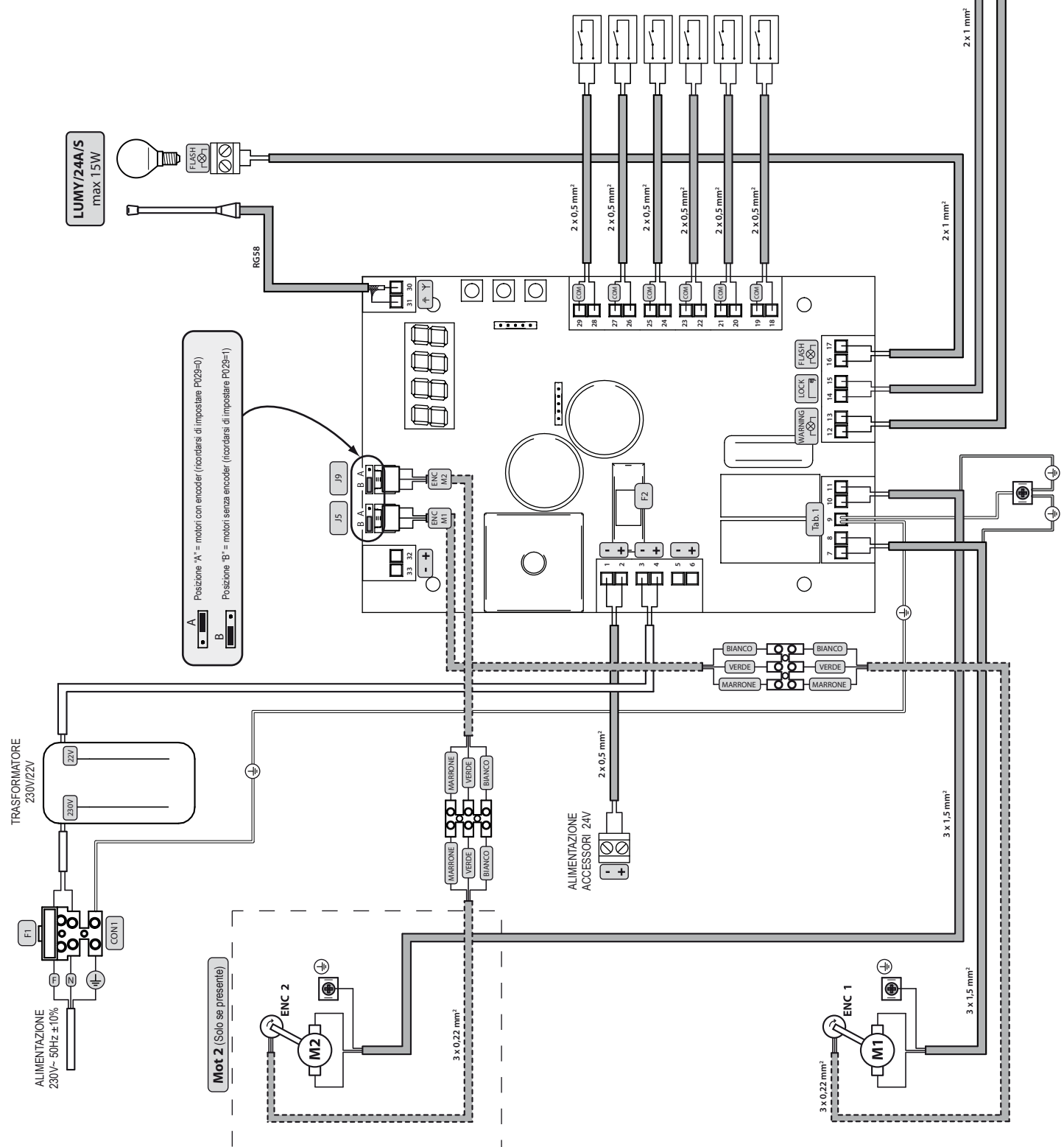
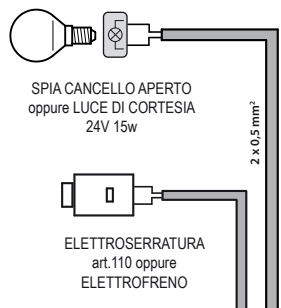
		TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03	Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato. Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".	
Se non utilizzato ponticellare l'ingresso							
18	Input 6						
19 - Com		N.C.	N.C.	N.O.	N.O.		
20	Input 5						
21 - Com		N.C.	N.C.	N.O.	N.O.		
22	Input 4						
23 - Com		N.C.	N.C.	N.C.	N.O.		
24	Input 3						
25 - Com		N.C.	N.C.	N.C.	N.O.		
26	Input 2						
27 - Com		N.O.	N.O.	N.C.	N.C.		
28	Input 1						
29 - Com		N.O.	N.O.	N.O.	N.O.		
30		Ingresso segnale antenna radio					
31		Ingresso massa antenna radio					
32-33		32 (+)	Ingresso rete DE@NET (attualmente non utilizzato)				
		33 (-)					
CON 1		Ingresso alimentazione 230 V $\sim \pm 10\%$ (50/60 Hz)					
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)					

- CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
- CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE
- - - - CABLAGGIO ENCODER SOLO SE PRESENTE

Tab. 1 Connessione Motori

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
M 1	Blu	Rosso	Rosso	Rosso
M 8	Rosso	Blu	Blu	Blu
M 10	/	Blu	Rosso	/
M 11	/	Rosso	Blu	/

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
IN1	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.
IN2	002 (PED.) N.O.	002 (PED.) N.O.	002 (PHOTO 1) N.C.	002 (PHOTO 1) N.C.
IN3	003 (SAFETY) N.C.	003 (SAFETY) N.C.	003 (SAFETY) N.C.	003 (NONE) N.O.
IN4	004 (PHOTO 1) N.C.	004 (PHOTO 1) N.C.	011 (STOP) N.C.	004 (NONE) N.O.
IN5	005 (FCA 1) N.C.	005 (PHOTO 2) N.C.	005 (NONE) N.O.	005 (NONE) N.O.
IN6	014 (FCC1) N.C.	011 (STOP) N.C.	005 (NONE) N.O.	005 (NONE) N.O.



A Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P029=0)
 B Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1)

6 PROGRAMMAZIONE STANDARD

1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "r-ES-", "TYPE", "-01-" (oppure del Type selezionato) 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. 17).

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);



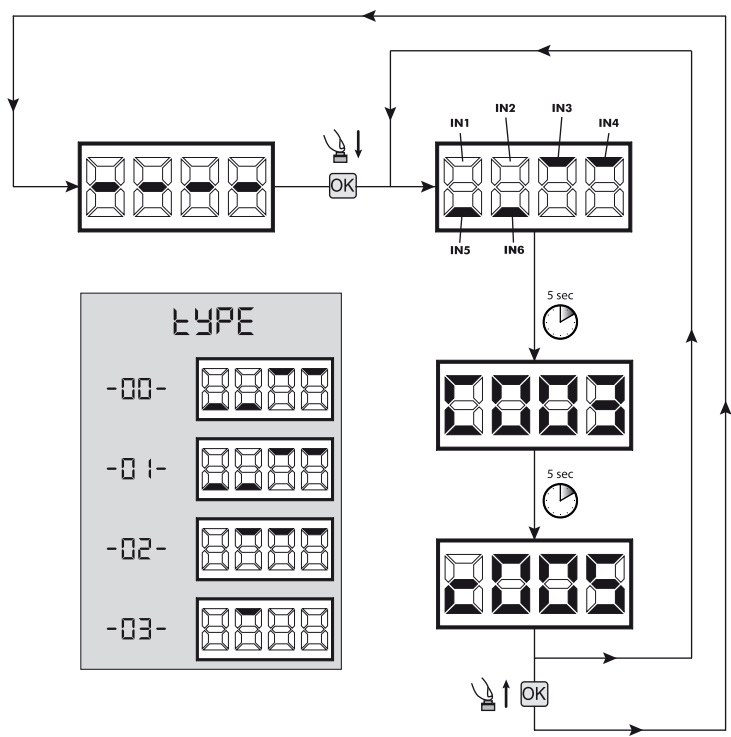
Contamanovre totale (* vedi P064):

ex: $\square 003 = 3 \times 1000^* = 3000$ manovre eseguite

Contamanovre manutenzione (* vedi P065):

ex: $\square 005 = 5 \times 500 = 2500$ 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;

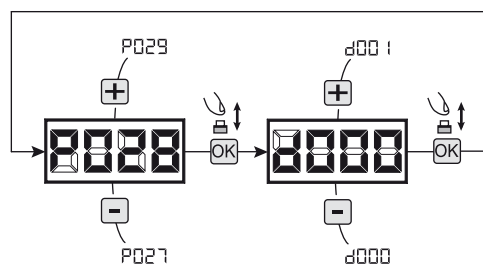
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;

3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:

Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
<ul style="list-style-type: none"> • 005 5/24 • 006 8/24 • 007 Gulliver - Rev 	<ul style="list-style-type: none"> • 000 Geko - Angolo • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 502 - 550PL 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902/24 - 905/24 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop

Attenzione: Nel caso di abbinamento con motori non **DEA System**, impostare il parametro sul valore più simile per tipologia di famiglia e prestazioni (fare riferimento alla tabella di pag. 2).

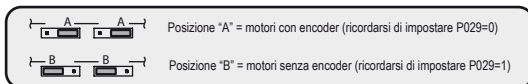
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P028).



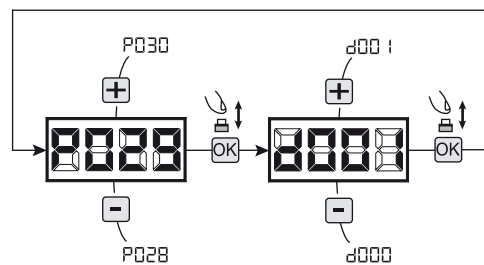
4 Selezione funzionamento con o senza encoder

! IMPORTANTE !

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

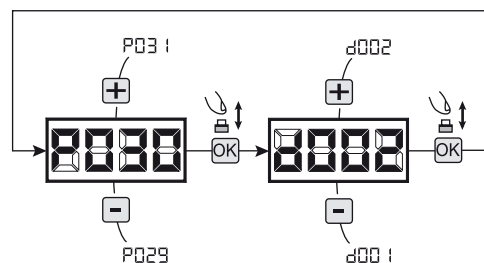


1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d000=per i motori con encoder;
 - d001=per i motori senza encoder;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK**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



5 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

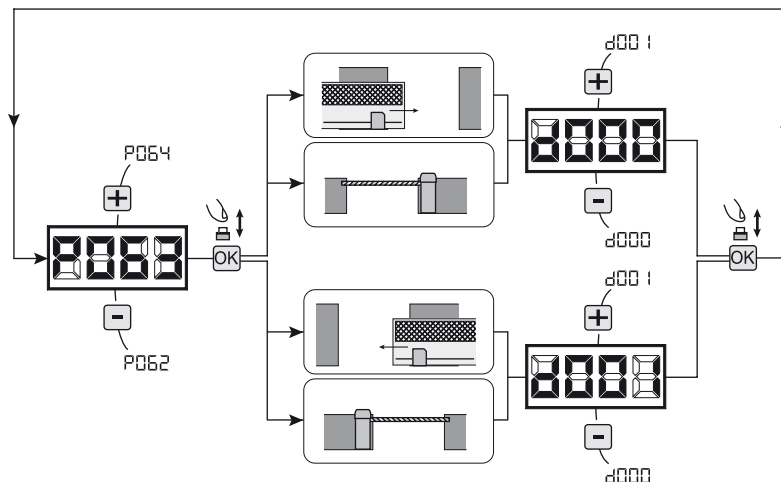
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P030;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d001=per la funzione a motore singolo;
 - d002=per la funzione a 2 motori;
4. Confermare la scelta premendo il tasto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



6 Selezione senso di marcia (solo Type 00 e Type 03)

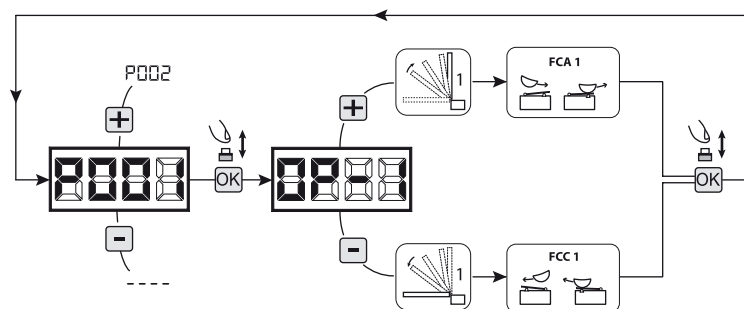
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P063;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d000=motore in posizione standard;
 - d001=motore in posizione invertita;
4. Confermare la scelta premendo il tasto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

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



7 Regolazione camme finecorsa

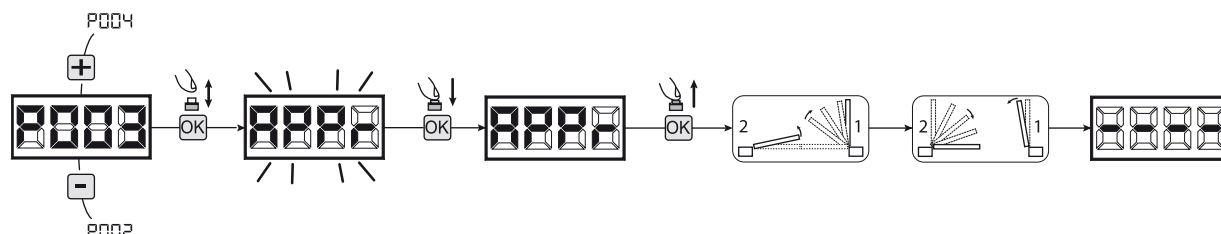
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P001;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** (apre) e **-** (chiude), muovere la porta in posizione di apertura e regolare la relativa camma finecorsa affinché in quel punto schiacci il microinterruttore; Ripetere l'operazione regolando il finecorsa di chiusura.
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P001).



ATTENZIONE Se presente il motore 2, ripetere le regolazioni precedenti agendo sul parametro P002.

8 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 con il motore 1 in apertura (se dovesse partire in chiusura, scollegare l'alimentazione, invertire i cavi motore e ripetere l'operazione);
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 "----".

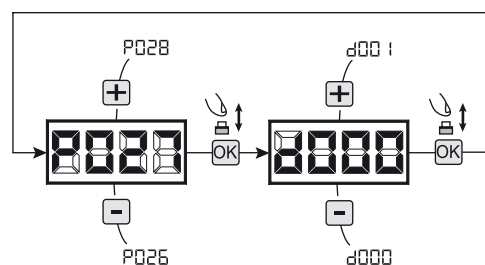


ATTENZIONE (solo Type 01 e Type 03) Eseguito l'apprendimento della corsa motori, effettuare una manovra completa (apertura/chiusura) e successivamente verificare il corretto funzionamento dello sblocco. Se lo sblocco dovesse risultare troppo "duro", aumentare il valore del parametro P057 di 1 o più.

9 Apprendimento radiocomandi

9.1 Selezione codifica radiocomandi

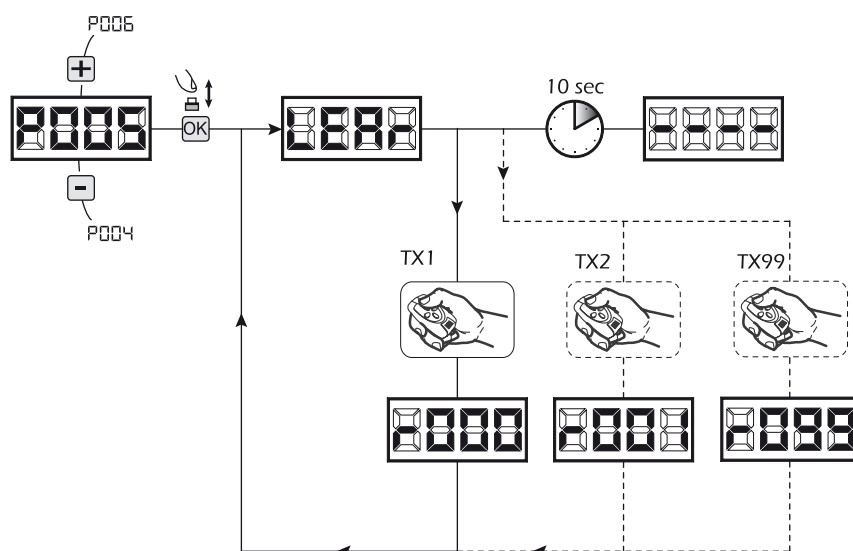
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (consigliato);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;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



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

9.2 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 "LERr", premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente "LERr";
5. Ripetere l'operazione dal punto 3 per eventuali altri radiocomandi da memorizzare;
6. Concludere la memorizzazione, attendendo 10 sec fino alla visualizzazione sul display della scritta "----".



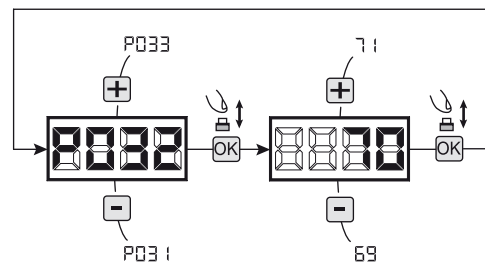
Attenzione: Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.

10 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. 14.



11 Programmazione conclusa

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

Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (cancellazione dei radiocomandi, configurazione ingressi, ecc.), prosegui a pagina 11.

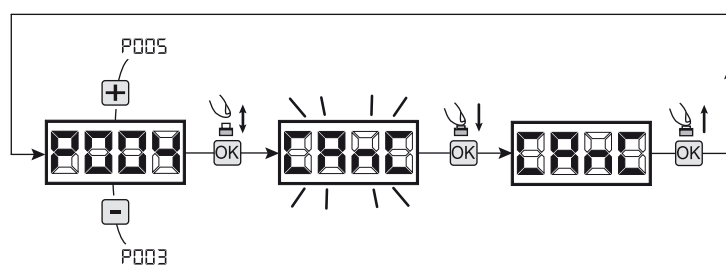
7 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

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

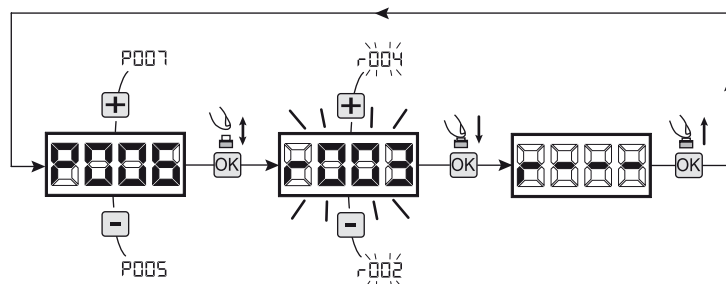
1.1 Cancellazione di tutti i radiocomandi

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



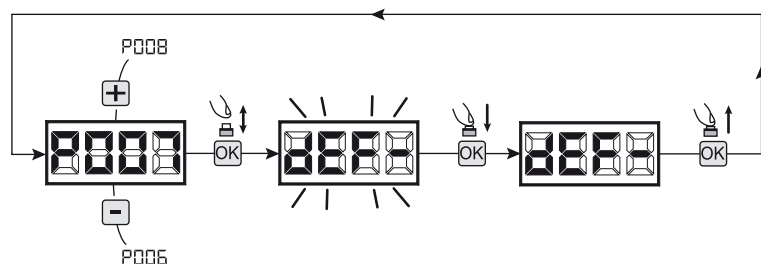
1.2 Ricerca e cancellazione di un radiocomando

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P006;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere il radiocomando che si desidera cancellare (es. r003);
4. Alla scritta "r---" 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.



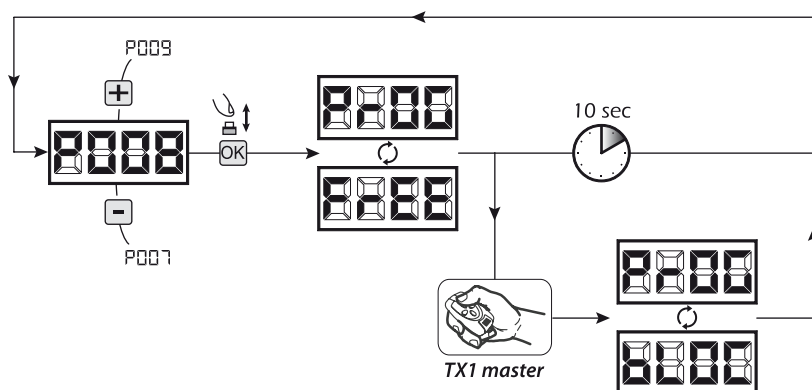
Attenzione: Dopo il ripristino dei parametri di default, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento, in particolare ricordarsi di impostare correttamente i parametri di configurazione motore (P028 - P029 - P030).

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.

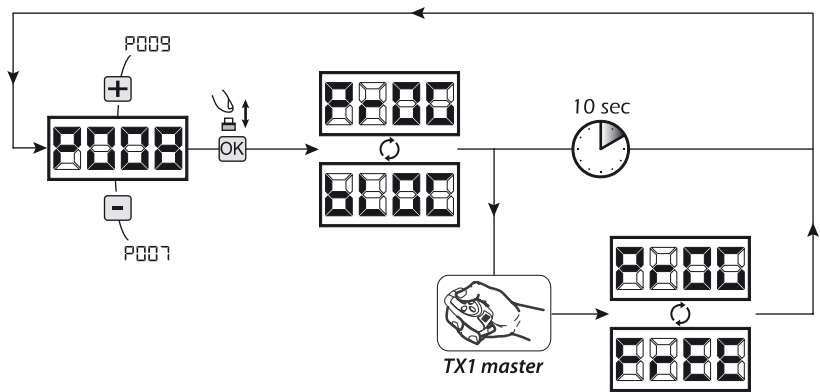
3.1 Blocco accesso alla programmazione

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 alterno le scritte PR00/FREE ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di blocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza PR00/BLOC 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 **PRG/BLOCK** 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 **PRG/FRE** prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



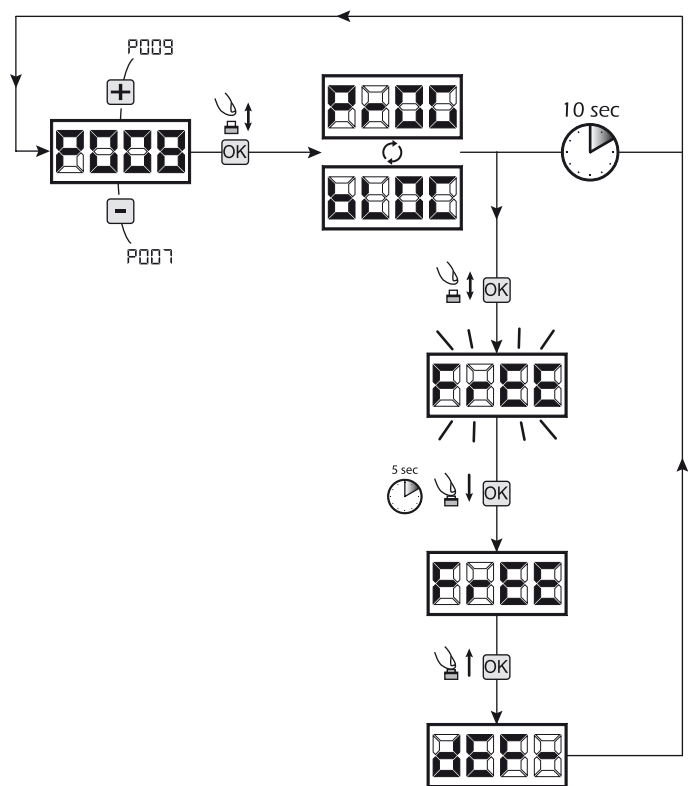
3.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

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.

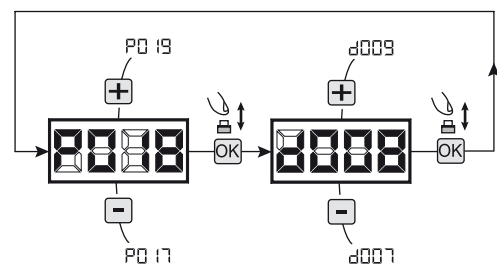
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **PRG/BLOCK**;
4. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta **FRE** lampeggiante;
5. Premere nuovamente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



4 Configurazione ingressi

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

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare quello corrispondente all'ingresso desiderato:
 - P017=per INPUT 1;
 - P018=per INPUT 2;
 - P019=per INPUT 3;
 - P020=per INPUT 4;
 - P021=per INPUT 5;
 - P022=per INPUT 6;
2. Accedere al parametro (es. P018) premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore corrispondente al funzionamento desiderato (fare riferimento alla tabella "parametri di configurazione ingressi" a pag. 13);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P018).
5. Eseguire il collegamento all'ingresso appena configurato.



5 Programmazione conclusa

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

PAR.	PROCEDURA	VALORI SELEZIONABILI
P001	Posizionamento motore 1	
P002	Posizionamento motore 2	
P003	Apprendimento cassa 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)			
			dEF0 scorrevoles	dEF 1 battente	dEF2 basculante	dEF3 barriera
P016	Selezione tipo ingresso INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=contatto pulito • 001: IN3 type=resist. costante 8K2 	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)
P017	Selezione funzionamento INPUT_1	<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) 	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P018	Selezione funzionamento INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> • 008: PHOTO 1 (fotocellula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocellula 2) • 010: SAFETY 1 (costa di sicurezza 1) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (finecorsa apert. Mol1) • 013: FCA2 (finecorsa apert. Mol2) • 014: FCC1 (finecorsa chius. Mol1) • 015: FCC2 (finecorsa chius. Mol2) • 016: SAFETY 2 (costa di sicurezza 2) 	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	002 (PHOTO 1)	002 (PHOTO 1)
P019	Selezione funzionamento INPUT_3	<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) 	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	000 (NONE)
P020	Selezione funzionamento INPUT_4	<ul style="list-style-type: none"> • 008: PHOTO 1 (fotocellula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocellula 2) • 010: SAFETY 1 (costa di sicurezza 1) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (finecorsa apert. Mol1) • 013: FCA2 (finecorsa apert. Mol2) • 014: FCC1 (finecorsa chius. Mol1) • 015: FCC2 (finecorsa chius. Mol2) • 016: SAFETY 2 (costa di sicurezza 2) 	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	000 (NONE)
P021	Selezione funzionamento INPUT_5	<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) 	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	000 (NONE)
P022	Selezione funzionamento INPUT_6	<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) 	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	000 (NONE)
P023	Assegnazione CANALE 1 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: OPEN PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSED PM (chiude uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) 	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P024	Assegnazione CANALE 2 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PED. (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: OPEN PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSED PM (chiude uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P025	Assegnazione CANALE 3 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PED. (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: OPEN PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSED PM (chiude uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P026	Assegnazione CANALE 4 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PED. (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: OPEN PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSED PM (chiude uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P027	Selezione tipo di radiocomando	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 	000	000	000	000

PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI

PARAMETRI CONFIGURAZIONE MOTORI		DEF0 scorrevole	DEF 1 battente	DEF2 basculante	DEF3 barriera
PD28	Selezione tipo di motori	005	000	003	003
PD29	Selezione funzionamento con o senza encoder. ATTENZIONE: ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9 (vedi tabella 1). ATTENZIONE: J5, J9 e PD29 devono essere impostati correttamente prima di eseguire la procedura di programmazione	001	001	000	000
PD30	Selezione numero motori	001	002	001	001
PD31	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura	040	050	050	030
PD32	Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura	100	100	100	100
PD33	Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura	100	100	100	100
PD34	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in chiusura	040	050	050	030
PD35	Regolazione durata rallentamento in apertura	025	020	020	030
PD36	Regolazione durata rallentamento in chiusura	025	020	020	030
PD37	Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	050	050	050	099
PD38	Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	050	050	050	099
PD39	Regolazione forza motore 2 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	/	050	/	099
PD40	Regolazione forza motore 2 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	/	050	/	099
PD41	Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata)	000	000	000	000
PD42	Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata)	000	000	000	000
PD43	Regolazione durata della corsa pedonale	030	035	035	100
PD44	Regolazione tempo di prelampeggio	000	000	000	000
PD45	Regolazione tempo di sfasamento in apertura	/	001	/	/
PD46	Regolazione tempo di sfasamento in chiusura	/	003	/	/
PD47	Funzione condominiale: disabilita gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica	000	000	000	000
PD48	Funzione colpo d'ariete: prima di ogni apertura spinge i motori in chiusura per 1sec per facilitare lo sgancio dell'eventuale elettroerratura	000	000	000	000
PD49	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).	001	000	000	000
PD50	FOTO 1	002	002	002	002
PD51	FOTO 2	000	001	002	002

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

004: STOP
005: LIV.5/24
006: LIV.8/24
007: GULLIVER - REV

000: GEKO - ANGOLO
001: LOOK - MAC
002: GHOST 100/200
003: 500 - 502 - 902 - PASS - 550PL

000: motori con encoder
001: motori senza encoder

001: un motore
002: due motori

15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
5%tot.....80%
5%tot.....80%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot

Osec.....255sec
Osec.....255sec
5%tot.....100%tot
Osec.....10sec
Osec.....30sec
Osec.....30sec

000: "condominiale" non attivo
001: "condominiale" attivo

000: "colpo d'ariete" non attivo
001: "colpo d'ariete" attivo

000: "inversione"
001: "passo-passo"

000: fotocellula abilitata in chiusura e con cancello fermo
001: fotocellula sempre abilitata
002: fotocellula abilitata solo in chiusura
003: come 000 ma con "chiusi subito" abilitato
004: come 001 ma con "chiusi subito" abilitato
005: come 002 ma con "chiusi subito" abilitato

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 "chiusi subito" abilitato: in ogni caso, durante l'apertura e/o il tempo di pausa, alla rimozione di un eventuale ostacolo il cancello richiude automaticamente dopo un ritardo fisso di 5 sec.


		dEF0 scorrevoles	dEF1 battente	dEF2 basculante	dEF3 barriera
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).	000 001 2sec.....255sec	000 001	000 000	000 001
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 (EESP), il motore esegue la prima manovra in apertura. Inoltre, se presenti fincorsa, il parametro viene forzato a 1.	/	000	000	000
P054	Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche.	000 001 002: "soft start lungo" attivo	000 001	000 001	000 001
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.	000 000: inversione completa su ostacolo (1sec.....10sec)	000	000	000
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.	000 000: inversione completa su ostacolo (1sec.....10sec)	000	000	000
P057	Facilitazione sblocco manuale: Se=0, dopo il rilevamento della battuta di chiusura, il motore 1 esegue una brevissima inversione per allentare la pressione sulla stessa, ed agevolare quindi lo sblocco manuale. Il valore impostato indica la durata dell'inversione. Se=0 funzione disabilitata.	000 >000: facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (solo Type 0)	000	000	000
P058	regolazione margine battuta apertura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Il valore impostato, indica il numero di giri del rotore.	1.....255	000	000	000
P059	regolazione margine battuta chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Il valore impostato, indica il numero di giri del rotore.	1.....255	000	000	000
P060	Regolazione forza motori all'arrivo in battuta: - Se=0, Regolazione disabilitata (il valore di forza sulla battuta viene calcolato automaticamente) - Se diverso da 0, indica il valore (espresso in % del valore max) di forza esercitata sulla battuta.	0%tot.....100%tot	000	000	000
P061	Funzione "Energy saving": Se=1 dopo 10sec di inattività, la centrale spegne le uscite 24V ed il display che verranno riaccesi al primo comando ricevuto (utilizzo consigliato con alimentazione a batterie e/o pannello solare).	000 001: "Energy saving" non attivo 001: "Energy saving" attivo	000	000	000
P062	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).	000 000: "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 (5sec.....255sec)	000	000	005
P063	Inversione direzione marcia: Se=1 inverte automaticamente le uscite apre/chiede dei motori e gli eventuali ingressi fincorsa apertura/chiusura, evitando di dover modificare manualmente i cablaggi nel caso di installazione del motoriduttore in posizione invertita rispetto lo standard.	000 000: "Installazione standard 001: "Installazione invertita	000	000	000
P064	Moltiplicatore contamanovre: Moltiplica il numero di manovre dopo le quali il contamanovre totali viene aggiornato. Per visualizzare il valore, fare riferimento al paragrafo "Visualizzazione stato ingressi e contamanovre".	000: "x100 001: "x1000 002: "x10000 003: "x100000	000 001	000 001	000 001
P065	Contamanovre manutenzione: Se=0 azzerà il contatore e disabilita la richiesta d'intervento. Se>0 indica il numero di manovre (x500) da effettuare prima che la centrale esegua un pre-lampeggio di 4sec aggiuntivi ad indicare la necessità di intervento di manutenzione. Es.: Se P065=050, numero manovre = 50x500=25000 Attenzione: Prima di impostare un nuovo valore del contamanovre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= "nuovo valore".	000 000: "Richiesta manutenzione disabilitata >000: "Numero manovre (x500) per richiesta manutenzione (1.....255)	000	000	000
P066	Selezione funzionamento uscita lampeggiante: Se=0 uscita lampeggiante intermittente; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno)	000 000: "uscita lampeggiante intermittente 001: "uscita lampeggiante fissa	000	000	000

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

			DEF0 scorrevole	DEF 1 battente	DEF2 basculante	DEF3 barriera
P057	SAFETY 1	<p>Funzionamento ingresso SFT: se=0 costa sensibile sempre abilitata; se=1 costa sensibile abilitata solo in chiusura; se=2 costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento; se=3 costa sensibile abilitata solo in apertura; se=4 costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento; Come per il rilevamento ostacolo da sensore antischiacciamento interno, anche l'attivazione degli ingressi SFT1 e SFT2 provoca l'inversione totale o parziale secondo quanto impostato con P055 (durata inversione su ostacolo in apertura, e P056 (durata inversione su ostacolo in chiusura).</p> <p>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.</p> <p>Regolazione durata spunto</p> <p>Attenzione: Se soft start attivato, lo spunto viene disattivato indipendentemente dal valore di P070.</p>	000	000	000	000
P058	SAFETY 2		000	000	000	000
P059			000	000	000	000
P070			200	200	200	200
P071	Non utilizzato		/	/	/	/
P072	Non utilizzato		/	/	/	/
P073	Non utilizzato		/	/	/	/
P074	Non utilizzato		/	/	/	/
P075	Non utilizzato		/	/	/	/

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

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
BLOC	Intervenuto ingresso stop
RESP	Reset posizione in corso: La centrale di comando è appena stata riaccesa dopo un'interruzione dell'alimentazione, oppure il cancello ha superato il numero max ammesso (80) di inversioni senza mai arrivare alla battuta di chiusura, o il numero max ammesso (3) di interventi consecutivi del dispositivo anti schiacciamento.

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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 COLLAUDO DELL'IMPIANTO

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

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

10 DISMISSIONE DEL PRODOTTO



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

NET24N

Universal control panel for 24V operators
Operating instructions and warnings

Index

1	Warnings Summary	19	7	Advanced Programming	29
2	Product Description	20	8	Messages shown on the Display	35
3	Technical data	20	9	Installation Test	35
4	Configurations	21	10	Product Disposal	35
5	Electrical Connections	22			
6	Standard Programming	25			

1 WARNINGS SUMMARY

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

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

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

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

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

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

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

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

⚠ WARNING The compliance of the internal sensing obstacles device to requirements of EN12453 is guaranteed only if used in conjunction with motors fitted with encoders.

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

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

2 PRODUCT DESCRIPTION

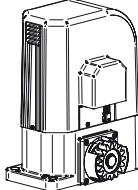
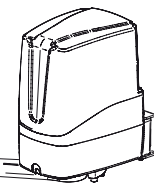
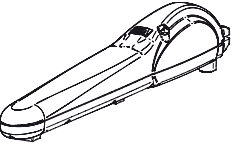
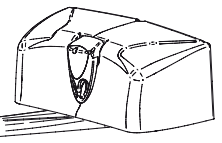
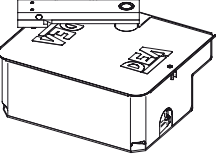
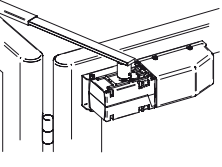
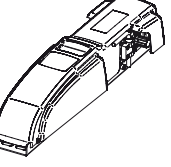
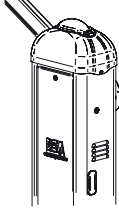
NET24N is a universal control panel for **DEA** System 1 or 2 24V operators automations with or without encoder.

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

3 TECHNICAL DATA

	TYPE 00				TYPE 01						TYPE 02	TYPE 03		
	Livi 5/24	Livi 8/24	REV	Gulliver	GEKO	Angolo	Ghost 100 Ghost 200	Look Mac	Livi 500 Livi 502	550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	PASS	STOP	
													4 ÷ 5 mt	≥ 6 mt
Power supply (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)													
Rated power transformer (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)		120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)						150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)		
Fuse F2 (A) (transformer)	1A	2A											3,15A*	
Batteries	2x 12V 1,3A		2x 12V 4A	2x 12V 1,3A						2x 12V 4A				
Fuse F1 (A) (batteries input)	15A													
Outputs 24V motors (maximum output current) (A)	1x 5A	1x 10A	2x 5A						2x 5A	2x 7A*				
	Warning: The above values are calculated by taking the maximum power supplied by the respective processors. In absolute terms, the maximum current from each output must not exceed 10A.													
Auxiliaries power supply output	+24 V === max 200mA													
"Warning" output	+24 V === max 15 W													
Electric lock output	24V === max 5W or max 1 art. 110													
Flashing light output	24 V === max 15W													
Operating temperature range (°C)	-20 ÷ 50 °C													
Receiver frequency	433,92 MHz													
Transmitters type of coding	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch													
Max remote controllers managed	100													

* Values for STOP with boom ≥ 6 mt.

				
Livi 5/24 - Livi 8/24 Rev - Gulliver	Geko	Look - Mac	Livi 500 - Livi 502	Ghost 100 - Ghost 200
			* If you are not using DEA operators, set the parameter "Selection type of operator" to the closer value as family type and performances.	
Livi 550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	Pass - Stop		

4 CONFIGURATION OF THE CONTROL PANEL

The universal control unit NET24N can be used for the management of the following types (TYPE) of closures motorized by DEA System: swing and sliding gates, overhead doors and barriers.

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

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

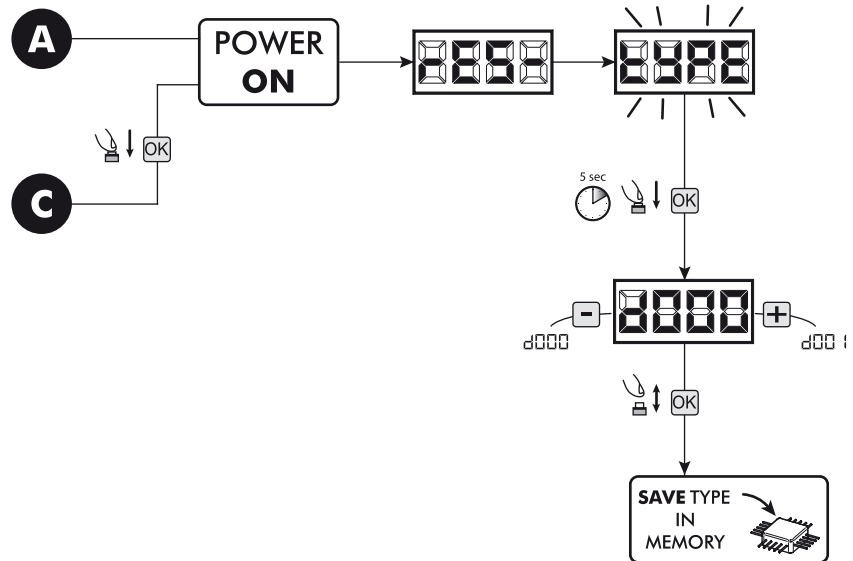
If necessary the TYPE of configured closing can be later adjusted following diagram C.

FIRST CONTROL BOARD IGNITION

Configuration after the first ignition

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

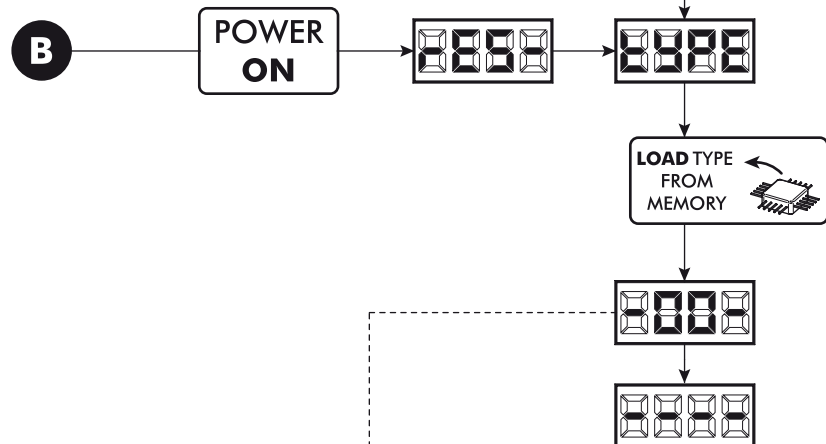
1. Apply power, the display shows in sequence the writing "r-ES-" and "TYPE" flashing;
2. Press the **OK** button and hold for 5 seconds until the display shows 0000 on the display;
3. Acting on the **+** and **-** keys, select the desired configuration depending on the type of installation (es. 0002) and confirm by pressing the **OK** button;
At this point, the selection will be stored and reloaded each time in the future.
4. Follow signs, "TYPE", "-00-" followed by the symbol of closed gate "----".



Following ignitions

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

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



Modify the existing configuration

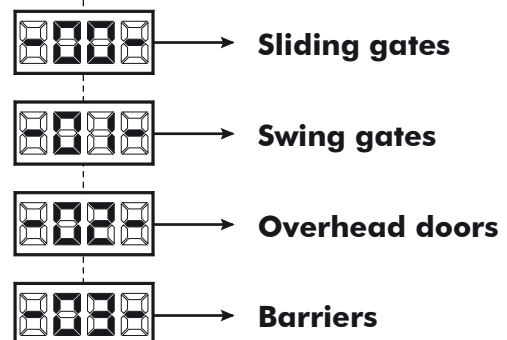
C If you have already saved a configuration and you want to change it, proceed as follows:

1. Hold down the **OK** button and give power, the display shows in sequence the writing "r-ES-" and "TYPE" flashing;
2. Press the **OK** button and hold for 5 seconds until the display shows 0000 (the value changes to match the previous configuration used) on the display;
3. Acting on the **+** and **-**, select the new desired configuration depending on the type of installation (es. 0002) and confirm by pressing the **OK** button;

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

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

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



EN

5 ELECTRICAL CONNECTIONS

Execute the wiring following the directions of table 1 and diagrams on page 23.

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.

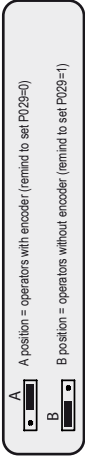
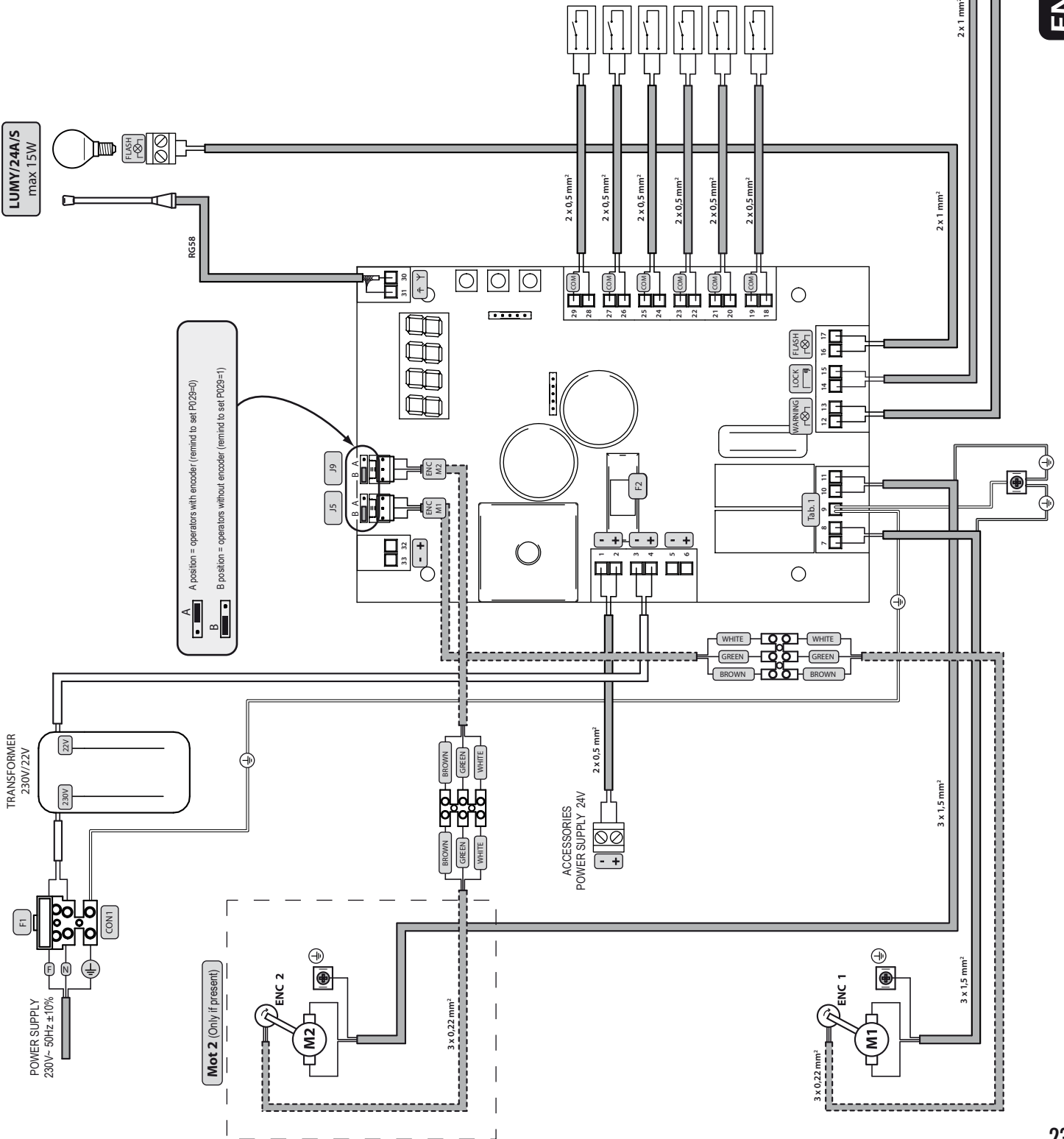
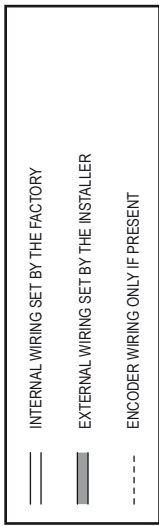
WARNING Connect to the power supply 230 V $\sim \pm 10\%$ 50 Hz through a multi pole switch or a different device that can ensure multi pole disconnection from the power supply, with a contact opening of 3 mm.

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 ~	22 V ~ transformer power supply input																																																								
5-6	24VBatt	24 V === battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).																																																								
7-8		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/flashing warning light (if P052=0/1) 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. Lummy/24A/S																																																								
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>TYPE 00</th> <th>TYPE 01</th> <th>TYPE 02</th> <th>TYPE 03</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;">If unused, short circuit</td> </tr> <tr> <td>18</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>19 - Com</td> <td>Input 6</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>20</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>21 - Com</td> <td>Input 5</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>22</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>23 - Com</td> <td>Input 4</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>24</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>25 - Com</td> <td>Input 3</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>26</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>27 - Com</td> <td>Input 2</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>28</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>29 - Com</td> <td>Input 1</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> </tbody> </table>	TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03	If unused, short circuit				18				19 - Com	Input 6	N.C.	N.C.	20				21 - Com	Input 5	N.C.	N.C.	22				23 - Com	Input 4	N.C.	N.C.	24				25 - Com	Input 3	N.C.	N.C.	26				27 - Com	Input 2	N.O.	N.C.	28				29 - Com	Input 1	N.O.	N.O.
TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03																																																							
If unused, short circuit																																																										
18																																																										
19 - Com	Input 6	N.C.	N.C.																																																							
20																																																										
21 - Com	Input 5	N.C.	N.C.																																																							
22																																																										
23 - Com	Input 4	N.C.	N.C.																																																							
24																																																										
25 - Com	Input 3	N.C.	N.C.																																																							
26																																																										
27 - Com	Input 2	N.O.	N.C.																																																							
28																																																										
29 - Com	Input 1	N.O.	N.O.																																																							
30	Y	Aerial signal input																																																								
31		Ground aerial input																																																								
32-33	DE@NET	32 (+)																																																								
		33 (-)																																																								
		DE@NET mains input (unused at the moment)																																																								
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) 																																																								

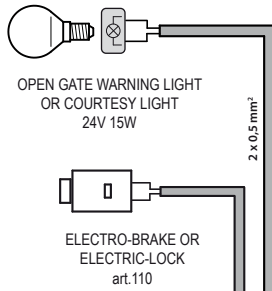
If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate.
Refer to Chapter "Advanced Programming".



Tab. 1 Motors connections

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
M 1	Blue	Red	Red	Red
M 8	Red	Blue	Blue	Blue
M 10	/	Blue	Red	/
M 11	/	Red	Blue	/

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
IN1	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.
IN2	002 (PED.) N.O.	002 (PED.) N.O.	002 (PHOTO 1) N.C.	002 (PHOTO 1) N.C.
IN3	003 (SAFETY) N.C.	003 (SAFETY) N.C.	003 (SAFETY) N.C.	003 (NONE) N.C.
IN4	003 (PHOTO 1) N.C.	003 (PHOTO 1) N.C.	001 (STOP) N.C.	003 (NONE) N.C.
IN5	003 (FCA1) N.C.	003 (PHOTO 2) N.C.	003 (NONE) N.C.	003 (NONE) N.C.
IN6	004 (FCC1) N.C.	001 (STOP) N.C.	003 (NONE) N.C.	003 (NONE) N.C.



6 STANDARD PROGRAMMING

1 Power Supply

Give power supply, the display shows the following symbols "rES-", "TYPE", "-01-" (or the Type selected) 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 35).

2 Visualisation of inputs and operations-counter status

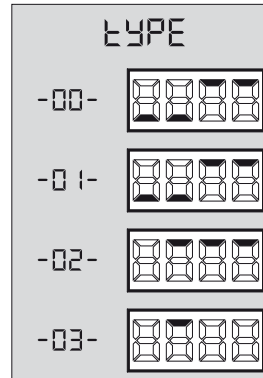
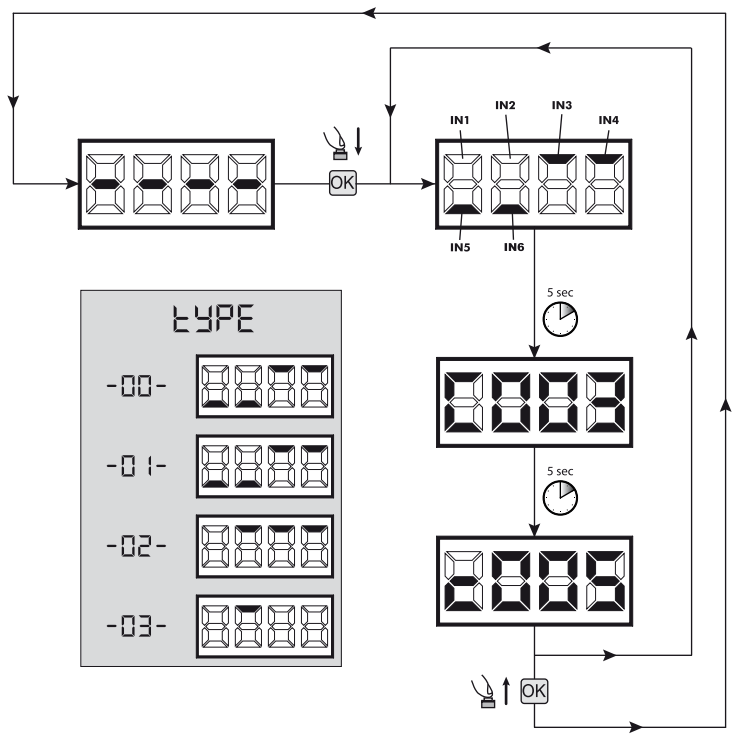
1. Press the **OK** key for 15 seconds;
2. The display will show respectively:
Inputs status (check it's correct);



Total operations counter (* see P064):
i.g.: 1000 = 3x100* = 3000 operations performed

Maintenance operations-counter (* see P065):
i.g.: 1000 = 5*x500 = 2500 operations remaining before the maintenance intervention request (1--- = manoeuvres-counter disabled)

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



3 Selection type of operators

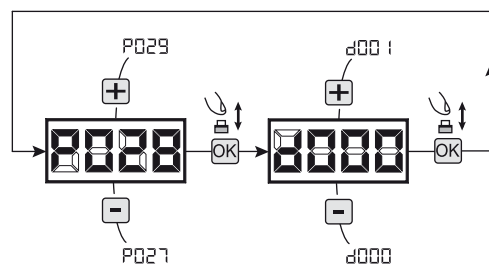
! IMPORTANT !

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:

Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
<ul style="list-style-type: none"> • 005 5/24 • 006 8/24 • 007 Gulliver - Rev 	<ul style="list-style-type: none"> • 000 Geko - Angolo • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 502 - 550PL 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902/24 - 905/24 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop

Warning: If you are using non **DEA** System operators, set the parameter on the closer value for family type and performances (refer to table on page 20).

4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P028).

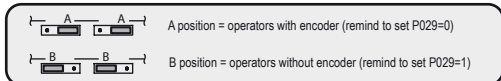


EN

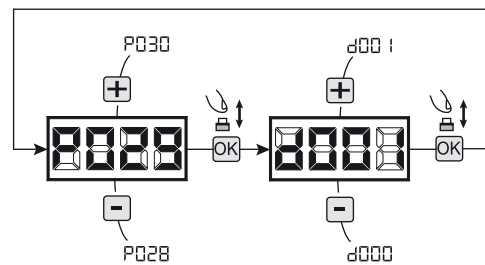
4 Selection operating with or without encoder

! IMPORTANT !

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

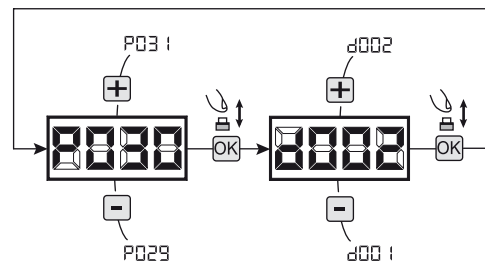


1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d000=for operators with encoder;
 - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display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



5 Selection 1 or 2 operators functioning

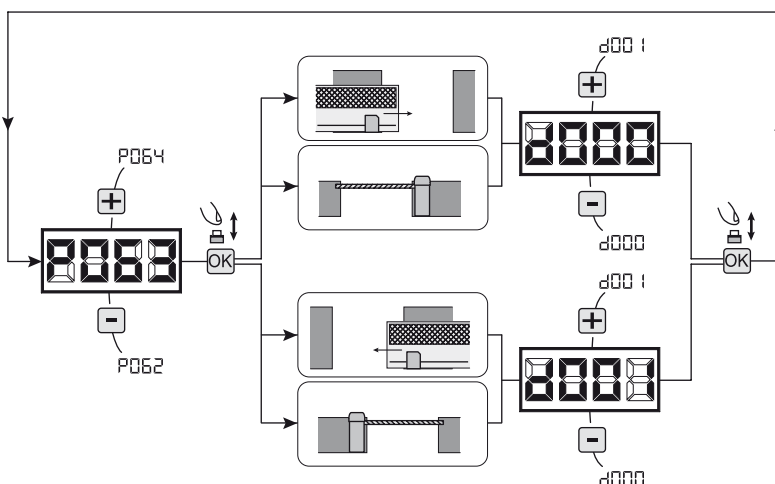
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P030;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d001=for a single motor operating;
 - d002=for 2 motors operating;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display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



6 Selection of direction of motion (only Type 00 and Type 03)

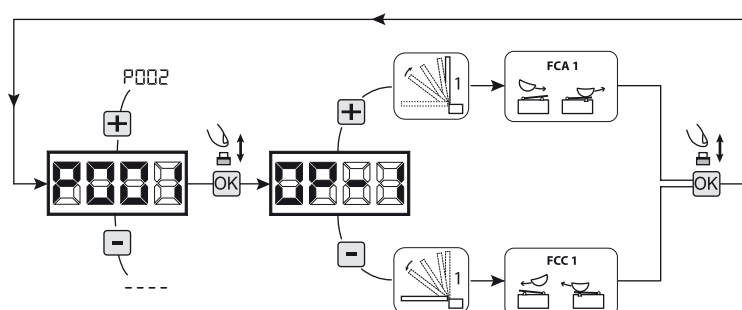
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P063;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d000=motor in standard position;
 - d001=motor in inverted position;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display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

Warning: The parameter automatically reverses the motors output open/close and any limit switch input open/close.



7 How to adjust the limit switche

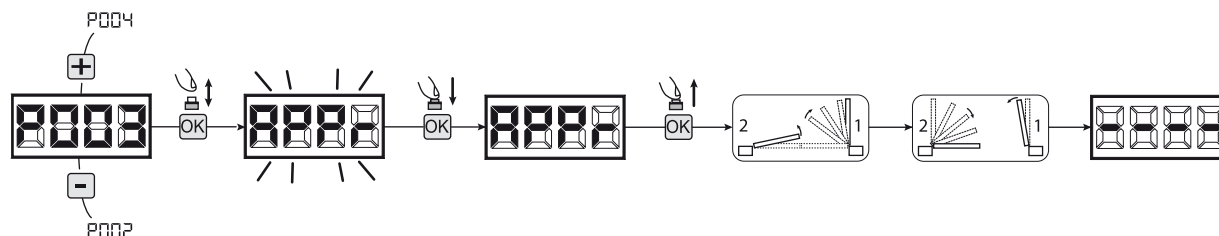
1. Scroll down the parameters until you visualize P001;
2. confirm by pressing the **OK** key;
3. by pressing **+** (open) and **-** (close), move the leaf in the opening position and adjust the limit switch cam so that it pushes the microswitch in that point; Repeat adjusting the closing limit switch.
4. Confirm by pressing the **OK** key (display shows again P001).



WARNING If the Operator 2 is present, repeat the previous settings using P002.

8 Motor stroke learning

1. Scroll down the parameters with \oplus and \ominus keys until you visualise P003;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. When "PPPr" flashes, continue pressing the OK key;
4. Release the OK key when "PPPr" stops flashing; Start the learning procedure with operator 1 opening (if it starts closing, disconnect the power supply, inverse the operator cables and repeat the operation);
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 "----".

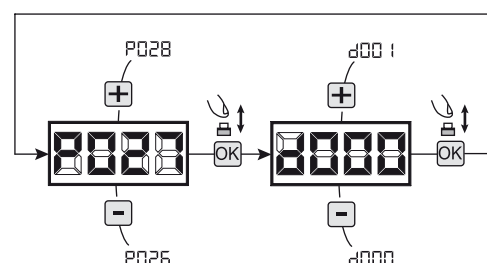


WARNING (only Type 01 and Type 03) Once you have executed the learning stroke, operate a complete cycle (opening/closing) and then check the manual release to make sure it is working properly. If it's too "hard" increase the value of P057 of 1 or more.

9 Transmitters learning

9.1 Transmitters coding selection

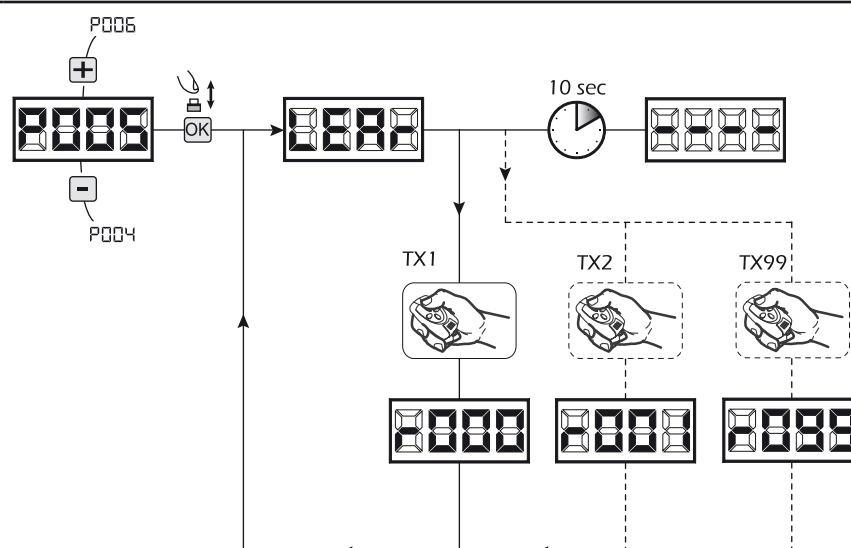
1. Scroll down the parameters with \oplus and \ominus keys until you visualise P027;
2. Confirm by pressing on the OK key;
3. Select the type of transmitter by scrolling \oplus and \ominus keys:
 - d000=fix rolling-code (**suggested**);
 - d001=complete rolling-code;
 - d002=dip-switch;
4. Confirm by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

9.2 Learning

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



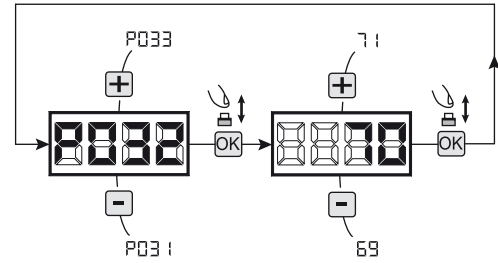
Warning: In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.

10 Adjustment of operating parameters

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

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

For the complete list of the "Operating Parameters" See the table on page. 32.



11 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 for new manoeuvres.

To perform any "Advanced Programming" operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 29.

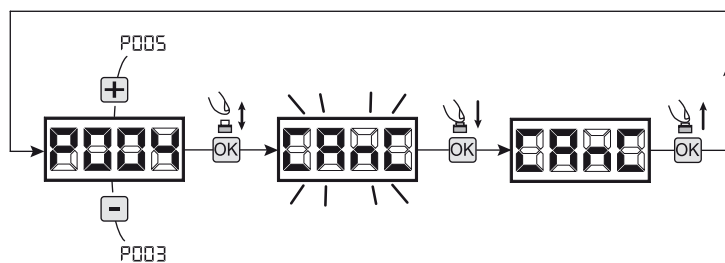
7 ADVANCED PROGRAMMING

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

1 Deletion of memorized transmitters

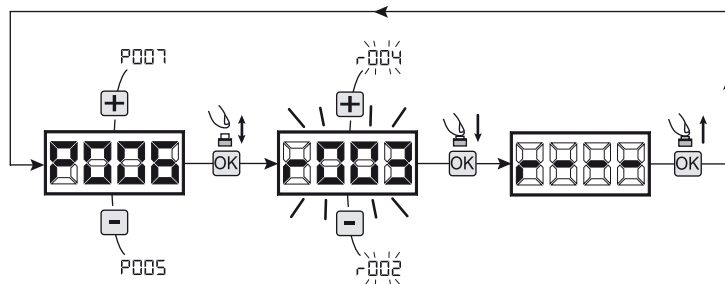
1.1 Deletion of all transmitters

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



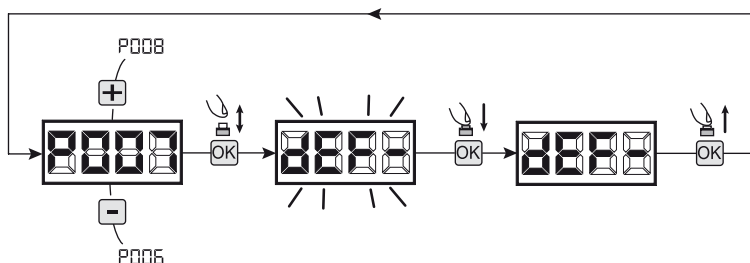
1.2 How to search and delete a transmitter

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. r 003);
4. When "r 003" flashes, confirm the deletion by pressing the **OK** key for a few seconds;
5. Release the **OK** key when appears "r ---";
6. The selected transmitter is deleted (display shows again P006).



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.



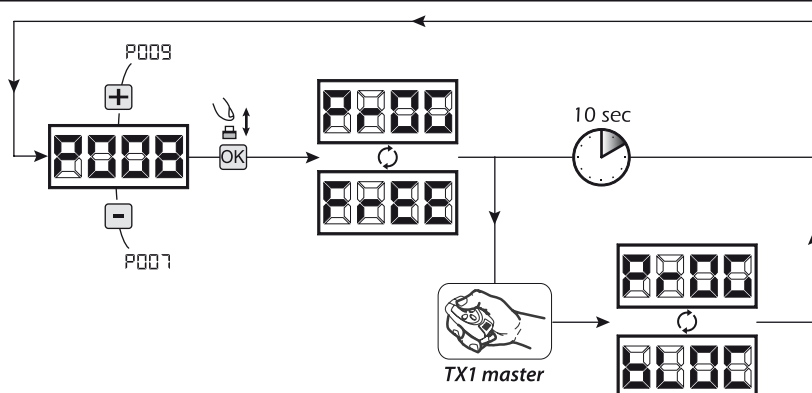
Warning: After you restore the default parameters, you must program the control panel again and adjust all operating parameters, in particular, remember to properly set the configuration of parameters (P028 - P029 - P030 - operator configuration).

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.

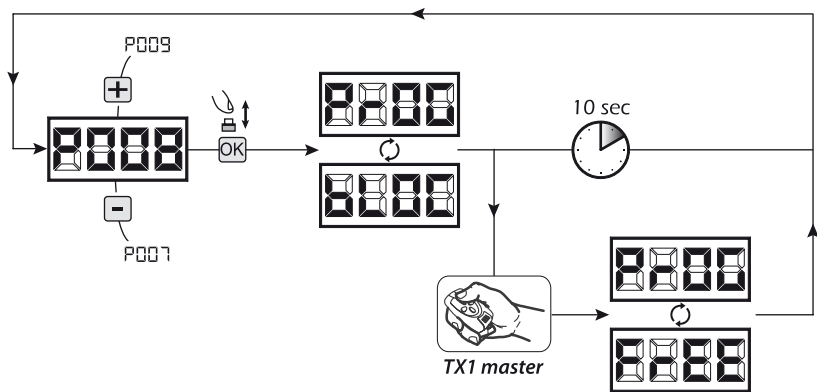
3.1 Locking access to programming

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/B-L0C 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 $\text{P-R-C-C}/\text{b-L-O-C}$ 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 $\text{P-R-C-C}/\text{F-R-E-E}$ before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is unlocked.



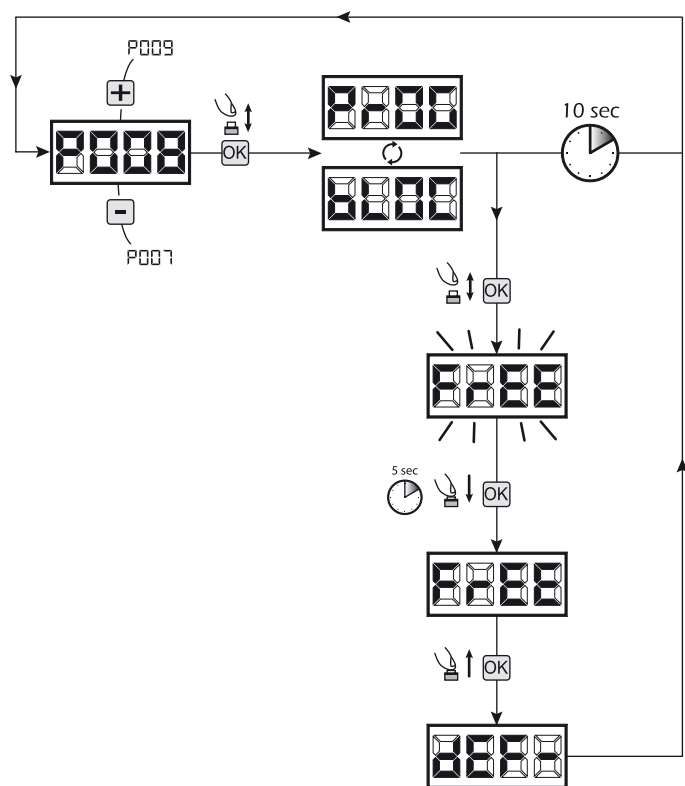
3.3 Unlocking access to programming and global reset

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, you must program the control panel again and adjust all operating parameters, **in particular, remember to properly set the configuration of parameters (P028 - P029 - P030 - operator configuration)**. You will also need to repeat the measurement of impact forces to ensure the installation compliance to standards.

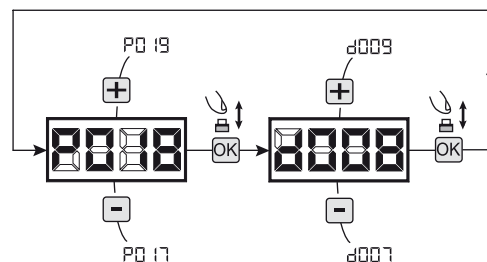
1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK ;
3. The display shows alternately the writing $\text{P-R-C-C}/\text{b-L-O-C}$;
4. Press the button OK , the display shows the flashing writing F-R-E-E ;
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.



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 31);
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.

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.	PARAMETER DESCRIPTION	SETTABLE VALUES	DEFAULT VALUES (for different standards of installation)			
			dEF0 sliding gate	dEF 1 Swing gate	dEF2 overhead door	dEF3 barriers
P016	INPUT_3 selectioning input type	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=free contact • 001: IN3 type=constant resistance 8K2 	000 (free contact)	000 (free contact)	000 (free contact)	000 (free contact)
P017	INPUT_1 operating selection	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (unused parameter) • 001: START (start) • 002: PED. (pedestrian) 	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P018	INPUT_2 operating selection	<ul style="list-style-type: none"> • 003: OPEN (separated open) • 004: CLOSE (separated close) 	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	002 (PHOTO 1)	002 (PHOTO 1)
P019	INPUT_3 operating selection	<ul style="list-style-type: none"> • 005: OPEN_PM (man present open) • 006: CLOSE_PM (man present close) • 007: ELOCK-IN (electric-lock activation. See P062) 	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	000 (NONE)
P020	INPUT_4 operating selection	<ul style="list-style-type: none"> • 008: PHOTO 1 (photocell 1) • 009: PHOTO 2 (photocell 2) • 010: SAFETY 1 (safety rib 1) • 011: STOP (lock) 	002 (PHOTO 1)	002 (PHOTO 1)	011 (STOP)	000 (NONE)
P021	INPUT_5 operating selection	<ul style="list-style-type: none"> • 012: FCA1 (opening limit switches Mot1) • 013: FCA2 (opening limit switches Mot2) 	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	000 (NONE)
P022	INPUT_6 operating selection	<ul style="list-style-type: none"> • 014: FCC1 (closing limit switches Mot1) • 015: FCC2 (closing limit switches Mot2) • 016: SAFETY 2 (safety rib 2) 	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	000 (NONE)
P023	Allocation of CHANNEL 1 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (unused parameter) • 001: START (start) 	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P024	Allocation of CHANNEL 2 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 002: PEDESTRIAN (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P025	Allocation of CHANNEL 3 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 004: CLOSED (separated close) • 005: OPEN_PM (man present open) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P026	Allocation of CHANNEL 4 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 006: CLOSED_PM (man present close) • 007: ELOCK-IN (attivazione elettroserratura. Vedi P062) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P027	Selection of type of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dtp-switch 	000	000	000	000

INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS

			def0 sliding gate	def 1 Swing gate	def2 overhead door	def3 barriers
OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS	P028	Selection type of operators	005	000	003	003
	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	001	001	000	000
	P030	Selecting operators number	001	002	001	001
	P031	Operators speed adjustment during slow-down while opening	040	050	050	030
	P032	Operators speed adjustment during the stroke while opening	100	100	100	100
	P033	Operators speed adjustment during the stroke while closing	100	100	100	100
	P034	Operators speed adjustment during slow-down while closing	040	050	050	030
	P035	Slow down duration adjustment while opening	025	020	020	030
	P036	Slow down duration adjustment while closing	025	020	020	030
	P037	Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	050	050	050	099
	P038	Operator n.1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	050	050	050	099
	P039	Operator n.2 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	/	050	/	099
	P040	Operator n.2 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	/	050	/	099
	P041	Automatic closing times adjustment (if = 0 automatic closing deactivated)	000	000	000	000
	P042	Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated)	000	000	000	000
	P043	Pedestrian stroke duration adjustment	030	035	035	100
	P044	Pre-flashing time adjustment	000	000	000	000
	P045	Adjustment of phase displacement time while opening	/	001	/	/
	P046	Adjustment of phase displacement time while closing	/	003	/	/
	P047	Collectivity function: if it is activated it deactivates both opening and closing inputs for the whole duration of automatic opening and closing	000	000	000	000
	P048	Ram blow function: it pushes the motors closed for one second before each opening movement, so as to ease the electric-lock release	000	000	000	000
	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.	001	000	000	000
	P050	PHOTO 1 PHOTO input functioning: if=0: photocell enabled while closing and starting when the gate is stopped; if=1 photocells are always enabled; if=2 photocells are enabled while closing only. When enabled, its activation provokes: the inversion (while closing), the stop (while opening) and prevent the starting (when gate is closed). if=3-4-5, the operation is the same as the values 0-1-2 but with "close immediately" enabled: in any case, during the opening and/or the pause time, removal of a possible obstacle causes the gate automatically closes after a fixed delay of 5 sec.	002	002	002	002
	P051	PHOTO 2	000	001	002	002
OPERATING PARAMETERS						


		DEF0 sliding gate	DEF1 Swing gate	DEF2 overhead door	DEF3 barriers
P052	Operation mode selection of the warning light output: If = 0 "warning light" (output always ON when the gate is open, OFF after a closing operation), If = 1 "flashing warning light" (slow intermittent output during opening and fast while closing, always ON at gate opened, always OFF at the end of a closing operation only), If > 1 "courtesy light" (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay)	• 000: "fix warning light" • 001: "flashing warning light" • >001: "courtesy light" off delay (2sec.....255sec)	000	060	000
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.	• 000: Stop when opening on a memorized point • 001: Stop when opening on a memorized point	000	000	000
P054	"soft start" function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures	• 000: "soft start" deactivated • 001: "soft start" activated • 002: "long soft start" activated	000	000	000
P055	Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if > 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the opening.	• 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)	000	000	000
P056	Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if > 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the closing.	• 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)	000	000	000
P057	Facilitation manual release: If≠0, after detecting the locking stop, the engine reverses for a brief time to release the pressure on it, and thus facilitate the manual release. The set value shows the length of the inversion. If=0 function disabled	• 000: facilitating release disabled • >000: facilitation activated with release time equal to: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (only Type 0)	000	003	000
P058	Margin adjustment of the opening stroke: adjusts the duration of the last stretch of the race during which any obstacle is interpreted as a stroke, stopping the operator without executing the inversion. The value set indicates the number of revolutions of the rotor.	1.....255	025	025	020
P059	Margin adjustment of the closing stroke: adjust the duration of the last stretch of the race during which any obstacle is interpreted as a stroke, stopping the operator without executing the inversion. The value set indicates the number of revolutions of the rotor.	1.....255	025	025	020
P060	Operators force adjustment at stroke arrival - If = 0, setting off (the force value on the stroke is calculated automatically) - If ≠ 0, indicates the value (expressed in% of the max value) of the force exerted on the stroke.	0%tot.....100%tot	035	000	000
P061	"Energy saving" mode: If=1 after 10sec. of inactivity, the control panel turns the 24V outputs and the display off that will be turned on at first command received (use recommended battery-powered and / or solar panel).	• 000: "Energy saving" not active • 001: "Energy saving" active	000	000	000
P062	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).	• 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: "Electric-lock 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 (5sec.....255sec)	000	000	005
P063	Run direction inversion: If=1 automatically reverses the outputs open/close of the operators and any opening/closing limit switches inputs, avoiding having to manual change the wiring when installing the operator in an inverted position.	• 000: "Standard installation" • 001: "Inverted installation"	000	000	000
P064	Multiplier operations-counter: Multiply the number of operations after which the total operations-counter will be updated. To view the values, refer to the section "Visualisation of inputs and operations-counter status".	• 000: "x100" • 001: "x1000" • 002: "x10000" • 003: "x100000"	000	000	000
P065	Maintenance Operations-counter: if = 0 reset the counter and disables the intervention request, if > 0 indicates the number of operations (x500) 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-manoeuvres maintenance, the same must be reset by setting P065 = 0 and only later P065 = "new value".	• 000: "Request Maintenance disabled" • >000: "Number of operations (x500) for required maintenance (1.....255)"	000	000	000
P066	Selection of operating flashing light output: If=0 intermittent flashing light output; If=1 Fixed flashing light output (for flashing lights with intermittent interior circuits).	• 000: "intermittent flashing light output" • 001: "fixed flashing light output"	000	000	000

OPERATING PARAMETERS

		DEF0 sliding gate	DEF 1 Swing gate	DEF2 overhead door	DEF3 barriers
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 	000	000
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		000	000	000
P070	Adjustment of acceleration durability Warning: if soft start is activated, the acceleration is deactivated independently from P070 value.		200	200	200
P071	Unused parameter		/	/	/
P072	Unused parameter		/	/	/
P073	Unused parameter		/	/	/
P074	Unused parameter		/	/	/
P075	Unused parameter		/	/	/

OPERATING PARAMETERS

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	
BLDC	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.	<ul style="list-style-type: none"> - Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully, manually helping the run, if necessary; - Adjust power and speed settings if necessary.
ERR3	External photocells and/or safety devices are activated or out of order.	<ul style="list-style-type: none"> - Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly.
ERR4	Possible failure to the control board power circuit.	<ul style="list-style-type: none"> - Disconnect and connect power supply. Give a start impulse, if this error appears again, replace the control board.
ERR5	Time-out operators run: The engine/s exceeded the maximum operating time (4min) without ever stopping.	<ul style="list-style-type: none"> - Give a start pulse to start the position reset procedure; - Ensure that this operation is successful.
ERR6	Time-out obstacle detection: With anti-crushing sensor disabled, was still detected the presence of an obstacle that prevents movement of the leaf for a period of 10 seconds more.	<ul style="list-style-type: none"> - Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully.
ERR7	Operators movement not detected.	<ul style="list-style-type: none"> - Make sure that operators and encoders connections are well done. - Check that jumpers J5 and J9 are well positioned as shown on the electric wiring. - If this error appears again, replace the control panel.

EN

9 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.

10 PRODUCT DISPOSAL



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

NET24N

Armoire de commande universel pour moteurs 24V

Notice d'emploi et avertissements

INDEX

1	Récapitulatif des avertissements	37	7	Programmation Avancée	47
2	Description du Produit	38	8	Messages affichés sur le Display	53
3	Données Techniques	38	9	Essai d'Installation	53
4	Configuration	39	10	Élimination du Produit	53
5	Branchements Électriques	40			
6	Programmation Standard	43			

FR

1 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

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

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

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

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

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

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

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

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

⚠ ATTENTION La conformité aux exigences de la norme EN12453 du dispositif de détection d'obstacles interne est garantie seulement si utilisé en conjonction avec des moteurs équipés d'encodeurs.

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

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

2 DESCRIPTION DU PRODUIT

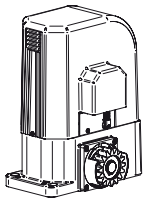
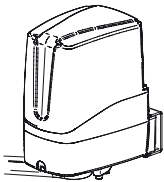
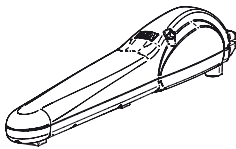
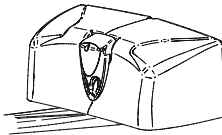
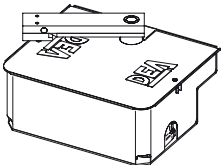
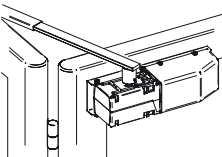
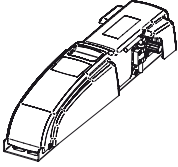
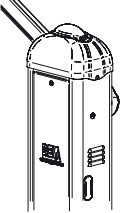
NET24N est un armoire de commande universel pour automatisations **DEA** System à 1 ou 2 moteurs 24V avec ou sans encodeur.

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

3 DONNÉES TECHNIQUES

	TYPE 00				TYPE 01					TYPE 02	TYPE 03				
	Livi 5/24	Livi 8/24	REV	Gulliver	GEKO	Angolo	Ghost 100 Ghost 200	Look Mac	Livi 500 Livi 502	550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	PASS	STOP		
													4 ÷ 5 mt	≥ 6 mt	
Tension alimentation (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)														
Puissance nominale du transformateur (VA)	80 VA (230/22V)		250 VA (230/22V)		120 VA (230/22V)		150 VA (230/22V)			150 VA (230/22V)		250 VA* (230/22V)			
Fusible F2 (A) (transformateur)	1A				2A									3,15A*	
Batteries	2x 12V 1,3A		2x 12V 4A		2x 12V 1,3A					2x 12V 4A					
Fusible F1 (A) (entrée batteries)	15A														
Sorties moteurs 24V (courant de sortie maximum) (A)	1x 5A		1x 10A		2x 5A					2x 5A		2x 7A*			
	Avertissement: Les valeurs ci-dessus sont calculés en prenant la puissance maximale fournie par les processeurs respectifs. En termes absolus, le courant maximal de chaque sortie ne doit pas dépasser 10A.														
Sortie alimentation auxiliaires	+24 V === max 200mA														
Sortie "Warning"	+24 V === max 15 W														
Sortie electro-serrure	24V === max 5W ou max 1 art. 110														
Sortie Clignotant	24 V === max 15W														
Témpérature limite de fonctionnement (°C)	-20 ÷ 50 °C														
Fréquence récepteur radio	433,92 MHz														
Type de codage télécommandes	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch														
N° maximale de télécommandes gérées	100														

* Valeur pour STOP avec lisse ≥ 6 mt.

				
Livi 5/24 - Livi 8/24 Rev - Gulliver	Geko	Look - Mac	Livi 500 - Livi 502	Ghost 100 - Ghost 200
			* Dans le cas où vous utilisez la platine avec des moteurs d'autres marques, sélectionner le paramètre "selection typologie de moteur" en choisissant le même type de moteur correspondant dans notre gamme.	
Livi 550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	Pass - Stop		

4 CONFIGURATION DE L'ARMOIRE DE COMMANDE

L'armoire de commande universelle NET24N peut être utilisée pour gérer les types (TYPE) de fermetures suivants motorisées par DEA System: portails battants et coulissants, portes de garage et barrières.

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

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

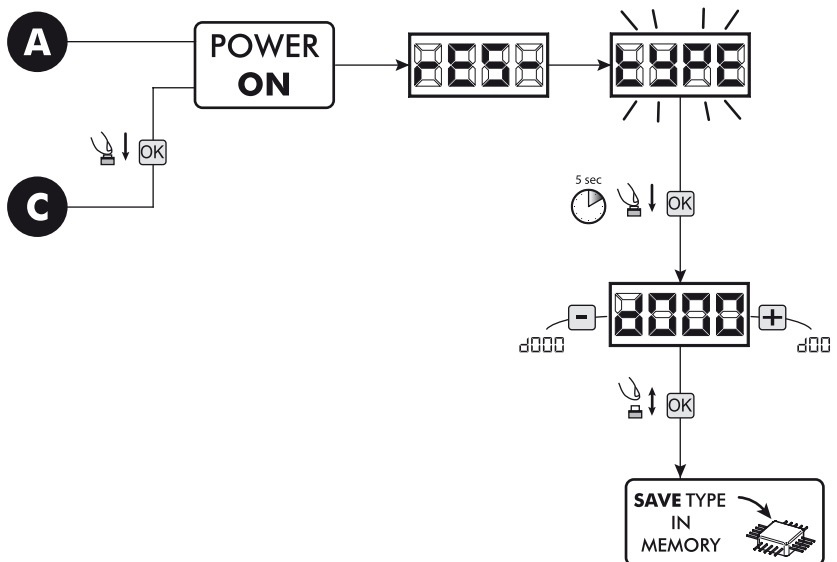
Le type (TYPE) de fermeture configuré peut être modifié, si nécessaire, en suivant le schéma C.

PREMIERE MISE EN SERVICE DE L'ARMOIRE DE COMMANDE

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

A Pour le premier allumage, procédez comme il suit:

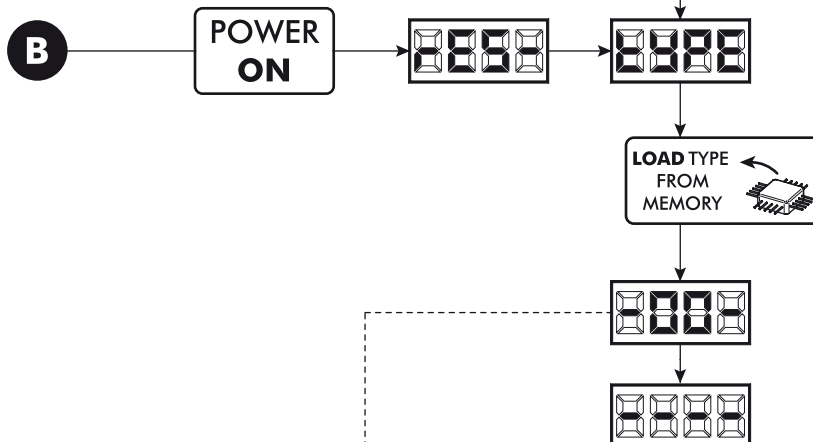
1. Alimentez la platine, l'écran affiche en séquence les écritures "RES-" et "TYPE", clignotant;
2. Appuyez sur le bouton **OK** et maintenez-le pendant 5 secondes jusqu'à ce que l'écran affiche 0000;
3. en agissant sur les touches **+** et **-**, sélectionnez la configuration désirée en fonction du type d'installation (par exemple, 0002) et confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;
À ce stade, la sélection sera stockée et rechargée à chaque fois dans le futur.
4. "TYPE", "-00-" seront affichés sur l'écran suivis par le symbole de porte fermée "----".



Allumages ultérieurs

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

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



Modifier la configuration existante

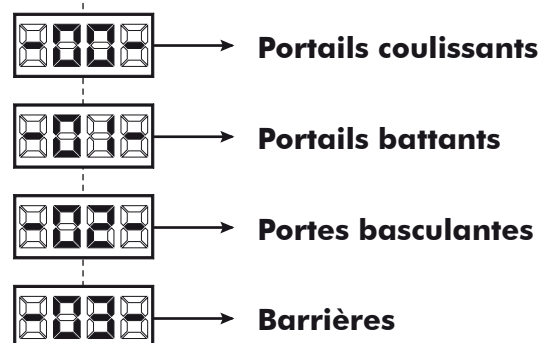
C Si vous avez déjà mémorisé une configuration et vous voulez la modifier, procédez comme il suit:

1. Maintenez enfoncé le bouton **OK** et alimentez la platine, l'écran affiche en séquence "RES-" et "TYPE" clignotant;
2. Appuyez sur le bouton **OK** et maintenez-le pendant 5 secondes jusqu'à ce que l'écran affiche 0000 (la valeur change en correspondance à la configuration utilisée précédemment);
3. En agissant sur les touches **+** et **-**, sélectionnez la nouvelle configuration souhaitée en fonction du type d'installation (par exemple 0002) et confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;

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

⚠ Cependant, si la procédure est confirmée, la nouvelle configuration aura la priorité et sera rechargée à chaque fois dans le futur.

4. L'écran affichera "TYPE" et "-00-" suivis par le symbole de porte fermée "----".



5 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la table 1 et des schémas à page 41.

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.

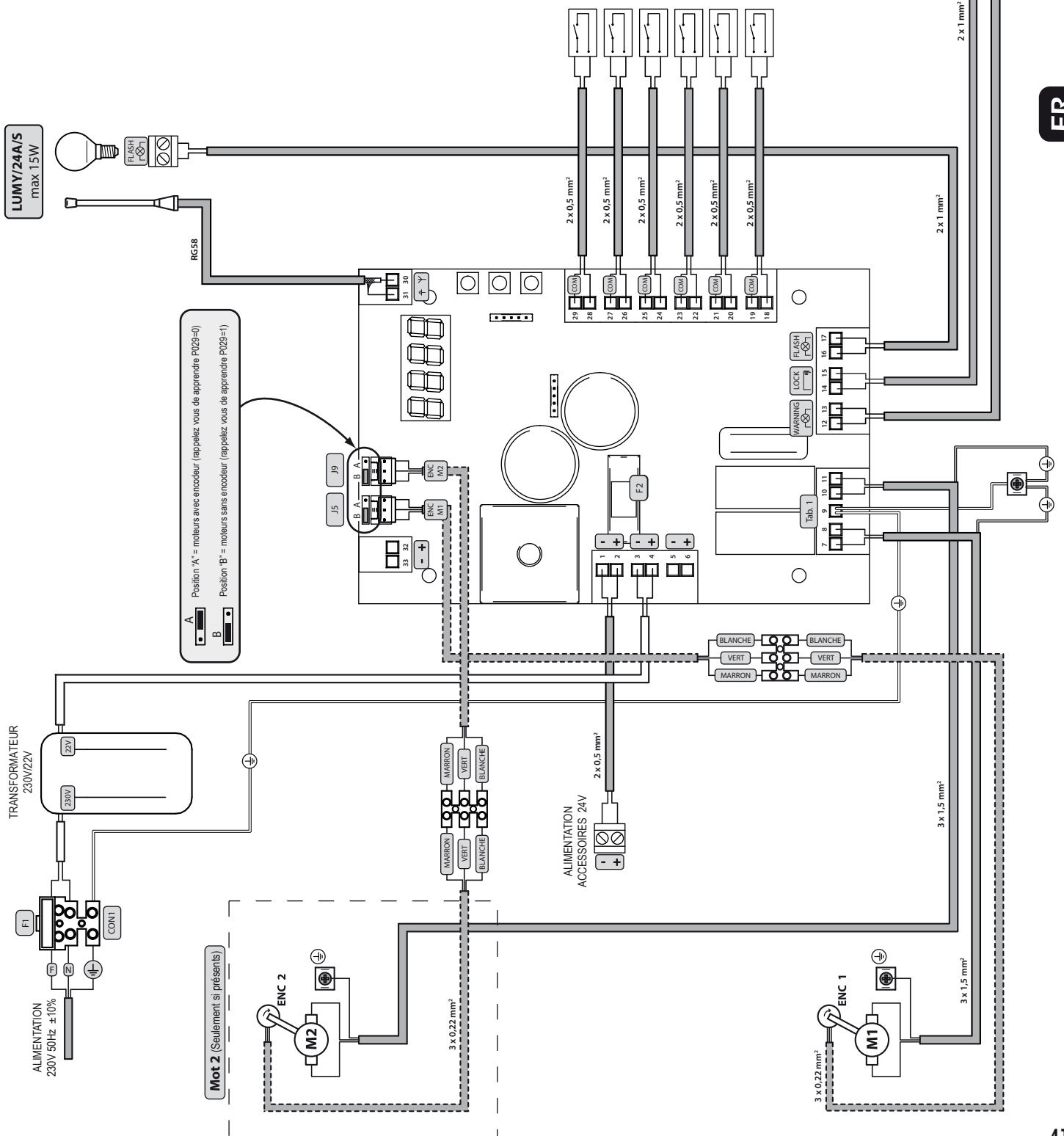
Table 1 "branchement aux borniers"

1-2		Sortie +24 V === alimentation auxiliaire max 200mA																																																																						
3-4	22V ~	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/intermittent (si P052=0/1) 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																																																																						
		<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>TYPE 00</th> <th>TYPE 01</th> <th>TYPE 02</th> <th>TYPE 03</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="5" style="text-align: center;">Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la</td> </tr> <tr> <td>18</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>19 - Com</td> <td>Input 6</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>20</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>21 - Com</td> <td>Input 5</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>22</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>23 - Com</td> <td>Input 4</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>24</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>25 - Com</td> <td>Input 3</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>26</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>27 - Com</td> <td>Input 2</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>28</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>29 - Com</td> <td>Input 1</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> </tbody> </table>		TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03	Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la					18					19 - Com	Input 6	N.C.	N.O.	N.O.	20					21 - Com	Input 5	N.C.	N.O.	N.O.	22					23 - Com	Input 4	N.C.	N.C.	N.O.	24					25 - Com	Input 3	N.C.	N.C.	N.O.	26					27 - Com	Input 2	N.O.	N.C.	N.C.	28					29 - Com	Input 1	N.O.	N.O.	N.O.
	TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03																																																																				
Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la																																																																								
18																																																																								
19 - Com	Input 6	N.C.	N.O.	N.O.																																																																				
20																																																																								
21 - Com	Input 5	N.C.	N.O.	N.O.																																																																				
22																																																																								
23 - Com	Input 4	N.C.	N.C.	N.O.																																																																				
24																																																																								
25 - Com	Input 3	N.C.	N.C.	N.O.																																																																				
26																																																																								
27 - Com	Input 2	N.O.	N.C.	N.C.																																																																				
28																																																																								
29 - Com	Input 1	N.O.	N.O.	N.O.																																																																				
30		Entrée signal antenne radio																																																																						
31		Entrée masse antenne radio																																																																						
32-33	DE@NET	32 (+)																																																																						
		33 (-)																																																																						
		Entrée réseau DE@NET (actuellement non utilisé)																																																																						
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)																																																																						
J5	J9	Jumper pour sélectionner le type d'encodeur (J5=M1 - J9=M2):																																																																						
		•Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0)																																																																						
		•Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)																																																																						

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".

- CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE
- CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR
- - - CÂBLAGES AVEC ENCODEUR SEULEMENT SI PRÉSENT



Position 'A' = moteurs avec encodeur (appelez vous de apprendre P023=0)
 Position 'B' = moteurs sans encodeur (appelez vous de apprendre P023=1)

Mot 2 (Seulement si présents)

Tab. 1 Connexion Moteur

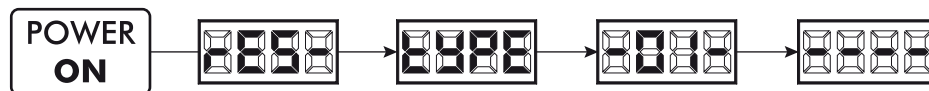
	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
M 1	Bleu	Rouge	Rouge	Rouge
M 2	Rouge	Bleu	Bleu	Bleu
M 3	/	/	/	/
M 4	/	/	/	/

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
IN1	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.
IN2	002 (PED.) N.O.	002 (PED.) N.O.	002 (PHOTO 1) N.C.	002 (PHOTO 1) N.C.
IN3	003 (SAFETY) N.C.	003 (SAFETY) N.C.	003 (SAFETY) N.C.	003 (NONE) N.O.
IN4	004 (PHOTO 1) N.C.	004 (PHOTO 1) N.C.	004 (STOP) N.C.	004 (NONE) N.O.
IN5	005 (FCA1) N.C.	005 (PHOTO 2) N.C.	005 (NONE) N.O.	005 (NONE) N.O.
IN6	006 (FCC1) N.C.	006 (STOP) N.C.	006 (NONE) N.O.	006 (NONE) N.O.

6 PROGRAMMATION STANDARD

1 Alimentation

Alimentez la carte, le display affiche en séquence les écrits "rES-", "tYPE", "-01-" (ou le type sélectionné) 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 53).

2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

1. Appuyez sur la touche **OK** pendant 15 secondes;

2. L'écran affichera respectivement:

L'état entrées (vérifiez qu'il soit correct);



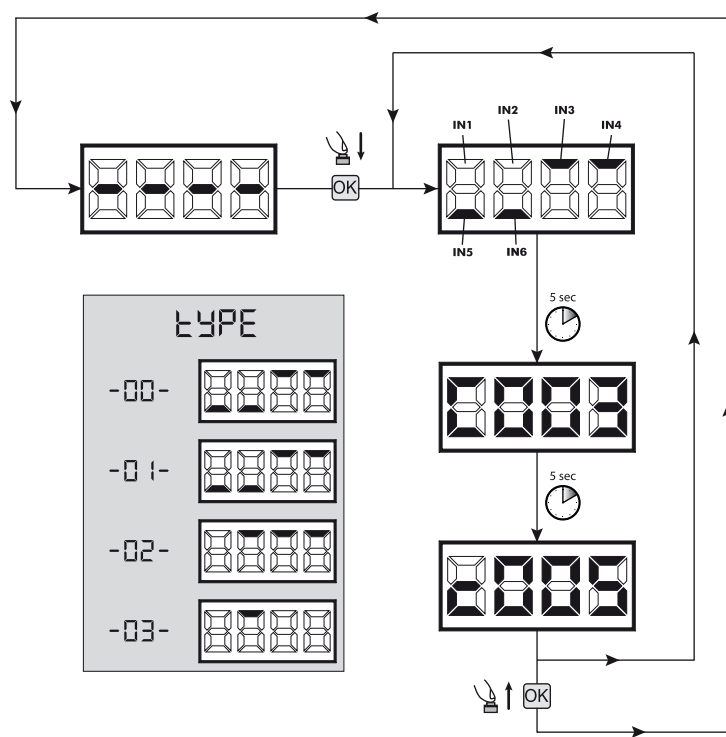
Compteur manœuvres totales (* voir P064):

ex: $\square 003 = 3 \times 1000^* = 3000$ manœuvres exécutées

Compteur manœuvre maintenance (* voir P065):

ex: $\square 005 = 5 \times 500 = 2500$ manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance ($\square --- =$ compteur manœuvres maintenance inhibé)

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



3 Sélection du type des moteurs

! IMPORTANT !

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P028;

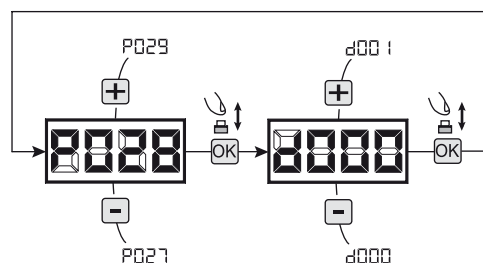
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;

3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:

Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
<ul style="list-style-type: none"> • 005 5/24 • 006 8/24 • 007 Gulliver - Rev 	<ul style="list-style-type: none"> • 000 Geko - Angolo • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 502 - 550PL 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902/24 - 905/24 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop

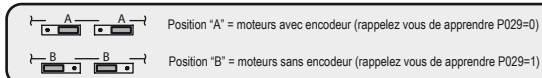
Attention: Dans le cas où vous utilisez la platine avec des moteurs d'autres marques, sélectionner le paramètre en choisissant le même type de moteur correspondant dans notre gamme (voir tableau pag. 38).

4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P028).

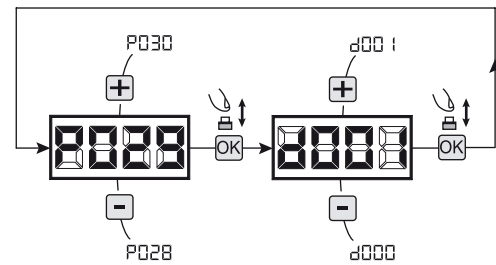


4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

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



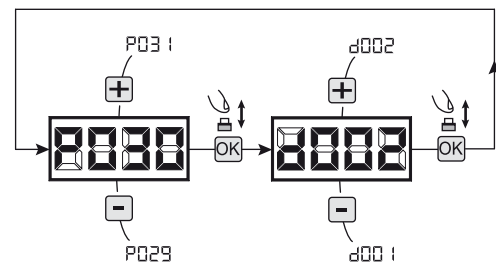
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
 - d000 = pour les moteurs avec encodeur;
 - d001 = pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez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



! IMPORTANT !

5 Sélectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

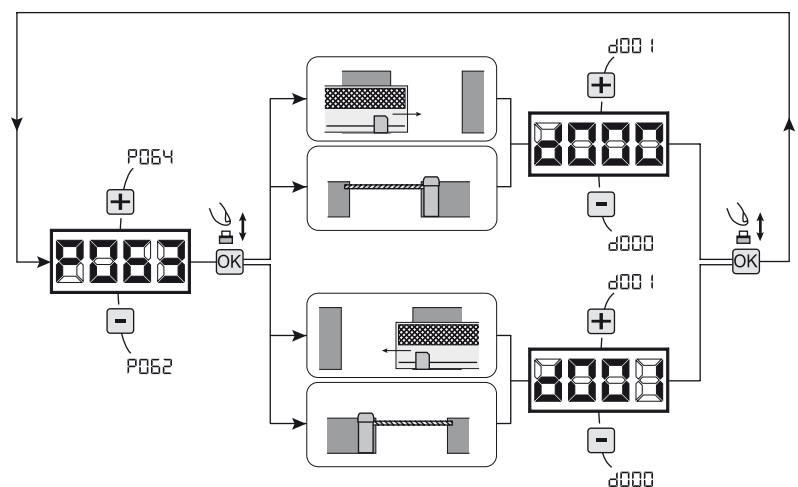
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P030;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. En appuyant sur les touches **+** et **-**, réglez:
 - d001 = pour la fonction à 1 moteur;
 - d002 = pour la fonction à 2 moteurs;
4. Confirmez votre choix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



6 Sélection du sens de marche (seulement Type 00 et Type 03)

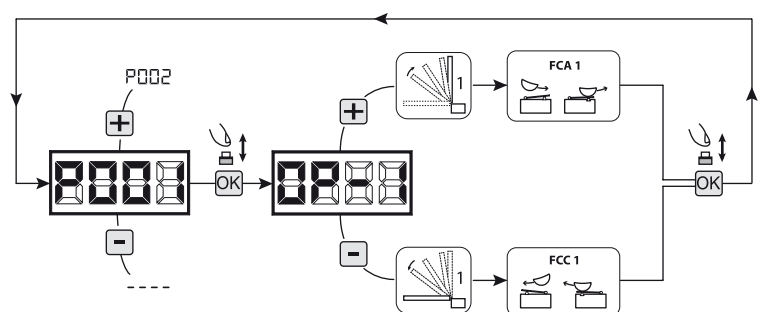
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P063;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
 - d000 = moteur en position standard;
 - d001 = moteur en position inverse;
4. Confirmez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

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



7 Reglage des cames des fins de course

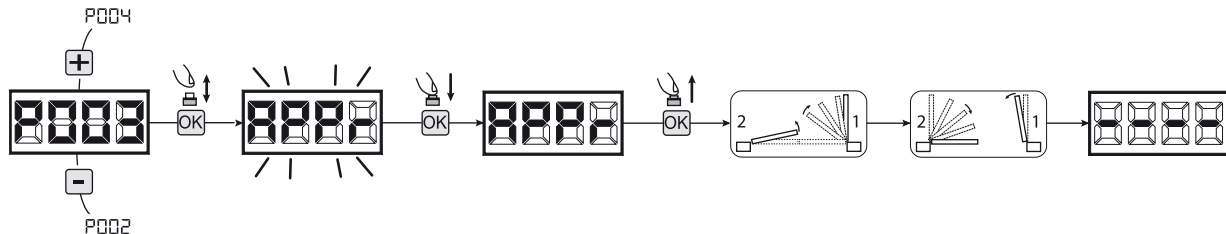
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P001;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. En appuyant sur les touches **+** (ouvre) et **-** (ferme), positionnez la porte au point d'arrêt en ouverture et réglez sa came afin qu'elle écrase le micro; Répétez réglage de la course de fermeture.
4. Confirmez en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage revient sur P001).



ATTENTION Si l'opérateur 2 est présent, répétez les paramètres précédents à l'aide P002.

8 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, La manoeuvre d'apprentissage commence avec le moteur 1 en position ouverte (s'il parte en fermeture, coupez l'alimentation, inversez les cables du moteur et ripete l'opération);
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 "----".

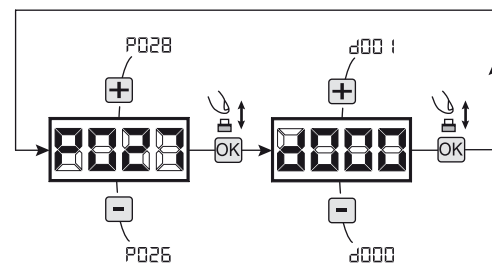


ATTENTION (seulement Type 01 et Type 03) Quand vous avez exécuté l'apprentissage de la course moteurs, effectuez une manoeuvre complète (ouverture/fermeture) et après vérifiez que le déverrouillage fonction de manière propre. Au cas où il soit trop dur, augmentez la valeur du paramètre P057 de 1 ou plus.

9 Apprentissage des émetteurs

9.1 Sélection du codage des émetteurs

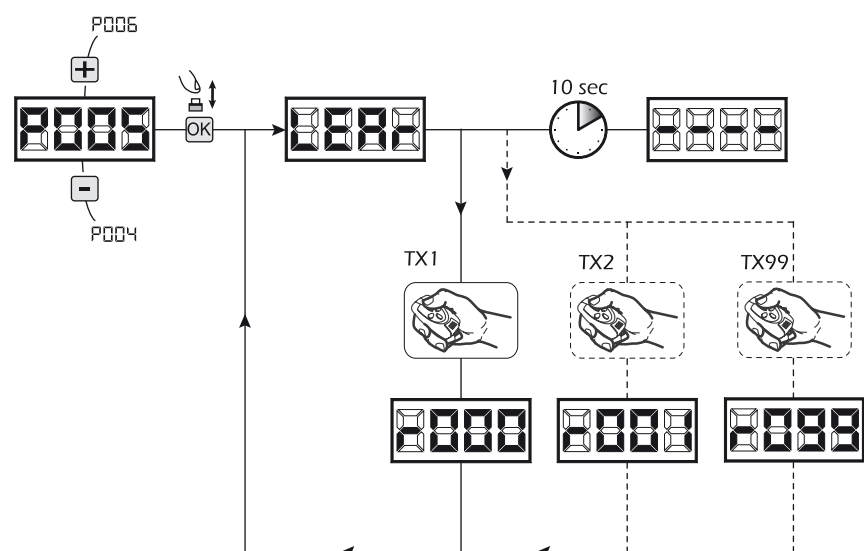
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches **+** et **-**:
- d000=rolling-code fixe (suggéré);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

9.2 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 "LERr" 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 "LERr";
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.



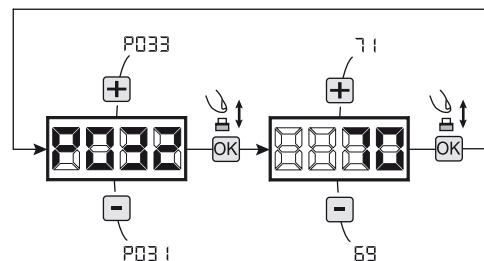
Attention: Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.

10 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 50 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".



11 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 47.

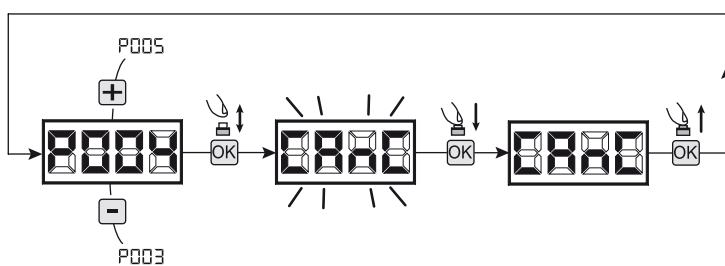
7 PROGRAMMATION AVANCÉE

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

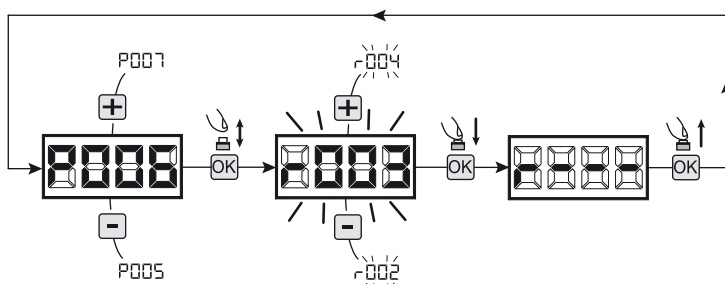
1.1 Effacement de tous les émetteurs

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



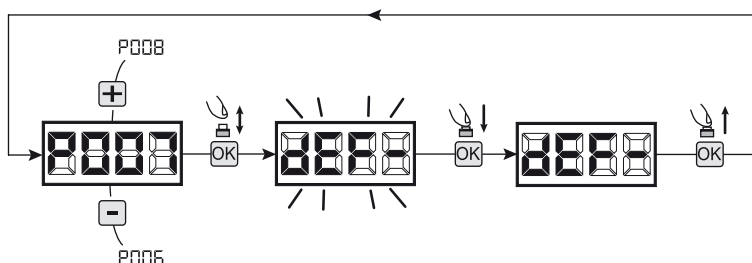
1.2 Recherche et effacement d'un émetteur

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.



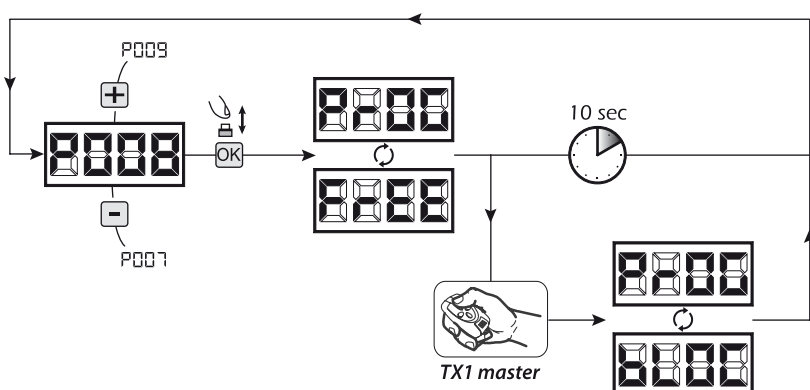
Attention: Après avoir restauré les paramètres par défaut, vous devez exécuter la programmation de la platine à nouveau et vous devez ajuster tous les paramètres de fonctionnement, en particulier, n'oubliez pas de programmer correctement les paramètres de configuration du moteur (P028 - P029 - P030).

3 Blocage/Déblocage accès à la programmation

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

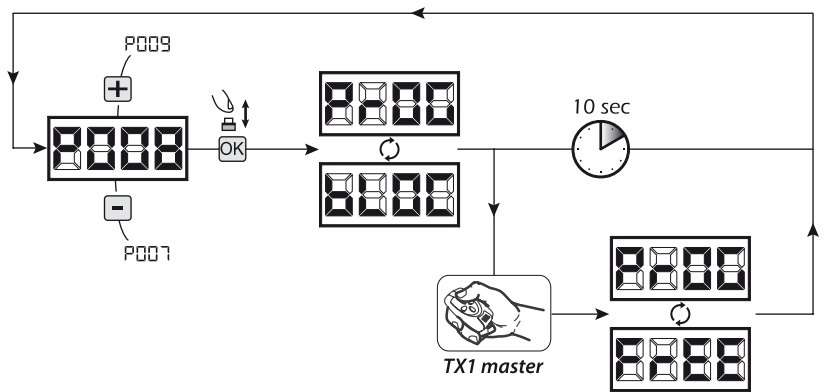
3.1 Bloc accès à la programmation

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 0 0 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 **PR** affiche alternativement **PR** / **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 **PR** / **FR** avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est débloqué.



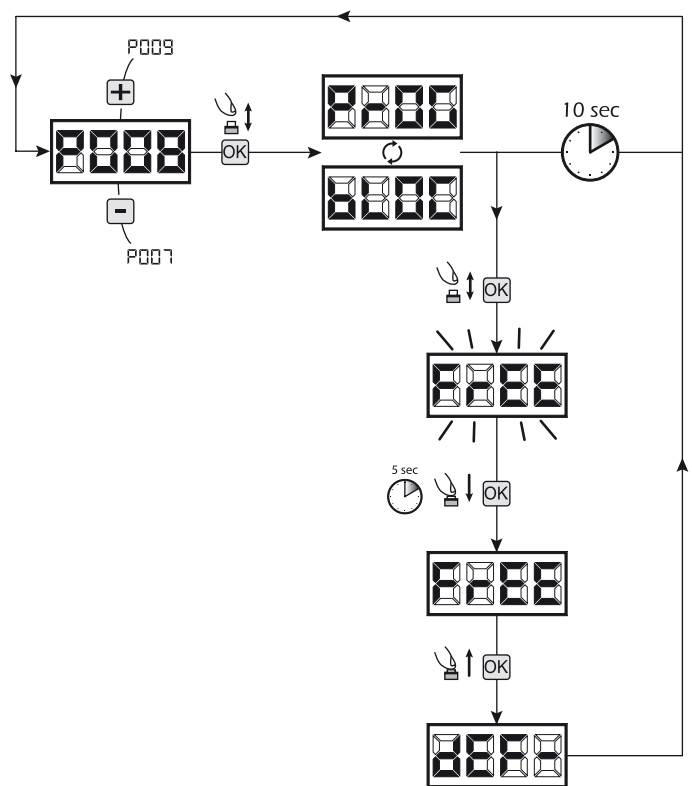
3.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

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.

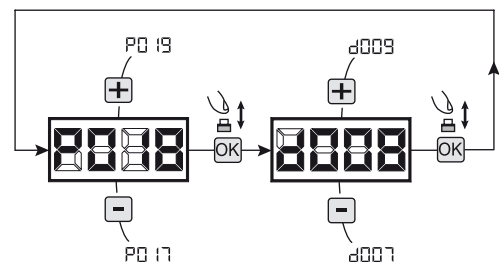
1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'affichage affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'écran affiche alternativement **PR** / **BL**;
4. Appuyez sur la touche **OK**, l'écran affiche **FR** clignotant;
5. Appuyez de nouveau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



4 Configuration des entrées

Au cas où l'installation demanderait des commandes différentes et/ou supplémentaires par rapport 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 49);
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.

PROCÉDURES DE PROGRAMMATION		PROCÉDURE	VALEURS SÉLECTIONNABLES
PEB1		Positionnement moteur 1	
PEB2		Positionnement moteur 2	
PEB3		Apprentissage course moteurs	
PEB4		Effacement émetteurs	
PEB5		Apprentissage émetteurs	
PEB6		Recherche et effacement d'un émetteur	
PEB7		Restauration paramètres par défaut: la liste des paramètres est mise à jour avec les réglages d'usine	
PEB8		Blocage accès à la programmation	
PEB9		Apprentissage des dispositifs DE@NET connectés (actuellement non utilisé)	
PEB10		Non utilisé	
PEB11		Non utilisé	
PEB12		Non utilisé	
PEB13		Non utilisé	
PEB14		Non utilisé	
PEB15		Non utilisé	

PAR.	DESCRIPTION PARAMÈTRE	VALEURS SÉLECTIONNABLES				VALEURS DE DEFAULT (pour des différents typologie d'installation)											
		IN1	IN2	IN3	IN4	IN5	IN6	CH1	CH2	CH3	CH4	DEF0 Portails Coulissants	DEF1 Portails Batants	DEF2 Portes Basculantes	DEF3 Barrières		
PEI6	Sélection type entrée INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=contact disponible • 001: IN3 type=résistance constante 8K2 															
PEI7	Sélection fonctionnement 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 fermeture Mot2) • 014: FCC1 (fins de course fermeture Mot1) • 015: FCC2 (fins de course fermeture Mot2) • 016: SAFETY 2 (barre palpeuse 2) 															
PEI8	Sélection fonctionnement INPUT_2																
PEI9	Sélection fonctionnement INPUT_3																
PEI10	Sélection fonctionnement INPUT_4																
PEI11	Sélection fonctionnement INPUT_5																
PEI12	Sélection fonctionnement INPUT_6																
PEI13	Attribution CANAL 1 émetteurs																
PEI14	Attribution CANAL 2 émetteurs																
PEI15	Attribution CANAL 3 émetteurs																
PEI16	Attribution CANAL 4 émetteurs																
PEI17	Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur)	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS code fixe • 001: HCS rolling-code • 002: Dtp-switch 															

		DEF0 Portails Coulissants	DEF 1 Portails Battants	DEF2 Portes Basculantes	DEF3 Barrières
PARAMÈTRES CONFIGURATION MOTEURS	P028	Sélection du type de moteurs		005	003
	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		001	000
	P030	Sélection nombre de moteur		001	001
	P031	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture		040	030
	P032	Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture		100	100
	P033	Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture		100	100
	P034	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en fermeture		040	030
	P035	Régulation durée ralentissement en ouverture		025	030
	P036	Régulation durée ralentissement en fermeture		025	030
	P037	Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)		050	030
	P038	Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)		050	030
	P039	Régulation force moteur 2 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)		/	030
	P040	Régulation force moteur 2 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)		/	030
	P041	Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée)		000	000
	P042	Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée)		000	000
	P043	Régulation durée course piétons		030	000
	P044	Régulation temps de préclignotement		000	000
	P045	Régulation temps de décalage en ouverture		/	/
	P046	Régulation temps de décalage en fermeture		/	/
	P047	Fonction "immeuble en copropriété": si cette fonction est activée, les entrées de commande en ouverture sont désactivées pour la durée complète de l'ouverture et du temps pause		000	000
	P048	Fonction coup de bélier: si cette fonction est activée, avant chaque manœuvre d'ouverture les moteurs démarrent en fermeture pendant 1 seconde afin de faciliter le déverrouillage d'une éventuelle électro-serrure		000	000
	P049	Sélection modalité "inversion" (pendant la manœuvre une impulsion inverse le mouvement) ou "pas-à-pas" (pendant la manœuvre une impulsion arrête le mouvement. L'impulsion suivante fait démarrer le moteur dans le sens inverse).		001	000
	P050	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.		002	002
	P051	PHOTO 2		000	002


		DEF0 Portails Coulissants	DEF 1 Portails Battants	DEF2 Portes Basculantes	DEF3 Barrières
P052	<p>Fonctionnement du contact disponible:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Si=0 "voyant portail ouvert fixe" (contact toujours fermé quand le portail est en mouvement ou lorsqu'il est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si=1 "voyant portail ouvert intermittent" (contact intermittent lent pendant l'ouverture et rapide pendant la fermeture, il est fermé quand le portail est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si>1 "lumière de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard 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	<p>Activation recherche des butées même en ouverture: les moteurs s'arrêtent seulement lorsqu'ils trouvent leurs butées, même en ouverture.</p> <p>Attention: Lors de la manœuvre d'urgence, le moteur exécute la première manœuvre en ouverture. E plus, s'il y a les fins de course, le paramètre est forcé à 1.</p>	<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) (1x25ms.....40x25ms) (seulement pour Type 0) 			
P058	Réglage de la butée d'ouverture: il permet de régler la fin de la course au cours de laquelle l'obstacle est interprété comme butée, en bloquant le moteur sans exécuter d'inversion. La valeur est le nombre de tours du rotor.	1.....255			
P059	Réglage de la butée de fermeture: il permet de régler la fin de la course au cours de laquelle l'obstacle est interprété comme butée, en bloquant le moteur sans exécuter d'inversion. La valeur est le nombre de tours du rotor.	1.....255			
P060	Réglage force moteurs à l'arrivée sur la butée. Si=0, Réglage déshabilité (la valeur de force sur la butée est calculée automatiquement). Si≠0, il indique la valeur (en % de la valeur maximale) de force exercée sur la butée.	0%tot.....100%tot			
P061	Fonction "Energy saving (économie d'énergie)": Si=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 			
P062	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).	<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 (5sec.....255sec) 			005
P063	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.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Installation standard • 001: "Installation inversée 			
P064	Multiplicateur coupleur manœuvres: il multiplie le nombre des manœuvres suite à la mise à jour du compteur opérations totales. Pour visualiser les valeurs des deux coupleur manœuvres, se reporter à la section "Visualisation de l'état des entrées et coupleur-manœuvres".	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 			
P065	Compteur manœuvres maintenance: Si=0 réinitialise le compteur et désactive la demande d'intervention, si>0 indique le nombre de manœuvres (x 500) à effectuer avant que l'armoire de commande exécute un pré-clignotement de 4 secondes additionnelles pour indiquer la nécessité d'entretien supplémentaire. Par exemple.: Si P065=050, nombre de manœuvres = 50x500=25000. Attention: Avant de définir une nouvelle valeur du compte-manœuvres de maintenance, le même doit être réinitialisé en configurant P065 = 0 et, seulement plus tard, P065 = "nouvelle valeur".	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Demande de maintenance; déshabilité • >000: "Nombre de manœuvres (x 500) pour demande de maintenance (1.....255) 			
P066	Sélection du fonctionnement sortie clignotant: Si=0 sortie clignotant intermittente, Si=1 sortie clignotant fixe (pour clignotants avec circuit intermittent intérieur).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "sortie clignotant intermittente • 001: "sortie clignotant fixe 			

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

		DEF0 Portails Coulissants	DEF 1 Portails Battants	DEF2 Portes Basculantes	DEF3 Barrières
P057	SAFETY 1	<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>	000	000	000
P058	SAFETY 2		000	000	000
P059	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.	000	000	000	000
P070	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.	200	200	200	200
P071	Non utilisé	/	/	/	/
P072	Non utilisé	/	/	/	/
P073	Non utilisé	/	/	/	/
P074	Non utilisé	/	/	/	/
P075	Non utilisé	/	/	/	/

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

8 MESSAGES AFFICHÉS SUR LE DISPLAY

MESSAGES D'ÉTAT		
Mess.	Description	
----	Portail fermé	
	Portail ouvert	
OPE _n	Ouverture en course	
CLOS	Fermeture en course	
STEP	L'armoire attend une commande après une impulsion de start, en mode de fonctionnement pas-à-pas	
BLOC	L'armoire a reçu une impulsion de stop	
rESP	Réinitialisation de la position actuelle: l'armoire de commande vient d'être réinitialisé après une panne de courant ou la porte a dépassé le nombre maximal d'inversions autorisées (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.

FR

9 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.

10 ÉLIMINATION DU PRODUIT



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

NET24N

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

Tabla de contenidos

1	Recapitulación Advertencias	55	7	Programación avanzada	65
2	Descripción del producto	56	8	Mensaje visualizados en el Display	71
3	Datos técnicos	56	9	Ensayo de la instalación	71
4	Configuración	57	10	Desmantelamiento del producto	71
5	Conexiones Eléctricas	58			
6	Programación Standard	61			

1 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS

Leer atentamente: el incumplimiento de las siguientes advertencias puede generar situaciones de peligro.

⚠ ATENCIÓN El uso del producto en condiciones anómalas no previstas por el constructor puede generar situaciones de peligro; respetar las condiciones previstas por las presentes instrucciones.

⚠ ATENCIÓN **DEA System** recuerda que la elección, la disposición y la instalación de todos los dispositivos y los materiales que constituyen el conjunto completo del cierre deben realizarse cumpliendo las Directivas Europeas 2006/42/CE (Directiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidad electromagnética), 2006/95/CE (equipos eléctricos de baja tensión eléctrica). Para todos los Países extra Unión Europea, además de las normas nacionales vigentes, para un nivel de seguridad suficiente se aconseja también el cumplimiento de las prescripciones contenidas en las antedichas Directivas.

⚠ ATENCIÓN De ninguna forma utilizar el producto en presencia de atmósferas explosivas o en ambientes que pueden resultar agresivos y dañar partes del producto.

⚠ ATENCIÓN Para una seguridad eléctrica adecuada mantener netamente separados (mínimo 4 mm en aire o 1 mm a través del aislamiento), el cable de alimentación 230 V de los cables de bajísima tensión de seguridad (alimentación de los motores, controles, electrocerradura, antena, alimentación de los auxiliares), procediendo, si necesario, a su fijación con abrazaderas adecuadas cerca de las borneras.

⚠ ATENCIÓN Cualquier operación de instalación, mantenimiento, limpieza o reparación de toda la instalación tiene que ser realizada exclusivamente por personal capacitado; siempre trabajar con la alimentación eléctrica seccionada y observar escrupulosamente todas las normas vigentes en el país en que se realiza la instalación en materia de instalaciones eléctricas.

⚠ ATENCIÓN El uso de repuestos no indicados por **DEA System** y/o el remontaje no correcto pueden causar situaciones de peligro para personas, animales y cosas; además pueden causar malfuncionamientos en el producto; siempre utilizar las partes indicadas por **DEA System** y seguir las instrucciones para el montaje.

⚠ ATENCIÓN La evaluación equivocada de las fuerzas de impacto puede ser causa de graves daños en personas, animales o cosas. **DEA System** recuerda que el instalador tiene que comprobar que estas fuerzas de impacto, medidas según lo que indica la norma EN 12445, sean efectivamente inferiores a los límites previstos por la norma EN12453.

⚠ ATENCIÓN La conformidad del dispositivo de detección de obstáculos interno, al cumplimiento de la norma EN12453 está sólo garantizado en combinación con motores provistos de encoger.

⚠ ATENCIÓN Los posibles dispositivos de seguridad externos utilizados para el cumplimiento de los límites de las fuerzas de impacto deben ser conformes con la norma EN12978.

♻ ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2002/96/CE sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (RAEE), este producto eléctrico no debe eliminarse como desecho urbano mixto. Hay que eliminar el producto llevándolo al punto de recolección municipal local para proceder al reciclaje oportuno.

2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

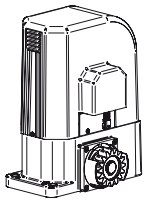
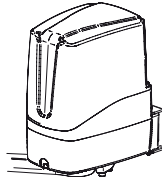
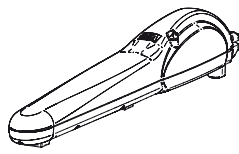
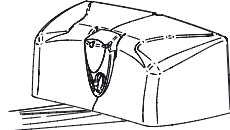
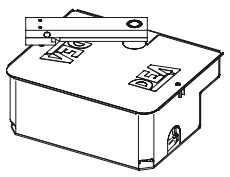
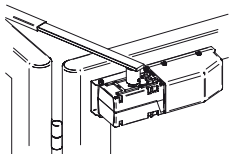
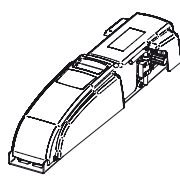
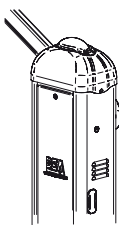
NET24N es un cuadro de maniobras universal para automatizaciones **DEA** System para 1 o 2 motores con o sin encoder.

La característica principal de ésta central es la simplicidad para configurar las entradas y salidas según las propias exigencias, garantizado de éste modo la adaptabilidad a todo tipo de motorizaciones. Bastará únicamente programar la configuración deseada para el automatismo utilizado para encontrar introducidos los parámetros de funcionamiento de manera óptima escluyendo las funciones innecesarias.

3 DATOS TÉCNICOS

	TYPE 00				TYPE 01					TYPE 02	TYPE 03			
	Livi 5/24	Livi 8/24	REV	Gulliver	GEKO	Angolo	Ghost 100 Ghost 200	Look Mac	Livi 500 Livi 502	550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	PASS	STOP	
													4÷5 mt	≥ 6 mt
Tensión de alimentación (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)													
Potencia nominal del transformador (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)	120 VA (230/22V)					150 VA (230/22V)				150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)	
Fusible F2 (A) transformador)	1A							2A						3,15A*
Batería	2x 12V 1,3A	2x 12V 4A						2x 12V 1,3A					2x 12V 4A	
Fusible F1 (A) (entrada batería)	15A													
Salida motores 24V (Corriente máxima absorbible) (A)	1x 5A	1x 10A						2x 5A				2x 5A	2x 7A*	
	Atención: Los valores indicados estan calculados considerando la potencia máxima dada por el mismo transformador. En absoluto la corriente máxima de cada salida no debe superar los 10A.													
Salida alimentación auxiliares	+24 V === max 200mA													
salida "Warning"	+24 V === max 15 W													
Salida electrocerradura	24V === max 5W ou max 1 art. 110													
Salida intermitencia	24 V === max 15W													
Temperaturas limite de funcionamiento (°C)	-20÷50 °C													
Frecuencia receptor rádio	433,92 MHz													
Tipología de codificación emisores	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch													
Nº max emisores gestionados	100													

* Valor pera STOP con asta ≥ 6 mt.

				
Livi 5/24 - Livi 8/24 Rev - Gulliver	Geko	Look - Mac	Livi 500 - Livi 502	Ghost 100 - Ghost 200
			* En el caso de utilizo con motores DEA System, configurar el parametro "Seleccionar tipo de motor" con el valor correspondiente al tipo de motor o a las características de uso	
Livi 550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	Pass - Stop		

4 CONFIGURACION DE LA CENTRAL

La central de mando universal NET24N puede ser utilizada para la gestión de los siguientes tipos (TYPE) de cierre motorizado **DEA System**: cancela batiente, correderas,puerta basculante, barreras.

Con el fin de garantizar la máxima adaptabilidad de cada tipo (TYPE) de cierre,la central prevee un procedimiento inicial, seguido al primer encendido, para una configuración óptima de las entradas, salidas y parámetros de funcionamiento (ver esquema **A**). Una vez configurada, la central opera en modo "dedicado" al tipo (TYPE) de cierre seleccionado. Después de haber seguido la configuración inicial será suficiente seguir la programación standar para la instalación sobre la que se está operando.

Todas las introducciones iniciales, permanecen en memoria aún en caso de sucesivos encendidos (ver esquema **B**)

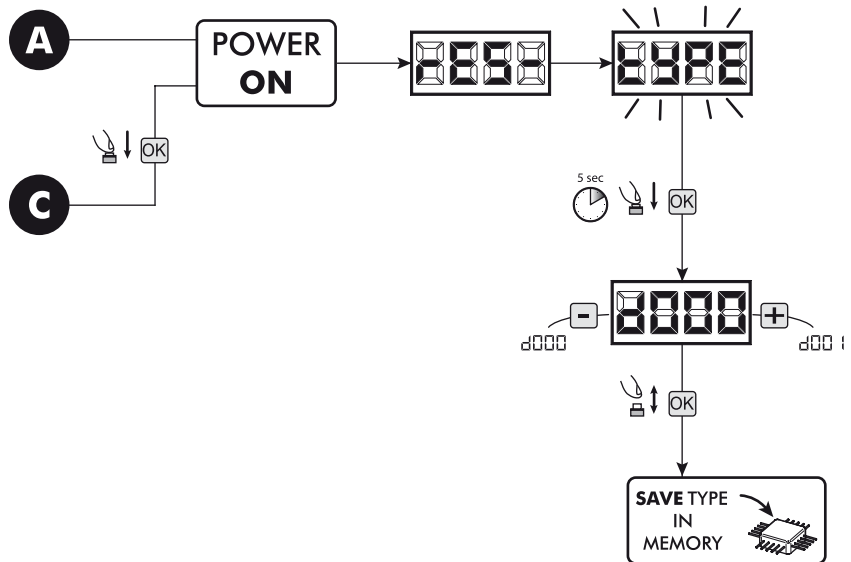
El tipo TYPE de cierre configurado, puede ser sucesivamente modificado **C**.

ANTES DE ENCENDER LA CENTRAL

Configuración despues primer encendido

A Al primer encendido del cuadro proceder con se indica:

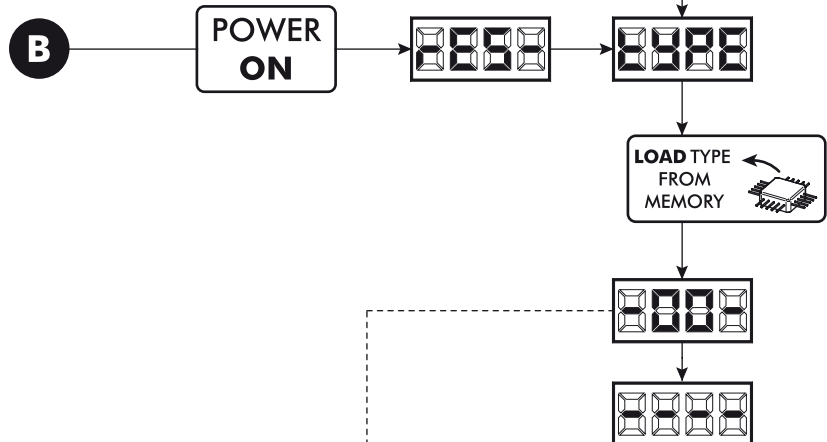
1. Dar alimentación en el display aparece la secuencia escrita "rES-" y "TYPE" intermitente;
2. Apretar el botón **OK** y matenerlo apretado por 5 seg. hasta que aparezca el escrito d000 en el display;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, seleccionar la configuración deseada en base al tipo de instalación (ej. d002) y confirmar apretando la tecla **OK**;
En éste punto la configuración será salvada en memoria y será recuperada a cada encendido posterior.
4. Aparece es escrito "TYPE", "-00-" seguido del simbolo de puerta cerrada "----".



Sucesivos reencendidos

B Si en la central ya ha sido salvada una configuración, proceder como se indica:

Dar alimentación, en nel display aparece la secuencia escrita "rES-", "TYPE", "-00-" seguida del simbolo de puerta cerrada "----".



Modificación configuración existente

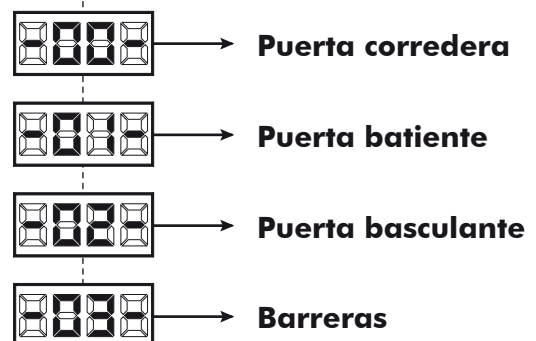
C Si en la central ha sido salvada un aconfiguración, y se desea cambiar, proceder como se indica:

1. Tener apretado el botón **OK** y dar alimentación, en el display aparece la secuencia escrita "rES-" y "TYPE" intermitente;
2. Presionar el botón **OK** y mantenerlo apretado por 5 seg. hasta que aparezca el escrito d000 (el valor cambia en correspondencia a la presente configuración utilizada) en el display;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, escoger la nueva configuración en base al tipo de instalación (Ej. d002) y confirmar apretando el botón **OK**;

⚠ Interrumpir el procedimiento de reconfiguración antes de la confirmación, comporta la carga de la anterior configuración por la central, sin ninguna modificación.

⚠ Si todavía el procedimiento de configuración se lleva a buen fin, la nueva configuración sobrescribirá la precedente y será recargada en cada encendido futuro.

4. Segurá el escrito "TYPE", "-00-" seguido del simbolo de puerta cerrada "----".



5 CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 1" y los esquemas de página 59.

ATENCIÓN Para una seguridad eléctrica adecuada mantener netamente separados (mínimo 4 mm en aire o 1 mm a través del aislamiento), el cable de alimentación 230 V de los cables de bajísima tensión de seguridad (alimentación de los motores, controles, electrocerradura, antena, alimentación de los auxiliares), procediendo, si necesario, a su fijación con abrazaderas adecuadas cerca de las borneras.

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

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																																																																						
		<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>TYPE 00</th> <th>TYPE 01</th> <th>TYPE 02</th> <th>TYPE 03</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="5" style="text-align: center;">Si no se utiliza puentearla</td> </tr> <tr> <td>18</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>19 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>20</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>21 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>22</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>23 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>24</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>25 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>26</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>27 - Com</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>28</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>29 - Com</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> </tbody> </table>		TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03	Si no se utiliza puentearla					18					19 - Com	N.C.	N.C.	N.O.	N.O.	20					21 - Com	N.C.	N.C.	N.O.	N.O.	22					23 - Com	N.C.	N.C.	N.C.	N.O.	24					25 - Com	N.C.	N.C.	N.C.	N.O.	26					27 - Com	N.O.	N.O.	N.C.	N.C.	28					29 - Com	N.O.	N.O.	N.O.	N.O.
	TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03																																																																				
Si no se utiliza puentearla																																																																								
18																																																																								
19 - Com	N.C.	N.C.	N.O.	N.O.																																																																				
20																																																																								
21 - Com	N.C.	N.C.	N.O.	N.O.																																																																				
22																																																																								
23 - Com	N.C.	N.C.	N.C.	N.O.																																																																				
24																																																																								
25 - Com	N.C.	N.C.	N.C.	N.O.																																																																				
26																																																																								
27 - Com	N.O.	N.O.	N.C.	N.C.																																																																				
28																																																																								
29 - Com	N.O.	N.O.	N.O.	N.O.																																																																				
30	Y	Entrada de la señal de la antena radio																																																																						
31		Entrada masa antena radio																																																																						
32-33	DE@NET	32 (+)																																																																						
		33 (-)																																																																						
		Entrada de red DE@NET (actualmente no utilizada)																																																																						
CON 1		Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)																																																																						
J5	J9	Jumper selección tipo encoder (J5=M1 - J9=M2):																																																																						
		<ul style="list-style-type: none"> • Posición "A" = motores con encoder (recordarse de seleccionar P029=0) • Posición "B" = motores sin encoder (recordarse de seleccionar P029=1) 																																																																						

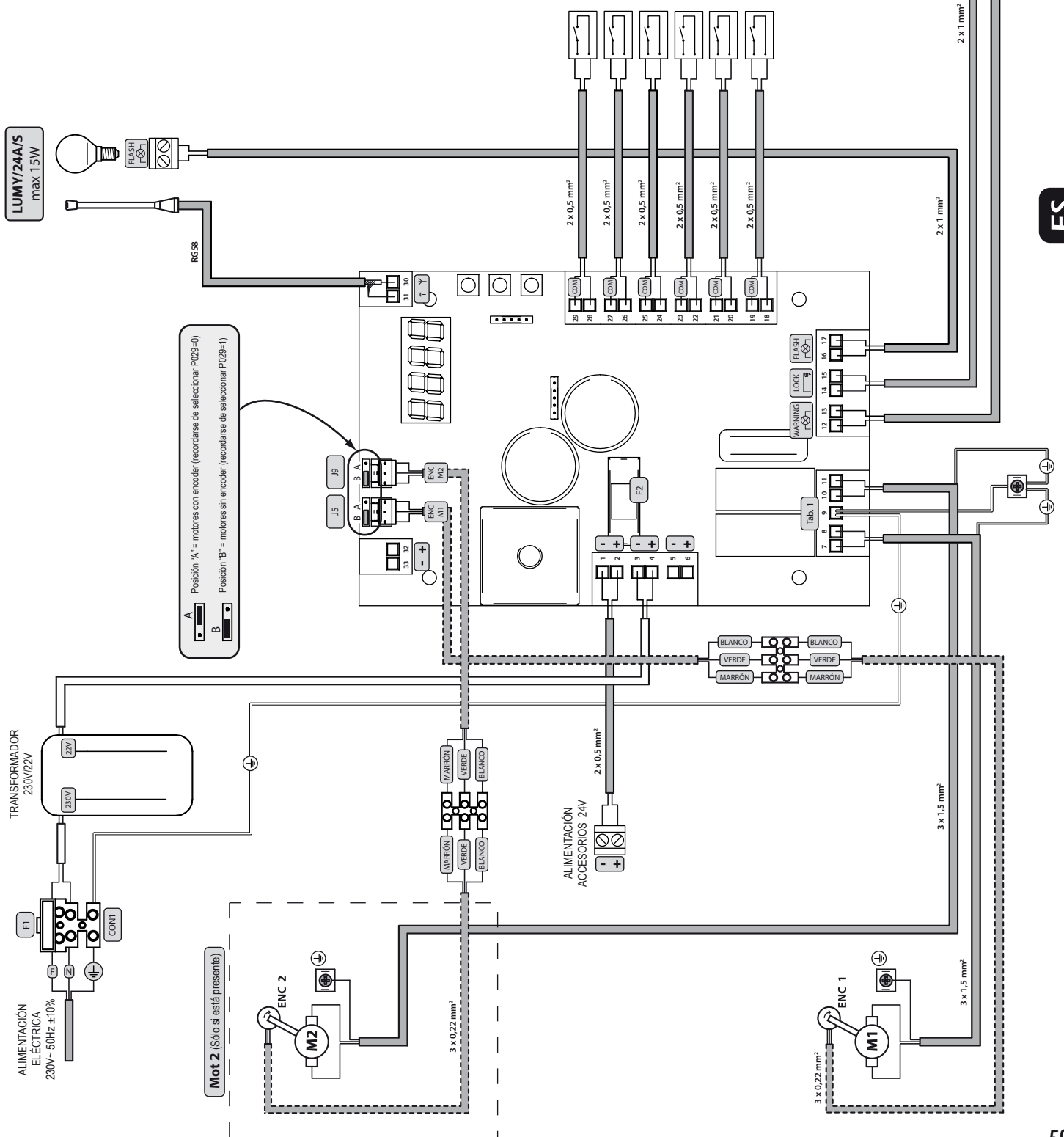
En el caso en el que la instalación requiera comandos diferentes o añadidos respecto a los standard, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado.
Hacer referencia al capítulo "Programación avanzada".

- CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
- CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR
- - - CABLEADOS ENCODER SÓLO SI ESTÁ PRESENTE

Tab. 1 Conexión de los Motores

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
M 1	Azul	Rojo	Rojo	Rojo
M 8	Rojo	Azul	Azul	Azul
M 10	/	Azul	Rojo	/
M 11	/	Rojo	Azul	/

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
IN1	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.
IN2	002 (PED.) N.O.	002 (PED.) N.O.	002 (PHOTO 1) N.C.	002 (PHOTO 1) N.C.
IN3	010 (SAFETY) N.C.	010 (SAFETY) N.C.	010 (SAFETY) N.C.	002 (NONE) N.O.
IN4	003 (PHOTO 1) N.C.	003 (PHOTO 1) N.C.	001 (STOP) N.C.	002 (NONE) N.O.
IN5	002 (FCA1) N.C.	002 (PHOTO 2) N.C.	002 (NONE) N.O.	002 (NONE) N.O.
IN6	004 (FCC1) N.C.	001 (STOP) N.C.	002 (NONE) N.O.	002 (NONE) N.O.



6 PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

1 Alimentación

Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "rES-", "TYPE", "-01-" (o del Type seleccionado) 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. 71).

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);



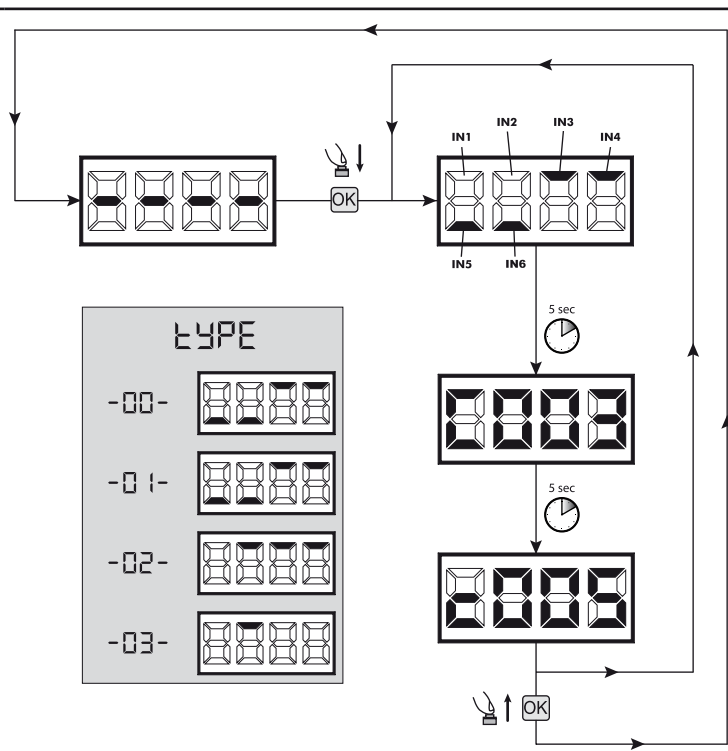
Cuentamaniobras total (* ver P064):

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

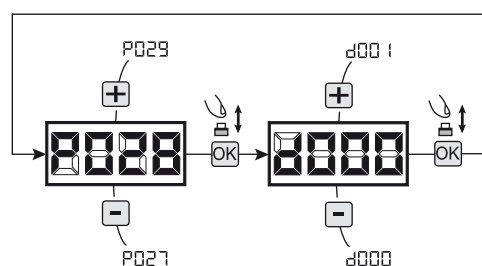
! IMPORTANTE !

1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón **OK**;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, introducir:

Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
<ul style="list-style-type: none"> • 005 5/24 • 006 8/24 • 007 Gulliver - Rev 	<ul style="list-style-type: none"> • 000 Geko - Angolo • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 502 - 550PL 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902/24 - 905/24 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop

Atención: en el caso de uso de motores **DEA System**, configurar el parámetro con el valor correspondiente al tipo de motor o a las características de uso (hacer referencia a la tabla de pag. 56).

4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display aparece P028).

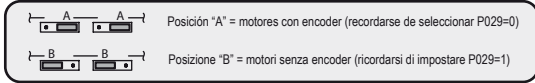


ES

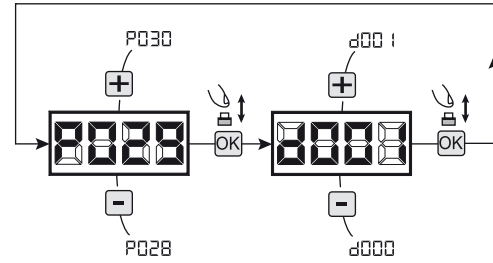
! IMPORTANTE !

4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

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

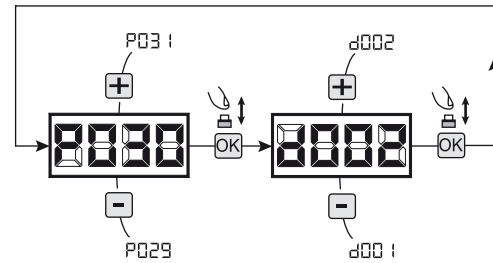


1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** finohasta visuali-
zar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón **OK**;
3. Accionando los botones **+** y **-**, introducir:
- d000=para motores con encoder;
- d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección pilsando el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



5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

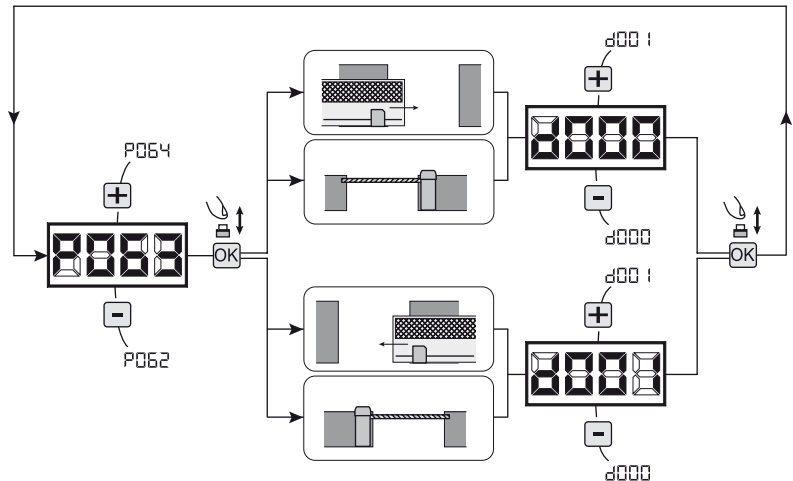
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar
en el display el parámetro P030;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-**, configurar:
- d001=para la función de motor simple;
- d002=para la función de 2 motores;
4. Confirmar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



6 Selección del sentido de la marcha (sólo Type 00 o Type 03)

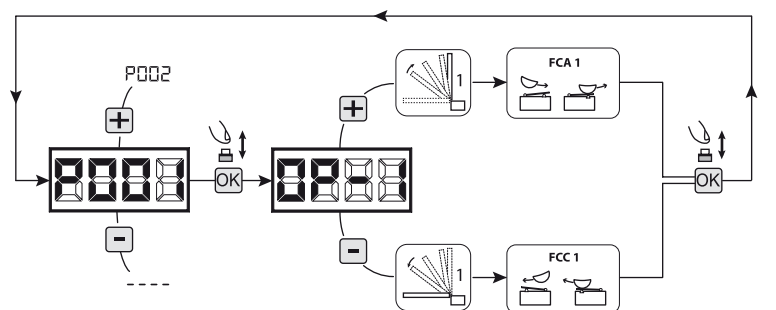
1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** ha-
sta visualizar el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Accionando **+** y **-**, introducir:
- d000=motor en posición standar;
- d001=motor en posición invertida;
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el
display reaparece P063).

Atención: Este parámetro invierte automaticamen-
te las salidas abre/cierra del motor y los posibles
finales de carrera de abertura y cierre.



7 Regulación de la leva de los finales de carrera

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta
visuali zar el parámetro P001;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Actuando sobre las teclas **+** (se abre) y **-** (cierra),
mover la puerta en la posición de abertura y ajuste
la leva tan que en ese punto aplasta el micro;
Repita el procedimiento para ajustar el final de
carrera de cierre.
4. Confirmar su selección apretando la tecla **OK** (el
display vuelve a aparecer P001).



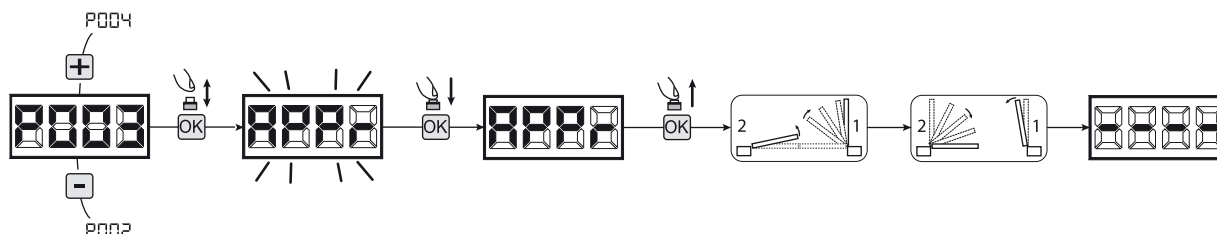
ATENCIÓN Si existe también el motor 2, repita los ajustes anteriores utilizando el parámetro P002.

8 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 "RPPr" intermitente, tener apretado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** donde el escrito "RPPr" deja de parpadear; inicia la maniobra de aprendizaje con el motor 1 en apertura (si en cambio inicia en cierre, quitar la electricidad, invertir los cables del motor y repetir la operación);
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 "----".

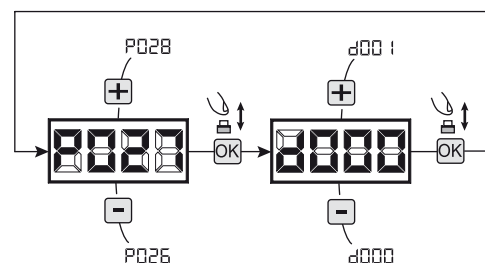


ADVERTENCIA (sólo Type 01 o Type 03) Después del ajuste de la carrera de los motores, efectuar una peración completa y verificar el correcto funcionamiento del desbloqueo. Si el desbloqueo parece más "duro", aumente el valor del parámetro P057 de 1 más.

9 Aprendizaje de los controles remotos

9.1 Selección de la codificación de los controles remotos

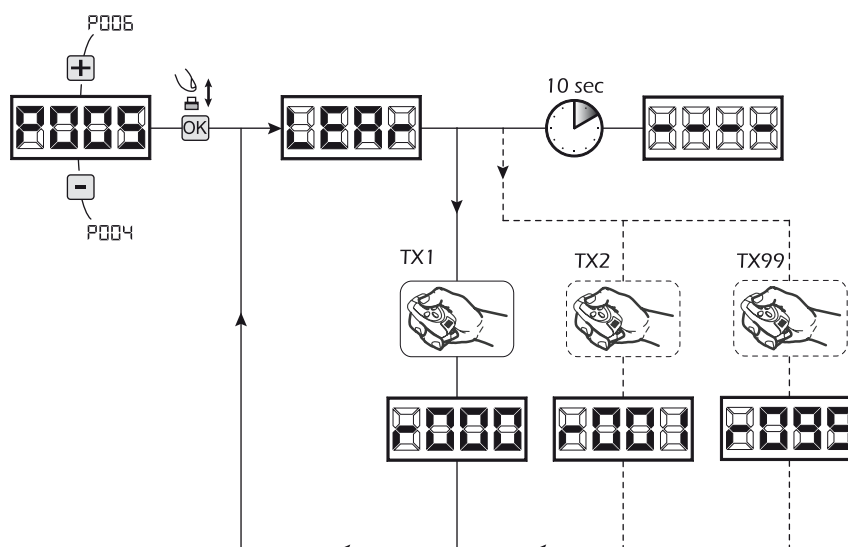
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
 - d000=rolling-code fixe;
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;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

9.2 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 "LERr" 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 "LERr";
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 "----".

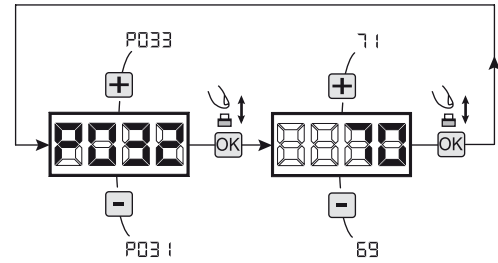


Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

10 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. 68.

11 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 65.

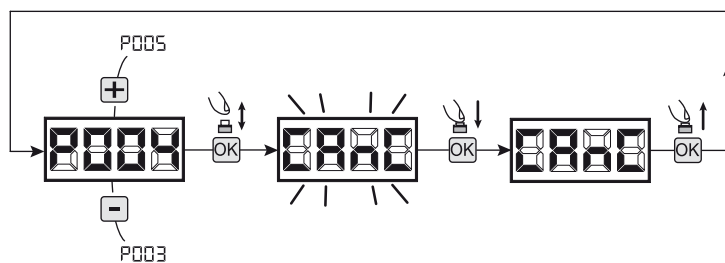
7 PROGRAMACIÓN AVANZADA

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

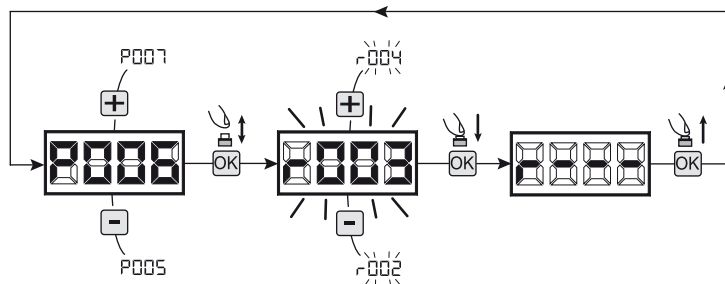
1.1 Cancelación de todos los controles remotos

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



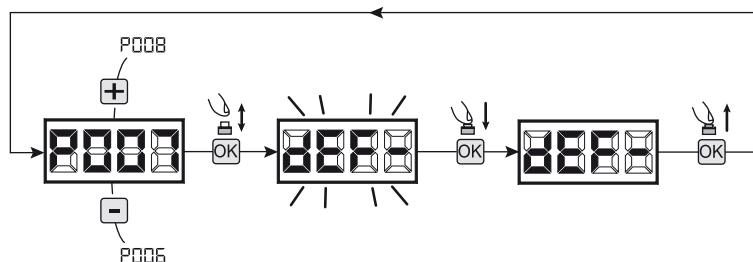
1.2 Búsqueda y cancelación de un control remoto

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 r 003);
4. Con la inscripción "r 003" que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
5. Soltar la tecla **OK**, inmediatamente cuando aparezca la inscripción "r - - -";
6. Se ha borrado el control remoto seleccionado (en el display vuelve a visualizarse P006).



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.



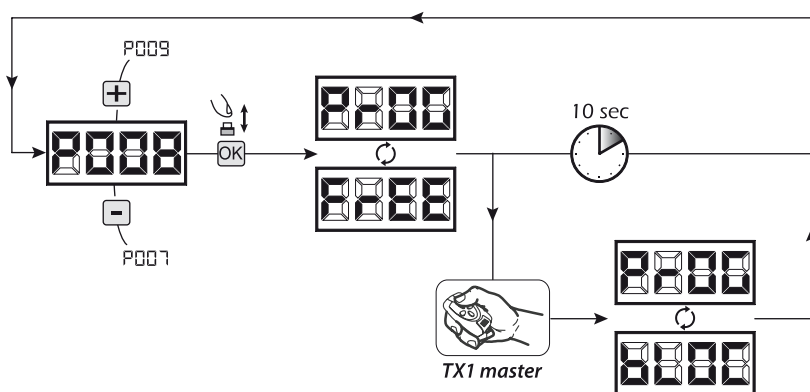
Atención: Después de reestablecer los parámetros por defecto, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y regulación de todos los parámetros de funcionamiento, en particular acordarse de introducir correctamente los parámetros de regulación motor (P028 - P029 - P030).

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.

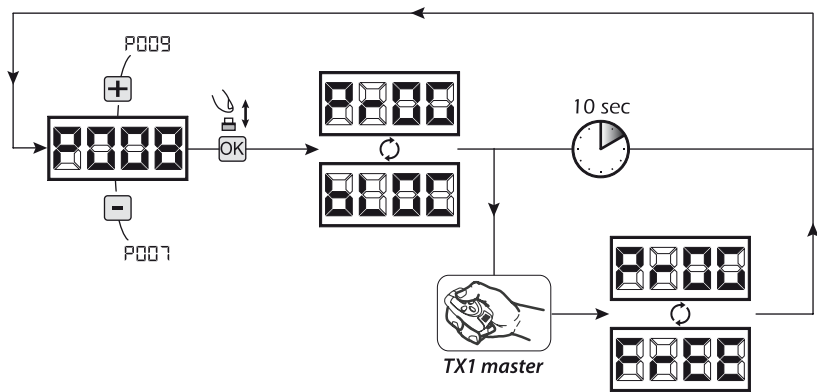
3.1 Bloqueo acceso a la programación

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 r 00 / F r E E 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 r 00 / b l 00 antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación, está bloqueado.



3.2 Desbloqueo acceso a la programación

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



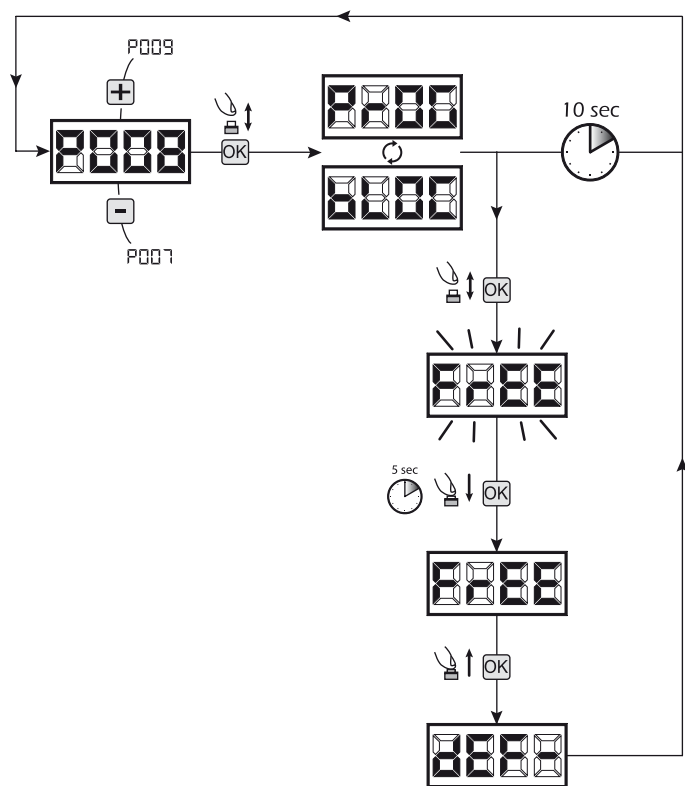
3.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

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

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

Posteriormente a éste tipo de desbloqueo, **será necesario realizar nuevamente la programación de la central y regulación de todos los parámetros de funcionamiento, en particular acordarse de introducir correctamente los parámetros de regulación motor (P028 - P029 - P030).** Será necesario repetir las mediciones de la fuerza de la instalación para garantizar la conformidad de la misma.

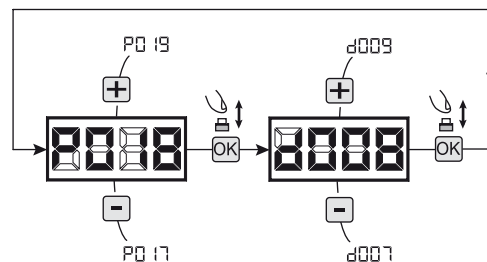
1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza en modo alterno la escritura **P-00/bLOC**;
4. Apretar el botón **OK**, el display visualiza el escrito **F-EE** en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el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



4 Configuración de las entradas

En caso de que la instalación requiera controles diferentes y/o adicionales con respecto a la situación normal que se describe en los esquemas, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado (por ejemplo START, FOTO, STOP, etc...).

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar el parámetro que corresponde a la entrada deseada:
 - P017=para INPUT 1;
 - P018=para INPUT 2;
 - P019=para INPUT 3;
 - P020=para INPUT 4;
 - P021=para INPUT 5;
 - P022=para INPUT 6;
2. Acceder al parámetro (por ejemplo P018) apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-** configurar el valor correspondiente al funcionamiento deseado (referirse a la tabla "parámetros de configuración de las entradas" en la página 67);
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P018).
5. Ejecutar la nueva conexión en la entrada que acaba de configurarse.



5 Programación terminada

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

PROCEDIMIENTOS DE PROGRAMACIÓN		VALORES SELECCIONABLES
PAR. P001	Posicionamiento del motor 1	
PAR. P002	Posicionamiento del motor 2	
PAR. P003	Aprendizaje de la carrera de los motores	
PAR. P004	Cancelación de los controles remotos	
PAR. P005	Aprendizaje de los controles remotos	
PAR. P006	Búsqueda y cancelación de un control remoto	
PAR. P007	Carga de los parámetros estándar: toda la lista de los parámetros se actualiza con las configuraciones de fábrica	
PAR. P008	Bloqueo acceso a programación	
PAR. P009	Reconocimiento dispositivos DE@NET conectados (actualmente no utilizada)	
PAR. P010	No utilizado	
PAR. P011	No utilizado	
PAR. P012	No utilizado	
PAR. P013	No utilizado	
PAR. P014	No utilizado	
PAR. P015	No utilizado	

PAR.	DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO	VALORES SELECCIONABLES	VALORES PREDETERMINADOS (para los varios estándares de instalación)			
			DEF0 cancela corredera	DEF 1 puerta batiente	DEF 2 puerta basculante	DEF 3 barrera
P016	Selección del tipo de entrada INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN3 type=contacto libre de tensión 001: IN3 type=resist. constante 8K2 	000 (Contacto libre de tensión)	000 (Contacto libre de tensión)	000 (Contacto libre de tensión)	000 (Contacto libre de tensión)
P017	Selección del funcionamiento INPUT_1	<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) 	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P018	Selección del funcionamiento INPUT_2		002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	002 (PHOTO 1)	002 (PHOTO 1)
P019	Selección del funcionamiento INPUT_3		010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	002 (NONE)
P020	Selección del funcionamiento INPUT_4		002 (PHOTO 1)	002 (PHOTO 1)	011 (STOP)	002 (NONE)
P021	Selección del funcionamiento INPUT_5		012 (FCA1)	002 (PHOTO 2)	002 (NONE)	002 (NONE)
P022	Selección del funcionamiento INPUT_6		014 (FCC1)	011 (STOP)	002 (NONE)	002 (NONE)
P023	Asignación CANAL 1 controles remotos		001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P024	Asignación CANAL 2 controles remotos		002 (NONE)	002 (NONE)	002 (NONE)	002 (NONE)
P025	Asignación CANAL 3 controles remotos		003 (NONE)	003 (NONE)	003 (NONE)	003 (NONE)
P026	Asignación CANAL 4 controles remotos		002 (NONE)	002 (NONE)	002 (NONE)	002 (NONE)
P027	Selección del tipo de control remoto	<ul style="list-style-type: none"> 000: HCS fix-code 001: HCS rolling-code 002: Dip-switch 	000	000	000	000


PARÁMETROS CONFIGURACIÓN MOTORES		PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO				
PD28	Selección del tipo de motor	<ul style="list-style-type: none"> • 000: GEKO - ANGOLO • 001: LOCK - MAC • 002: GHOST 100/200 • 003: 500 - 502 - PASS - 550PL • 004: STOP • 005: LIV 5/24 • 006: LIV 8/24 • 007: GULLIVER - REV 	DEF0 cancela corredera	DEF1 puerta batiente	DEF2 puerta basculante	DEF3 barrera
PD29	Otra seleccionada con o sin encoder. PRECAUCIÓN: Recuerde que debe ajustar correctamente los jumpers J5 y J9 (véase el cuadro 1). ADVERTENCIA: J5, J9 y PD29 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 	005	000	003	003
PD30	Selección número motores	<ul style="list-style-type: none"> • 001: un motor • 002: dos motores 	001	002	001	001
PD31	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura	15%tot.....100%tot	040	050	050	030
PD32	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de apertura	30%tot.....100%tot	100	100	100	100
PD33	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de cierre	30%tot.....100%tot	100	100	100	100
PD34	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en cierre	15%tot.....100%tot	040	050	050	030
PD35	Regulación de la duración de la desaceleración en apertura	5%tot.....75%to	025	020	020	030
PD36	Regulación de la duración de la desaceleración en cierre	5%tot.....75%tot	025	020	020	030
PD37	Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)	10%tot.....50%tot	050	050	050	099
PD38	Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)	10%tot.....50%tot	050	050	050	099
PD39	Regulación de la fuerza del motor 2 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)	10%tot.....50%tot	/	050	/	099
PD40	Regulación de la fuerza del motor 2 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)	10%tot.....50%tot	/	050	/	099
PD41	Regulación del tiempo de cierre automático (si = 0 cierre automático inhabilitado)	0sec.....255sec	000	000	000	000
PD42	Regulación del tiempo de cierre automático peatonal (si = 0 cierre automático peatonal inhabilitado)	0sec.....255sec	000	000	000	000
PD43	Regulación de la duración de la carrera peatonal	5%tot.....100%tot	030	035	035	000
PD44	Regulación del tiempo de predestello	0sec.....10sec	000	000	000	000
PD45	Regulación del tiempo de desfase en apertura	0sec.....30sec	/	001	/	/
PD46	Regulación del tiempo de desfase en cierre	0sec.....30sec	/	003	/	/
PD47	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 	000	000	000	000
PD48	Función golpe de anriete: antes de cada apertura empuja los motores en cierre durante 1 seg para facilitar el desenganche de la posible electrocarradura	<ul style="list-style-type: none"> • 000: función "golpe de anriete" no activa • 001: función "golpe de anriete" activa 	000	000	000	000
PD49	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 opuesta)	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversión" • 001: "paso-paso" 	001	000	000	000
PD50	Funcionamiento 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 "cierre rápido" habilitada; en éste caso durante la apertura y el tiempo de pausa, a la detección de un eventual obstáculo la puerta reanuncia automáticamente después de un retraso de 5 seg.	<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 "cierre rápido" habilitado • 004: como 001 pero con "cierre rápido" habilitado • 005: como 002 pero con "cierre rápido" habilitado 	002	002	002	002
PD51	FOTO 2		000	001	002	002

		DEF0 cancela corredera	DEF 1 puerta batiente	DEF2 puerta basculante	DEF3 barrera
P052	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 abertura, siempre ON con la puerta abierta, siempre OFF sólo al terminar una maniobra de cierre) Se>1 "courtesy light" (salina ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para,despues del retraso programado)				
P053	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 (ESP), el motor hace la primera maniobra en la apertura. Además, si hay los finales de carrera, el parámetro se fuerza a 1.				
P054	Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos				
P055	Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante la apertura	000: inversión completa en presencia de obstáculo >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)	000	000	000
P056	Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante el cierre	000: inversión completa en presencia de obstáculo >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)	000	000	000
P057	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	000: Facilitación del desbloqueo deshabilitada >000: Facilitación del desbloqueo habilitada por un tiempo aproximado de: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (sólo para Type 0)	000	003	000
P058	Regulación margen batida apertura: regula la duración del último tramo de carrera durante el cual un eventual obstáculo es interpretado como cierre, parando el motor sin realizar la inversión. El valor programado indica el número de giros del motor.	1.....255	025	025	020
P059	Regulación margen batida apertura: regula la duración del último tramo de carrera durante el cual un eventual obstáculo es interpretado como cierre, parando el motor sin realizar la inversión. El valor programado indica el número de giros del motor.	1.....255	025	025	020
P060	Regulación fuerza del motor al llegar al cierre. Si = 0 regulación deshabilitada (el valor de fuerza en el cierre se calcula automáticamente) Si diferente de 0 indica el valor (expresado en % del valor max.) de fuerza ejercida en la batida.	20%tot.....100%tot	035	000	000
P061	Función "Energy saving": Si=1 después de 10sg de inactividad la central apaga la salida de 24v. Y el display, que se reactiva al primer impulso recibido.(Utilización aconsejable cuando se utiliza alimentación a baterías o panel solar)	000: "Energy saving" no activo 001: "Energy saving" activo	000	000	000
P062	Funcionamiento salida electrocarradura: Si=0 salida "boost" para alimentación electrocarradura art. 110, Si=1 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad impulsiva, Si=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 electrocarradura mediante relé externo, Si=5 salida 24V para alimentación electrocarradura para barrera, Si>5 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad temporizada (el valor introducido indica el retraso en el apagado en segundos)	000: "Salida "boost" para alimentación electrocarradura art. 110 001: "Salida impulsiva 24V === max 5W 002: "Salida paso-paso 24V === max 5W 003: "Salida electrofreno para motores reversibles" 004: "Salida alimentación electrocarradura mediante relé externo" 005: "Salida alimentación electrocarradura para barrera" >005: "Salida temporizada 24V === max 5W (5seg.....255seg)	000	000	005
P063	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	000: "Installation standard 001: "Installation invertida	000	000	000
P064	Multiplicador cuentamaniobras: Multiplica el número después del cula después del cual el cuentamaniobras total viene aplazado. Para visualizar el valor hacer referencia al párrafo "Visualización estado entradas y cuentamaniobras".	000: "x100 001: "x1000 002: "x10000 003: "x100000	001	001	001
P065	Cuentamaniobras mantenimiento: Si=0 acerca el contador y debilita 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, número de maniobras = 50x500=25000 Atención: Antes de introducir un nuevo valor del cuentamaniobras de mantenimiento es necesario resealar el mismo introduciendo P065=0 y sólo seguidamente P065= "nuevo valor".	000: "Aviso de mantenimiento deshabilitado >000: "Número de maniobras (x 500) para aviso de mantenimiento (1.....255)	000	000	000
P066	Selección funcionamiento salida destellante: Si=0 salida destellante intermitente; Si=1 salida destellante fija (para destellantes provistos de circuito intermitente interno)	000: "Salida destellante intermitente 001: "Salida destellante fija	000	000	000

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

PARAMETROS DE FUNCIONAMIENTO		DEF0 cancela corredera	DEF 1 puerta batiente	DEF2 puerta basculante	DEF3 barrera				
P057	SAFETY 1	<p>Funcionamiento entrada SFT: si=0 banda sensible siempre activa; si=1 banda sensible activa solo en cierre; si=2 banda sensible activa solo en cierre y antes de cada movimiento; si=3 banda sensible activa solo en apertura; si=4 banda sensible activa solo en apertura y antes de cada movimiento. Al igual que la detección de obstáculos con el sensor interno, también la activación de las entradas SFT1 y SFT2 provoca la inversión total o parcial según la configuración del parámetro P055 (duración inversión con obstáculo en apertura), y P056 (duración inversión con obstáculo en cierre).</p>				000	000	000	000
P058	SAFETY 2	<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" 				000	000	000	000
P059	Retraso en la detección del final de carrera: el motor se para después de 1,5 seg. de la detección del final de carrera. Si durante este retraso se reconoce el tope mecánico, el motor se para inmediatamente.	000	000	000	000				
P070	Regulación duración del arranque rápido Atención: Si soft start se activa, el arranque rápido se desactiva independientemente del valor de P070.	200	200	200	200				
P071	No utilizado	/	/	/	/				
P072	No utilizado	/	/	/	/				
P073	No utilizado	/	/	/	/				
P074	No utilizado	/	/	/	/				
P075	No utilizado	/	/	/	/				
P000	000: "retraso final de carrera desactivado"								
P001	001: "retraso final de carrera activado"								
P000	000: "arranque rápido desactivado (hace un arranque rápido mínimo, casi no se percibe)"								
P00X	00X: "regula la duración del arranque rápido hasta 1,5 seg. (X*6 ms)"								

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	
BLDC	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 apertura 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 encoders 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.

ES

9 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.

10 DESMANTELAMIENTO DEL PRODUCTO



ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2002/96/CE sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (RAEE), este producto eléctrico no debe eliminarse como desecho urbano mixto. Hay que eliminar el producto llevándolo al punto de recolección municipal local para proceder al reciclaje oportuno.

NET24N

Central de comando universal para motores de 24V
Instruções de funcionamento e advertências

Índice

1	Resumo das advertências	73	7	Programação Avançada	83
2	Descrição do produto	74	8	Mensagens no Display	89
3	Dados Técnicos	74	9	Teste da Instalação	89
4	Configurações	75	10	Eliminação do produto	89
5	Ligações Eléctricas	76			
6	Programação Padrão	79			

1 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS

Leia atentamente estes avisos, o desrespeito dos mesmos pode causar situações de risco.

⚠ ATENÇÃO A utilização deste produto em condições anómalas não previstas pelo fabricante pode criar situações de perigo, e por esta razão todas as condições prescritas nestas instruções devem ser respeitadas.

⚠ ATENÇÃO A **DEA System** recorda a todos os utilizadores que a escolha e instalação de todos os materiais e dispositivos que compõem o sistema de automação completo, devem cumprir com as Directivas Europeias 2006/42/CE (Directiva Máquinas), 2004/108/CE (compatibilidade electromagnética), 2006/95/CE (equipamentos eléctricos de baixa tensão). A fim de assegurar um adequado nível de segurança, além das normas locais, é aconselhável cumprir também com as directivas acima mencionados em todos os países extra europeus.

⚠ ATENÇÃO O produto não pode ser instalado em nenhuma circunstância em atmosferas explosivas ou ambientes que possam ser agressivos e danificar partes deste.

⚠ ATENÇÃO Para garantir um nível adequado de segurança eléctrica manter sempre os cabos de alimentação de 230V (intervalo mínimo de 4 mm em aberto ou 1mm através de isolamento) afastados dos cabos de muito baixa tensão (fonte de alimentação de motores, controlos, fechaduras eléctricas, fornecimento de energia aérea e circuitos auxiliares) e aperte os últimos com braçadeiras apropriadas perto das placas terminais.

⚠ ATENÇÃO Todas as operações de instalação, manutenção, limpeza ou reparação em qualquer parte do sistema deve ser realizada exclusivamente por pessoal qualificado, com o fornecimento de energia desligado trabalhando em estrita conformidade com as normas e regulamentos eléctricos em vigor no País de instalação.

⚠ ATENÇÃO A utilização de peças de reposição não indicadas pela **DEA System** e / ou a remontagem incorrecta pode criar risco a pessoas, animais e bens e também danificar o produto. Por esta razão, utilize sempre apenas as componentes indicadas pela **DEA System** e obedeça às instruções de montagem.

⚠ ATENÇÃO A avaliação incorrecta das forças de impacto pode causar sérios danos a pessoas, animais ou bens. A **DEA System** recorda ao instalador que deve verificar se as forças de impacto, medidas conforme o indicado pela norma EN 12445, são realmente abaixo dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

⚠ ATENÇÃO A conformidade do dispositivo de detecção de obstáculos interno, para o cumprimento da norma EN12453, só é garantida se forem utilizados motores com encoder.

⚠ ATENÇÃO Todos os dispositivos de segurança externos utilizados para o cumprimento dos limites de forças de impacto devem estar em conformidade com a norma EN12978.

♻ ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2002/96/CE relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (REEE), este produto eléctrico não deve ser tratado como resíduo urbano misto. Por favor, descarte o produto levando-o para um local apropriado para a reciclagem municipal.

2 DESCRIÇÃO DO PRODUTO

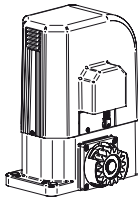
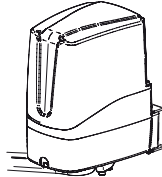
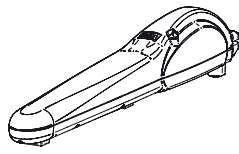
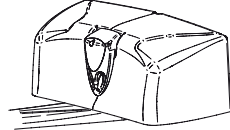
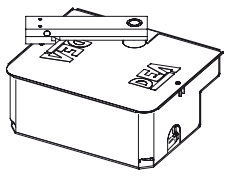
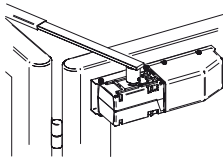
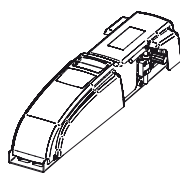
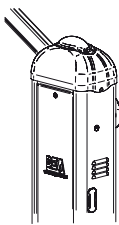
NET24N é uma central de comando universal para automações **DEA** System de 1 ou 2 motores de 24V com ou sem encoder.

A característica principal desta central de comando é a sua facilidade de configuração das entradas e saídas de acordo com as necessidades, garantindo assim a capacidade de adaptação a qualquer tipo de automação. É, portanto, fácil de configurar e excluir todas as funções desnecessárias.

3 DADOS TÉCNICOS

	TYPE 00				TYPE 01					TYPE 02	TYPE 03			
	Livi 5/24	Livi 8/24	REV	Gulliver	GEKO	Angolo	Ghost 100 Ghost 200	Look Mac	Livi 500 Livi 502	550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	PASS	STOP	
													4 ÷ 5 mt	≥ 6 mt
Tensão de alimentação (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)													
Potência nominal do transformador (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)		120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)					150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)			
Fusível F2 (A) (transformador)	1A	2A												3,15A*
Baterias	2x 12V 1,3A		2x 12V 4A	2x 12V 1,3A					2x 12V 4A					
Fusível F1 (A) (Entrada de baterias)	15A													
Saídas de 24V para os motores (corrente máxima de saída) (A)	1x 5A	1x 10A		2x 5A					2x 5A	2x 7A*				
	Atenção: Os valores indicados são calculados tomando como base a potência máxima fornecida pelos respectivos processadores. Em termos absolutos, a corrente máxima de cada saída não deve exceder 10A.													
Saída para alimentação de circuitos auxiliares	+24 V === max 200mA													
Saída de "Warning"	+24 V === max 15 W													
Saída para fechadura eléctrica	24V === max 5W ou max 1 art. 110													
Saída para pirlampo	24 V === max 15W													
Gama de temperaturas de funcionamento (°C)	-20 ÷ 50 °C													
Frequência do receptor	433,92 MHz													
Tipo de código do emissor	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch													
Numero máximo de emissores controlados	100													

* Valores para a STOP com haste ≥ 6 m.

				
Livi 5/24 - Livi 8/24 Rev - Gulliver	Geko	Look - Mac	Livi 500 - Livi 502	Ghost 100 - Ghost 200
			* Se aplica a central a motores não sem ser da DEA , definir o parâmetro "Seleção do tipo de motor" para o próximo aproximado ao tipo de família de motores.	
Livi 550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	Pass - Stop		

4 CONFIGURAÇÃO DA CENTRAL DE COMANDO

A central de comando NET24N pode ser utilizada para o controlo dos seguintes tipos (TYPE) de fecho motorizados pela DEA System: Portas de batente e de correr, portas basculantes e barreiras.

A fim de garantir a adaptabilidade máxima para cada tipo (TYPE) de fecho, a central de comando fornece um procedimento inicial, realizado apenas no primeiro ciclo, para a configuração ideal das entradas, saídas e parâmetros (ver o diagrama A). Uma vez configurada, a central de comando irá operar no modo "dedicado" para o tipo (TYPE) de fecho escolhido. Depois de realizar a configuração inicial, é suficiente executar a programação padrão para a instalação em que se está a funcionar.

Todas as configurações permanecem na memória mesmo no caso de posterior flare-ups (veja o diagrama B).

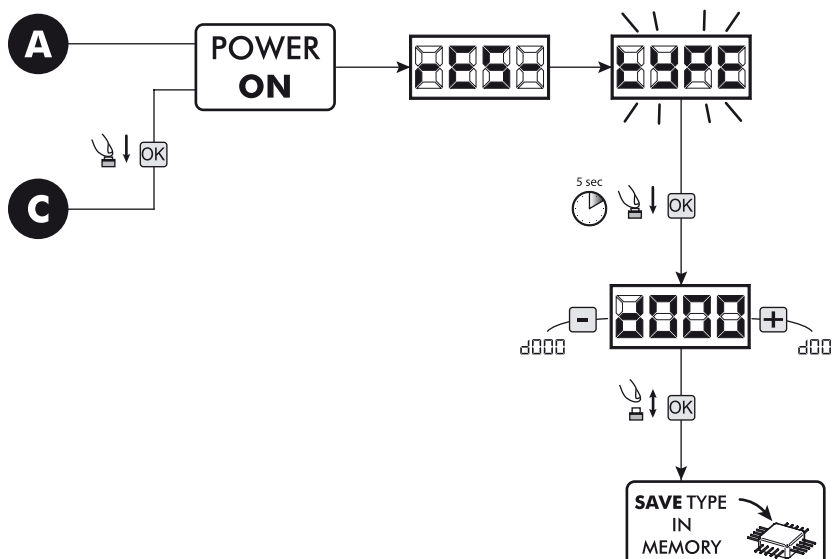
Se necessário, o tipo (TYPE) de fecho pode ser configurado posteriormente de acordo com o diagrama C.

PRIMEIRA LIGAÇÃO DA CENTRAL DE COMANDO

Configuração inicial

A Para a primeira ligação da central de comando, proceda da seguinte forma:

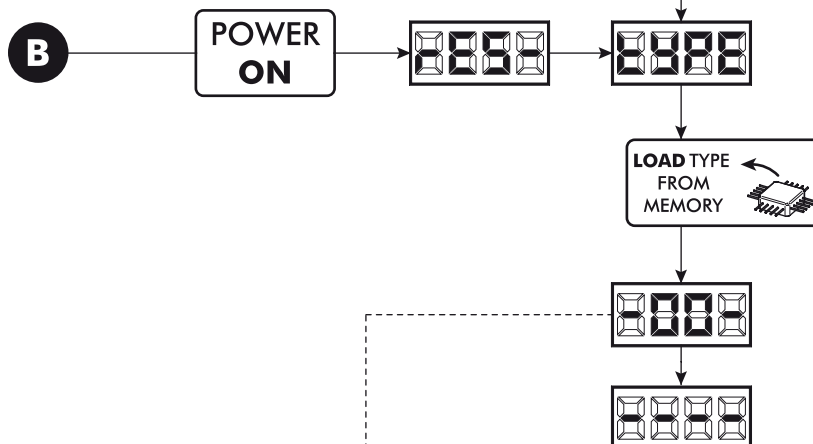
1. Alimente a central, o display mostra em sequência a escrita "rES-" e "TYPE" a piscar;
2. Pressione a tecla **OK** e espere 5 segundos até o display mostrar **0000**;
3. Actue nas teclas **+** e **-**, para seleccionar a configuração desejada dependendo do tipo de instalação (ex. **0002**) e confirme pressionando a tecla **OK**;
Neste ponto, a selecção será memorizada e recarregada cada vez no futuro.
4. Siga as indicações "TYPE", "-00-" seguido do símbolo da porta fechada "----".



Ignições seguintes

B Se já tiver salvo uma configuração, proceda da seguinte forma:

Ligue a alimentação, o display mostrará em sequência a escrita "rES-", "TYPE", "-00-" seguido do símbolo de porta fechada "----".



Modificar a configuração existente

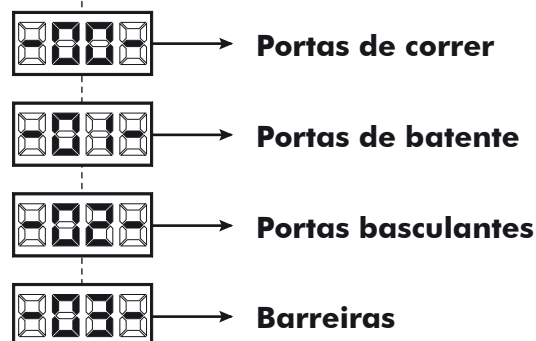
C Se já tiver salvo uma configuração e quiser mudá-la, proceda da seguinte forma:

1. Pressione e mantenha pressionado o botão **OK** e alimente a central, o visor mostra em sequência a escrita "rES-" e "TYPE" piscando;
2. Pressione o botão **OK** e mantenha-o pressionado por 5 segundos até que o visor mostre **0000** (o valor muda para corresponder à configuração anterior usada) no display;
3. Actuando em **+** e **-**, seleccione a nova configuração desejada, dependendo do tipo de instalação (ex. **0002**) e confirme pressionando o botão **OK**;

⚠ Parar o processo de reconfiguração antes da confirmação, envolve o carregamento da configuração anterior da central de comando, sem qualquer modificação.

⚠ No entanto, se o procedimento de reconfiguração for levado até ao fim, a nova configuração irá tomar o lugar da anterior e irá ser recarregada no futuro.

4. Siga as indicações "TYPE", "-00-" seguido do símbolo da porta fechada "----".



5 LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagramas na página 77.

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 contatos = 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 pirilampo 24 V max 15W art. Lomy/24A/S																																																																						
		<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>TYPE 00</th> <th>TYPE 01</th> <th>TYPE 02</th> <th>TYPE 03</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="5" style="text-align: center;">Se não utilizado curto-circuite</td> </tr> <tr> <td>18</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>19 - Com</td> <td>Input 6</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>20</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>21 - Com</td> <td>Input 5</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>22</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>23 - Com</td> <td>Input 4</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>24</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>25 - Com</td> <td>Input 3</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>26</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>27 - Com</td> <td>Input 2</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>28</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>29 - Com</td> <td>Input 1</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> </tbody> </table>		TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03	Se não utilizado curto-circuite					18					19 - Com	Input 6	N.C.	N.O.	N.O.	20					21 - Com	Input 5	N.C.	N.O.	N.O.	22					23 - Com	Input 4	N.C.	N.C.	N.O.	24					25 - Com	Input 3	N.C.	N.C.	N.O.	26					27 - Com	Input 2	N.O.	N.O.	N.C.	28					29 - Com	Input 1	N.O.	N.O.	N.O.
	TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03																																																																				
Se não utilizado curto-circuite																																																																								
18																																																																								
19 - Com	Input 6	N.C.	N.O.	N.O.																																																																				
20																																																																								
21 - Com	Input 5	N.C.	N.O.	N.O.																																																																				
22																																																																								
23 - Com	Input 4	N.C.	N.C.	N.O.																																																																				
24																																																																								
25 - Com	Input 3	N.C.	N.C.	N.O.																																																																				
26																																																																								
27 - Com	Input 2	N.O.	N.O.	N.C.																																																																				
28																																																																								
29 - Com	Input 1	N.O.	N.O.	N.O.																																																																				
30	Y	Entrada para antena																																																																						
31	⚡	Entrada para a massa da antena																																																																						
32-33	DE@NET	32 (+)																																																																						
		33 (-)																																																																						
		Alimentação da DE@NET (não utilizada no momento)																																																																						
CON 1		Entrada de 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)																																																																						
J5	J9	Ponte para selecção do encoder (J5=M1 - J9=M2):																																																																						
		• Posição A = motores com encoder (não esquecer de colocar P029=0)																																																																						
		• Posição B = motores sem encoder (não esquecer de colocar P029=1)																																																																						

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

Consulte o capítulo “Programação Avançada”.

6 PROGRAMAÇÃO PADRÃO

1 Alimentação

Alimente a central, o display mostra os seguintes símbolos "rES-", "TYPE", "-01-" (ou o type selecionado) 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 89).

2 Visualização das entradas e estado do contador de operações

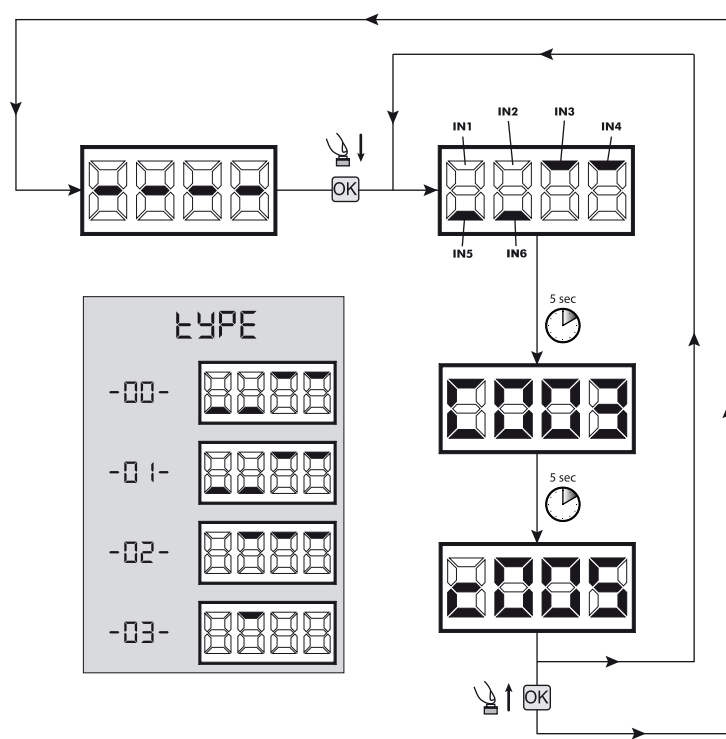
1. Pressione a tecla **OK** durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
Estado das entradas (verificar se está correcto);



O Total do contador de operações (* vedi P064):
ex: $1000 = 3 \times 1000^* = 3000$ operações realizadas

Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
ex: $1000 = 5 \times 500 = 2500$ operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (1 --- = contador de manobras desactivado)

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



3 Selecção do tipo de motores

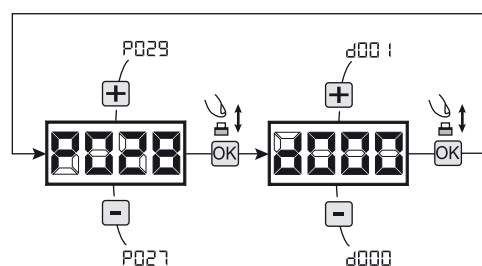
! IMPORTANTE !

1. Percorrer os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Agindo nas teclas **+** e **-**, defina:

Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
<ul style="list-style-type: none"> • 005 5/24 • 006 8/24 • 007 Gulliver - Rev 	<ul style="list-style-type: none"> • 000 Geko - Angolo • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 502 - 550PL 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902/24 - 905/24 	<ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop

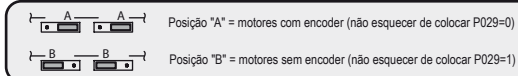
Aviso: Se utilizar motores sem ser da **DEA System**, definir o parâmetro, no valor aproximado para o tipo de família de motores e performances (veja tabela na página 77).

4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para o P028 de novo).

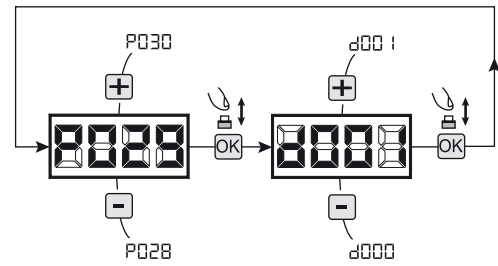


! IMPORTANTE !**4 Selecção de motores com ou sem encoder**

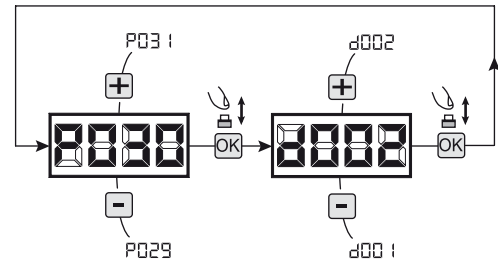
Aviso: Não esquecer de colocar correctamente os jumpers J5 e J9.



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

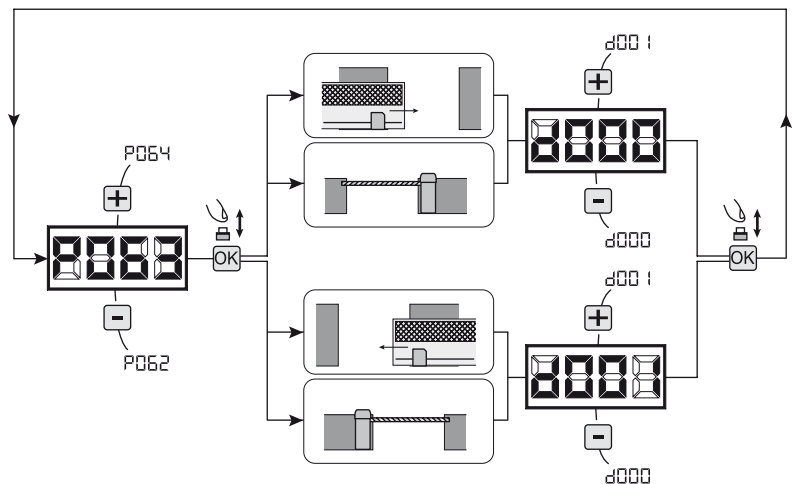
**5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores**

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

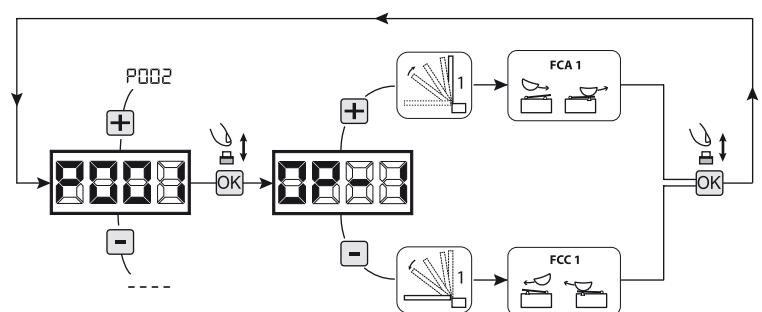
**6 Selecção da direcção do movimento (somente Type 00 e Type 03)**

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

Aviso: O parâmetro inverte automaticamente a saída "abrir/fechar" de motores e qualquer entrada do fim-de-curso de abertura/fecho.

**7 Como ajustar as cames dos fins-de-curso**

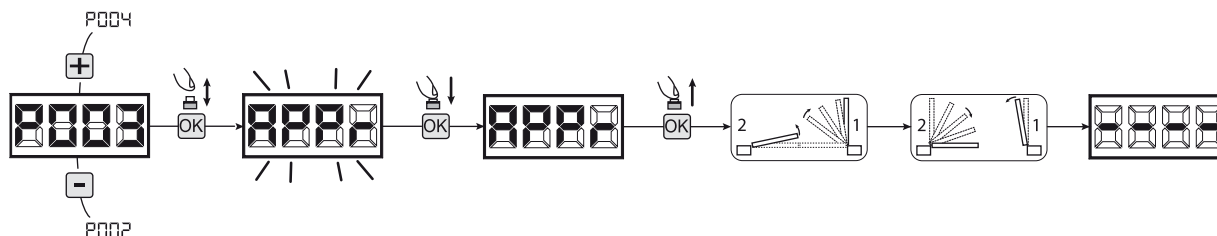
1. Percorra os parâmetros até visualizar P001;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionando a tecla **+** (abertura) e **-** (fecho), mova a porta para a posição de abertura e ajuste a came de fim-de-curso de modo que esta fique a pressionar o microswitch nesse ponto; Repita o procedimento para ajustar o interruptor de encerramento.
4. Confirmar su selección apretando la tecla **OK** (el display vuelve a aparecer P001).



ATENÇÃO Se existe também o motor 2, repita as configurações anteriores usando o parâmetro P002.

8 Aprendizagem do curso do motor

1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P003;
2. Acesse ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Quando "RPPr" piscar, continue pressionando a tecla **OK**;
4. Liberte a tecla **OK** quando "RPPr" deixar de piscar; Inicie o procedimento de aprendizagem com a abertura do motor 1 (se começar a fechar, desligue a alimentação, inverta os cabos do motor e repita a operação);
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 "----".

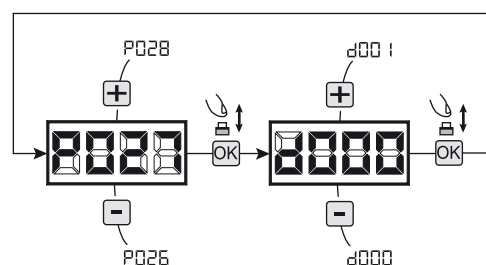


AVISO (somente Type 01 e Type 03) Após o ajuste a aprendizagem de corrida dos motores, realizar uma operação completa (abrir/fechar) e, em seguida, verificar o correto funcionamento do desbloqueio. Se o desbloqueio seria muito "duro", aumentar o valor do parâmetro de P057 de 1 ou mais.

9 Aprendizagem dos emissores

9.1 Seleção do código dos emissores

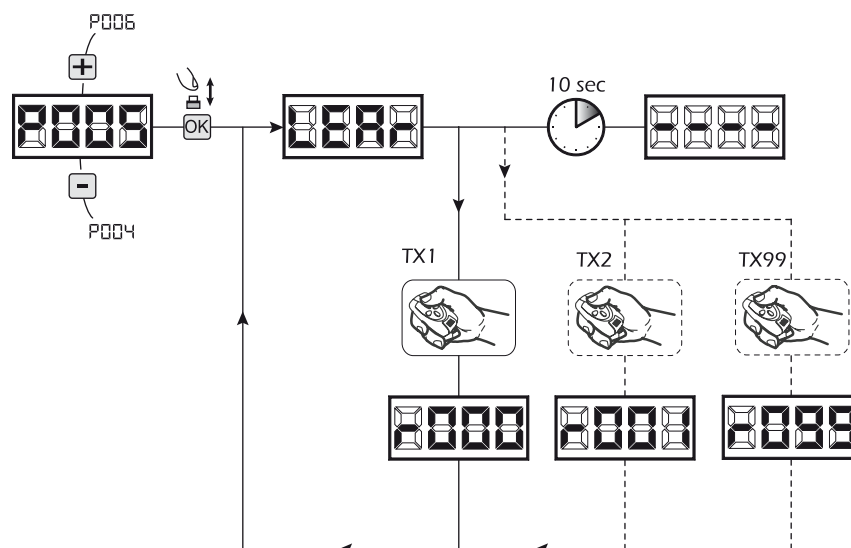
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Seleccione o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (aconselhado);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;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

9.2 Aprendizagem

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P005;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "LERr" aparece, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois novamente o símbolo "LERr";
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display "----".

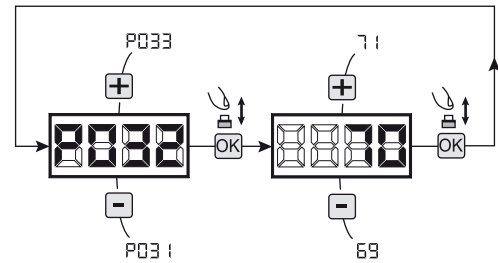


Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

10 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 86.

11 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 83.

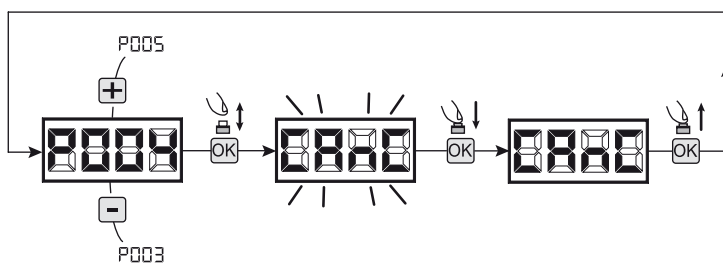
7 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

Aqui estão alguns procedimentos de programação adicionais relativos à gestão da memória de emissores e configuração avançada das entradas de controlo.

1 Apagar os emissores memorizados

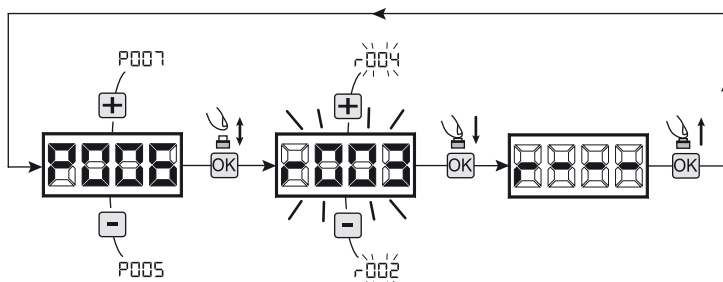
1.1 Apagar todos os comandos

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



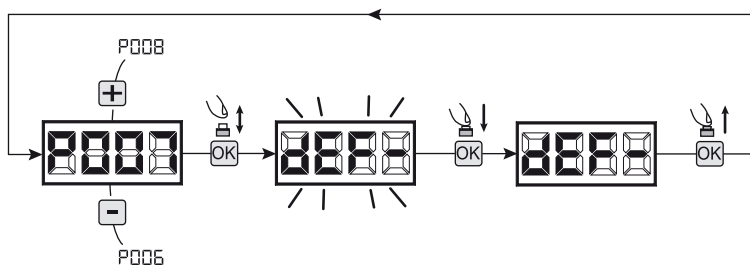
1.2 Como procurar e apagar um emissor

1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Pressionar as teclas \oplus e \ominus , seleccionar o emissor que deseja apagar da memória (ex. r003);
4. Quando o símbolo "r003" piscar, confirme pressionando a tecla OK durante alguns segundos;
5. Liberte a tecla OK quando aparecer "r--";
6. O comando seleccionado foi apagado (o display mostra de novo P006).



2 Colocar os parâmetros de fábrica

1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P007;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Quando piscar "DEF-" no display, pressione a tecla OK ;
4. Liberte a tecla OK assim que "DEF-" parar de piscar; Os parâmetros predefinidos para a configuração em uso foram restabelecidos;
5. No fim da operação, o display volta a P007.



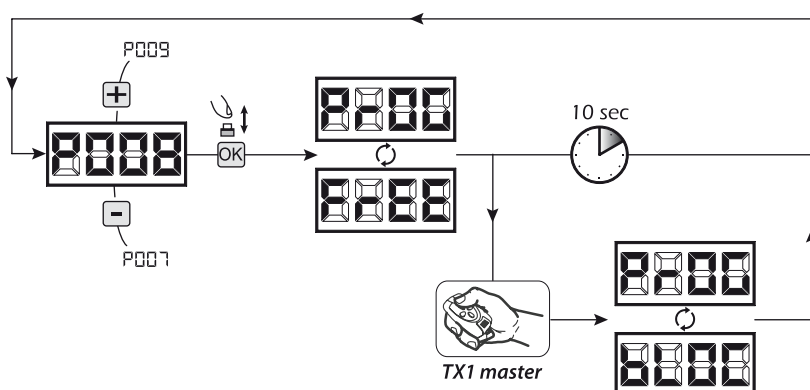
Atenção: Depois de restaurar os parâmetros padrão, deve programar a central de comando novamente e ajustar todos os parâmetros de funcionamento, em particular, lembre-se de definir correctamente a configuração de parâmetros (P028 - P029 - P030 - Configuração do operador).

3 Bloqueio/desbloqueio do acesso à programação

Usando um "dip-switch" remoto (independentemente do tipo de emissores remotos já memorizados), é possível bloquear/desbloquear o acesso à programação da central de comando para evitar que esta seja adulterada. A configuração remota é o código de bloqueio/desbloqueio verificado pela central de comando.

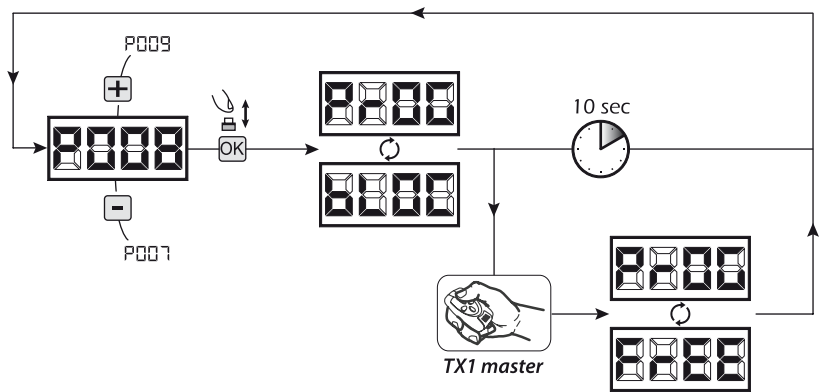
3.1 Acesso ao bloqueio da programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões \oplus e \ominus até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão OK ;
3. O display mostra alternadamente a escrita P-00/F-EE para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de bloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no "Emissor Master TX", o display mostra P-00/bL0E antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica bloqueado.



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 **P-000 / bL00** para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de desbloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no "Emissor Master TX", o display mostra **P-000 / F-EE** antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica desbloqueado.



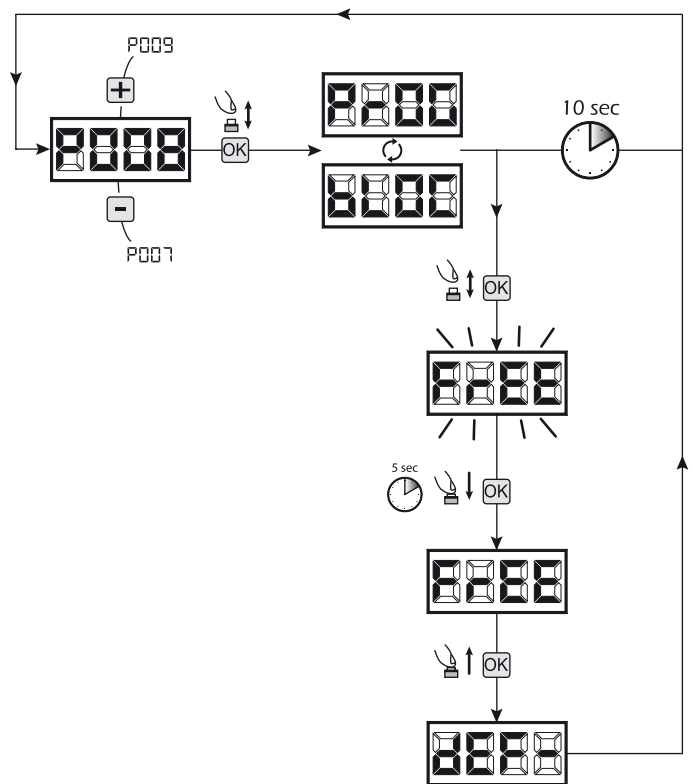
3.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

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.

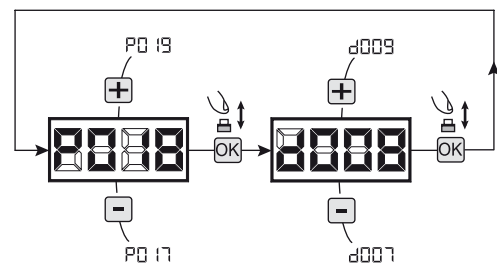
1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Acesse ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **P-000 / bL00**;
4. Pressione o botão **OK**, o display fica a piscar **F-EE**;
5. Pressione o botão **OK** novamente e mantenha-o pressionado durante 5 segundos (libertando-o antes, o procedimento termina): O display mostra a escrita fixa **F-EE** seguida de **dEF-**, antes de regressar à lista de parâmetros;
6. O acesso à programação fica desbloqueado.



4 Configuração das entradas

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

1. Percorrer os parâmetros através das teclas **+** e **-** para ver o que corresponde a cada entrada desejada:
 - 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 85);
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.

PROCEDIMENTOS DE PROGRAMAÇÃO		VALORES CONFIGURÁVEIS
PAR.1	Posicionamento do motor 1	
PAR.2	Posicionamento do motor 2	
PAR.3	Memorização do curso dos motores	
PAR.4	Apagar a memória dos comandos	
PAR.5	Memorização dos comandos	
PAR.6	Pesquisa e apagamento de um comando	
PAR.7	Carregamento dos parâmetros de fábrica	
PAR.8	Bloquear o acesso à programação	
PAR.9	Aprendizagem de dispositivos DE@NET ligados (não utilizada no momento)	
PAR.10	Parâmetro não utilizado	
PAR.11	Parâmetro não utilizado	
PAR.12	Parâmetro não utilizado	
PAR.13	Parâmetro não utilizado	
PAR.14	Parâmetro não utilizado	
PAR.15	Parâmetro não utilizado	

PAR.	DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS	VALORES CONFIGURÁVEIS	VALORES DE FÁBRICA (Para diferentes tipos de instalação)			
			DEF0 portas de correr	DEF 1 portas de batente	DEF2 portas basculantes	DEF3 barreiras
PAR.16	INPUT_3 Seleção do tipo de entrada	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=contato livre • 001: IN3 type=resistência constante de 8K2 	000 (contato livre)	000 (contato livre)	000 (contato livre)	000 (contato livre)
PAR.17	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 (ativação da fechadura elétrica. Ver par. P06Z) 	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
PAR.18	INPUT_2 Seleção do modo de funcionamento	<ul style="list-style-type: none"> • 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) • 010: SAFETY 1 (Costas de segurança) 1 • 011: STOP (Bloqueio) 	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
PAR.19	INPUT_3 Seleção do modo de funcionamento	<ul style="list-style-type: none"> • 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) 	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	000 (NONE)
PAR.20	INPUT_4 Seleção do modo de funcionamento	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (parâmetro não utilizado) • 001: START (Abre) • 002: PEDESTRIAN (pedonal) • 003: OPEN (Abertura separada) • 004: CLOSED (fecho separado) • 005: OPEN_PM (abertura modo homem presente) • 006: CLOSED_PM (fecho modo homem presente) • 007: ELOCK-IN (ativação da fechadura elétrica. Ver par. P06Z) 	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	000 (NONE)
PAR.21	INPUT_5 Seleção do modo de funcionamento		012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	000 (NONE)
PAR.22	INPUT_6 Seleção do modo de funcionamento		014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	000 (NONE)
PAR.23	Atribuição do CANAL 1 dos emissores		001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
PAR.24	Atribuição do CANAL 2 dos emissores		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
PAR.25	Atribuição do CANAL 3 dos emissores		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
PAR.26	Atribuição do CANAL 4 dos emissores		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
PAR.7	Seleção do tipo de emissores	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 	000	000	000	000

CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO		DEF0 portas de correr	DEF1 portas de batente	DEF2 portas basculantes	DEF3 barreiras
P028	Seleção do tipo de motores	005	000	003	003
P029	Seleção de funcionamento com ou sem encoder. ATENÇÃO: colocar correctamente os J5 e J9 (ver tabela 1) ATENÇÃO: J5, J9 e P029 devem estar correctamente regulados antes de se efectuar o procedimento de aprendizagem da programação	001	001	000	000
P030	Seleção do número de motores	001	002	001	001
P031	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura	040	050	050	030
P032	Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura	100	100	100	100
P033	Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho	100	100	100	100
P034	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento no fecho	040	050	050	030
P035	Duração do abrandamento na abertura	025	020	020	030
P036	Duração do abrandamento no fecho	025	020	020	030
P037	Força do motor 1 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	050	050	050	099
P038	Força do motor 1 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	050	050	050	099
P039	Força do motor 2 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	/	050	/	099
P040	Força do motor 2 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	/	050	/	099
P041	Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado)	000	000	000	000
P042	Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado)	000	000	000	000
P043	Regulação curso do pedonal	030	035	035	100
P044	Tempo de pré-lampejo do pirilampo	000	000	000	000
P045	Regulação do desfaseamento na abertura	/	001	/	/
P046	Regulação do desfaseamento no fecho	/	003	/	/
P047	Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho.	000	000	000	000
P048	Função golpe de carneiro: faz uma manobra de fecho durante um segundo antes de cada movimento de abertura, para facilitar o desengate de fechaduras eléctricas	000	000	000	000
P049	Seleção do modo de "inversão" (durante uma manobra um impulso de comando inverte o movimento) ou "passo-a-passo" (durante uma manobra um impulso de comando pára o movimento). Um impulso seguinte faz o motor funcionar no sentido oposto.	001	000	000	000
P050	Funcionamento da entrada PHOTO: Se=0 fotocélula habilitada no fecho e no início quando a porta está parada; se=1 as fotocélulas estão sempre activadas; if=2 as fotocélulas são activadas apenas no fecho. Quando activadas, a sua intervenção provoca: a inversão (no fecho), a paragem (na abertura) e previne o início do movimento (quando a porta está fechada)	002	002	002	002
P051	Se=3-4-5, o funcionamento é o mesmo do que com os valores de 0-1-2 mas com a opção "fecho imediato" activada: em qualquer caso, durante a abertura e/ou o tempo de pausa, a remoção de um possível obstáculo faz com que o portão feche automaticamente após um atraso fixo de 5 seg.	000	001	002	002

• 004: STOP
• 005: LIV 5/24
• 006: LIV 8/24
• 007: GULLIVER - REV

• 000: GEKO - ANGOLO
• 001: LOCK - MAC
• 002: GHOST
• 003: LIV 500/502 - 902 - PASS - 550PL

• 000: motor com encoder
• 001: motor sem encoder

• 001: um motor
• 002: dois motores

15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
5%tot.....80%tot
5%tot.....80%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
15%tot.....100%tot
0sec.....255sec
0sec.....255sec
5%tot.....100%tot
0sec.....10sec
0sec.....30sec
0sec.....30sec

• 000: "função condomínio" desactivada
• 001: "função condomínio" activada

• 000: "golpe de carneiro" desactivado
• 001: "golpe de carneiro" activado

• 000: "inversão"
• 001: "passo-a-passo"

• 000: fotocélula habilitada no fecho e quando a porta está parada
• 001: fotocélulas sempre activas
• 002: fotocélulas activas apenas no fecho
• 003: como 000, mas com "fecho imediato" habilitado
• 004: como 001, mas com "fecho imediato" habilitado
• 005: como 002, mas com "fecho imediato" habilitado

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

	def0 portas de correr	def 1 portas de batente	def2 portas basculantes	def3 barreiras
P052	<p>Seleção do modo de funcionamento da saída de luz de aviso: Se=0 "luz de aviso" (a saída é activada quando a porta está aberta, desactiva-se depois de uma manobra de fecho), Se=1 "Luz intermitente" (Saída intermitente lenta durante a abertura e intermitente rápida durante o fecho, sempre acesa com a porta aberta e sempre apagada com a porta totalmente fechada). Se>1 "luz de cortesia" (saída ligada durante o movimento, desligada quando o motor pára, depois do atraso definido).</p>	<ul style="list-style-type: none"> 000: "luz de aviso" 001: "luz de aviso intermitente" >001: "luz de cortesia" atraso na desactivação (2sec.....255sec) 	000	000
P053	<p>procura pelo botante também na abertura: quando activado, o motor pára apenas quando bater no batente de abertura. 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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: O motor pára no ponto memorizado 001: O motor pára no batente de abertura 	000	000
P054	<p>Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos</p>	<ul style="list-style-type: none"> 000: "soft start" desactivada 001: "soft start" activada 002: "soft start" longo" activado 	000	000
P055	<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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversão completa na detecção de um obstáculo >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.) 	000	000
P056	<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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversão completa na detecção de um obstáculo >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.) 	000	000
P057	<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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: Desbloqueio manual facilitado desactivado >000: Desbloqueio manual facilitado activado com tempo de: (1x25ms.....20x25ms) 	000	000
P058	<p>Ajuste de margem do curso de abertura: ajusta a duração da última parte do movimento durante o qual qualquer obstáculo é interpretado como um batente, parando o operador sem inverter o movimento. O valor definido, indica o número de rotações do rotor.</p>	<ul style="list-style-type: none"> 1.....255 	025	020
P059	<p>Ajuste de margem do curso de fecho: ajusta a duração da última parte do movimento durante o qual qualquer obstáculo é interpretado como um batente, parando o operador sem inverter o movimento. O valor definido, indica o número de rotações do rotor.</p>	<ul style="list-style-type: none"> 1.....255 	025	020
P060	<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>	<ul style="list-style-type: none"> 0%tot.....100%tot 	000	000
P061	<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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Poupança de energia" desactivada 001: "Poupança de energia" activada 	000	000
P062	<p>Funcionamento da saída de fechadura eléctrica: Se = 0 saída "boost" para alimentação de fechadura eléctrica art.110 art.110. 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 de 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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: Saída "Boost" para alimentação fechadura eléctrica art.110 001: "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 (5seg.....255seg) 	000	005
P063	<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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: "instalação padrão" 001: "instalação invertida" 	000	000
P064	<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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: "x100 001: "x1000 002: "x10000 003: "x100000 	000	000
P065	<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-limpejo 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 reposado através da colocação do P065 = 0 e só mais tarde colocar o P065 = "novo valor"</p>	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Manutenção requerida desactivada >000: "Número de operações (x 500) para a manutenção requerida (1.....255) 	000	000
P066	<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>	<ul style="list-style-type: none"> 000: "saída de luz intermitente 001: "saída de luz fixa 	000	000

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

				DEF0 portas de correr	DEF 1 portas de batente	DEF2 portas basculantes	DEF3 barreiras
P052	SAFETY 1	Funcionamento da entrada SFI: 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).	<ul style="list-style-type: none"> • 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	000	000	000
P053	SAFETY 2			000	000	000	000
P054	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.		<ul style="list-style-type: none"> • 000: "atraso do fim de curso desactivado" • 001: "atraso do fim de curso activado" 	000	000	000	000
P055	Regulação da duração da aceleração Aviso: se o soft start estiver activado, a aceleração está desactivada independentemente do valor do parâmetro P070.		<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Aceleração desactivada (executa uma aceleração de durabilidade mínima, quase imperceptível)" • 00X: "Regulação da duração da aceleração expresso em 1.5s (X* 6ms)" 	200	200	200	200
P056	Parâmetro não utilizado			/	/	/	/
P057	Parâmetro não utilizado			/	/	/	/
P058	Parâmetro não utilizado			/	/	/	/
P059	Parâmetro não utilizado			/	/	/	/
P060	Parâmetro não utilizado			/	/	/	/

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.

PT

9 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.

10 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO



ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2002/96/CE relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (REEE), estes produtos não devem ser eliminados como resíduos sólidos urbanos. Por favor, elimine este produto, levando-o ao seu ponto de recolha para reciclagem municipal.

NET24N

Uniwersalna centrala sterująca dla silników 24V

Instrukcja montażu i użytkowania

Spis Treści

1	Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw	91	7	Programowanie zaawansowane	101
2	Opis produktu	92	8	Informacje pojawiające się na wyświetlaczu	107
3	Dane Techniczne	92	9	Testowanie instalacji	107
4	Konfiguracja	93	10	Utylizacja produktu	107
5	Podłączenia Elektryczne	94			
6	Programowanie Standardowe	97			

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, że wybór, wykorzystanie i montaż wszystkich urządzeń i akcesoriów, stanowiących pełny system automatyzacji powinien odbywać się w zgodności z Dyrektywami Europejskimi: 2006/42/CE (Dyrektywa o Maszynach), 2004/108/CE (dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej), 2006/95/CE (dotycząca urządzeń elektrycznych zasilanych niskim napięciem). We wszystkich krajach nie będących członkami Unii Europejskiej, obok 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 wybuchem. W żadnym wypadku nie należy również używać produktu w warunkach mogących powodować uszkodzenie poszczególnych elementów produktu.

⚠ **UWAGA** W celu zagwarantowania bezpieczeństwa elektrycznego należy odseparować (minimum 4 mm w powietrzu lub 1 mm poprzez izolację) przewód zasilający na 230 V od tych o bardzo niskim napięciu bezpieczeństwa (zasilanie siłowników, elektroczamek, 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 wpływać na wadliwe funkcjonowanie urządzenia; zaleca się stosowanie części zamiennych oryginalnych, wskazanych przez **DEA** System i przestrzeganie instrukcji montażu.

⚠ **UWAGA** Błędna ocena siły uderzeniowej może powodować poważne szkody dla ludzi, zwierząt i przedmiotów materialnych. **DEA** System przypomina, że instalator powinien zweryfikować czy siła, której pomiaru dokonuje się tak jak nakazuje norma EN 12245, w rzeczywistości nie przekracza limitów przewidzianych przez normę EN 12453.

⚠ **UWAGA** Zgodność urządzenia wewnętrznego wykrywającego przeszkody z wymogami normy EN12453 jest zagwarantowana tylko i wyłącznie w przypadku silników wyposażonych w encoder.

⚠ **UWAGA** Ewentualne zewnętrzne urządzenia bezpieczeństwa, zainstalowane w celu respektowania limitów siły uderzeniowej, muszą być zgodne z 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.

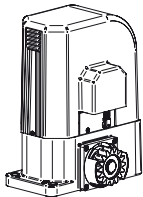
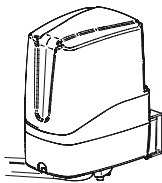
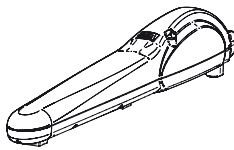
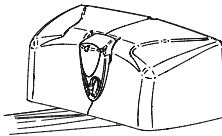
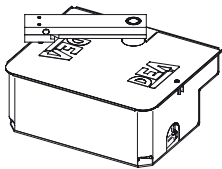
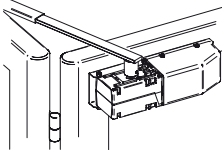
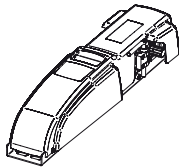
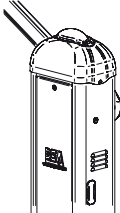
2 OPIS PRODUKTU

NET24N jest uniwersalną centralą sterującą przeznaczoną do automatyki **DEA** System, posiada możliwość sterowania 1 lub 2 silnikami, na 24V, wyposażonym lub nie w encoder. Główną cechą charakterystyczną tej centrali jest łatwość konfiguracji jej wejść i wyjść - zależnie od zapotrzebowania, gwarantując w ten sposób niezawodność każdego typu automatyki. Wystarczy skonfigurować parametry w zależności od użytego napędu, aby otrzymać optymalne parametry działania, wykluczając wszystkie niepotrzebne funkcje.

3 DANE TECHNICZNE

	TYPE 00				TYPE 01					TYPE 02	TYPE 03			
	Livi 5/24	Livi 8/24	REV	Gulliver	GEKO	Angolo	Ghost 100 Ghost 200	Look Mac	Livi 500 Livi 502	550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	PASS	STOP	
													4÷5 mt	≥ 6 mt
Napięcie zasilające (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)													
Moc znamionowa transformatora (VA)	80 VA (230/22V)		250 VA (230/22V)		120 VA (230/22V)		150 VA (230/22V)			150 VA (230/22V)		250 VA* (230/22V)		
Bezpiecznik F2 (transformator)	1A			2A							3,15A*			
Baterie	2x 12V 1,3A		2x 12V 4A		2x 12V 1,3A			2x 12V 4A						
Bezpiecznik F1 (A) (wejście baterii)	15A													
Wyjścia silników 24V (Maksymalny prąd wyjściowy) (A)	1x 5A		1x 10A		2x 5A					2x 5A		2x 7A*		
	Uwaga: Wskazane wartości są obliczone przy maksymalnej mocy dostarczonej przez poszczególne transformatory. Bezwzględnie, maksymalny prąd z każdego wyjścia, nie może on przewyższać 10A.													
Napięcie wyjściowe	+24 V === max 200mA													
Wyjście "Warning"	+24 V === max 15 W													
Wyjście elektrozamka	24V === max 5W lub max 1 art. 110													
Wyjście lampy ostrzegawczej	24 V === max 15W													
Zakres temperatur pracy (°C)	-20÷50 °C													
Częstotliwość odbiornika radiowego	433,92 MHz													
Typ kodowania nadajników	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch													
Pojemność pamięci odbiornika	100													

* Wartości dla zapory STOP z ramieniem ≥ 6 mb.

				
Livi 5/24 - Livi 8/24 Rev - Gulliver	Geko	Look - Mac	Livi 500 - Livi 502	Ghost 100 - Ghost 200
			* W przypadku łączenia z silnikami innego producenta, nie z DEA System, należy ustawić parametr "Wybór typu silnika" na wartość najbardziej zbliżoną do modelu oraz typu silnika.	
Livi 550PL	Livi 902/24 Livi 905/24	Pass - Stop		

4 KONFIGURACJA CENTRALI

Uniwersalną centralę sterującą NET24N można zastosować do następujących rodzajów zautomatyzowanych systemów zamykania **DEA** System dla: bram skrzydłowych, przesuwanych, bram garażowych segmentowych oraz zapór.

W celu zagwarantowania maksymalnego przystosowania do każdego typu zamykania, centrala przewiduje procedurę początkową, do wykonania przy pierwszym uruchomieniu, mającą na celu optymalną konfigurację wejść, wyjść oraz parametrów działania (patrz schemat **A**). Po takiej konfiguracji, centrala będzie działała w sposób "przeznaczony" do danego typu bramy. Po wykonaniu początkowej konfiguracji należy wykonać standardową procedurę programowania instalacji.

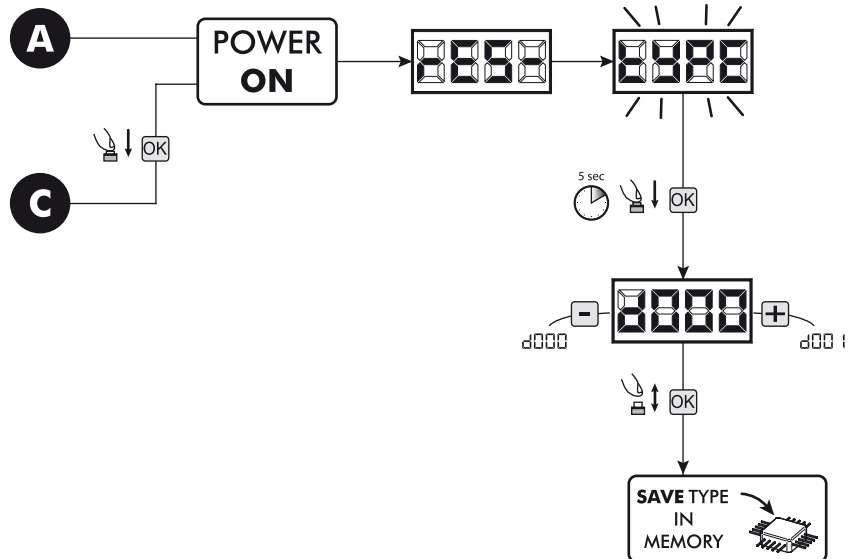
Wszystkie ustawienia początkowe pozostają w pamięci, również przy następnych uruchomieniach (patrz schemat **B**). Skonfigurowany rodzaj zamykania (TYPE), jeśli zaistnieje taka potrzeba, może zostać zmieniony – patrz schemat **C**.

PIERWSZE URUCHOMIENIE CENTRALI

Konfiguracja po pierwszym włączeniu

A W celu pierwszego uruchomienia centrali, należy postępować w następujący sposób:

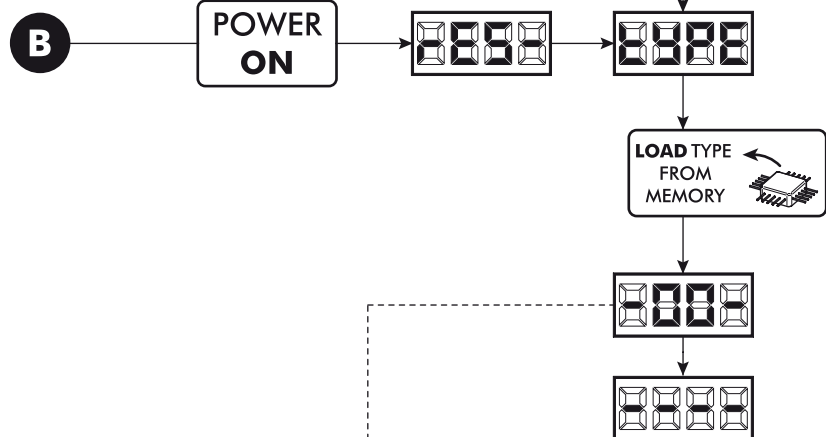
1. Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawiają się jeden po drugim migające napisy "rES-" i "TYPE";
2. Nacisnąć przycisk **OK** i przytrzymać go przez 5 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu napisu d000;
3. Przy pomocy przycisków **+** i **-**, wybrać żadaną konfigurację, w zależności od typu instalacji (np. d002) następnie zatwierdzić przyciskiem **OK**; W tym momencie wybór zostaje zapisany w pamięci i wybrana konfiguracja zostanie każdorazowo odtworzona przy następnych uruchomieniach.
4. Pojawiają się napisy "TYPE", "-00-" a następnie symbol zamkniętej bramy "----".



Następne uruchomienia

B Jeśli w centrali już została zapisana konfiguracja, należy postępować w następujący sposób:

Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawiają się jeden po drugim napisy "rES-", "TYPE", "-00-"; a następnie symbol zamkniętej bramy "----".



Zmiana istniejącej konfiguracji

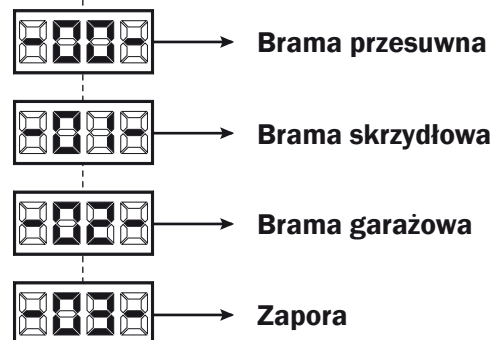
C Jeśli w centrali już została zapisana konfiguracja i chce się ją zmienić, należy postępować w następujący sposób:

1. Nacisnąć i przytrzymać przycisk **OK** i zasilić centralę, na wyświetlaczu pojawiają się jeden po drugim migające napisy "rES-" i "TYPE";
2. Nacisnąć przycisk **OK**, i przytrzymać go przez 5 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu napisu d000 (wartość zmienia się zgodnie z wcześniej użytą konfiguracją);
3. Przy pomocy przycisków **+** i **-**, wybrać żadaną konfigurację, w zależności od typu instalacji (np. d002) następnie zatwierdzić przyciskiem **OK**;

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

⚠ Jeśli procedura ponownej konfiguracji zostanie pomyślnie zakończona, nowa konfiguracja nakłada się na poprzednią i będzie odtwarzana przy każdym ponownym uruchomieniu.

4. Pojawiają się napisy "TYPE", "-00-" a następnie symbol zamkniętej bramy "----".



5 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

Wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 oraz schematów ze str. 95.

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.

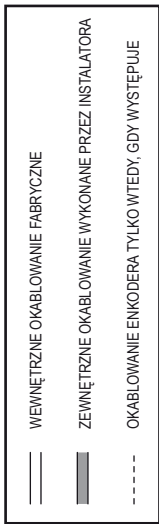
UWAGA Podłączyć się do sieci 230 V \pm 10% 50-60 Hz poprzez przełącznik jednobiegunowy lub inne urządzenie które zapewni brak zakłóceń w sieci, przy odległości między stykami \geq 3 mm.

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 grzeźnościowego (jeśli P052>1)
14-15		14 (-) Wyjście "boost (impuls)" elektrozamek max 1 art. 110 (jeśli P062=0), wyjście 24V max 5W impulsowo (jeśli P062=1), krok po kroku (jeśli P062=2), wyjście elektrohamulca postojowego dla silników odwracalnych (jeśli 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

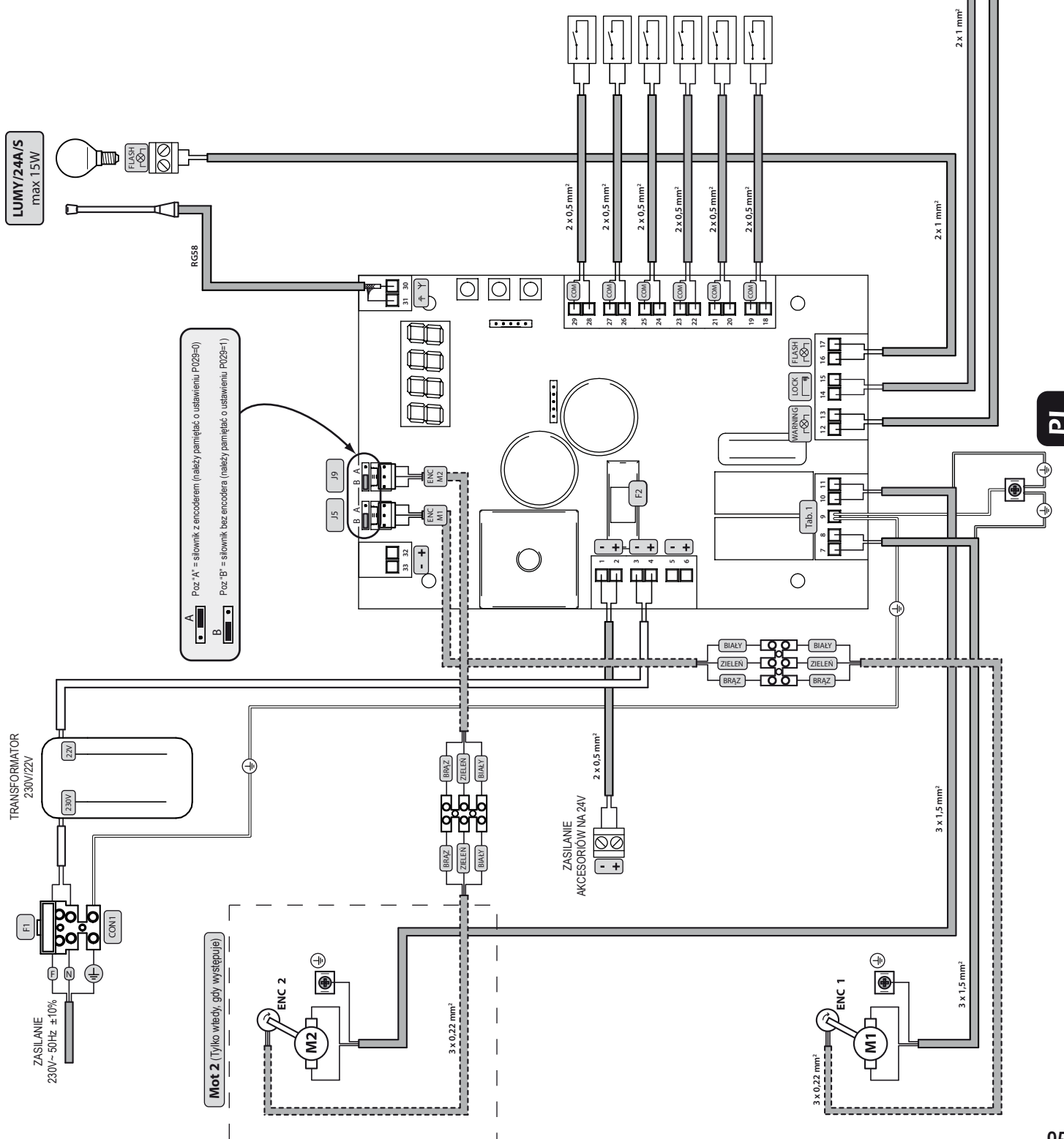
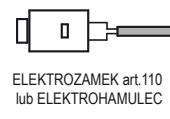
		TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03	W przypadku gdy instalacja wymaga innych komend i/lub dodatkowych niż te które są w standardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania. Patrz rozdział "Programowanie zaawansowane".
Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować						
18	Input 6					
19 - Com		N.C.	N.C.	N.O.	N.O.	
20	Input 5					
21 - Com		N.C.	N.C.	N.O.	N.O.	
22	Input 4					
23 - Com		N.C.	N.C.	N.C.	N.O.	
24	Input 3					
25 - Com		N.C.	N.C.	N.C.	N.O.	
26	Input 2					
27 - Com		N.O.	N.O.	N.C.	N.C.	
28	Input 1					
29 - Com		N.O.	N.O.	N.O.	N.O.	
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 \sim \pm 10% (50/60 Hz)					
J5	J9	Wybór rodzaju siłownika z lub bez encodera (J5=M1 - J9=M2):				
		<ul style="list-style-type: none"> • Poz "A" = siłownika z encodermem (P029=0 patrz "tabela parametry") • Poz "B" = siłownika bez encodera (P029=1 patrz "tabela parametry") 				



Tab. 1 Podłączenie Silników

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
M 1	Granatowy	Czerwony	Czerwony	Czerwony
M 8	Czerwony	Granatowy	Granatowy	Granatowy
M 10	/	Granatowy	Czerwony	/
M 11	/	Czerwony	Granatowy	/

	Type 00	Type 01	Type 02	Type 03
IN1	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.	001 (START) N.O.
IN2	002 (PED.) N.O.	002 (PED.) N.O.	002 (PHOTO 1) N.C.	002 (PHOTO 1) N.C.
IN3	003 (SAFETY) N.C.	003 (SAFETY) N.C.	003 (SAFETY) N.C.	003 (NONE) N.O.
IN4	003 (PHOTO 1) N.C.	003 (PHOTO 1) N.C.	001 (STOP) N.C.	003 (NONE) N.O.
IN5	002 (FCA 1) N.C.	003 (PHOTO 2) N.C.	003 (NONE) N.O.	003 (NONE) N.O.
IN6	004 (FCC1) N.C.	001 (STOP) N.C.	003 (NONE) N.O.	003 (NONE) N.O.

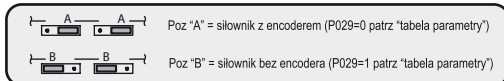


PL

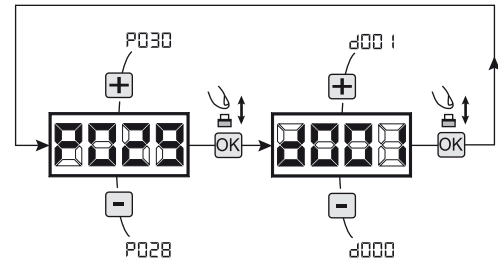
4 Wybór działania z lub bez encodera

! UWAGA !

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

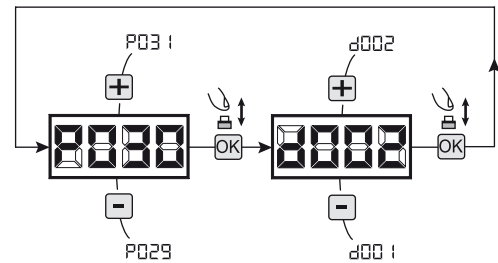


1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski **+** i **-**, ustawić:
 - d000=dla silników z encodermem;
 - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na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



5 Wybór działania 1 lub 2 silowników

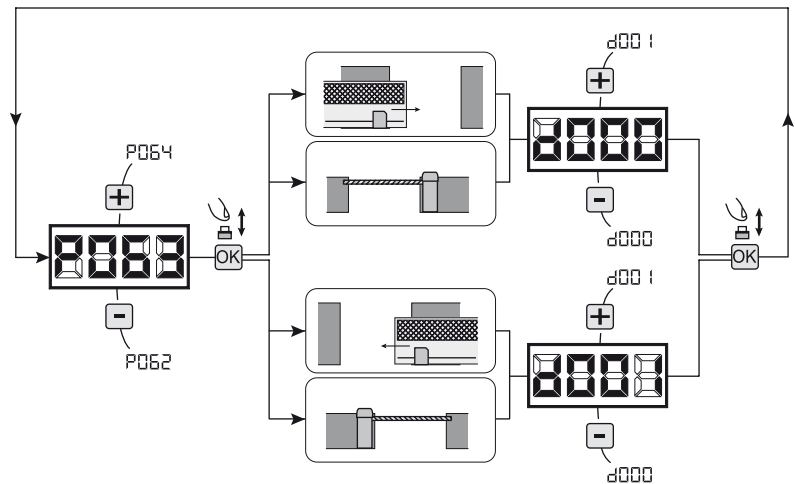
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P030;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Naciskając przyciski **+** / **-**, ustaw:
 - d001=dla 1 silownika;
 - d002=dla 2 silowników;
4. Zatwierdź przyciskiem **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P030).



6 Programowanie drogi poruszania się silowników (tylko Type 00 i Type 03)

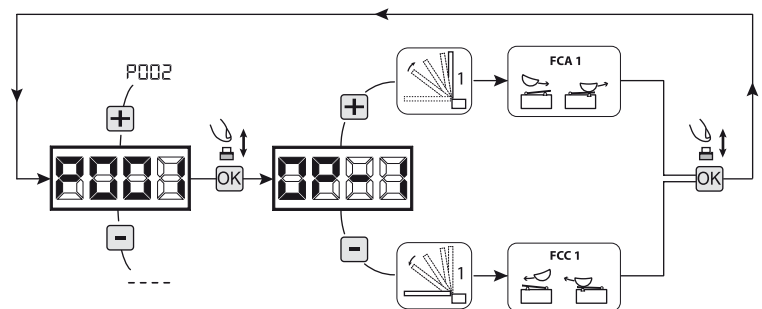
1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski **+** i **-**, ustawić:
 - d000=silnik w pozycji standardowej;
 - d001=silnik w pozycji odwróconej;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK**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

Uwaga: Parametr automatycznie zamienia wyjścia otwieranie/zamykanie silników, oraz ewentualne wejścia wyłączników krańcowych otwierania/zamykania.



7 Regulacja krzywek wyłączników krańcowych

1. Przyciskami **+** i **-** należy przesunąć parametry do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P001;
2. Wejść w parametr przyciskając przycisk **OK**;
3. Przyciskając **+** (otwieranie) i **-** (zamykanie), ustawić drzewi w pozycji otwarcia a następnie wyregulować odpowiednią krzywką do momentu w którym najedzie ona na mikroprzełącznik; Powtórzyć czynność przy regulacji wyłączników krańcowych na zamykaniu.
4. Zatwierdź wybór przyciskiem **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P001).



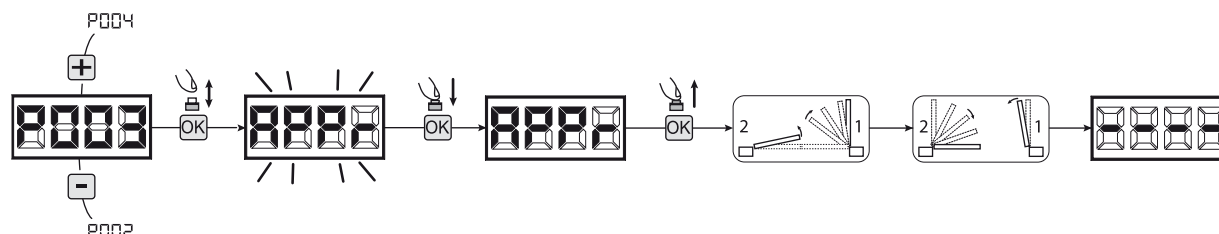
UWAGA Jeśli występuje 2 silnik, powtarza poprzednią regulację, przez ustawienie parametru P002.

8 Programowanie drogi poruszania się siłowników

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus 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; rozpoczyna się manewr uczenia się dla 1 silnika, na otwieraniu (jeśli miałby zostać uruchomiony na zamykaniu należy najpierw odłączyć zasilanie, zamienić przewody silnika a następnie powtórzyć całą procedurę);
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.

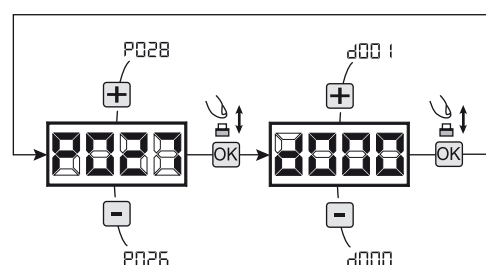


UWAGA (tylko Type 01 i Type 03) Po wykonaniu programowania czasu pracy, wykonać pełny cykl ruchu (zamknięcie/otwarcie), następnie sprawdzić możliwość rozblokowania awaryjnego. Jeżeli rozblokowanie jest utrudnione zmienić parametr P057 o 1 lub więcej.

9 Programowanie nadajników

9.1 Wybór kodów nadajników

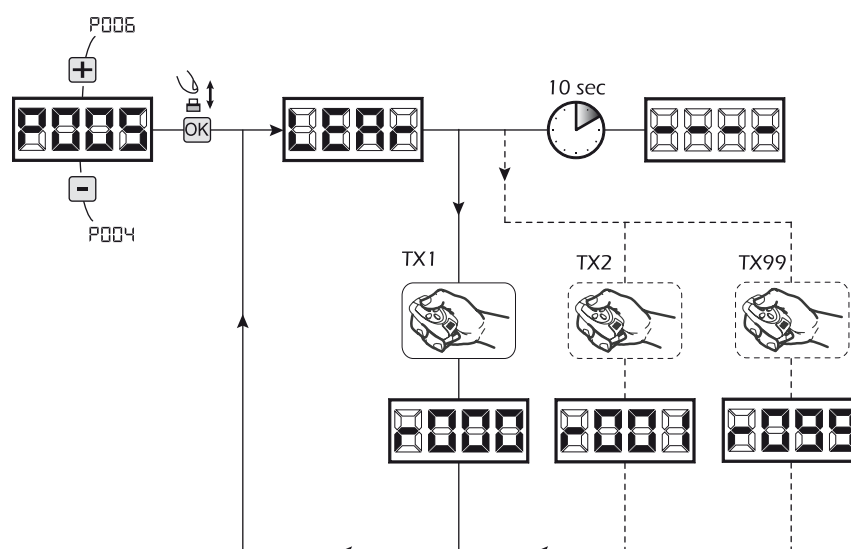
1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie \oplus / \ominus :
 - d000=kod zmienny bazowy (rada);
 - d001=kod zmienny pełny;
 - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając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



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

9.2 Uczenie

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



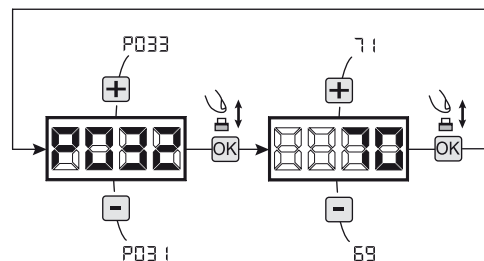
Uwaga: W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

10 Zmiana pozostałych parametrów

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

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

Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 104.



11 Programowanie zakończone

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

W celu wykonania "Programowania Zawansowanego" (kasowanie nadajników, konfiguracja wejść, itd.), patrz str. 101.

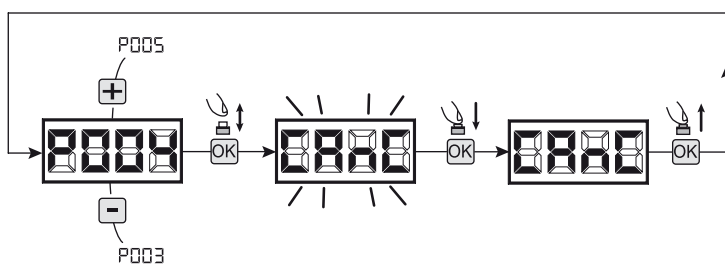
7 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

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

1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

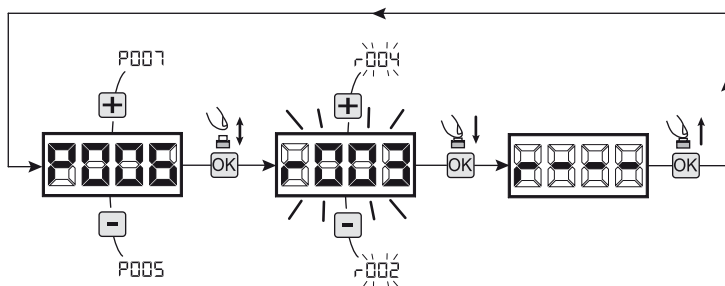
1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

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



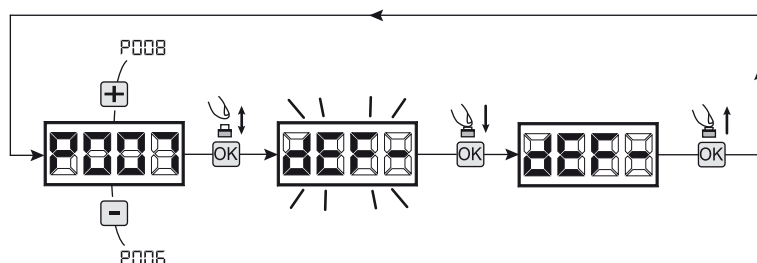
1.2 Jak wyszukać i wykasować nadajnik

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. r003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie OK na kilka sekund;
5. Zwolnij przycisk OK kiedy na wyświetlaczu pojawi się symbol "r---";
6. Wybrany nadajnik został wykasowany, (wyświetlacz pokazuje ponownie P006).



2 Odtworzenie ustawień domyślnych "default"

1. Naciśnij przycisk \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;
5. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P007.



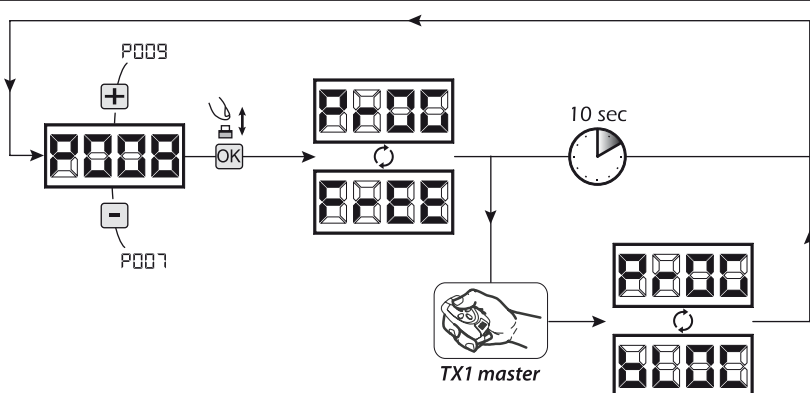
Uwaga: Po odtworzeniu ustawień parametrów początkowych, należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania. Należy zwrócić szczególną uwagę aby poprawnie skonfigurować parametry działania silnika (P028 - P029 - P030).

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.

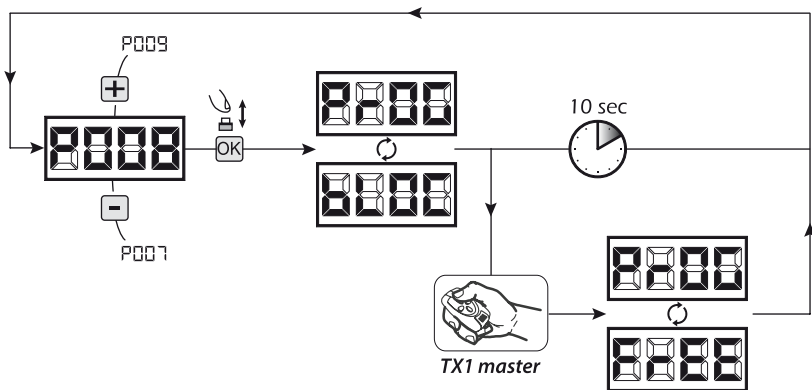
3.1 Blokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje P-000/F-EE napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się P-000/6L00 przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest odblokowany.



3.2 Odblokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje P-R-O-C / B-L-O-C 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-R-O-C / F-R-E-E przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



3.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

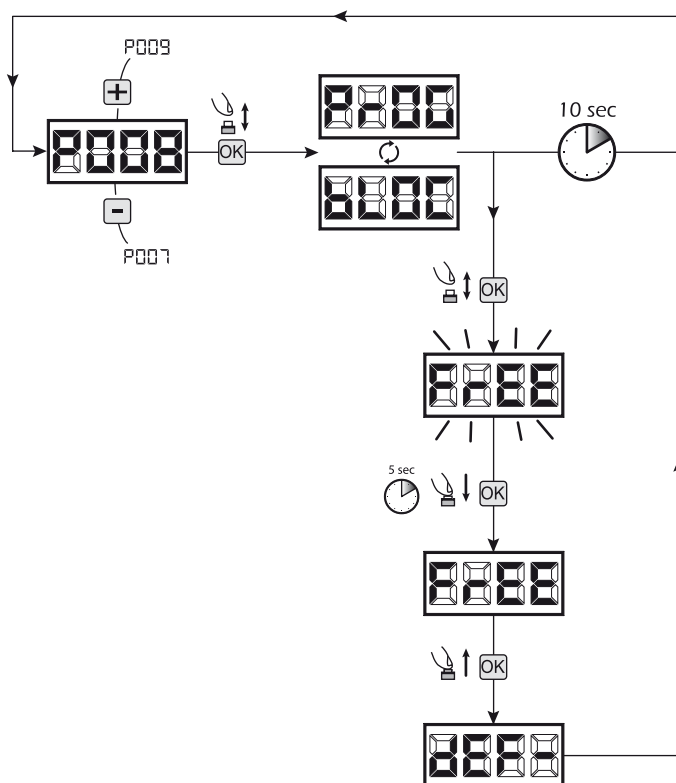
UWAGA! Procedura ta powoduje utratę wszystkich zaprogramowanych ustawień.

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.

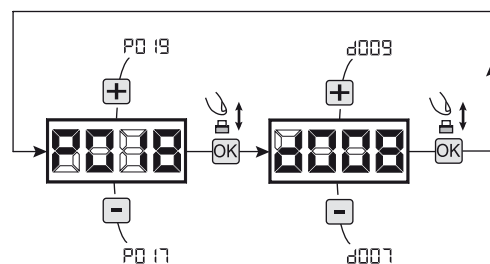
1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje napisy w sposób przemienny P-R-O-C / B-L-O-C;
4. Nacisnąć przycisk OK , wyświetlacz pokazuje F-R-E-E migający napis;
5. Ponownie nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go przez 5 sek (przy wcześniejszym zwolnieniu, procedura zostanie przerwana): na wyświetlaczu pojawi się F-R-E-E nieruchomy napis a następnie d-E-F -, 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 \oplus / \ominus 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. Przynaciśnij OK aby wejść w parametr (np. P018);
3. Przez naciskanie na \oplus / \ominus , ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 103);
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 \oplus i \ominus do momentu pojawienia się symbolu "- - -", automatyka jest ponownie gotowa do manewru.

PARAMETRY USTAWIEN	
PAR. P001	Ustawienie pozycji słownika 1
PAR. P002	Ustawienie pozycji słownika 2
PAR. P003	Zapamiętywanie drogi poruszania się słowników
PAR. P004	Kasowanie nadajników
PAR. P005	Zapamiętywanie nadajników
PAR. P006	Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika
PAR. P007	Ustawienie parametrów fabrycznych
PAR. P008	Blokowanie dostępu do programowania
PAR. P009	Uczenie podłączonych urządzeń DE@NET (nie używane)
PAR. P010	Nie używany
PAR. P011	Nie używany
PAR. P012	Nie używany
PAR. P013	Nie używany
PAR. P014	Nie używany
PAR. P015	Nie używany

PARAMETRY PROGRAMOWANIA

PAR.	OPIS PARAMETRU	PARAMETRY USTAWIEN	USTAWIENIA FABRYCZNYCHNE (dla różnych standardów instalacji)			
			dEF0 Bramy przesuwne	dEF 1 Bramy skrzydłowe	dEF 2 Brama garażowa	dEF 3 Zapory
P016	INPUT_3 typu wejścia	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 typ = czysty styk • 001: IN3 wejście listwy rezystancyjnej 8K2 	000 (czysty styk)	000 (czysty styk)	000 (czysty styk)	000 (czysty styk)
P017	Wybór działania INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"> • 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) 	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P018	Wybór działania INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> • 008: PHOTO 1 (fotokomórka 1) • 009: PHOTO 2 (fotokomórka 2) • 010: SAFETY 1 (listwa bezpieczeństwa 1) • 011: STOP (blokada) 	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	000 (PHOTO 1)	000 (PHOTO 1)
P019	Wybór działania INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> • 012: FCA1 (wyłącznik krańcowy otwarcia słownika 1) • 013: FCA2 (wyłącznik krańcowy otwarcia słownika 2) • 014: FCC1 (wyłącznik krańcowy zamknięcia słownika 1) • 015: FCC2 (wyłącznik krańcowy zamknięcia słownika 2) • 016: SAFETY 2 (listwa bezpieczeństwa 2) 	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	010 (SAFETY 1)	000 (NONE)
P020	Wybór działania INPUT_4	<ul style="list-style-type: none"> • 008: PHOTO 1 (fotokomórka 1) • 009: PHOTO 2 (fotokomórka 2) • 010: SAFETY 1 (listwa bezpieczeństwa 1) 	000 (PHOTO 1)	000 (PHOTO 1)	011 (STOP)	000 (NONE)
P021	Wybór działania INPUT_5	<ul style="list-style-type: none"> • 012: FCA1 (wyłącznik krańcowy otwarcia słownika 1) • 013: FCA2 (wyłącznik krańcowy otwarcia słownika 2) • 014: FCC1 (wyłącznik krańcowy zamknięcia słownika 1) • 015: FCC2 (wyłącznik krańcowy zamknięcia słownika 2) • 016: SAFETY 2 (listwa bezpieczeństwa 2) 	012 (FCA 1)	000 (PHOTO 2)	000 (NONE)	000 (NONE)
P022	Wybór działania INPUT_6	<ul style="list-style-type: none"> • 014: FCC1 (wyłącznik krańcowy zamknięcia słownika 1) • 016: SAFETY 2 (listwa bezpieczeństwa 2) 	014 (FCC 1)	011 (STOP)	000 (NONE)	000 (NONE)
P023	Umiejscowienie na KANALE 1 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamknięcie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSED_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) 	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P024	Umiejscowienie na KANALE 2 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamknięcie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSED_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P025	Umiejscowienie na KANALE 3 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamknięcie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSED_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P026	Umiejscowienie na KANALE 4 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamknięcie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSED_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) 	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P027	Wybór typu przyjmowanego kodu	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS kod zmienny bazowy • 001: HCS kod zmienny pełny • 002: kod stały na mikroprzełączniku 	000	000	000	000

PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ

PARAMETRY KONFIGURACYJNE SŁOWNIKÓW SŁOWNIKI		Wybór typu silników		DEF0	DEF1	DEF2	DEF3
PARAMETR Y DZIAŁANIA		Wybór typu silników		Bramy przesuwne	Bramy skrzydłowe	Brama garażowa	Zapory
PD28		Wybór typu silników		000: GEKO - ANGOLO 001: LOOK - MAC 002: GHOST 003: LVI 500/502 - 902 - PASS - 550PL 004: STOP 005: LVI 5/24 006: LVI 8/24 007: GULLIVER - REV	000	003	003
PD29		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 PD29 muszą zostać prawidłowo ustawione przed przystąpieniem do procedury programowania		000: silowniki z encoderm 001: silowniki bez encodera	001	000	000
PD30		Wybór liczby silowników		001: jeden silownik 002: dwa silowniki	002	001	001
PD31		Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy otwieraniu		040	050	050	030
PD32		Regulacja szybkości silowników przy otwieraniu		100	100	100	100
PD33		Regulacja szybkości silowników przy zamykaniu		100	100	100	100
PD34		Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy zamykaniu		040	050	050	030
PD35		Spowolnienie przy otwieraniu w %		025	020	020	030
PD36		Spowolnienie przy zamykaniu w %		025	020	020	030
PD37		Regulacja siły silownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiądzienowy wyłączony)		050	050	050	099
PD38		Regulacja siły silownika 1 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiądzienowy wyłączony)		050	050	050	099
PD39		Regulacja siły silownika 2 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiądzienowy wyłączony)		/	050	/	099
PD40		Regulacja siły silownika 2 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiądzienowy wyłączony)		/	050	/	099
PD41		Regulacja automatycznego czasu zamknięcia (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)		000	000	000	000
PD42		Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)		000	000	000	000
PD43		Regulacja otwarcia w funkcji furtki		030	035	035	100
PD44		Regulacja czasu wstępnego migania lampy		000	000	000	000
PD45		Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy otwieraniu		/	001	/	/
PD46		Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy zamykaniu		/	003	/	/
PD47		Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamknięcia przez cały czas otwarcia i zamykania bramy w trybie automatycznym		000	000	000	000
PD48		Funkcja dopchnięcia bramy: jeśli jest aktywna to przed rozpoczęciem fazy otwierania dopycha bramę w kierunku zamykania w celu ułatwienia odblokowania elektrozapędu		000	000	000	000
PD49		Funkcja „szybki nawrót” (otwórz - zamknij - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz - stop zamknij - stop itd.).		001	000	000	000
PD50	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 otwarciu, blokuje ruch otwierania kiedy brama jest zamknięta.		002	002	002	002
PD51	FOTO 2	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		000	001	002	002

	def0 Bramy przesuwne	def 1 Bramy skrzydlowe	def2 Brama garażowa	def3 Zapory
P052	Wybór trybu funkcjonowania światła ostrzegawczego: wyjście "warning"; Jeśli=0 "lampa ostrzegawcza" (ON-włączone kiedy brama otwarta, OFF-wylaczone po zakończonym cyklu zamknięcia); Jeśli=1 "migałająca 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-wyłączone gdy silnik się zatrzymuje, po nastawionym opóźnieniu).	000: "lampa ostrzegawcza świeci stale" 001: "lampa ostrzegawcza miga" >001: opóźnienie wyłączenia "światła grzeźnościowe" (2sek.....255sek)	001	001
P053	Aktywacja poszukiwania położenia krańcowych również przy otwieraniu; silowniki zatrzymują się tylko w momencie odciążenia 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.	000: zatrzymanie przy otwarciu w zaprogramowanym punkcie 001: zatrzymanie na otwarciu na położeniu krańcowym	000	001
P054	Funkcja lagodny start: silowniki przyspieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości.	000: funkcja lagodny start nieaktywna 001: funkcja lagodny start aktywna 002: "długi lagodny start" funkcja aktywna	001	001
P055	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanie przez wewnętrzny czujnik antyzmieszaniowy lub jeśli zostało uruchomione wejście bezpieczeństwa "SAFETY"); jeśli=0 brama całkowicie odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 wskazuje czas trwania ruchu bramy (w sek.), po wykonanym zwrocie kierunku ruchu spowodowanym napotkaniem na przeszkodę przy otwieraniu.	000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek)	000	000
P056	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanie przez wewnętrzny czujnik antyzmieszaniowy lub jeśli zostało uruchomione wejście bezpieczeństwa "SAFETY"); jeśli=0 brama całkowicie odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 wskazuje czas trwania ruchu bramy (w sek.), po wykonanym zwrocie kierunku ruchu spowodowanym napotkaniem na przeszkodę przy zamykaniu	000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek)	000	000
P057	Funkcja "cofniecia bramy": jeśli=0, po wykryciu położenia końcowego na zamykaniu, 1 silownik wykonuje krótki nawrót w celu zmniejszenia nacisku na bramę, w związku z czym ułatwia odblokowanie ręczne. Ustawiona wartość wskazuje czas zmiany kierunku ruchu. Jeśli=0 funkcja nieaktywna	000: funkcja "cofniecia bramy" nieaktywna >000: funkcja "cofniecia bramy" aktywna z czasem trwania równym: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (tylko Type 0)	000	000
P058	Regulacja położenia krańcowych otwarcia: reguluje czas ostatniego odcinka ruchu podczas którego, ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, zostaje zablokowany silnik bez odwrócenia kierunku ruchu. Ustawiona wartość wskazuje na ilość obrotów wirnika	1.....255	025	020
P059	Regulacja położenia krańcowych zamknięcia: reguluje czas ostatniego odcinka ruchu podczas którego, ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, zostaje zablokowany silnik bez odwrócenia kierunku ruchu. Ustawiona wartość wskazuje na ilość obrotów wirnika	1.....255	025	020
P060	Regulacja siły silnika w momencie dotarcia do położenia krańcowego. - Jeśli=0. Regulacja nie ustawiona (wartość siły uderzeniowej w momencie dotarcia do położenia krańcowego jest obliczana automatycznie) - Jeśli różne od 0, wskazuje wartość (wartość wyrażona jest % w stosunku do wartości (maksymalnej) siły eksploatacyjnej w położeniu krańcowym	0%tot.....100%tot	035	000
P061	Funkcja "Energy saving": Jeśli=1 po 10sek nieaktywności, centrala wyłącza wyjście 24V i wyświetlacz, które to zostaną ponownie włączone przy pierwszym otrzymanym poleceniu (zaleca się zastosować zasilanie baterijne i/lub panel słoneczny).	000: "Energy saving" nieaktywna 001: "Energy saving" aktywna	000	000
P062	Działania elektrozamka: Jeśli=0 Wyjście "boost" zasilania elektrozamka art. 1.10. 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 elektrohulca silników odwracalnych, Jeśli=4 wyjście 24V zasilania elektrozamka przy pomocy przekładnika 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 wskazuje opóźnienie włączenia w sekundach).	000: "Wyjście boost (impuls)" zasilania elektrozamka art. 1.10 001: "Wyjście impulsowe 24V === max 5W 002: "Wyjście krok po kroku 24V === max 5W 003: "Wyjście elektrohulca silników odwracalnych 004: "Wyjście zasilania elektrozamka przy pomocy przekładnika zewnętrznego 005: "Wyjście zasilania elektromagnesów w zaporach >005: "Wyjście na ustawiony czas 24V === max 5W (5sek.....255sek)	000	005
P063	Odwrócenie kierunku ruchu: Jeśli=1 odwraca automatycznie wyjścia otwierania/zamykania silników oraz ewentualne wyjścia na wyłączniki krańcowe otwierania/zamykania, dzięki czemu unika się ręcznej zmiany okablowania w przypadku instalacji motoreduktora w pozycji odwróconej w stosunku do montażu standardowego.	000: "Montaż standardowy" 001: "Montaż odwrócony"	000	000
P064	Mnożnik licznika wykonanych zwrotów: Mnoży ilość zwrotów po wykonaniu których licznik zwrotów całkowity jest aktualizowany. Aby wyświetlić wartość, patrz paragraf: "Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów".	000: "x100 001: "x1000 002: "x10000 003: "x100000	001	001
P065	Licznik przeglądu: Jeśli=0 zeruje licznik wraz z poleceniem wykonania przeglądu konserwacyjnego, Jeśli>0 wskazuje ilość manewrów (x 500) jakie należy wykonać przed następnym miganiem centrali po 4 dodatkowych sek., po których pojawi się komunikat o wymaganym przeglądzie konserwacyjnym. Np.: Jeśli P065=050 ilość zwrotów = 50x500=25000 Uwaga: Przed ustawieniem nowej wartości licznika przeglądu, najpierw należy go zresetować ustawiając P065=0 a następnie P065= "nowa wartość".	000: "Komunikat o wymaganym przeglądzie konserwacyjnym - funkcja nieaktywna >000: "Ilość zwrotów (x 500) brakujących do przeglądu konserwacyjnego (1.....255)	000	000
P066	Nie używany Wybór działania wyjścia lampy ostrzegawczej: Jeśli=0 wyjście lampy ostrzegawczej miganiem przerywane; Jeśli=1 wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe (dla lamp ostrzegawczych posiadających obwód wewnętrzny z przerywaczem).	000: "wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe 001: "wyjście lampy ostrzegawczej świecenie miganiem przerywane	000	000

PARAMETR Y DZIAŁANIA

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	
BLDC	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 nie-aktywnym 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. - Sprawdź czy zworki J5 i J9 są w pozycji pokazanej na schemacie. - Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą.

9 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.

10 UTYLIZACJA PRODUKTU



UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2002/96/CE dotyczącymi utylizacji odpadów urządzeń elektrycznych i elektronicznych (RAEE), ten produkt elektryczny nie może być traktowany jako odpad miejski mieszany. Prosi się o utylizację produktu, zanosząc go do lokalnych punktów odbioru odpadów miejskich w celu ich odpowiedniego zagospodarowania.

Questo manuale è stato realizzato utilizzando carta ecologica riciclata certificata Ecolabel per contribuire alla salvaguardia dell'ambiente.

This manual was printed using recycled paper certified Ecolabel to help save the environment.

Ce manuel a été réalisé en utilisant du papier recyclé certifié Ecolabel afin de respecter l'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.

