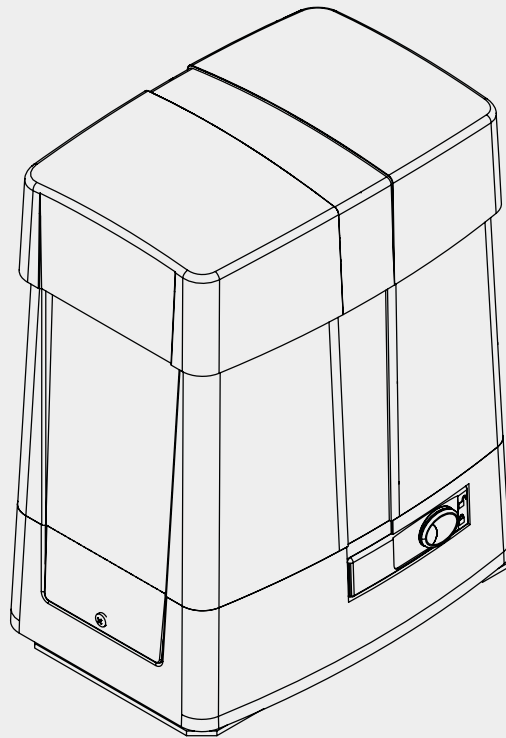
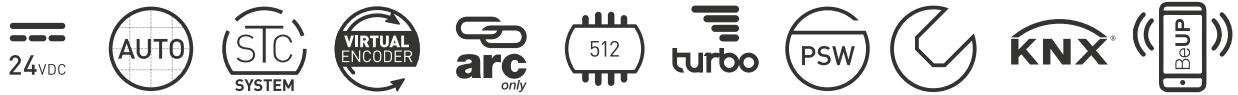


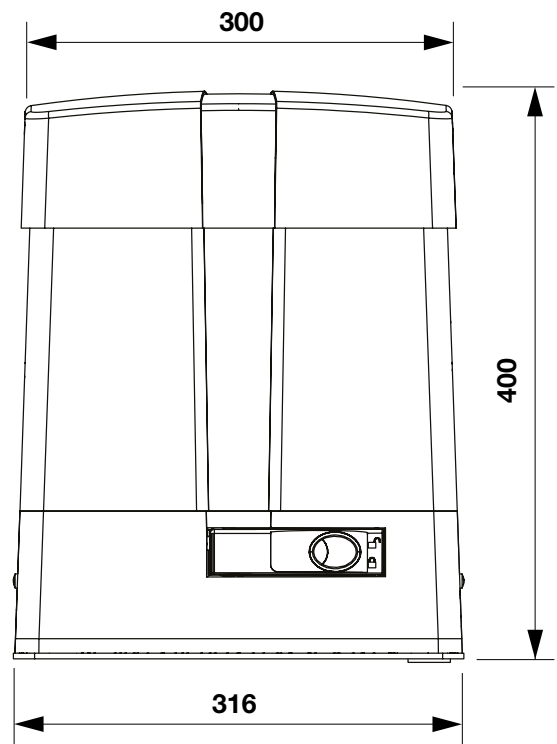
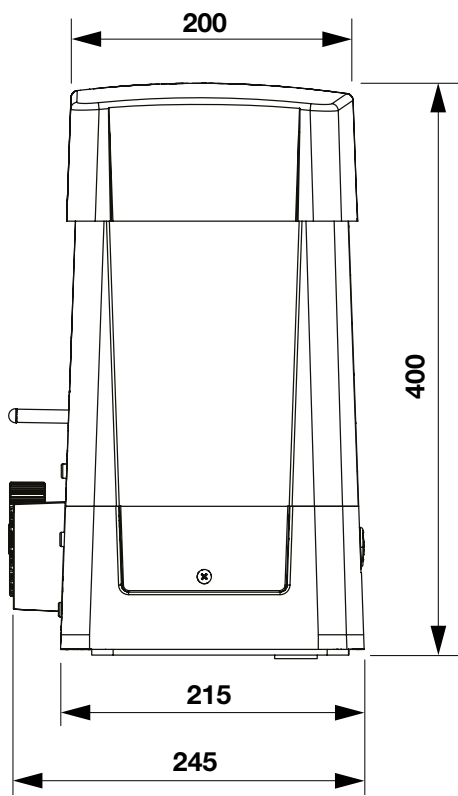
BULL 1224 TURBO



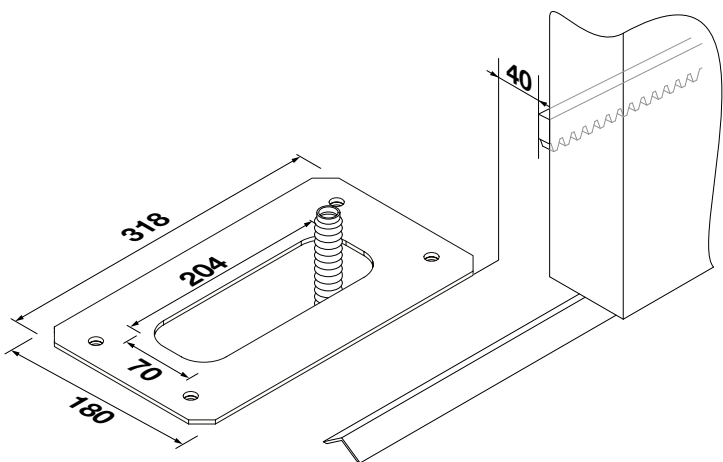
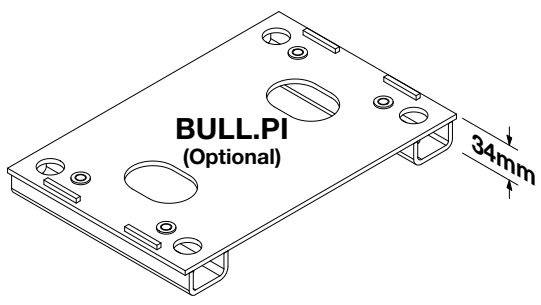
Manuale di installazione, uso e manutenzione
Installation, User and Maintenance Manual
Handbuch für Installation, Betrieb und Wartung
Manuel d'installation, d'utilisation et d'entretien
Manual de instalación, uso y mantenimient
Instrukcja instalacji, obsługi i konserwacji o

BENINCA[®]
TECHNOLOGY TO OPEN

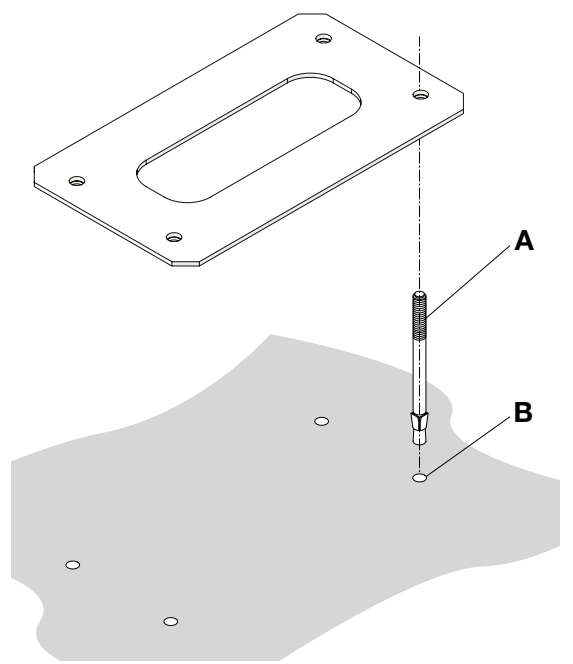
1

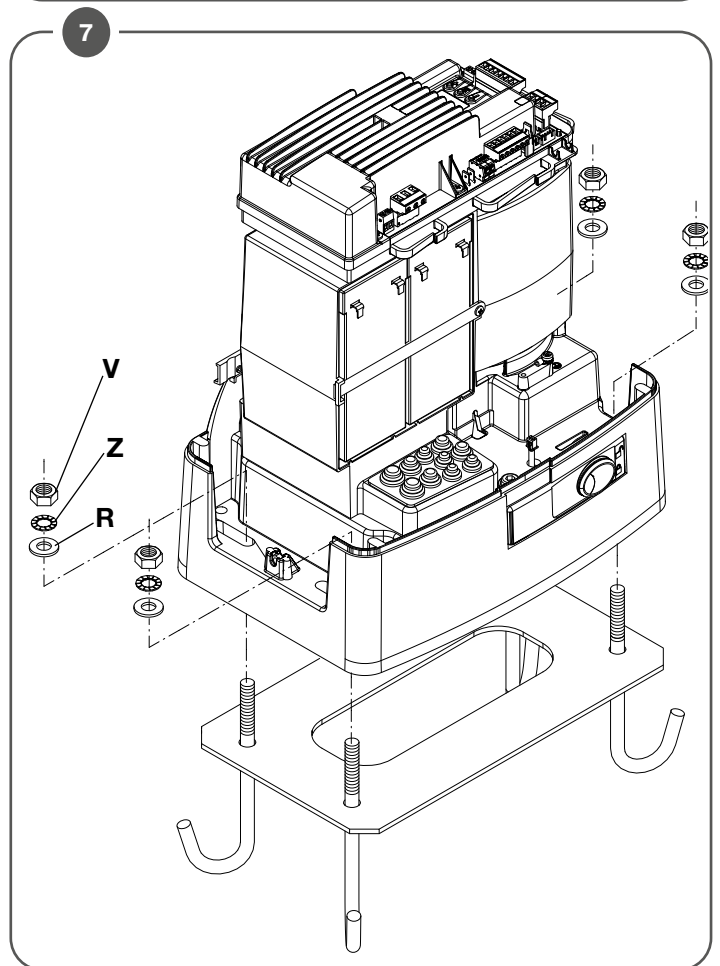
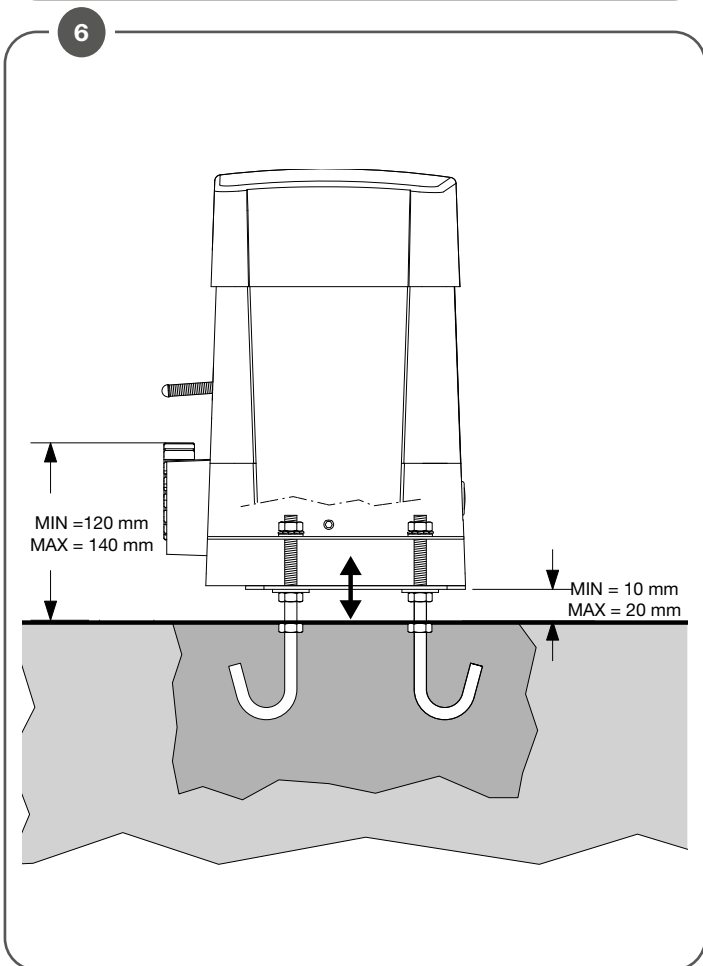
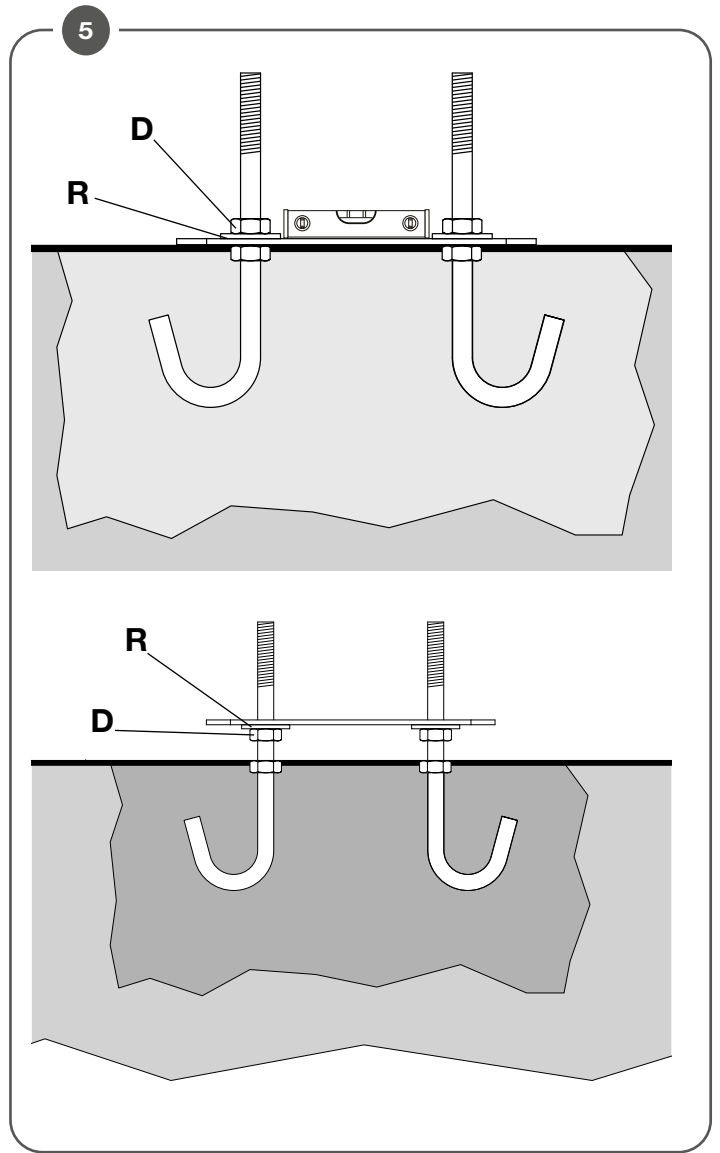
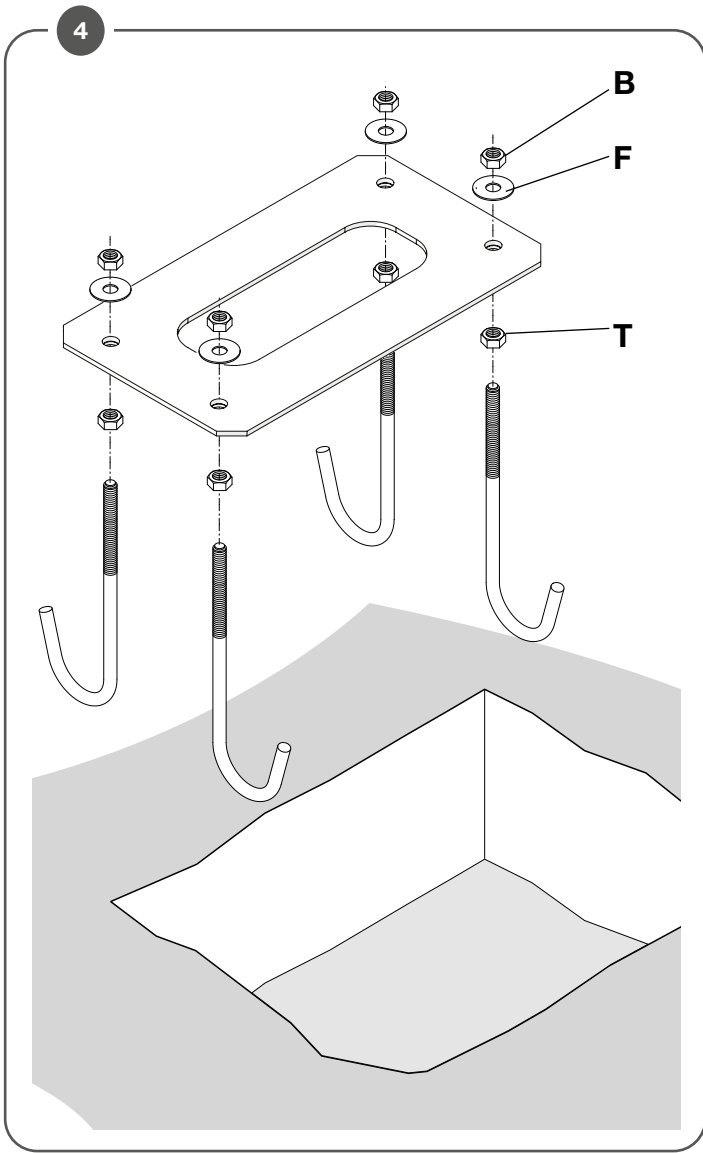


2

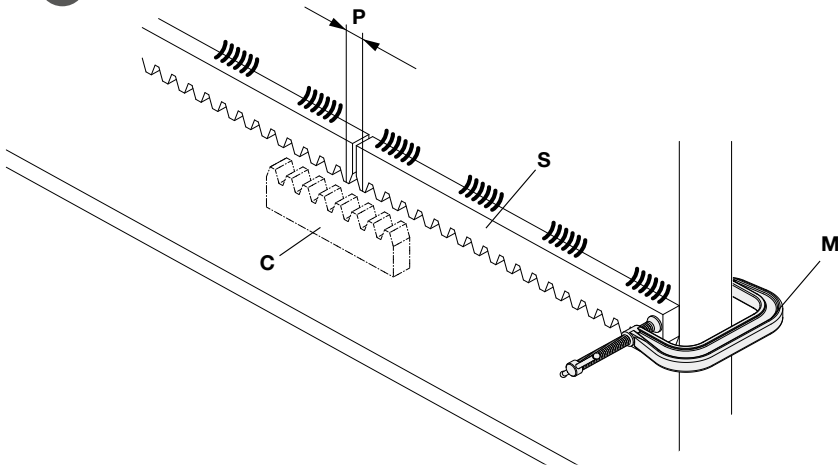


3

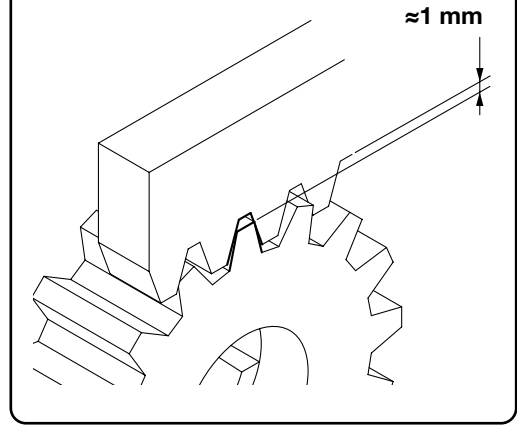




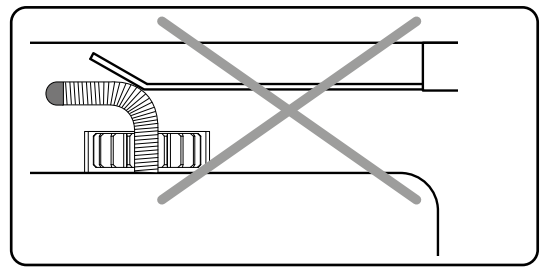
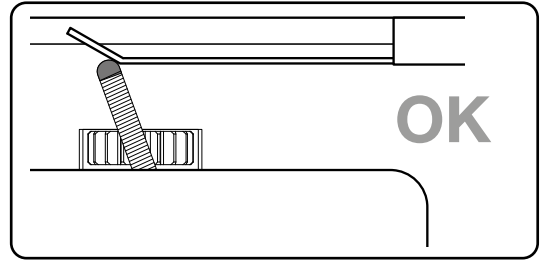
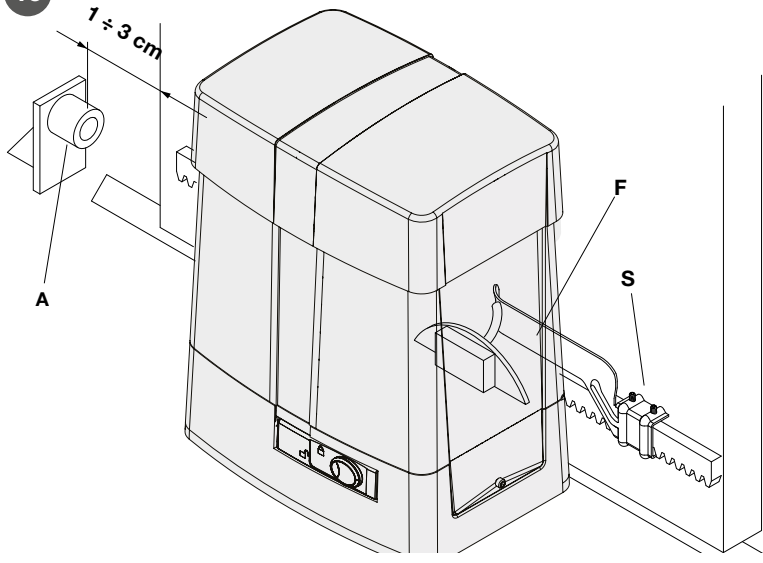
8



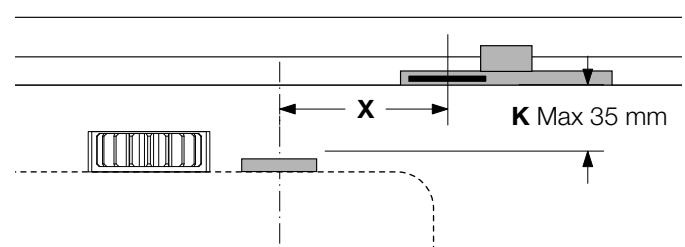
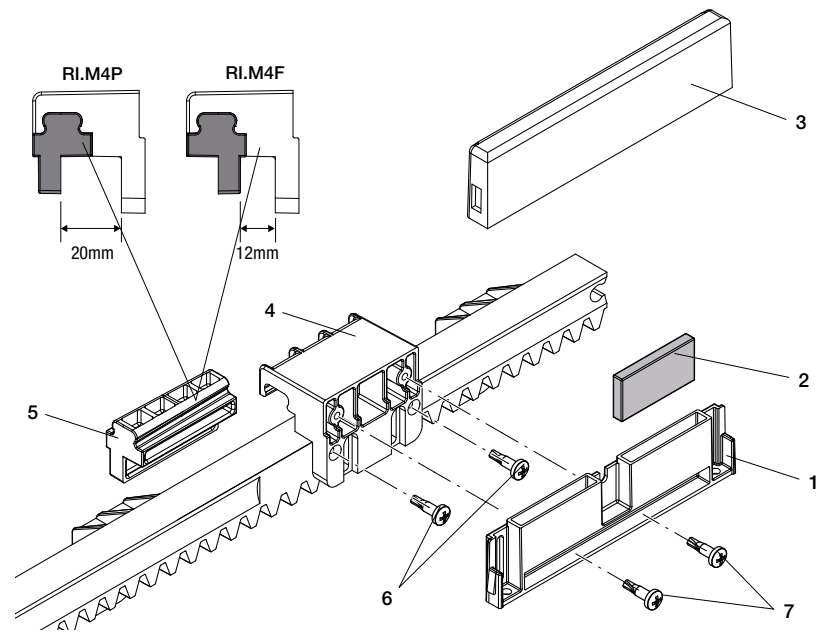
9



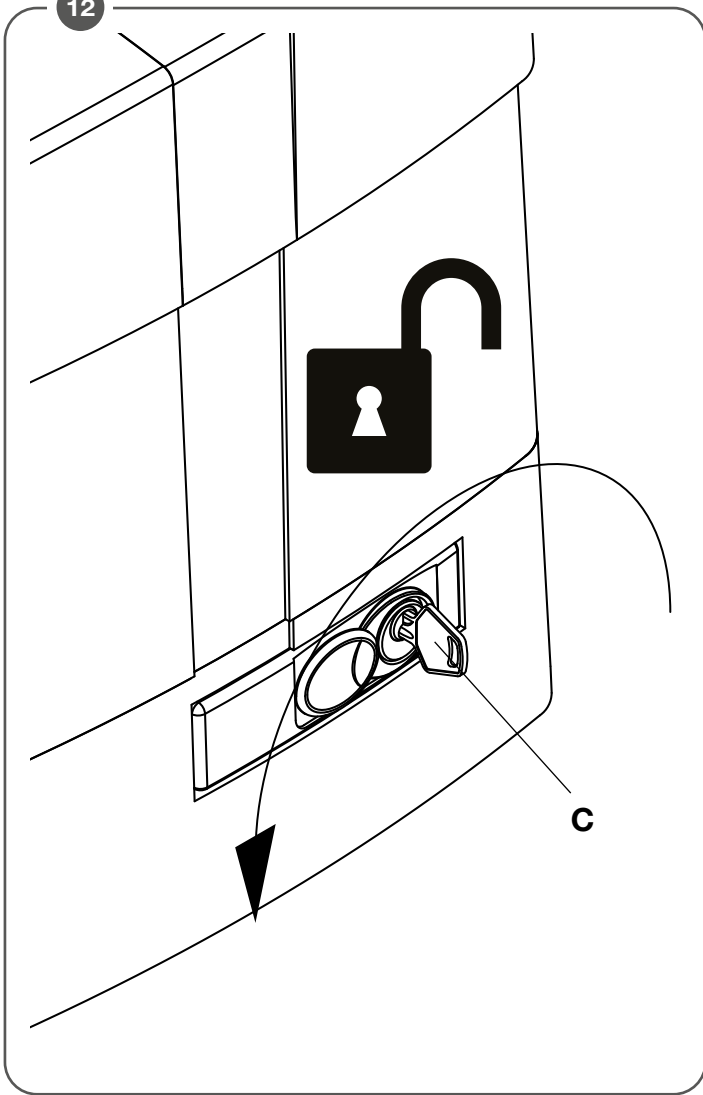
10



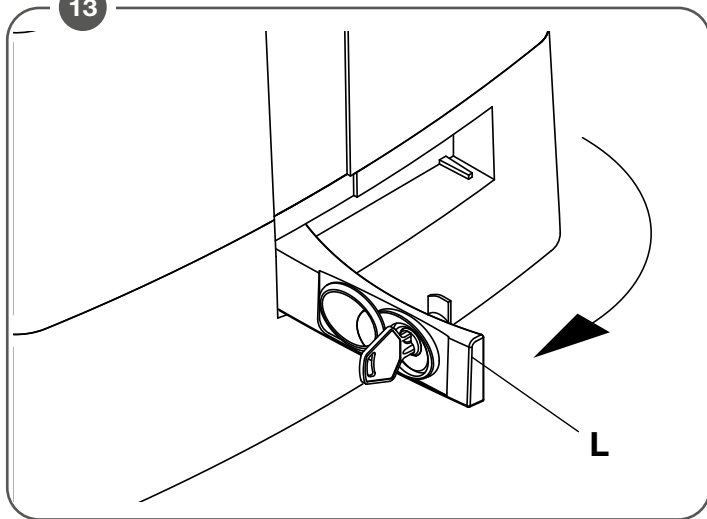
11



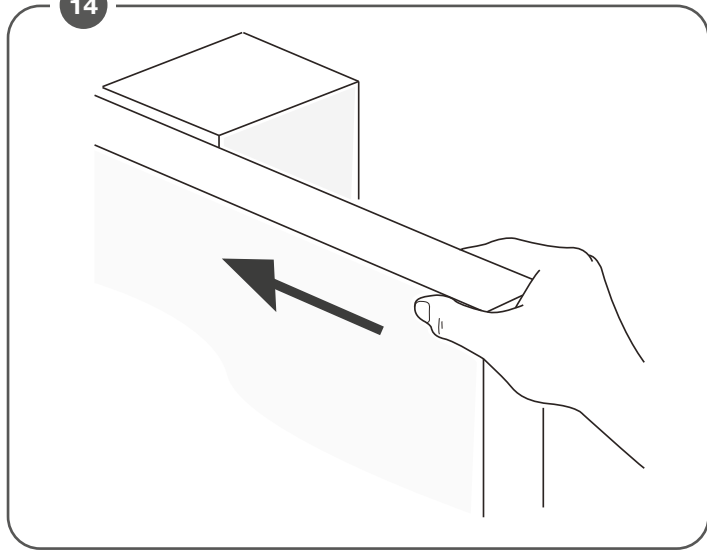
12



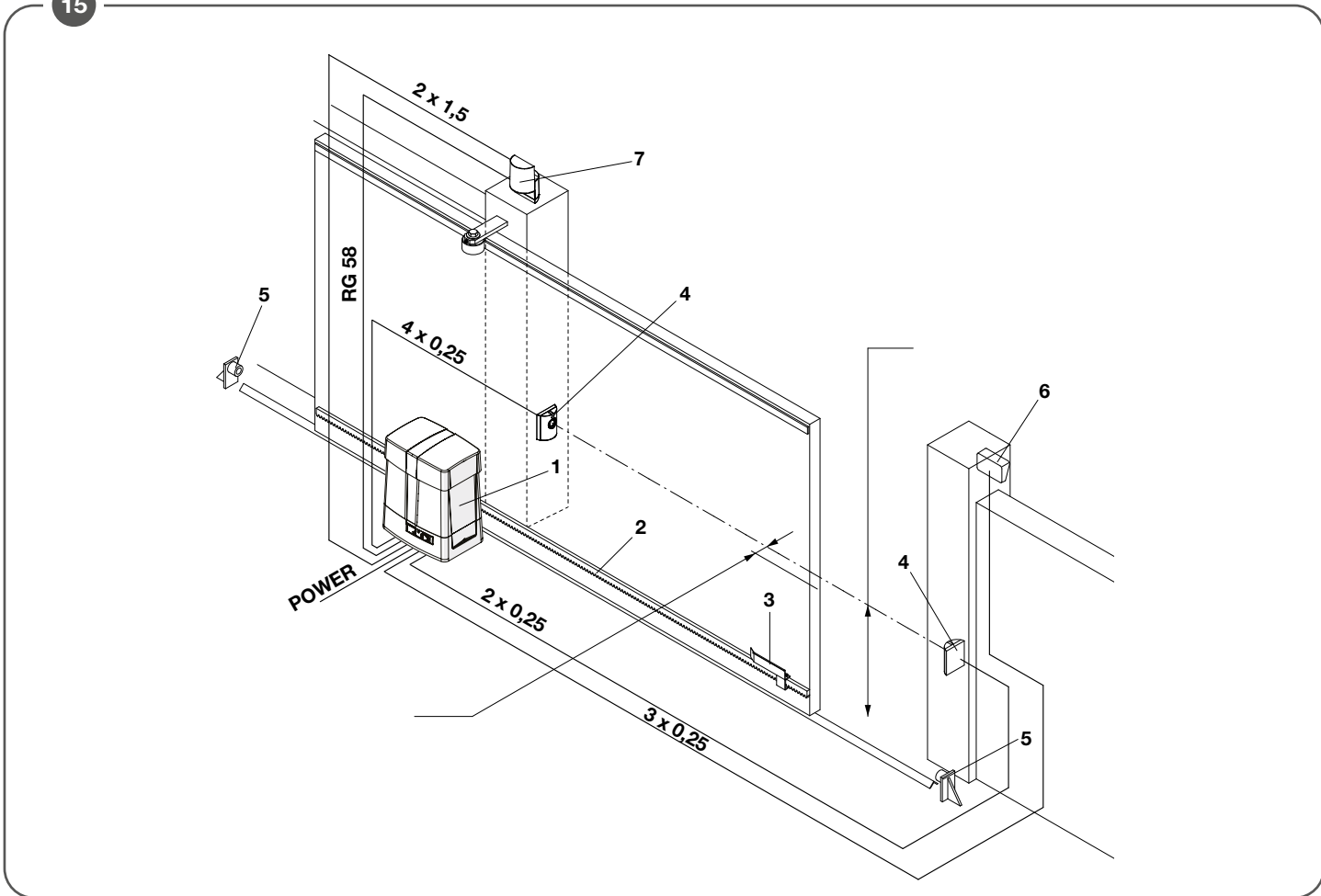
13

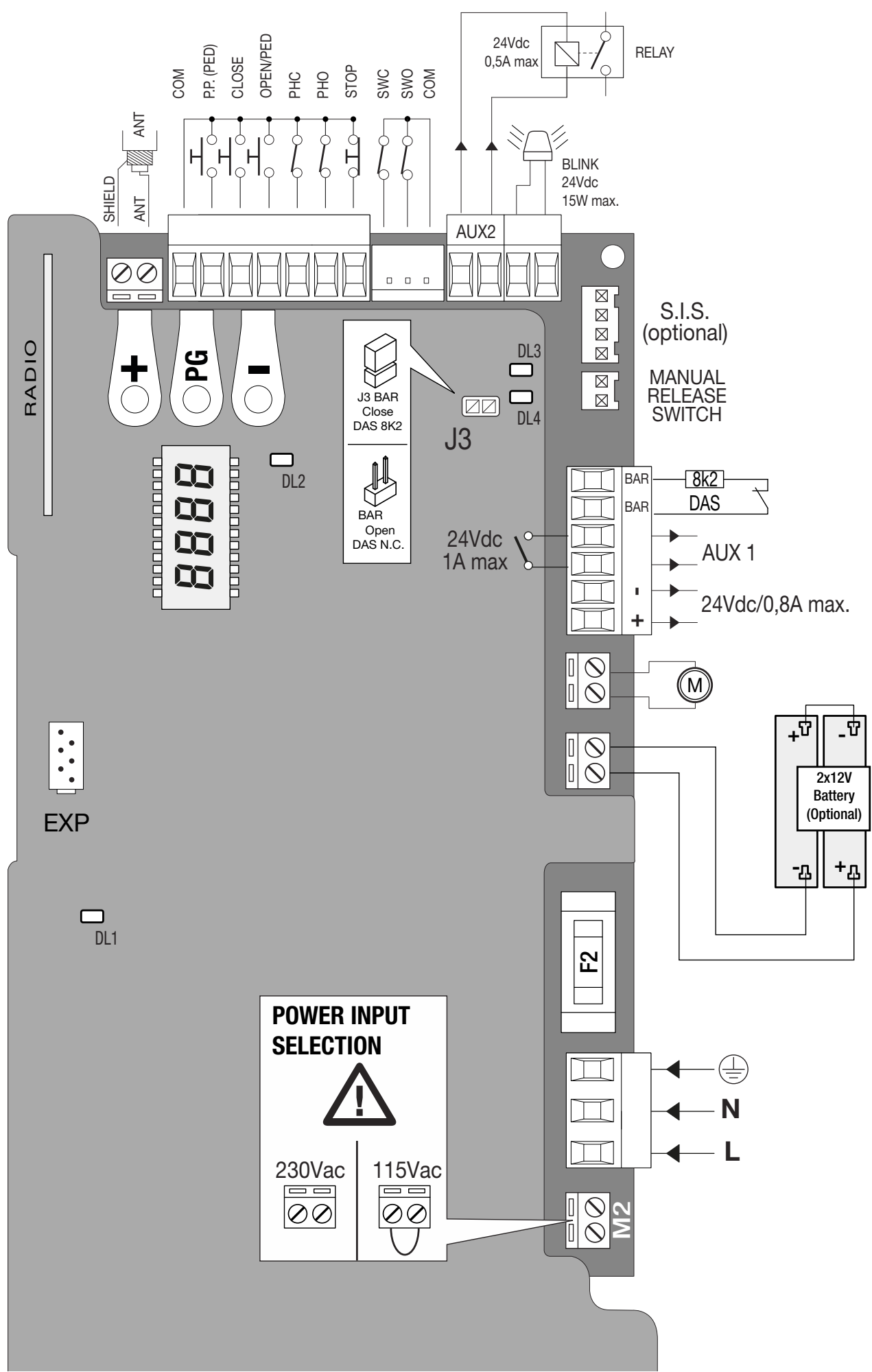


14



15





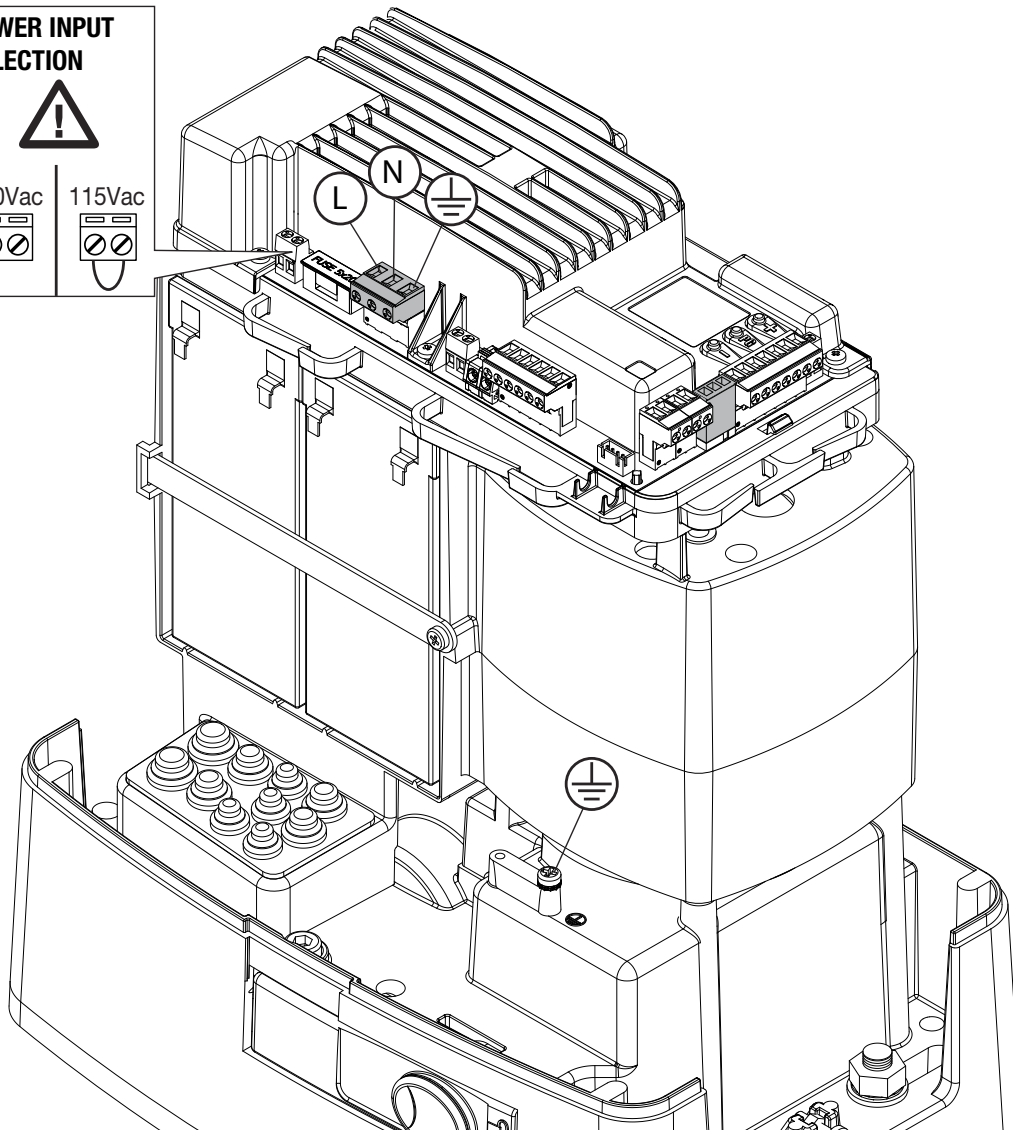
POWER INPUT SELECTION



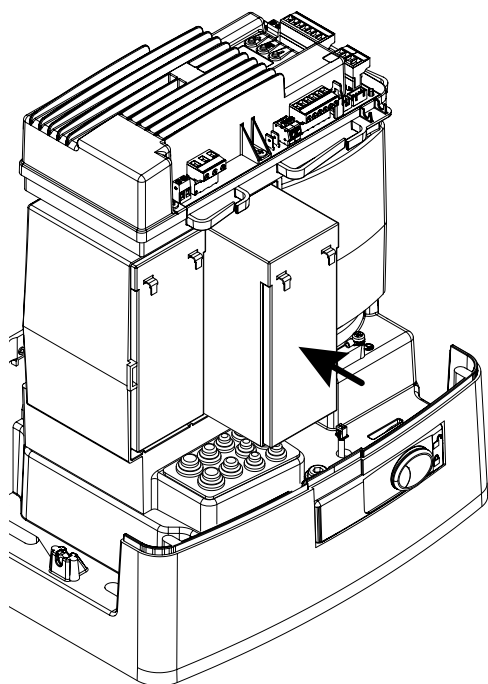
230Vac



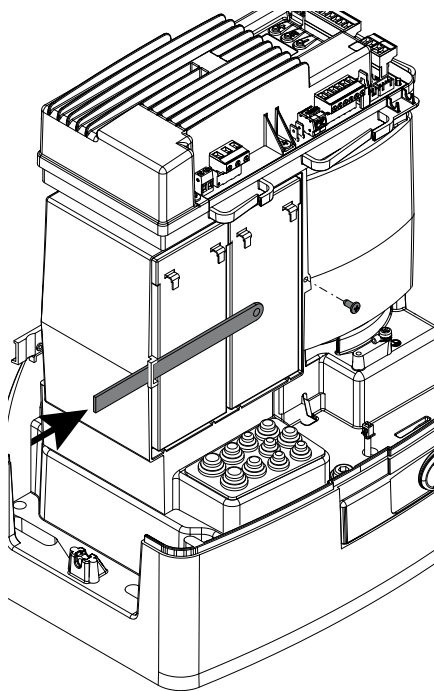
115Vac



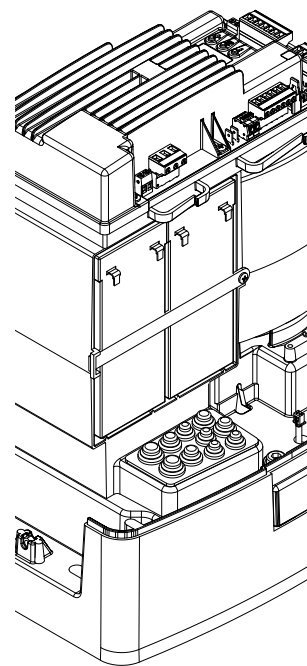
A



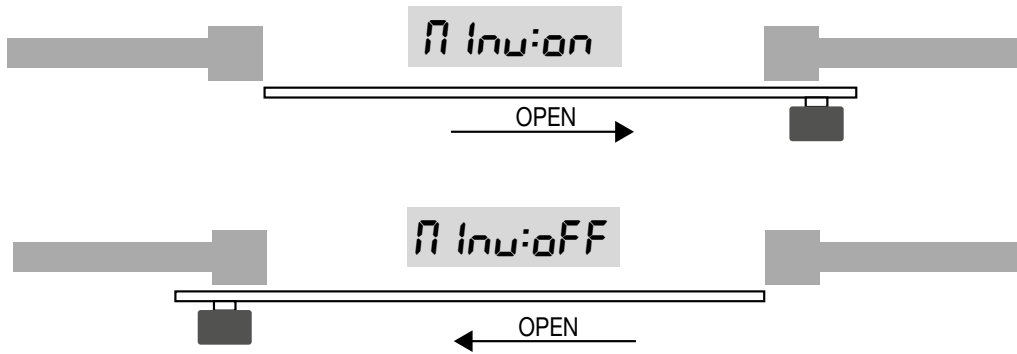
B



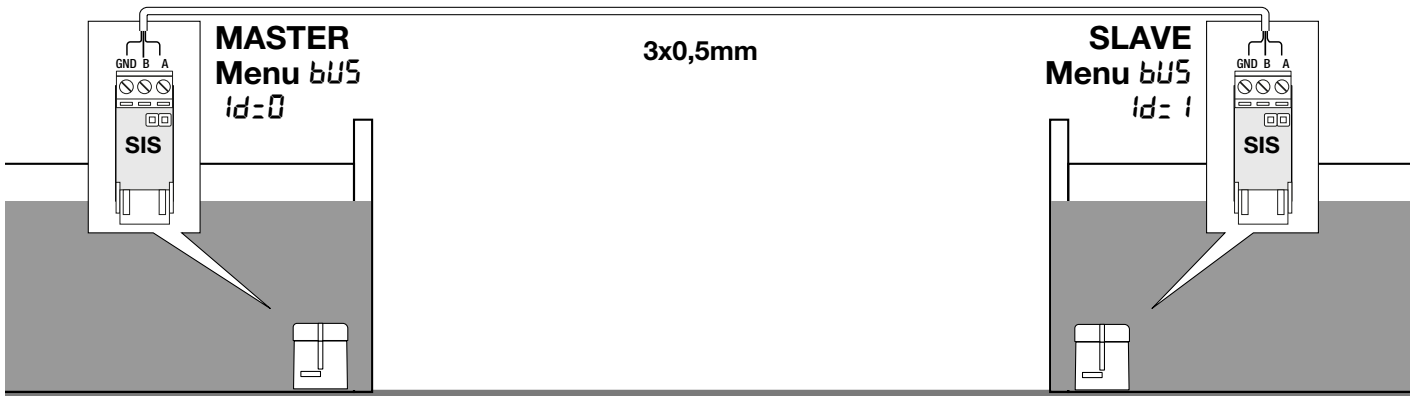
C



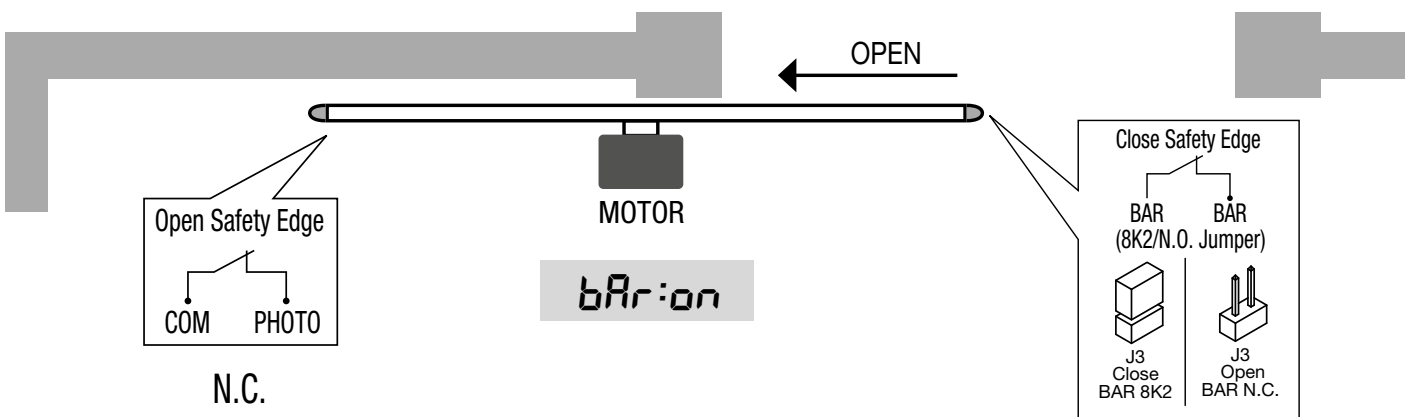
20



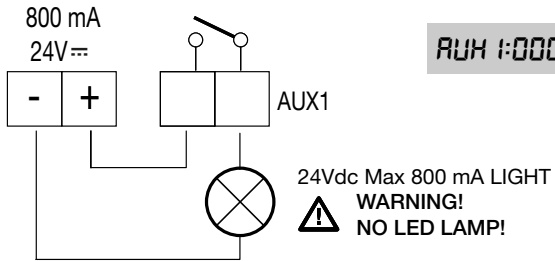
21



22

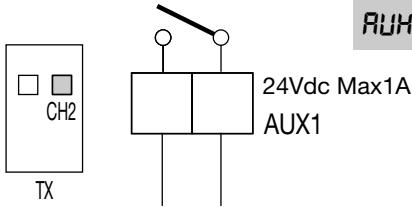


SCA



AUX1:0000

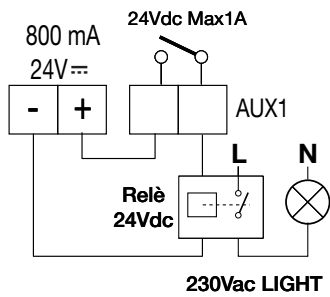
II° CH RADIO



AUX1:0001

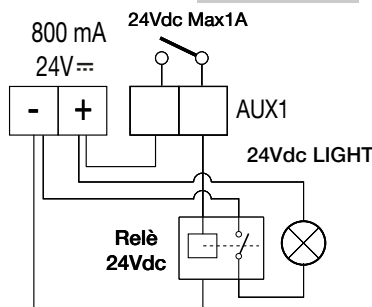
SERVICE LIGHT

ZONE LIGHT

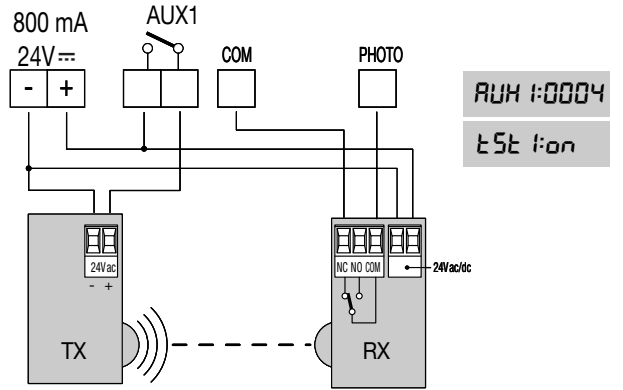


AUX1:0002

AUX1:0003



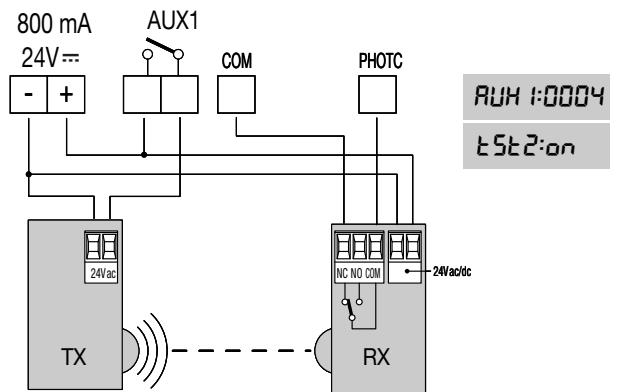
PHOTOTEST - PHOT OP



AUX1:0004

t5t1:0n

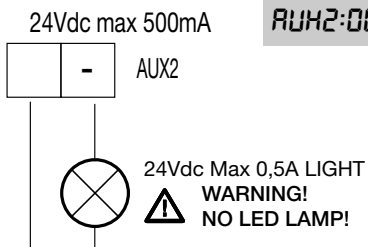
PHOTOTEST - PHOT CL



AUX1:0004

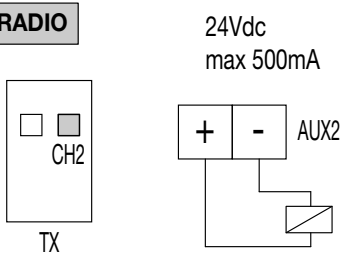
t5t2:0n

SCA



AUX2:0000

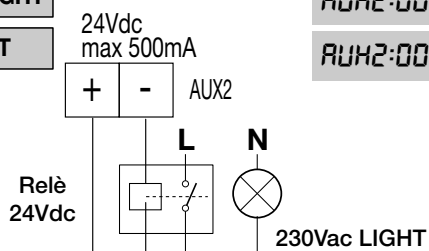
II° CH RADIO



AUX2:0001

SERVICE LIGHT

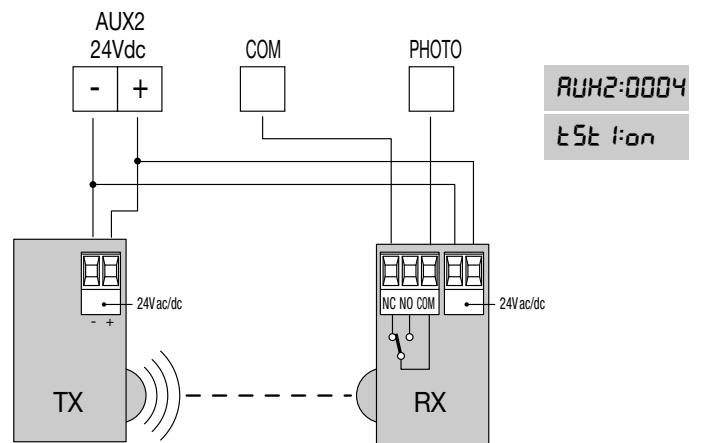
ZONE LIGHT



AUX2:0002

AUX2:0003

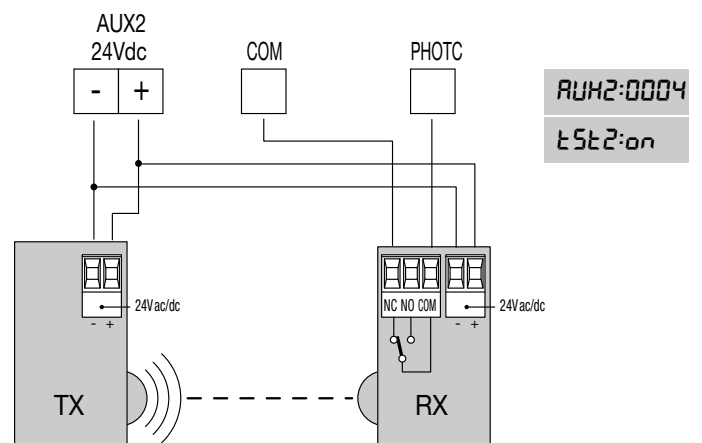
PHOTOTEST PHO



AUX2:0004

t5t1:0n

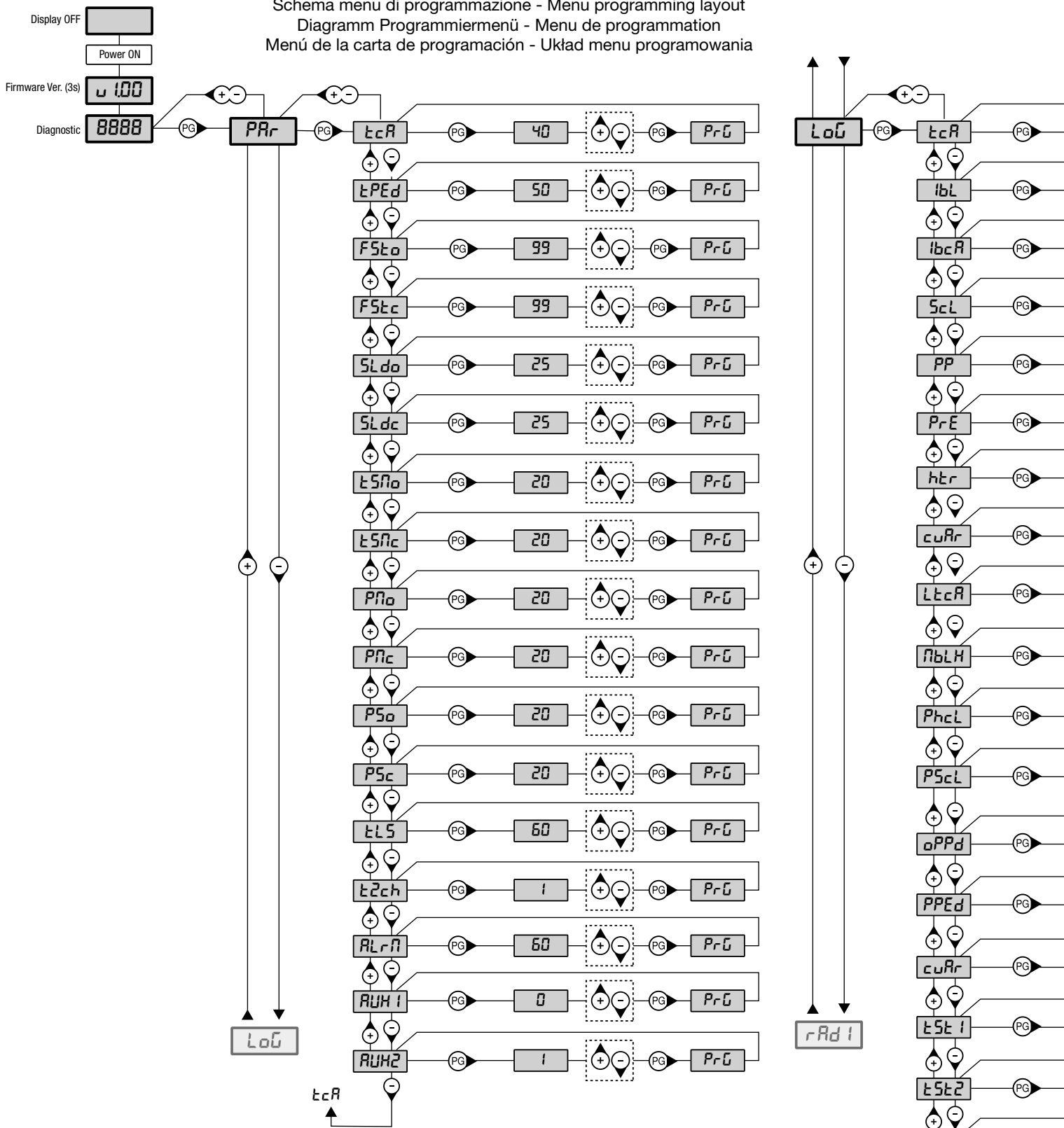
PHOTOTEST PHC



AUX2:0004

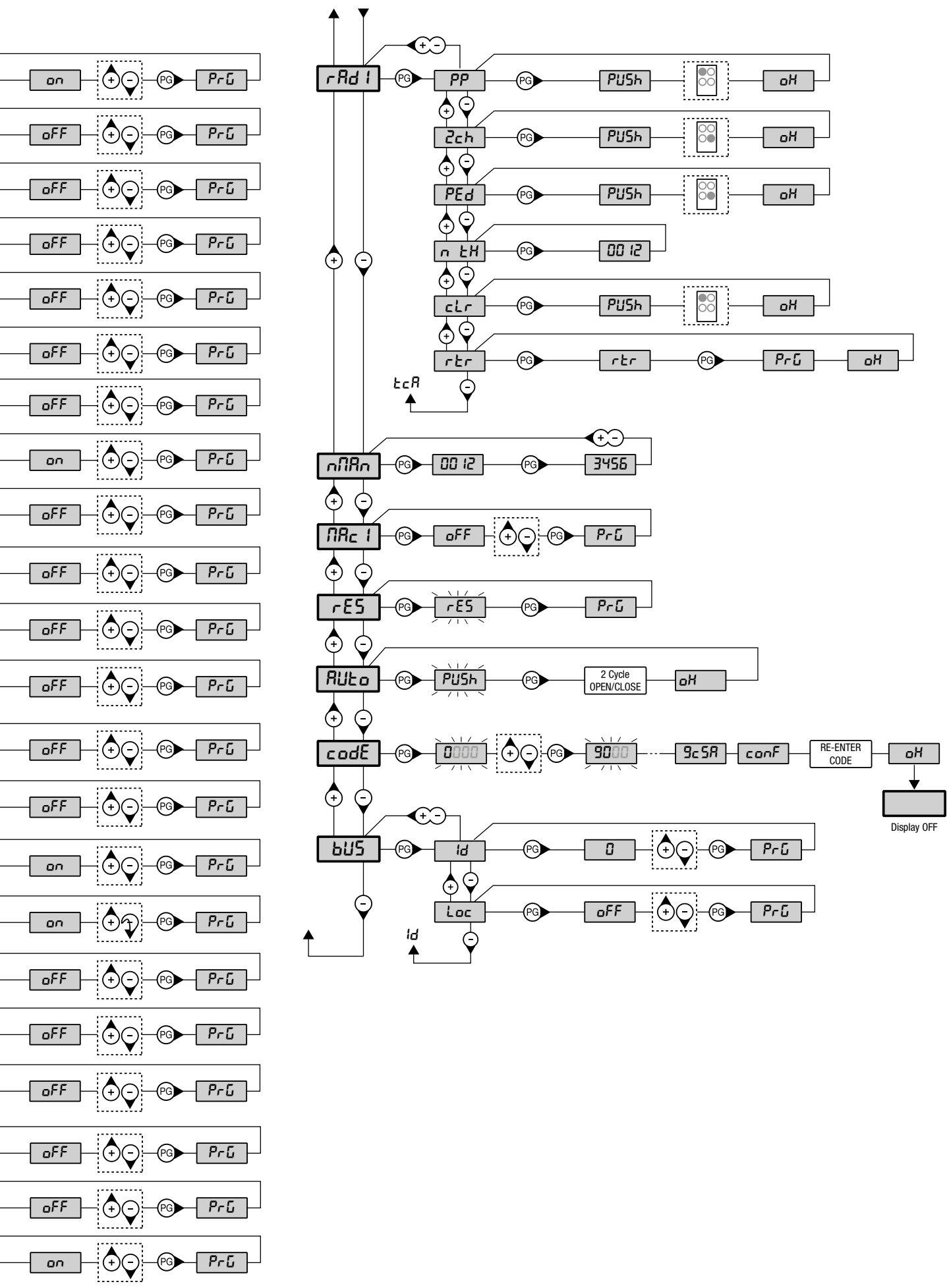
t5t2:0n

Schema menu di programmazione - Menu programming layout
 Diagramm Programmiermenü - Menu de programmation
 Menü de la carta de programación - Układ menu programowania



Legenda

	Premere il tasto (-) / Press key (-) Die Taste (-) drücken / Appuyez sur la touche (-) Presionar la tecla (-) / Wcisnąć przycisk (-)		Premere simultaneamente (+) e (-) / Press simultaneously keys (+) and (-) Gleichzeitig (+) und (-) drücken / Presser simultanément (+) et (-) Presionar simultáneamente (+) y (-) / Naciskać jednocześnie (+) i (-)
	Premere il tasto (+) / Press key (+) Die Taste (+) drücken / Appuyez sur la touche (+) Presionar la tecla (+) / Wcisnąć przycisk (+)		Selezionare il valore desiderato con i pulsanti (+) e (-) Increase/decrease the value with keys (+) and (-) Mit den Tasten (+) und (-) kann man eingerichtete Werte ändern Régler la valeur désirée avec les touches (+) et (-) Establecer con las teclas (+) y (-) el valor deseado Nastawia przyciskami (+) i (-) obraną wartość
	Premere il tasto (PG) / Press key (PG) / Die Taste (PG) drücken / Appuyez sur la touche (PG) Presionar la tecla (PG) / Wcisnąć przycisk (PG)		Selezionare il pulsante del trasmettitore da associare alla funzione Press the transmitter key, which is to be assigned to function Taste des Sendegeräts drücken, dem diese Funktion zugeteilt werden soll. Appuyer sur la touche du transmetteur qu'e l'on désire affecter à cette fonction. Presionar la tecla del transmisor que se desea asignar a esta función. Wcisnąć przycisk nadajnika, który zamierza się skojarzyć z tą funkcją.



SOMMARIO

1) DESCRIZIONE E DESTINAZIONE D'USO	13	8.2.2) NOTE SULLA PROGRAMMAZIONE.....	15
2) DATI TECNICI.....	13	8.3) COLLAUDO	16
3) VERIFICHE PRELIMINARI	14	8.4) PARAMETRI, LOGICHE E FUNZIONI SPECIALI	16
4) INSTALLAZIONE	14	8.4.1) PARAMETRI (PRR).....	16
4.1) DIMENSIONI	14	8.4.2) LOGICHE (LcG).....	17
4.2) POSA CON PIASTRA DI FONDAZIONE RIALZATA BULL.PI OPZIONALE	14	8.4.4) NUMERO MANOVRE (nPRn).....	18
4.3) POSA CON REGOLAZIONE IN ALTEZZA SU FONDO IN CEMENTO GIÀ		8.4.5) CICLI MANUTENZIONE (PRc t).....	18
ESISTENTE	14	8.4.6) RESET (RES).....	18
4.4) POSA CON REGOLAZIONE IN ALTEZZA SU FONDO IN CEMENTO DA		8.4.7) AUTOSET (RUTO).....	19
REALIZZARE	14	8.4.8) PASSWORD DI ACCESSO (codE).....	18
4.5) FISSAGGIO CREMAGLIERA.....	14	8.4.9) SINCRONISMO (bU5)	19
5) MANOVRA MANUALE	14	8.5) SINCRONIZZAZIONE DI DUE SCORREVOLI CONTRAPPOSTI	19
6) POSIZIONAMENTO STAFFE FINECORSO	14	8.6) APPRENDIMENTO REMOTO TRASMETTITORI.....	19
7) INSTALLAZIONE DEI MAGNETI (BULL 1224 TURBO.S O ACCESSORIO MLS)	14	8.7) FUSIBILI	20
8) CENTRALE DI COMANDO CP.B24 TURBO	15	8.8) BATTERIA DI EMERGENZA	20
8.1) COLLEGAMENTI ELETTRICI.....	14	8.9) DIAGNOSTICA.....	20
8.2) PROGRAMMAZIONE.....	15	8.10) MESSAGGI DI ERRORE.....	20
8.2.1)PER ACCEDERE ALLA PROGRAMMAZIONE:.....	15	9) MANUTENZIONE.....	20

ITA

AVVERTENZE



INFORMAZIONI GENERALI

E' vietato l'utilizzo del prodotto per scopi o con modalità non previste nel presente manuale. Usi non corretti possono essere causa di danni al prodotto e mettere in pericolo persone e cose. Si declina ogni responsabilità dall'inosservanza della buona tecnica nella costruzione dei cancelli, nonché dalle deformazioni che potrebbero verificarsi durante l'uso. Conservare questo manuale per futuri utilizzi.



INFORMAZIONI PER L'INSTALLATORE

Questo manuale è destinato esclusivamente a personale qualificato per l'installazione e la manutenzione di aperture automatiche. L'installazione deve essere effettuata da personale qualificato (installatore professionale, secondo EN12635), nell'osservanza della Buona Tecnica e delle norme vigenti. Verificare che la struttura del cancello sia adatta ad essere automatizzata. L'installatore deve fornire tutte le informazioni relative al funzionamento automatico, manuale e di emergenza dell'automazione, e consegnare all'utilizzatore dell'impianto le istruzioni d'uso.



AVVERTENZE GENERALI

I materiali dell'imballaggio non devono essere lasciati alla portata dei bambini in quanto fonte di potenziale pericolo. Non disperdere nell'ambiente i materiali di imballo, ma separare le varie tipologie (es. cartone, polistirolo) e smaltirle secondo le normative locali. Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando del prodotto. Tenere i telecomandi lontano dai bambini. Questo prodotto non è destinato a essere utilizzato da persone (bambini inclusi) con capacità fisiche, sensoriali o mentali ridotte, o con mancanza di conoscenze adeguate, a meno che non siano sotto supervisione o abbiano ricevuto istruzioni d'uso da persone responsabili della loro sicurezza. Applicare tutti i dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, ecc.) necessari a proteggere l'area da pericoli di impatto, schiacciamento, convogliamento, cesoiamento. Tenere in considerazione le normative e le direttive in vigore, i criteri della Buona Tecnica, l'utilizzo, l'ambiente di installazione, la logica di funzionamento del sistema e le forze sviluppate dall'automazione. L'installazione deve essere fatta utilizzando dispositivi di sicurezza e di comandi conformi alla EN12978 e EN12453. Raccomandiamo di utilizzare accessori e parti di ricambio originali, utilizzando ricambi non originali il prodotto non sarà più coperto da garanzia. Tutte le parti meccaniche ed elettroniche che compongono l'automazione soddisfano i requisiti e le norme in vigore e presentano marcatura CE.



SICUREZZA ELETTRICA

Prevedere sulla rete di alimentazione un interruttore/sezionatore onnipolare con distanza d'apertura dei contatti uguale o superiore a 3 mm. Verificare che a monte dell'impianto elettrico vi sia un interruttore differenziale e una protezione di sovracorrente adeguati. Alcune tipologie di installazione richiedono il collegamento dell'anta ad un impianto di messa a terra rispondente alle vigenti norme di sicurezza. Durante gli interventi di installazione, manutenzione e riparazione, togliere l'alimentazione prima di accedere alle parti elettriche. Scollegare anche eventuali batterie tampone se presenti. L'installazione elettrica e la logica di funzionamento devono essere in accordo con le normative vigenti. I conduttori alimentati con tensioni diverse, devono essere fisicamente separati, oppure devono essere adeguatamente isolati con isolamento supplementare di almeno 1 mm. I conduttori devono essere vincolati da un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti. Ricontrollare tutti i collegamenti fatti prima di dare tensione. Gli ingressi N.C. non utilizzati devono essere ponticellati.



SMALTIMENTO

Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici in quanto alcune parti che lo compongono potrebbero risultare nocive per l'ambiente e la salute umana, se smaltite scorrettamente. L'apparecchiatura, pertanto, dovrà essere consegnata in adeguati centri di raccolta differenziata, oppure riconsegnata al rivenditore al momento dell'acquisto di una nuova apparecchiatura equivalente. Lo smaltimento abusivo del prodotto da parte dell'utente comporta l'applicazione delle sanzioni amministrative previste dalla normativa vigente.

Le descrizioni e le illustrazioni presenti in questo manuale non sono impegnative. Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto il fabbricante si riserva il diritto di apportare qualsiasi modifica di carattere tecnico, costruttivo o commerciale senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.

QUICK PROGRAMMING

NOTE: Quick programming conditions:

- Transmitter memory empty
- Autoset never run previously.
- Only valid with ARC (Advanced Rolling Code) transmitters

If you make a mistake during the quick programming procedure, you can disconnect the power supply and restart the procedure.

Quick programming steps

- 1 - Unlock the gate manually, put it in closed position with the relative end stop enabled, and lock the gate.
 - 2 - Supply mains voltage.
 - 3 - The flashing light turns on (make sure it is connected).
 - 4 - The system starts saving the transmitters automatically and the control unit is put on hold, waiting for a transmitter.
To skip the quick programming step and proceed with manual programming press + and - (ESC) simultaneously.
 - 5 - On display starts flashing the message EH00 .
 - 6 - Press the hidden key of the transmitter to be saved.
 - 7 - Push appears on the display.
 - 8 - Press the key you want to associate with the receiver.
 - 9 - TX01 appears on the display (if the second transmitter EH02 is present).
 - 10 - Repeat steps 6 and 7 for the subsequent transmitters to store, up to 99, checking the increase on the display (example EH 15).
 - 11 - To go to the next **AUTOSET*** step, press the key of a previously memorised transmitter until RUt0 appears on the display.
 - 12 - The message RUt0 appears on display and the gate automatically performs 3 manoeuvres by calculating the optimal operating parameters. If the autoset operation has been completed successfully, the gate stops in open position and the message 0H appears on display.
- The maximum time for programming the first transmitter is 60 seconds.

If necessary, proceed with the manual setup of PARAMETERS and LOGIC, depending on the type of installation.

*This function is **NEEDED** to set the optimal functioning values of the installation,

ARC CONTROL UNIT IMPORTANT, PLEASE READ CAREFULLY:

The radio receiver in this product is compatible only with the new ARC (Advanced Rolling Code) transmitters which, thanks to 128-bit encryption ensure superior copy-security. Storing new ARC transmitters is quite similar to that of normal rolling code transmitters with HCS coding

1) DESCRIPTION AND INTENDED USE

Gear motor 24Vdc for heavy-duty sliding gates up to 1500 Kg for residential or industrial buildings, with built-in controller CP.B24 TURBO

We would like to remind you that if you register on the site www.beninca.com you will have access to the technical documentation updated for all the Benincà products and accessories and the guide for compiling the technical file and documents required under Annex V of the Machinery Directive, mandatory under the regulations in force..

2) SPECIFICATIONS

	BULL 1224 TURBO
Motor power supply	115 o 230 Vac 50/60 Hz
Consumption	3A (230V) - 5A (115V)
Torque	20 Nm
Operating jogging	intensive use
Protection level	IP44
Operating temperature	-20°C / +50°C
Gate max. weight	1200 kg
Rack module	M4/M6 accessory - RI.P6
Opening speed	25 m/min
Noise level	<70 dB
Lubrication	OIL
N° of storable TX	2048
Central control	CP.B24 TURBO
Weight	17,6 kg

3) PRELIMINARY CHECKS

Before proceeding with installation, check the following:

- The structure (gate, pillar, guide rail) must be sturdy and stable.
- The guide rail and its wheels must be suitably sized and maintained to avoid excess friction during gate sliding.
- If available, check the CE declaration of conformity of the gate and perform the risk analysis according to the machinery directive.
- Check that the gate travel during opening/ closing is limited by sturdy mechanical stops.

4) INSTALLATION

4.1) OVERALL DIMENSIONS

Dimensions of the foundation plate are shown in Fig. 2.

IMPORTANT: It is essential to keep the distance from the rack (40 mm), in order to position and remove the actuator once the rack is fitted to the gate leaf. The types of fittings of the foundation plate are mainly the following:

4.2) INSTALLATION WITH OPTIONAL BULL.PI RAISED BEDPLATE

The BULL.PI accessory that facilitates quick fixing on existing concrete floor, is available on request.

For more information refer to the instructions supplied with the accessory.

4.3) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON THE ALREADY EXISTING BASE IN CONCRETE

By using the plate as drilling template, drill 4 holes, and insert the Ø 10mm steel screw anchors for threaded bars.

Tighten the 4 threaded bars "S", M10/120mm, and anchor the screw "T" anchors by tightening the nuts "B" to floor with the corresponding washers.

With reference to Fig. 3, position the foundation plate by means of the adjustment nuts "A". After carrying out the required regulations, position the motor as shown in Fig.6 and lock it, as indicated in Fig.7.

4.4) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON CONCRETE BASE

With reference to Fig. 4, fit the stretcher bolts on the foundation plate and provide for a hole of adequate size.

Immerse the stretcher bolts in concrete, then remove the nuts "D" and the 11x30, large band washers "R". Move them under the plate to allow for regulations in height of the actuator (Fig. 5).

Carry out the regulations shown in Fig. 6 and lock the motor as indicated in Fig.7.

CAUTION: apart from the fitting modality used, carefully check that the actuator is steadily positioned and the materials are suited to the intended use.

4.5) RACK FIXING

Galvanized steel rack, 123x30mm.

Position the spacers D by welding or fit them to the gate with screws at 130/150mm height from the centre line of the slot used for fitting to the base on which the foundation plate is to be fixed.

Keep the pitch of teeth between the two parts of the rack; the joining with another piece of rack would make it easier to achieve (see Fig.8)

Secure the rack with the screws V making sure, once the actuator has been installed, that between rack and the drive gear there is always approx. 1mm clearance (see Fig.9); to get this clearance use the slots on the rack.

5) MANUAL OPERATION (FIG. 12-13-14)

In the event of power failure or malfunction, to manually operate the gate proceed as follows:

- After inserting the customized key C, turn it anti-clockwise and pull the lever L (opened padlock)
- The geared motor is unlocked and the gate can be moved by hand.
- To return to the normal operating mode, close the lever L again and manually activate the gate until it is geared.

6) HOW TO POSITION THE LIMIT SWITCH BRACKETS

Open manually the gate and leave approximately of 1±3cm, depending on gate weight, between gate and positive mechanical stop A; tighten the limit stop flask S with the grains G to press the limit stop micro. Repeat the sequence with closing gate.

7) HOW TO INSTALL THE MAGNETS (BULL 624 TURBO.S OR ACCESSORY MLS) FIG.11

The magnets are housed in special supports (fig.11-"A"). These magnets are to be fitted to the rack and cause the triggering of sensors when they approach them.

It is recommended to perform tests with the supports temporarily fixed before final attachment.

Proceed as follows:

- Attach the support to the rack using the two self-tapping screws 6 provided.
- Apply the adjustable insert 5 to the support 4, considering that the different orientation changes the thickness from 12mm (iron rack RI.M4F) to 20mm (plastic rack RI.M4P).
- Apply the container 1 and secure it to the support 4 using the two self-tapping screws 7 provided.
- Insert the magnet into the pocket.
- Close the snapping cover..

Notes:

In the case of an iron rack, it is recommended to use a drill to make a pilot hole.

The position of the container 1 on the support 4 is adjustable.

It is possible to directly attach the container 1 to the rack or to any flat surface.

IMPORTANT: The correct distance of the magnet (Fig.11 - X) with respect to the sensor depends on the installation characteristics. This space cannot be preset and must be adjusted on a trial basis.

In any case, the distance K must not exceed 35 mm, as a greater distance will in most cases prevent the magnetic sensor from switching.

All control units are equipped with diagnostics, which indicate, via an LCD display or LED, that the limit switch has been triggered.

By manually moving the door with the control unit powered, it is possible to check the exact stopping point.

8) CP.B24TURBO CONTROL UNIT

8.1) WIRE DIAGRAM

Wire connections shown in Fig. 17 are described hereunder:

M2 SEL. 115V	Mains power supply selection	230Vac 50/60Hz (from 207Vac to 253Vac) M2 OPEN jumper 115Vac 50/60Hz (from 102Vac to 125 Vac) M2 CLOSED jumper
L-N-GND	Mains power supply	Mains power supply input selectable via M2 jumper.
+ BATT -	Batteries	Input for connecting buffer batteries (accessory) 2x12V 2.1Ah
M11	Motor	24Vdc motor connection
+ 24 -	24 Vdc	Accessories power supply output 24Vdc 0.8 A max (respect accessories polarity).
AUX1	AUX 1 Auxiliary output	Output with N.O. contact configurable by AUX1 operating logic
BAR J3	Responsive sensor	Responsive sensor contact input Resistive sensor: Jumper "DAS" closed Mechanical sensor: Jumper "DAS" open The sensor stops the movement of the door and reverses it for about 3s. If the sensor is not used: Jumper "DAS" open, jumper between BAR terminals.
RELEASE SW.	Magnetic Sensor	Input for safety microswitch connected to the release lever. Motor stops IF RELEASE LEVER OPEN. All LED segments are on.
S.I.S.	Synchronisation card optional	Optional SIS card input for synchronising two opposing automations. See paragraph synchronisation of two automations.
EXP	Expansion Port	Connector for KNX or pro.UP serial expansion. To access the connector, remove the plastic protective cover with a screwdriver. For compatibility with pro.UP, the central firmware must be b2.21 or later.
BLINK	Flashing	24Vdc output 15W max. for connection to the flashing light.
AUX2	Auxiliary output AUX 2	24 Vdc output configurable by AUX2 operating logic (0.5A max)
COM	Common Inputs	Common for all control inputs.
SWO	Limit switch opens	Limit switch input OPENS (N.C. contact).
SWC	Limit switch closes	Limit switch input CLOSES (N.C. contact).
STOP	STOP	Button input STOP (N.C. contact).
PHO	Photocell opening/closing	Photocell input active in opening and closing (N.C. contact).
PHC	Photocell closing	Photocell input active only during closing (N.C. contact)
OPEN	Opens	Input for configurable opening command as pedestrian input (N.O. contact) It is possible to connect a timer for opening in time slots.
CLOSE	Closes	Close command input (N.O. contact)
PP	Step-by-step	Step-by-Step button input (N.O. contact)
COM	Common Inputs	Common for all control inputs.
ANT-SHIELD	Antenna	Built-in radio transmitter card antenna connection (ANT-signal/SHIELD-screen).

8.2) PROGRAMMING

The programming of the various functions of the control unit is carried out using the LCD display on the control unit and setting the desired values in the programming menus described below.

The parameters menu allows you to assign a numerical value to a function, in the same way as a regulating trimmer.

The logic menu allows you to activate or deactivate a function, in the same way as setting a dip-switch.

8.2.1) TO ACCESS MANUAL PROGRAMMING

- 1 - Press the <PG> button to enter the first Installation menu "INST".
- 2 - Choose with <+> or <-> button the menu you want to select (see menu at page 10-11)
- 3 - Press the button <PG>, the display shows the first function available on the menu.
- 4 - With the <+> or <-> button, select the function you want.
- 5 - Press the button <PG>, the display shows the value currently set for the function selected.
- 6 - With the <+> or <-> button, select the value you intend to assign to the function.
- 7 - Press the button <PG>, the display shows the signal "PRG" which indicates that programming has been completed.

8.2.2) PROGRAMMING NOTES

Simultaneously pressing <+> and <-> from inside a function menu allows you to return to the previous menu without making any changes. Hold down the <+> key or the <-> key to accelerate the increase/decrease of the values.

Hold down the <+> key or the <-> key to accelerate the increase/decrease of the values.

After waiting 120s the control unit quits programming mode and switches off the display.

When the board is switched on, the software version is displayed for around 5 sec

The pre-set logic functions and parameters are made taking account of a typical installation.

8.3) TESTING

- Check that the safety devices work correctly.
- Check the opening/closing forces at the points set out in EN 12453 with an appropriate instrument.
- If the forces are greater, install a safety device compliant with EN12978 (e.g. safety sensitive edge) and repeat the measurements.
- Check the correct setup of the operation logic and that the manual release works properly.

8.4) PARAMETERS, LOGICS AND SPECIAL FUNCTIONS

The following tables describe the functions available on the control unit.

8.4.1) PARAMETERS (PRr)			
MENU	FUNCTION	MIN-MAX-(Default)	MEMO
<i>t_{cA}</i>	Automatic closing time. Enabled only with logic "TCA"=ON. At the end of the set time, the control unit commands a closing maneuver .	3-240-(40)	
<i>t_{PEd}</i>	The passage left open by the gate leaf during the partial opening (pedestrian) is adjusted.	10-99-(50)	
<i>FSt_o</i>	The opening speed is adjusted. *	50-99-(99)	
<i>FSt_c</i>	The closing speed is adjusted. *	50-99-(99)	
<i>SLdo</i>	Adjusts the slowdown speed of sliding door during the opening phase* (Fig.10 -slow Open).	10-50-(25)	
<i>SLdc</i>	Adjusts the slowdown speed of sliding door during the closing phase * (Fig.11 -slow Close).	10-50-(25)	
<i>tSN_o</i>	Sets the starting point of the slowdown during the opening phase (Fig.10- beginning of the slow Open). The value is expressed in percentage on the entire stroke. *	1-99-(20)	
<i>tSN_c</i>	Sets the starting point of the slowdown during the closing phase (Fig.11- beginning of the slow Close). The value is expressed in percentage on the entire stroke. *	1-99-(20)	
<i>Pn_o</i>	Adjusts the intervention threshold of the anti-crushing device* (amperometric sensor) during the opening phase at normal speed	1-99-(20)	
<i>Pn_c</i>	Adjusts the intervention threshold of the anti-crushing device* (amperometric sensor) during the closing phase at normal speed	1-99-(20)	
<i>PS_o</i>	Adjusts the intervention threshold of the anti-crushing device* (amperometric sensor) during the opening phase at slow speed	1-99-(20)	
<i>PS_c</i>	Adjusts the intervention threshold of the anti-crushing device* (amperometric sensor) during the opening phase at slow speed	1-99-(20)	
<i>tLS</i>	Activation time of the courtesy light contact. Value expressed in seconds. At the beginning of each maneuver the contact latches for the set time. See the description of AUX1/AUX2 parameter.	1-240 (60)	
<i>t2ch</i>	Active only with AUX1/AUX2 parameter set to value 1. Adjusts the activation time of the second radio channel. With the value set to 0 the contact switches to bistable mode.	0-250-(1s)	
<i>ALr_n</i>	Activates the alarm output when at least one of the following inputs (STOP - PHOTA - PHOTC - BAR - SWO+SWC) remains active for the set time. One of the AUX parameters must be set to 7 (Alarm output) Value in seconds.	30-240 (60s)	
<i>blc</i>	Adjusts the stopping distance after the closing and opening limit switch has tripped. Function only active with slowing down enabled 0: minimum stopping distance - 5: maximum stopping distance	0-5 (2)	
<i>AUX 1</i>	Sets the operating mode of the AUX1 output (N.O. contact) 0: SCA output (gate open indicator light). The light is off when the door is closed, flashes when the door is moving, is on when the door is open. 1: 2CH radio output. The output is controlled by the second radio channel of the built-in receiver (see RADIO menu) 2: courtesy light output (activation time is set by parameter TLS) 3: Zone light output. The contact closes for the duration of the manoeuvre and for the duration of the TCA, it only reopens when the gate is closed. 4: accessory power supply output (for photocell verification - sensitive edge, in combination with logics TST1-TST2-TST3) 5: flashing output 6: gate open alarm output (gate open for twice the set TCA time) 7: NC input alarm output or card error (NC=alarm not active, NO=alarm active)	0 - 7 - (1)	
<i>AUX2</i>	Same operation features as AUX1 output, but referred to terminals AUX2. ATTENTION!: Max AUX2 output voltage is 24Vdc/0,5 A Max. You can directly power 24Vdc devices, as shown in Fig. 24.	0 - 7 - (0)	

*** ATTENTION: A WRONG SETTING OF THESE PARAMETERS CAN BE DANGEROUS.**

RESPECT THE REGULATION IN FORCE!

Measure that impact forces comply with the values laid down in regulation en 12453. change, if necessary, the operating parameters and repeat the measurements.
Once you have manually modified the parameters SLDO/SLDC the controller performs a complete manoeuvre to learn the new parameters.

8.4.2) LOGICS (LoG)			
MENU	FUNZIONE	ON-OFF-(Default)	MEMO
<i>t_{cA}</i>	Enables or disables automatic closing On: automatic closing enabled Off: automatic closing disabled	(ON)	
<i>ibL</i>	Enables or disables condominium function. On: condominium function enabled. The step-by-step impulse or transmitter impulse has no effect during the opening phase. Off: condominium function disabled.	(OFF)	

lbcA	The multi-flat function is enabled or disabled during the TCA counting. On: the bloc of flat function is enabled. The Step-by-Step signal or the transmitter signal has no effect during the TCA counting. Off: the bloc of flat function is disabled.	(OFF)	
ScL	The rapid closure is enabled or disabled On: rapid closure is enabled. When the gate is open or moving, the photocell activation causes the automatic closure of the gate after 3 s. It is activated only with tcA:ON Off: rapid closure is disabled.	(OFF)	
PP	Selects the operating mode of the "Step by step button" and of the transmitter. On: Operation: OPEN > CLOSE > OPEN > Off: Operation: OPEN > STOP > CLOSE > STOP >	(OFF)	
PrE	Enables or disables pre-blinking. On: Pre-blinking enabled. Blinking is activated 3s before the motor starts. Off: Pre-blinking disabled.	(OFF)	
htr	Enabled or disables HOLD-TO-RUN function On: HOLD-TO-RUN function. The pressure of the OPENS/CLOSES button must be maintained throughout the entire manoeuvre. The opening of the STOP input stops the motor. All the safety inputs are deactivated. Off: Automatic/semiautomatic function	(OFF)	
LtcA	Selects the operating mode of the blinking light during the time TCA On: Blinking light on during TCA Off: Blinking light off during TCA	(OFF)	
nblH	Sets the operating mode of the AUX outputs set as flashing output (5). On: Flashing (1s On and 1s Off) Off: Steady flashing (to be used with flashing outputs already equipped with a flashing circuit).	(OFF)	
PhcL	The operating mode of the PHOT C input is selected. On: PHOT C input is activated in both opening and closing phases. In the opening phase: the contact opening causes the motor stop. When the photocell is released, the motor restarts in the opening phase. In closing phase: the contact opening causes the motor stop. When the photocell is released, the motor inverts the movement direction (open). Off: The PHOT C input is activated in the closing phase only. In the closing phase: the contact opening causes the motor stop and the immediate reversion of the operation direction (open).	(OFF)	
PScL	Sets the PHOT O input operating mode On: intervention of the photocell stops the movement of the leaf in both opening and closing, after 1s from the moment it is released, it starts closing again. Off: Standard operation.	OFF	
oPPd	Enables OPEN input as Pedestrian input (Partial parameter TPED opening). On: OPEN input enabled as pedestrian input (PED). Off: No modification to the OPEN input	(OFF)	
PPEd	Enables the Step-by-Step input as a pedestrian input ON: The Step-by-Step input takes on the pedestrian function, activating a partial opening defined by the parameter TPED OFF: Step-by-Step input	(OFF)	
cuAr	It enables or disables reception of the transmitters duplicated by the "AK" series. On: AK transmitters reception enabled Off: AK transmitters reception disabled.	(ON)	
tSt1	Enables or disables checking of photocells on PHOT input, active both in closing and in opening. On: Check enabled. If the check has a negative result, no manoeuvre is commanded. See Fig.23 - "PHOTO TEST". (AUX1=4) Off: Check of photocells each time a manoeuvre is disabled. This setting requires maintenance of photocells every 6 months.	(OFF)	
tSt2	Enables or disables the check of photocells on PHOT C input. On: Check enabled. If the check fails, no manoeuvre will be enabled. (AUX1=4) Off: Check of photocells each time a manoeuvre is disabled. This setting requires maintenance of photocells every 6 months.	(OFF)	
tSt3	Enables or disables the TEST of the Edge (BAR) input. Activation of the TEST function is only possible when using the articles SC.RF and RF/RF.SUN, see specific instructions. On: Test enabled. If the test is negative, no manoeuvre is commanded. See Fig.6 - "BAR TEST" (AUX1=4). Off: Verification disabled.	(OFF)	
bar	Changing the operating mode of the PHOT O and BAR inputs in the event the sensitive edges are installed on the mobile opening and closure edges (see Fig.21). On: The PHOT O input assumes a similar function to the BAR input, but inverts motion for 3s only during the opening phase. The edge connected to the BAR input is only active during the closure phase. Off: Intervention of the sensitive edge connected to the BAR input stops movement of the door and inverts for approx. 3s, both opening and closure. The PHOT O input re-starts functioning of the photocell active on opening.	(OFF)	

RdPF	The "forced opening in case of power cut-off" function is activated or deactivated (it can be activated only with connected and operating emergency batteries). On: Activated function. In the event of power failure, before the emergency battery completely discharged, the control unit causes an opening operation. The door remains open until the power supply is back. Off: Deactivated function.	(OFF)	
n Inu	The opening direction of the motor is selected: On: Right side motor mount Off: Left side motor mount (fig.20)	(OFF)	
rEN	Enables or disables remote radiotransmitters learning, as indicated in the paragraph "Remote transmitters learning". On: Remote learning enabled. Off: Remote learning not enabled.	(ON)	

8.4.3) RADIO (rPd I)

MENU	FUNZIONE
pp	By selecting this function, the receiver goes in waiting (PUSH) for a transmitter code to assign to the step-step function. Press the key of the transmitter to assign to this function. If the code is valid, it is memorised and the message oH is displayed If the code is not valid, the message Err is displayed
2ch	By selecting this function, the receiver goes into waiting (PUSH) for a transmitter code to assign to the second radio channel. Press the key of the transmitter to assign to this function. If the code is valid, it is memorised ad the oH message is displayed If the code is not valid, the message Err is displayed.
PEd	When this function is selected, the receiver awaits (Push) a transmitter code to be assigned to the PED function. Press the transmitter key, which is to be assigned to this function. If the code is valid, it will be stored in memory and OK will be displayed. If the code is not valid, the Err message will be displayed.
ntH	By selecting this function the LCD screen shows the number of transmitters memorized into the receiver.
clr	By selecting this function, the receiver goes into waiting (PUSH) for a transmitter code to erase from the memory. If the code is valid, it is erased and the message oH is displayed If the code is not valid or not present in memory, the message Err is displayed
rEr	Completely erases memory of the receiver. Confirmation of the operation is requested. By selecting this function the receiver goes into waiting (PUSH) for a new PGM pressure to confirm the operation. At end of erasing the oH message is displayed

8.4.4) CYCLES NUMBER (nRRn)

Displays the number of complete cycles (open+close) carried out by the automation.

When the <PG> button is pressed for the first time, it displays the first 4 figures, the second time it shows the last 4. Example <PG> 00 12 >>> <PG> 3456: made 123.456 cycles.

8.4.5) MAINTENANCE CYCLES (nRc I)

This function enables to activate the maintenance request notice after a number of manoeuvres determined by the installer.

To activate and select the number of manoeuvres, proceed as follows:

Press button <PG>, the display will show OFF, which indicated that the function is disabled (default value).

With the buttons <+> and <-> select one of the numeric values proposed (from OFF to 100). The values are intended as hundreds of cycles of manoeuvres (for example: the value 50 indicates 5000 manoeuvres).

Press the OK button to activate the function. The display will show the message Pr oG.

The maintenance request is indicated to the user by keeping the indicator lamp lit up for other 10 sec after the conclusion of the opening or closing operation.

8.4.6) RESET (rE5)

RESET of the control unit. ATTENTION!: Returns the control unit to the default values.

Pressing the <PG> button for the first time causes blinking of the letters rE5, pressing the <PG> button again resets the control unit. Note: The transmitters are not erased from the receiver nor is the access password and the configuration of synchronism.

All the logics and all the parameters are brought back to default values, it is therefore necessary to repeat the autosest procedure.

8.4.7) AUTOSET (RUto)

This function sets the optimal functioning values of the installation. To carry out the AUTOSET, proceed as follow:

a) Make sure that during the autosest there is no obstacle is in the maneuver area, if necessary, fence off the area so that persons, animals, cars, etc., cannot interrupt the procedure.

During the autosest phase, the anti-crushing function is not active, while the activation of inputs and safety devices generates an error. (paragraph 8.10)

b) select the function AUTO and press PG.

c) the control unit waits the confirmation to start the procedure "AUTO" FLASHING.

d) press PG to start the AUTOSET procedure.

The control unit performs few maneuvers for the stroke learning and the configuration of the parameters.

In case that the procedure is not successful the message ERR will be shown. Repeat the procedure after checking the wirings and the possible presence of obstacles.

8.4.8) PASSWORD (codE)

It allows to type in an access protection code to the programming of the control unit.

A four-character alphanumeric code can be typed in by using the numbers from 0 to 9 and the letters A-B-C-D-E-F.

The default value is 0000 (four zeros) and shows the absence of a protection code.

While typing in the code, this operation can be cancelled at any moment by pressing keys + and – simultaneously. Once the password is typed in, it is possible to act on the control unit by entering and exiting the programming mode for around 10 minutes in order to allow adjustments and tests on functions.

By replacing the 0000 code with any other code, the protection of the control unit is enabled, thus preventing the access to any other menu. If a protection code is to be typed in, proceed as follows:

- select the Code menu and press OK.
- the code 0000 is shown, also in the case a protection code has been previously typed in.
- the value of the flashing character can be changed with keys + and -.
- press OK to confirm the flashing character, then confirm the following one.
- after typing in the 4 characters, a confirmation message “CONF” appears.
- after a few seconds, the code 0000 appears again
- the previously stored protection code must be reconfirmed in order to avoid any accidental typing in.

If the code corresponds to the previous one, a confirmation message “oH” appears.

The control unit automatically exits the programming phase. To gain access to the Menus again, the stored protection code must be typed in.

IMPORTANT: TAKE NOTE of the protection code and KEEP IT IN A SAFE PLACE for future maintenance operations.

To remove a code from a protected control unit it is necessary to enter into programming with the password and bring the code back to the 0000 default value.

IF YOU LOOSE THE CODE, PLEASE CONTACT THE AUTHORISED SERVICE CENTER FOR THE TOTAL RESET OF THE CONTROL UNIT.

8.4.9) SYNCHRONIZATION (bU5)

MENU	FUNZIONE
Id	Sets the synchronizing number. It is possible to set a numeric value from 0 to 16. If the ID parameter is to 0 the control unit is set as MASTER, all the other values set the door as SLAVE.
Loc	Allows a door set as SLAVE to receive local commands. See paragraph 8.5 “SYNCHRONIZATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS”

8.5) SYNCHRONISATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS

It is possible to manage a system composed of two sliding doors by using for each CP.B24TURBO the specific optional control unit SIS, which must be plugged into the appropriate connector as shown in Fig. 21.

Each SIS unit must be connected to the other one by means of 3 wires by 0,5 sq.mm each, as shown in Fig.21.

One of the control unit must be set as MASTER (ID=0) and the other one as SLAVE (ID=1).

All the commands (commands given by transmitters, push buttons or safety devices) received by the MASTER sliding door are sent to the SLAVE sliding door, which will replicate instantaneously the behavior of the MASTER.

The logic LOC can be set in two ways:

ON: the SLAVE sliding door can accept a local command and execute an opening/closing maneuver with no effect on the MASTER sliding door.

OFF: the SLAVE sliding door do not accept any local command and so it will replicate exclusively the behavior of the MASTER sliding door.

A SLAVE sliding door with LOC set to ON can be useful in case it is occasionally necessary the partial opening of a passage which is usually managed by two synchronized doors, since that a step by step command (or OPEN/CLOSE) given to the SLAVE will have effect only on this last one, while all the other commands given to the MASTER will be replicated by the SLAVE.

The connection of the safety devices (photocells, safety edges, etc.) can be done indifferently to the MASTER unit or to the SLAVE.

8.6) TRANSMITTERS REMOTE LEARNING

If an already memorised transmitter is available in the receiver it is possible to carry out remote radio learning (without needing to access the control unit).

IMPORTANT: the procedure must be carried out with door open. The logic REM must be ON.

Proceed as follows:

1 Press the hidden key of the transmitter which is already memorised.

2 Press, within 5s, the key of the corresponding transmitter which is already memorised to associate to the new transmitter. The flashing light will turn on.

3 Press within 10s the hidden key of the new transmitter.

4 Press, within 5s, the key of the new transmitter to associate to the channel chosen at point 2. The flashing light will turn off.

5 The receiver memorised the new transmitter and immediately exits from programming.

Note: function not enabled with TO.GO 2/4 AK

8.7) FUSES

F2 =T4A - General protection fuse

8.8) BACK UP BATTERIES

The CP.B24TURBO control panel is equipped with built-in battery chargers to handle in series two 12V 2.1 Ah DA.BT2 batteries (optional - fig. 19) that allow the operation of the automation even in the case of temporary absence of mains power supply.

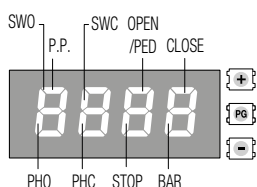
During normal mains operation, the card charges the batteries.

The maximum charge current is 1A, the average charge current is 300mA. (respect the polarity).

Charging time with 2.1Ah mod. DA.BT2 batteries: about 3h.

Number of cycles with charged battery for a 4m/600kg gate: about 20.

8.9) DIAGNOSTICS



DL 1 : Presence of mains voltage
 DL 2 : Flashes to indicate control unit CP.B24TURBO correctly powered - Program running/Control unit programmed.
 DL 3 : Overload or short-circuit signalling on 24V output.
 DL 4 : Short-circuit signalling on Command Common (COM). To each input is associated a line of the LCD screen which in case of activation it turns on according to the following diagram.
 The N.C. inputs are represented by vertical lines.
 The N.O. inputs are represented by horizontal lines.
 Note: With unlocked motor, SWO/SWC/PHO/PHC/STOP/BAR light-up simultaneously

8.10) ERROR MESSAGES

Some messages that are displayed in case of function anomalies are listed as follows:

<i>Err1</i>	Motor error	Verify the motor wirings, faulty motor or not connected, problem on the control unit.
<i>Err2</i>	Photocell check error	
<i>Err4</i>	Safety Edge input verification error	
<i>Err7</i>	STOP input error during Autoreset	
<i>Err8</i>	INPUTS ACTIVATION (START/OPEN/CLOSE) error during Autoreset	
<i>Ecoff</i>	BUS communication error	
<i>ANP</i>	Amperometric sensor intervention	Verify the presence of obstacles or friction points.
<i>thrn</i>	Thermal sensor intervention	Overheating due to permanent obstacles. Unlock the gate and verify there are no points of friction.
<i>ouLd</i>	Overload	Exceeding of the maximum power. Verify the motor and presence of friction points..
<i>bAr</i>	SENSOR input activation during movement	

9) MAINTENANCE

The following table is used to record maintenance operations, improvement or repair works carried out by the expert engineer.

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		
Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		
Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		
Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		
Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

SCHNELLPROGRAMMIERUNG

HINWEIS: Konditionen für die Schnellprogrammierung:

- der Speicher des Senders ist leer
- das Autoset wurde noch nie durchgeführt.
- gilt nur bei ARC-Sendern (Advanced Rolling Code)

Falls ein Fehler während der Schnellprogrammierung gemacht wird, ist es möglich, die Netzversorgung zu trennen und das Startverfahren erneut zu beginnen.

Phasen der Schnellprogrammierung

1 - Entriegeln Sie das Tor manuell und bringen Sie es in die geschlossene Position mit entsprechendem aktiviertem Endschalter, blockieren Sie das Tor wieder.

2 - Verbinden Sie die Netzspannung.

3 - Das Blinklicht schaltet sich ein (kontrollieren Sie, dass es angeschlossen ist).

4 - Die Phase des Speicherns der Sender beginnt automatisch und die Zentraleinheit wartet auf einen Sender.

Um die Schnellprogrammierungsphase zu überspringen und mit der manuellen Programmierung fortzufahren, drücken Sie + und (ESC) gleichzeitig.

5 - Am Display erscheint die blinkende Schrift EHO .

6 - Drücken Sie die verborgene Taste des zu speichernden Senders.

7 - Am Display erscheint PUSH .

8 - Drücken Sie die Taste, die mit dem Empfänger verbunden werden soll.

9 - Am Display erscheint EH (Im Fall des zweiten Senders EH2).

10 - Wiederholen Sie die Operationen der Punkte 6 und 7 für die folgenden zu speichernden Sender, bis zu einer Höchstanzahl von 99 und überprüfen Sie die Erhöhung am Display (zum Beispiel EH 15).

11 - Um in die folgende **AUTOSET***-Phase zu gelangen, drücken Sie die bereits am Sender gespeicherte Taste bis PUSH erscheint auf dem Display.

12 - Am Display erscheint die Schrift PUSH und das Tor für automatisch 3 Manöver durch, um die optimalen Betriebsparameter zu berechnen. Wurde die Autoset-Phase erfolgreich abgeschlossen, hält das Tor in der offenen Position an und am Display erscheint die Schrift OH .

Die Höchstdauer zum Programmieren des ersten Senders beträgt 60 Sekunden.

Falls erforderlich, fahren Sie mit der manuellen Konfiguration PARAMETER und LOGIKEN auf Basis der Installationsart fort.

* Diese Funktion ist **ERFORDERLICH**, um die optimalen Betriebswerte der Automation einstellbar.

ARC STEUEREINHEIT

WICHTIG, AUFMERKSAM LESEN:

Der Funkempfänger in diesem Produkt ist nur kompatibel mit den neuen ARC-Sendern (Advanced Rolling Code), die dank der Kodierung mit 128 Bit einen höheren Kopierschutz gewährleisten.

Die Speicherung der neuen ARC-Sender funktioniert genauso, wie bei den normalen Rolling-Code-Sendern mit HCS-Kodierung

1) BESCHREIBUNG UND VERWENDUNG

Getriebemotor 24Vdc für Schiebetore für den Wohn- und Industrieinsatz bis zu 1500 kg für die intensive Verwendung, ausgestattet mit integrierter Zentraleinheit CP B1524

Wir möchten Sie daran erinnern, dass Sie durch Ihre Anmeldung auf der Website www.beninca.com Zugang zu allen aktualisierten technischen Unterlagen der Produkte und Zubehörteile erhalten. Dies schließt auch den Leitfaden für die Ausfüllung der technischen Dokumentation und Unterlagen mit ein, die vom Anhang V der Maschinenrichtlinie vorgesehen und gemäß den einschlägig geltenden Normen bindend sind.

2) TECHNISCHE DATEN

	BULL 1224 TURBO
Motorenspeisung	115 o 230 Vac 50/60 Hz
Stromaufnahme	3A (230V) - 5A (115V)
Drehmoment	20 Nm
Intermittierender Betrieb	intensive Nutzung
Schutzklasse	IP44
Betriebstemperatur	-20°C / +50°C
Max. Torgewicht	1200 kg
Zahnstangenmodul	M4/M6 zubehörteil - RI.P6
Öffnungsgeschwindigkeit	25 m/min
Geräuschpegel	<70 dB
Schmierung	Öl
Anzahl der speicherbaren TX	2048
Zentrale	CP.B24 TURBO
Gewicht	17,6 kg

3) VORBEREITENDE KONTROLLEN

Bevor die Installation durchgeführt wird, muss Folgendes kontrolliert werden:

- Die Struktur (Tor, Ständer, Gleitschiene) muss solide und stabil sein.
- Die Gleitschiene und die dazugehörigen Räder müssen ausreichend dimensioniert und gewartet sein, um eine zu starke Reibung während des Gleitens des Tores zu vermeiden.
- Wenn verfügbar, überprüfen Sie den Inhalt der Konformitätserklärung des Tores und führen Sie eine Risikoanalyse gemäß der Maschinenrichtlinie durch.
- Sicherstellen, dass der Verlauf des Tores beim Öffnen und Schließen durch mechanische Endanschläge mit zweckmäßiger Beständigkeit begrenzt werden.

4) INSTALLATION

4.1) MASSE

In der Abbildung 2 sind die Maße der Fundamentplatte angegeben.

Achtung: Wichtig ist dabei den Abstand von der Zahnstange einzuhalten, um den Aktuator positionieren und abnehmen zu können nachdem die Zahnstange des Flügels befestigt worden ist.

Grundsätzlich kann die Fundamentplatte folgendermaßen befestigt werden:

4.2) OPTIONALE AUFSTELLUNG MIT ERHÖHTER FUNDAMENTPLATTE BULL.PI

Auf Anfrage ist das Zubehör BULL.PI erhältlich, welches eine schnelle Befestigung am vorhandenen Zementboden ermöglicht.

Konsultieren Sie die mit dem Zubehör mitgelieferten Anweisungen für weitere Informationen.

4.3) VERLEGUNG MIT HÖHENEINSTELLUNG AUF VORHANDENEM BETONUNTERGRUND

Indem die Platte als Schablone verwendet wird, werden 4 Löcher geboren, in die die Dübel für die Stahlstäbe mit Gewinde Ø10 mm eingesetzt werden. Die 4 Stäbe mit Gewinde M10/120 mm festziehen und die Dübel verankern indem die Muttern „B“ mit der entsprechenden Scheibe am Boden festgezogen werden.

Gemäß Abb. 3, die Fundamentplatte mit den Stellmuttern „A“ positionieren. Den Motor wie in Abb. 6 gezeigt, positionieren und nach den erforderlichen Einstellungen, diesen gemäß Abb. 7 blockieren.

4.4) VERLEGUNG MIT HÖHENEINSTELLUNG AUF HERZUSTELLENDEN BETONUNTERGRUND

Gemäß Abb. 4, die Zugbolzen an der Fundamentplatte anbringen und eine geeignete Baugrube vorbereiten.

Die Zugbolzen im Beton einbetten und dabei auf die Nivellierung der Platte achten.

Abwarten bis der Beton ausgehärtet ist, dann die Muttern „D“ und die breiten Scheiben „R“ 11x30 abnehmen und unter die Platte bringen, um die Höhe des Aktuators einstellen zu können (Abb. 5).

Die in Abb. 6 gezeigten Einstellungen vornehmen und den Motor laut Angaben der Abb. 7 blockieren.

ACHTUNG: unabhängig davon welche Befestigungsmethode gewählt wird, müssen die Stabilität des Aktuators sowie die Angemessenheit der verwendeten Materialien sorgfältig geprüft werden.

4.5) BEFESTIGUNG DER ZAHNSTANGE

Zahnstange aus Fe 12x30mm.

Distanzstücke D positionieren und am Tor in einem Abstand von 130/150 mm Höhe von der Mittellinie des Befestigungsschlitzlochs an der Basis, an der die Fundamentplatte befestigt wird, schweißen oder festschrauben.

Die Zahnteilung zwischen den Zahnstangenstücken muss ausserdem eingehalten werden; zu diesem Zweck wäre es nützlich ein zweites Zahnstangenstück zu paaren (siehe Bild 8).

Durch die Schrauben V, die Zahnstange befestigen; bitte beachten, dass nach der Installation des Aktuators, ein Spiel von ca. 1mm zwischen Zahnstange und Zahnrad bleibt (siehe Bild 9). Zu diesem Zweck können die in der Zahnstange gefrästen Nuten verwendet werden.

5) MANUELLE BETÄTIGUNG (ABB 12-13-14)

Bei einem Stromausfall oder im Falle einer Störung, kann der Flügel folgendermassen manuell gesteuert werden:

- Den personalisierten Schlüssel C in den Sitz stecken und gegen den Uhrzeigersinn drehen und Hebel L ziehen (offenes Schloss).
- Der Getriebemotor wird dadurch entschert und der Flügel kann von Hand bewegt werden.
- Um den normalen Betrieb wieder herzustellen, den Hebel L wieder schliessen und das Tor von Hand bewegen bis das Einrasten erfolgt.

6) POSITIONIERUNG DER ENDANSCHLAGBÜGELN

Das Schiebegerät manuell öffnen, damit ein Abstand von 1 bis 3cm zwischen Gitter und Endschalter A bleibt; der Endanschlagbügel S mittels der Stifte G befestigen, bis der Mikroschalter gedrückt wird. Den Vorgang mit geschlossenem Gitter wiederholen.

7) INSTALLATION DER MAGNETEN(BULL 624 TURBO.S ODER ZUBEHÖR MLS) ABB.13

Die Magneten werden in speziellen Halterungen eingebaut (Abb. 13-“A“) die an den Bügeln der Endschalter oder an der Zahnstange positioniert werden und die das Umschalten steuern, wenn sie sich den Sensoren nähern.

Es wird empfohlen, vor der endgültigen Befestigung Tests mit vorübergehend fixierten Halterungen durchzuführen.

Gehen Sie wie folgt vor:

- Befestigen Sie den Halter mithilfe der beiden mitgelieferten selbstbohrenden Schrauben 6 an der Zahnstange.
- Setzen Sie den verstellbaren Einsatz 5 auf den Halter 4, wobei zu beachten ist, dass die unterschiedliche Ausrichtung die Dicke von 12 mm (Eisenzahnstange RI.M4F) bis 20 mm (Kunststoffzahnstange RI.M4P) verändert.
- Setzen Sie den Behälter 1 ein und befestigen Sie ihn mithilfe der beiden mitgelieferten selbstbohrenden Schrauben 7 am Halter 4.
- Setzen Sie den Magneten in die Tasche ein.
- Schliessen Sie den Einrastdeckel.

Hinweise:

Bei einer Eisenzahnstange wird empfohlen, mit einem Bohrer ein Vorloch anzufertigen.

Die Position des Behälters 1 am Halter 4 ist vollständig einstellbar.

Es ist möglich, den Behälter 1 direkt an der Zahnstange oder auf einer ebenen Oberfläche zu befestigen.

WICHTIG: Der richtige Abstand zwischen Magnet (Fig. 13 - X) und Sensor ist von den Installationseigenschaften abhängig und kann nicht im Voraus festgelegt, sondern muss durch Versuche ermittelt werden,

Der Abstand K darf in jedem Fall 35 mm nicht überschreiten, da ein grösserer Abstand in den meisten Fällen das Schalten des Magnetsensors nicht zulässt.

Alle Steuergeräte sind mit einer Diagnosefunktion ausgestattet, die den Eingriff des Endschalters über eine LCD- oder LED-Anzeige signalisiert.

Durch manuelles Bewegen des Flügels bei eingeschalteter Steuerung ist es möglich, den genauen Anschlagpunkt zu überprüfen.

8) STEUER-EINHEIT CP.B24TURBO

8.1) ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

In der nachstehenden Tabelle sind die elektrischen und in Abb. 17 dargestellten Anschlüsse beschrieben:

M2 SEL. 115V	Wahl Netzstromversorgung	230Vac 50/60Hz (von 207Vac bis 253Vac) Steckbrücke M2 OFFEN 115Vac 50/60Hz (von 102Vac bis 125 Vac) Steckbrücke M2 GESCHLOSSEN
L-N-GND	Netzstromversorgung	Netzeingang wählbar über Steckbrücke M2.
+ BATT -	Batterien	Eingang zum Anschluss der Pufferbatterie (Zubehörteil) 2x12V 2,1Ah
M11	Antrieb	Antrieb-Anschluss 24 Vdc
+ 24 -	24 VDC	Ausgang 24Vdc Zubehör 0,8 A max. (Polarität Zubehör beachten).
AUX1	Hilfsausgang AUX 1	Ausgang mit Kontakt NO konfigurierbar vom Funktionsmodus AUX1 aus
BAR J3	Schaltleiste	Kontakteingang Schaltleiste Widerstandsleiste: Jumper "DAS" geschlossen Mechanische Leiste: Jumper "DAS" offen Der Eingriff der Leiste stoppt die Bewegung des Flügels und kehrt für ca. 3 s um. Wenn die Leiste nicht verwendet wird: Jumper "DAS" offen, Steckbrücke zwischen den Klemmen BAR.
RELEASE SW.	Magnetsensor	Eingang für Sicherheits-Mikroschalter mit Entriegelungshebel verbunden. Stoppt Antriebslauf FALLS ENTSPERRHEBEL GEÖFFNET. Alle LEDs leuchten.
S.I.S.	Synchronisationskarte optional	Optionaler SIS-Karte-Eingang für den Synchronismus der beiden entgegengesetzten Automatisierungen. Siehe Abschnitt Synchronisierung von zwei Automatisierungen.
EXP	Erweiterungsanschluss	Um an den Anschluss zu gelangen, muss die Kunststoffabdeckung mit einem Schraubendreher entfernt werden. Um mit pro.UP kompatibel zu sein, muss die Firmware der Zentrale b2.21 oder höher sein.
BLINK	Blinkt	Ausgang 24Vdc 15W max. für den Anschluss an den Blinker.
AUX2	Hilfsausgang AUX 2	24 Vdc Ausgang konfigurierbar ab Funktionsmodus AUX2 (0, 5A max.)
COM	Gemeinsam Eingänge	Gemeinsam für alle Steuereingänge.
SWO	Endschalter öffnet	Eingang Endschalter ÖFFNET (Kontakt NC).
SWC	Endschalter schließt	Eingang Endschalter SCHLIESST Kontakt NC).
STOP	STOP	Eingang Endschalter SCHLIESST (Kontakt NC).
PHO	Öffnen/schließen Fotozelle	Eingang Fotozelle aktiv eingehend und ausgehend (Kontakt NC).
PHC	Schließen Fotozelle	Eingang Fotozelle nur in Schließphase aktiv (Kontakt NC).
OPEN	Öffnet	Eingang für Öffnungssteuerung konfigurierbar als Fußgänger-Eingang (Kontakt NO) Es kann ein Taktgeber zur Öffnung mit Zeitvorgaben angeschlossen werden.
CLOSE	Schließt	Eingang für Schließungssteuerung (Kontakt NO)
PP	Schrittweise	Eingang Schalter schrittweise (Kontakt NC).
COM	Gemeinsam Eingänge	Gemeinsam für alle Steuereingänge.
ANT-SHIELD	Antenne	Antennenanschluss Karte integrierter Radioempfänger (ANT-Signal/SHIELD-Bildschirm).

8.2) PROGRAMMIERUNG

Die Programmierung der verschiedenen Funktionen der Zentrale erfolgt über das LCD Display an Bord der Zentrale indem die gewünschten Werte im Programmiermenü, wie nachstehend beschrieben eingerichtet werden.

Das Menü Parameter ermöglicht es einer Funktion einen numerischen Wert zuzuordnen, wie es bei einem Trimmer der Fall ist. Das Menü der Logik ermöglicht es eine Funktion zu aktivieren oder deaktivieren, ähnlich wie bei der Einstellung eines Dip-Schalters. In den Menüs Parameter und Logik können zudem noch andere Sonderfunktionen eingestellt werden, die je nach Modell oder Software-Version unterschiedlich sind.

8.2.1) GEBRAUCH DER PROGRAMMIERUNGSTASTEN

- 1 - Die Taste <PG> drücken, das Display blendet das erste Menü Installation „PAR“ ein.
- 2 - Mit der Taste <+> oder <-> das gewünschte Menü auswählen.
- 3 - Die Taste <PG> drücken, am Display wird die erste Funktion des Menüs sichtbar.
- 4 - Mit der Taste <+> oder <-> die gewünschte Funktion selektieren.
- 5 - Die Taste <PG> drücken, am Display wird der derzeit für die selektierte Funktion eingestellte Wert sichtbar.
- 6 - Mit der Taste <+> oder <-> den für die Funktion gewünschten Wert selektieren.
- 7 - Die Taste <PG> drücken, am Display wird das Signal „PRG“ sichtbar, welches die erfolgte Programmierung anzeigt.

8.2.2) BEMERKUNGEN:

Durch gleichzeitiges Drücken von <+> und <->, innerhalb eines Funktionen-Menüs, wird zum vorherigen Menü zurückgekehrt, ohne Änderungen durchzuführen. Durch gedrückt halten der Taste <+> oder der Taste <-> wird das zunehmende oder abnehmende Ablaufen der Werte beschleunigt.

Nach einer Wartezeit von 120s verlässt die Steuerzentrale den Programmiermodus und das Display schaltet sich aus.

Das Drücken der Taste <-> bei ausgeschaltetem Display entspricht einer Schritt-Schritt Steuerung.

Beim Einschalten der Karte wird ca. 5 s lang die Softwareversion angezeigt.

Die im Werk vorkonfigurierten Parameter und Logiken sehen eine typische Installation vor.

8.3) ABNAHME

- Die Funktionstüchtigkeit der Schutzeinrichtungen prüfen.
- Die wirkenden Kräfte an den durch die EN 12453 vorgesehenen Punkten mit den entsprechenden Instrumenten prüfen.
- Sind die Kraftwerte zu hoch, installieren Sie eine Schutzvorrichtung gemäß der Norm EN 12978 (zum Beispiel Sensorleiste) und wiederholen Sie die Messungen.
- Kontrollieren Sie die korrekte Einstellung der Funktionslogik und dass die manuelle Entriegelung korrekt funktioniert.

8.4) PARAMETER, LOGIKEN UND SONDERFUNKTIONEN

In den nachstehenden Tabellen sind die einzelnen Funktionen der Steuerung beschrieben.

8.4.1) PARAMETER (PRr)			
MENU	FUNKTION	MIN-MAX-(Default)	MEMO
t _{cA}	Zeit für automatisches Schließen. Aktiv nur mit Logik „TCA“=ON. Wenn die eingestellte Zeit abgelaufen ist, aktiviert die Steuerung einen Schließvorgang.	3-240-(40)	
t _{PEd}	Regelt den Weg des Flügels wenn dieser teilweise geöffnet wird (Fußgänger)	10-99-(50)	
FSt _o	Regelt die Geschwindigkeit beim Öffnen. *	50-99-(99)	
FSt _c	Regelt die Geschwindigkeit beim Schließen. *	50-99-(99)	
SL _{do}	Regelt die Torgeschwindigkeit in der verlangsamten Phase des Öffnens*.	10-50-(25)	
SL _{dc}	Regelt die Torgeschwindigkeit in der verlangsamten Phase des Schließens*.	10-50-(25)	
t _{SN_o}	Stellt den Startpunkt in der verlangsamten Phase des Öffnens ein. Der Wert ist in Prozent ausgedrückt und bezieht sich auf den Gesamthub. *	1-99-(20)	
t _{SN_c}	Stellt den Startpunkt in der verlangsamten Phase des Schließens ein. Der Wert ist in Prozent ausgedrückt und bezieht sich auf den Gesamthub. *	1-99-(20)	
P _{N_o}	Einstellung der Ansprechschwelle des Quetschungsschutzes* (amperometrischer Sensor) während der Öffnungsphase bei normaler Geschwindigkeit	1-99-(20)	
P _{N_c}	Einstellung der Eingriffsschwelle des Quetschschesutzes* (amperometrischer Sensor) in der Schließphase bei normaler Geschwindigkeit	1-99-(20)	
P _{S_o}	Einstellung der Eingriffsschwelle des Quetschschesutzes* (amperometrischer Sensor) während der Öffnungsphase bei langsamer Geschwindigkeit	1-99-(20)	
P _{S_c}	Einstellung der Eingriffsschwelle des Quetschschesutzes* (amperometrischer Sensor) während der Öffnungsphase bei langsamer Geschwindigkeit	1-99-(20)	
t _{LS}	Aktivierungsdauer des Kontakts der Hilfsbeleuchtung. Wert in Sekunden. Bei jeder Bedienung wird der Kontakt für die eingestellte Dauer geschlossen. Siehe Beschreibung Parameter AUX1/AUX2.	1-240 (60)	
t _{2ch}	Nur aktiv, wenn der Parameter AUX1/AUX2 auf den Wert 1 eingestellt ist. Stellt die Aktivierungszeit des zweiten Funkkanals ein. Wird der Wert auf 0 gesetzt, schaltet der Kontakt in den bistabilen Modus.	0-250-(1s)	
AL _{r_n}	Aktiviert den Alarmausgang, wenn mindestens einer der folgenden Eingänge (STOP - PHOTA - PHOTC - BAR - SWO+SWC) für die eingestellte Zeit aktiv bleibt. Einer der AUX-Parameter muss auf 7 (Alarmausgang) eingestellt sein. Wert in Sekunden.	30-240 (60s)	
b _{L_c}	Stellt den Anhalteweg nach Auslösung des Endschalters beim Schließen und Öffnen ein. Funktion nur aktiv bei aktivierter Verlangsamung 0: minimaler Anhalteweg - 5: maximaler Anhalteweg	0-5 (2)	
AUX 1	Stellt die Betriebsart des AUX1-Ausgangs (Schließer) ein 0: Ausgang SCA (Kontrollleuchte Tor offen). Die Leuchte ist aus, wenn das Tor geschlossen ist, blinkt, wenn sich das Tor bewegt, und leuchtet, wenn das Tor geöffnet ist. 1: 2CH Funkausgang. Der Ausgang wird über den zweiten Funkkanal des eingebauten Empfängers gesteuert (siehe Menü RADIO) 2: Ausgang Höflichkeitslicht (die Aktivierungszeit wird über den Parameter TLS eingestellt) 3: Ausgang Zonenlicht. Der Kontakt schließt sich für die Dauer des Manövers und für die Dauer des TCA, er öffnet sich erst wieder, wenn das Tor geschlossen ist. 4: Ausgang für die Stromversorgung des Zubehörs (für die Überprüfung der Fozelle - empfindliche Flanke, in Verbindung mit den Logiken TST1-TST2-TST3) 5: blinkender Ausgang 6: Alarmausgang Tor offen (Tor offen für das Doppelte der eingestellten TCA-Zeit) 7: Alarmausgang NC-Eingang oder Kartenfehler (NC=Alarm nicht aktiv, NO=Alarm aktiv)	0 - 7 - (1)	
AUX2	Dieselben Funktionsoptionen wie der Ausgang AUX1, aber auf die Klemmen AUX2 bezogen. ACHTUNG!: Der Ausgang AUX2 verfügt über eine Spannung von 24Vdc/0,5 A Max, es ist möglich, die Geräte 24 Vdc wie in Abb. 24 angegeben direkt zu versorgen.	0 - 7 - (0)	

*** ACHTUNG: EINE FALSCH EINSTELLUNG DIESER PARAMETER KANN GEFÄHRLICH SEIN. DIE GELTENDEN NORMEN EINHALTEN!**

Messen sie nach, dass die wirkenden kräfte den angaben der norm en 12453 entsprechen, indem sie falls erforderlich die betriebsparameter ändern und die messungen wiederholen. Nachdem die parameter SLDO/SLDC manuell geändert wurden, führt die zentraleinheit ein vollständiges manöver zur erfassung der neuen parameter durch.

8.4.2) LOGIKEN (L o L)			
MENÜ	FUNKTION		MEMO
t _{cA}	Aktiviert oder deaktiviert das automatische Schließen On: Automatisches Schließen aktiviert Off: Automatisches Schließen deaktiviert	(ON)	

ibl	Aktiviert oder deaktiviert die Mehrbenutzerfunktion. On: Mehrbenutzerfunktion deaktiviert. Der Impuls „Schrittschaltung“ oder des Senders hat während des Öffnens keine Auswirkung. Off: Mehrbenutzerfunktion aktiviert.	(OFF)	
ibcA	Aktiviert oder deaktiviert die Funktion Wohngemeinschaft während der Zeit TCA. On: Mehrbenutzerfunktion deaktiviert. Der Impuls „Schrittschaltung“ oder des Senders hat während des Öffnens keine der Zeit TCA. Off: Mehrbenutzerfunktion aktiviert.	(OFF)	
ScL	Aktiviert oder deaktiviert das schnelle Schließen On: Schnelles Schließen aktiviert. Bei offenem Tor oder während des Öffnens verursacht das Auslösen der Photozelle nach 3 s ein automatisches Schließen. Aktiv nur bei TCA:ON Off: Schnelles Schließen deaktiviert	(OFF)	
PP	Selektiert den Funktionsmodus "Taste Schrittschaltung" und des Senders. On: Funktion: ÖFFNEN > SCHLIESSEN > ÖFFNEN > Off: Funktion: ÖFFNEN > STOPP > SCHLIESSEN > STOPP >	(OFF)	
PrE	Aktiviert oder deaktiviert das Vorwarnblinken. On: Vorwarnblinken aktiviert. Die Blinkleuchte schaltet sich 3s vor Anlaufen des Motors ein. Off: Vorwarnblinken deaktiviert.	(OFF)	
htr	Freischaltung oder Ausschaltung der Funktion Person vorhanden. On: Arbeitsweise der Funktionen Person vorhanden. Der Druck auf die Knöpfe Öffnen/Schließen muss während des gesamten Vorgangs beibehalten werden. Die Öffnung des Einganges STOPP hält den Motor an. Alle Sicherheitseingänge sind ausgeschaltet. Off: Automatik-/Halbautomatikbetrieb.	(OFF)	
LtCA	Selektiert den Funktionsmodus der Blinkleuchte während der Zeit TCA Off: Blinkleuchte ausgeschaltet während TCA On: Blinkleuchte eingeschaltet während TCA	(OFF)	
nBLH	Stellt den Betriebsmodus der AUX-Ausgänge ein, die als blinkender Ausgang (5) eingestellt sind. On: Blinken (1s Ein und 1s Aus) Off: Ständiges Blinken (zur Verwendung mit blinkenden Ausgängen, die bereits mit einer intermittierenden Schaltung ausgestattet sind).	(OFF)	
PhcL	Wählt die Betriebsweise des Eingangs PHOT C. On: Eingang PHOT C aktiv beim Öffnen und Schließen; Beim Öffnen: das Öffnen des Kontakts hat das Anhalten des Motors zur Folge wenn die Fotozelle freigesetzt wird, schaltet der Motor wieder zum Öffnen ein. Beim Schließen: das Öffnen des Kontakts hat das Anhalten des Motors zur Folge wenn die Fotozelle freigesetzt wird, schaltet der Motor die Betriebsrichtung um (öffnet). Off: Eingang PHOT C aktiv nur beim Schließen Beim Schließen: das Öffnen des Kontakts hat das Anhalten des Motors und das unmittelbare Umschalten der Betriebsrichtung zur Folge (öffnet).	(OFF)	
PScL	Einstellung der Betriebsart des Eingangs PHOT O On: Der Eingriff der Fotozelle stoppt die Bewegung des Flügels sowohl beim Öffnen als auch beim Schließen; nach 1s ab dem Zeitpunkt der Freigabe beginnt der Flügel wieder zu schließen. Off: Standardbetrieb.	OFF	
oPPd	Aktiviert den Eingang OPEN als Fußgänger-Eingang (Teilöffnung Parameter TPED). On: Eingang OPEN als Fußgänger-Eingang (PED) aktiviert. Off: Keine Änderung am Eingang OPEN	(OFF)	
PPEd	Aktiviert den Step-by-Step-Eingang als Fußgängereingang ON: Der Step-by-Step-Eingang übernimmt die Funktion des Fußgängereingangs und aktiviert eine durch den Parameter TPED definierte Teilöffnung OFF: Step-by-Step-Eingang	(OFF)	
cuAr	Aktiviert oder deaktiviert den Empfang von duplizierten Sendern der Serie "AK". On: Empfang der Sender AK aktiviert. Off: Empfang der Sender AK deaktiviert.	(ON)	
ScL	Aktiviert oder deaktiviert den schnellen Schließvorgang. On: schnelles Schließen aktiviert Bei offenem oder sich bewegenden Tor hat das Einschalten der Fotozelle das automatische Schließen nach 3 s. zur Folge Aktiv nur mit LtCA:ON Off: schnelles Schließen deaktiviert	(OFF)	
tSt1	Freischaltung oder Ausschaltung der Fotozellenprüfung am Eingang PHOT, aktiv sowohl bei der Schließung als auch bei der Öffnung. On: Überprüfung freigeschaltet. Ist das Ergebnis der Überprüfung negativ, wird keinerlei Bewegung gesteuert. Siehe Abb.23 - „PHOTOTEST“. (AUX1=4) Off: Kontrolle der Lichtschranken bei jedem Manöver ausgeschaltet Diese Einstellung macht die Wartung der Lichtschranken alle 6 Monate erforderlich.	(OFF)	
tSt2	Schaltet die Kontrolle der Lichtschranken am Eingang PHOT C ein oder aus. On: Kontrolle eingeschaltet. Hat die Kontrolle ein negatives Ergebnis, wird kein Manöver befohlen. (AUX1=4) Off: Kontrolle der Lichtschranken bei jedem Manöver ausgeschaltet Diese Einstellung macht die Wartung der Lichtschranken alle 6 Monate erforderlich.	(OFF)	
tSt3	Aktiviert oder deaktiviert den TEST des Eingangs Schaltleiste (BAR). Die Aktivierung der Funktion TEST ist nur bei Verwendung der Positionen SC.RF und RF/RF.SUN möglich, siehe spezifische Anweisungen. On: Test aktiviert. Wenn der Test negativ ist, wird kein Manöver befohlen. Siehe Abb.6 - "BAR TEST" (AUX1=4). Off: Prüfung deaktiviert.	(OFF)	

bAr	Verändert den Funktionsmodus der Eingänge PHOT O und BAR, falls sensible Kontaktleisten an den beweglichen Rändern für das Öffnen und Schließen installiert wurden (siehe Abb. 21) On: Der Eingang PHOT O hat eine analoge Funktion zum Eingang BAR, bevor der Notfall Akku vollständig entladen, kehrt jedoch die Bewegung für 3 s nur während der Öffnungsphase um. Die an den Eingang BAR angeschlossene Kontaktleiste ist nur während der Phase des Schließens aktiv. Off: Das Eingreifen der an den Eingang BAR angeschlossenen sensiblen Kontaktleiste stoppt die Bewegung des Torflügels, und kehrt sie für ca. 3 s sowohl beim Öffnen als auch beim Schließen um. Der Eingang PHOT O übernimmt die Funktion der beim Öffnen aktiven Fotozelle.	(OFF)	
RoPF	Aktiviert oder deaktiviert die Funktion „Öffnung bei Stromausfall forcieren“ (nur bei angeschlossenen und funktionstüchtigen Batterien aktivierbar). On: Funktion aktiviert. Im Falle eines Stromausfalls, forciert die Zentrale den Öffnungsvorgang. Die Schranke bleibt bis zur Wiederherstellung der Netzversorgung offen. Off: Funktion nicht aktiviert.	(OFF)	
nInu	Wählt die Motorenposition für den Öffnungsvorgang: On: Motor rechts installiert Off: Motor links installiert (abb.20)	(OFF)	
rEN	Freischaltung oder Ausschaltung des Fernübernahme der Funkgeräte, wie im Abschnitt „Fernübernahme Funkgeräte“. On: Fernübernahme freigeschaltet. Off: Fernübernahme nicht freigeschaltet.	(ON)	

8.4.3) RADIO (rRd)

MENÜ	FUNKTION
pp	Bei Wahl dieser Funktion setzt sich der Empfänger in Wartemodus (Push) eines Sendercodes, der dem Schritt-Betrieb zuzuweisen ist. Drücken der Sendertaste, der für die Zuweisung dieser Funktion gedacht ist. Wenn der Code gültig ist, wird er gespeichert und es erscheint die Meldung oH . Wenn der Code nicht gültig ist, erscheint die Meldung Err .
2ch	Bei Wahl dieser Funktion setzt sich der Empfänger in Wartemodus (Push) eines Sendercodes, der dem zweiten Funkkanal zuzuweisen ist. Drücken der Sendertaste, der für die Zuweisung dieser Funktion gedacht ist. Wenn der Code gültig ist, wird er gespeichert und es erscheint die Meldung oH . Wenn der Code nicht gültig ist, erscheint die Meldung Err .
ntH	Wählt man diese Funktion, blendet das LCD-Display die Anzahl der derzeit im Funkempfänger gespeicherten Sendegeräte ein.
PEd	Wird diese Funktion gewählt, wartet (Push) der Empfänger auf einen Sendercode der der Funktion PED zugeteilt werden muss. Taste des Sendegeräts drücken, dem diese Funktion zugeteilt werden soll. Ist der Code gültig, wird dieser gespeichert und die Meldung OK angezeigt. Ist der Code ungültig, wird die Meldung Err angezeigt.
cLr	Bei Wahl dieser Funktion setzt sich der Empfänger in Wartemodus (Push) eines Sendercodes, der aus dem Speicher zu löschen ist. Wenn der Code gültig ist, wird er gelöscht und es erscheint die Meldung oH . Wenn der Code nicht gültig ist oder wenn er nicht im Speicher vorhanden ist, erscheint die Meldung Err .
rEr	Löscht vollständig den Empfängerspeicher. Es wird eine Bestätigung des Vorgangs abgefragt. Bei Wahl dieser Funktion setzt sich der Empfänger in Wartemodus (Push) eines neuen Drucks des PGM zur Bestätigung des Vorgangs. Am Ende des Löschvorgangs wird die Meldung oH ausgegeben.

8.4.4) ZYKLEN (nRRn)

Zeigt die Zahl der von der Automatisierung ausgeführten kompletten Zyklen (Öffnen+Schließen) an. Beim erstmaligen Drücken der Taste <PG> erscheinen die ersten 4 Ziffern, beim zweiten Drücken die letzten 4. Beispiel <PG> 00 i2 >>> <PG> 3456: es wurden 123.456 Zyklen ausgeführt.

8.4.5) WARTUNGSZYKLEN (RRc i)

Diese Funktion ermöglicht es, nach einer Anzahl von stattgefundenen Manövern, die vom Installateur festgelegt werden, die erforderliche Wartungen. Zur Aktivierung und zur Auswahl der Manöver, gehen Sie wie folgt vor:
Drücken der Taste <PG>, das Display zeigt **OFF** an, was heißt, dass die Funktion nicht zur Verfügung steht (Voreinstellung).
Mit den Tasten <+> und <-> wählen Sie einen der vorgeschlagenen Werte (von **OFF** bis 100). Die Werte zeigen das Hundertfache der Manöverdurchgänge an (z.B.: steht der Wert 50 für 5000 Manöver). Drücken der Taste **OK**, um die Funktion zu aktivieren. Das Display zeigt die Meldung **ProG** an. Die Wartungsnachfrage wird dem Benutzer durch das 10 Sekunden lange Blinken nach beendeter Öffnungs- oder Schließbewegung gemeldet.

8.4.6) RESET (rE5)

RESET der Steuerzentrale. **ACHTUNG!**: Bringt die Zentrale auf die Default-Werte zurück.
Beim erstmaligen Drücken der Taste <PG> blinkt die Schrift **rE5**, beim weiteren Drücken der Taste <PG> erfolgt das Reset der Steuerzentrale. Anmerkung: Es werden weder die Sender vom Empfänger noch das Zugangspasswort gelöscht und die Konfiguration des Synchronismus. Alle Logikschalter und alle Parameter werden auf ihre Vorgabewerte gesetzt, daher muss der Autoset-Vorgang wiederholt werden.

8.4.7) AUTOSSET (AUTO)

Mit dieser Funktion sind die optimalen Betriebswerte der Automation einstellbar. Für die Autoset-Prozedur wie folgt vorgehen:

a) Sicherstellen, dass im Bedienungsbereich keinerlei Hindernisse vorhanden sind. Bei Bedarf den Bereich absperren, so dass Personen, Tiere, Fahrzeuge, usw. keinen Zugang mehr haben.

Während der Autoset-Phase ist die Quetschschutzfunktion nicht aktiv, die Aktivierung der Eingänge und Schutzvorrichtungen erzeugt einen Fehler. (Absatz 8.10)

b) Die Funktion AUTO wählen und PG drücken.

c) Die Steuerung wartet auf die Bestätigung für den Start von "SELBST" BLINKEND.

c) PG drücken, um Autoset einzuleiten.

Die Steuerung führt eine Reihe von Bedienabläufen durch, um den Hub zu erfassen und die Parameter zu konfigurieren. Sollte der Vorgang negativ ausfallen, erscheint die Meldung ERR. Die Verkabelungen und das eventuelle Vorhandensein von Hindernissen prüfen. Anschließend den Vorgang wiederholen.

8.4.8) SCHÜSSELCODE (CODE)

Gestattet es einen Schlüsselcode einzugeben, um den Zugriff auf die Programmierung der Einheit zu schützen.

Der Code muss aus vier alphanumerischen Zeichen bestehen (0 bis 9 und/oder A-B-C-D-E-F).

Man kann jederzeit den Vorgang der Code-Eingabe durch das gleichzeitige Drücken der Tasten + und – unterbrechen. Nachdem das Passwort eingegeben worden ist, kann die Programmierung nur noch für ungefähr 10 Minuten abgerufen werden, um eventuelle Einstellungen vorzunehmen und Tests durchzuführen. Der Default-Wert lautet 0000 (vier Mal Null) und bedeutet, dass kein Schlüsselcode eingegeben worden ist.

Wird der Code 0000 durch irgend einen anderen Code ersetzt, so wird der Zugriff auf alle Menüs der Einheit verhindert. Um einen Schlüsselcode einzugeben, folgendermaßen vorgehen:

- Das Menü CODE abrufen und die Taste OK drücken.

- Es wird der Code 0000 auch dann angezeigt, wenn zuvor ein Schlüsselcode eingegeben wurde.

- Über die Tasten + und – kann der Wert des blinkenden Zeichens geändert werden.

- Durch Drücken der Taste OK, wird das blinkende Zeichen bestätigt und es kann das nächste Zeichen eingegeben werden.

- Nachdem alle vier Zeichen eingegeben worden sind, erscheint zur Bestätigung die Meldung "CONF".

- Nach einigen Sekunden wird der Code 0000 nochmals angezeigt.

- An dieser Stelle muss der soeben neu eingegebene Schlüsselcode bestätigt werden, um versehentliche Eingaben zu vermeiden.

Stimmt der Code mit dem zuvor eingegebenen ein, so wird zur Bestätigung die Meldung OK angezeigt. Die Einheit beendet den Programmierungsvorgang automatisch. Um das Menü erneut abrufen zu können, ist von nun an die Eingabe des gespeicherten Schlüsselcodes erforderlich.

WICHTIG: Notieren Sie sich den Schlüsselcode und BEWAHREN SIE IHN für zukünftige Wartungszwecke AN EINEM SICHEREN Ort auf.

Um einen Code von einer geschützten Zentrale zu entfernen, ist es nötig, dass mit dem Passwort in den Programmiermodus gegangen wird und dort der Code auf den Defaultwert von 0000 gestellt wird.

SOLLTE DER SCHLÜSSELCODE VERLOREN GEHEN, WENDEN SIE SICH BITTE AN DIE KUNDENDIENSTSTELLE, DIE EIN RESET DER GESAMTEN EINHEIT VORNEHMEN WIRD.

8.4.9) SYNCHRONISMUS (BUS)

MENÜ	FUNKTION
id	Stellt die id-Zahl der Synchronisierung ein. Es ist ein Zahlenwert zwischen 0 und 16 einstellbar. Bei der Werteinstellung 0 wird die Steuerung als MASTER konfiguriert, alle anderen Werte konfigurieren sie als SLAVE (untergeordnet).
Loc	Dadurch kann eine als SLAVE konfigurierte Steuerung lokale Steuerbefehle annehmen. Siehe Absatz 8.5 „Synchronisierung der zwei GEGENÜBERLIEGENDEN SCHIEBETORE“

8.5) SYNCHRONISIERUNG DER ZWEI GEGENÜBERLIEGENDEN SCHIEBETORE

Es besteht die Möglichkeit, eine aus zwei Schiebetore bestehende Anlage zu steuern. Hierzu wird auf jeder Karte CP.B24TURBO die entsprechende optionale Synchronisationskarte SIS eingesetzt, die man der Abb. 21 entsprechend in die jeweilige Steckvorrichtung einzuführen hat.

Jede Karte muss gemäß Abb. 21 über 3 Drähte zu 0,5 qmm verbunden werden.

Eine der beiden Karten ist als MASTER (ID=0), die andere als SLAVE (ID=1) einzustellen.

Alle von der Schiebeter MASTER erhaltenen Steuerbefehle (sowohl über die Funkgeräte als auch über die Steuer- und Sicherheitseingänge) werden somit zur Schiebeter SLAVE weitergeleitet, die die Abläufe der Schiebeter MASTER umgehend nachahmt.

Die Logik LOC ist auf zweierlei Arten einsetzbar:

ON: Die Schiebeter SLAVE kann einen lokalen Steuerbefehl annehmen und folglich ein Öffnen bzw. Schließen betätigen, ohne dass sich dies auf die Schiebeter MASTER auswirkt.

OFF: Die Schiebeter SLAVE nimmt keine lokalen Steuerbefehle an; sie wiederholt somit immer den Status der Schiebeter MASTER.

Eine Schiebeter SLAVE mit auf ON eingestellter LOC kann zum Beispiel nützlich sein, wenn gelegentlich nur die teilweise Öffnung eines Durchgangs nötig ist, die gewöhnlich durch zwei synchronisierte Schiebeter gesteuert wird, da eine an die Schiebeter SLAVE angeschlossene Taste Schrittbetrieb (oder OPEN/CLOSE) sich nur auf letztere auswirkt, während alle Steuerbefehle an MASTER von SLAVE wiederholt werden.

Die Anschlüsse der Sicherheitsvorrichtungen (Lichtschranken, Sicherheitskontakteleisten, usw.) können an die Karte MASTER oder SLAVE angeschlossen werden.

8.6) FERNÜBERNAHME FUNKGERÄTE

Wenn ein Sender bereits im Empfänger gespeichert ist, kann die Fernübernahme (ohne auf die Zentrale zuzugreifen) durchgeführt werden.

WICHTIG: Der Vorgang ist bei sich öffnendem Schiebeter durchzuführen. Die Logik REM muss auf ON sein.

Gehen Sie wie folgt vor:

1 Drücken Sie die versteckte Taste des bereits gespeicherten Senders.

2 Drücken Sie innerhalb von 5s die Taste des bereits gespeicherten Senders, der dem Kanal entspricht, der dem neuen Sender zugewiesen werden soll. Die Blinkleuchte geht an.

3 Drücken Sie innerhalb 10s die versteckte Taste des neuen Senders.

4 innerhalb von 5s die Taste des neuen Senders, der dem unter Punkt 2 gewählten Kanal zugewiesen werden soll. Die Blinkleuchte geht aus.

5 Der Empfänger speichert den neuen Sender und steigt sofort aus dem Programmiermodus aus.

Hinweis: Funktion nicht mit TO.GO 2/4 AK aktiviert

8.7) SICHERUNGEN

F2 =T4A - Allgemeine Sicherung

8.8) NOTFALLBATTERIE

Das Steuergerät CP.B24TURBO kommt mit integriertem Ladegerät zur Steuerung in Serie von 2 Batterien 12V 2,1 Ah DA.BT2 (optional - Abb. 19), die den Betrieb der Automatisierung auch bei vorübergehendem Fehlen von Netzspannung ermöglichen.

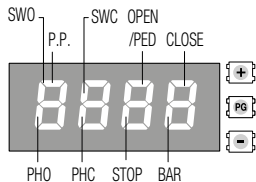
Während dem normalen Netzbetrieb sorgt die Karte für das Aufladen der Batterien.

Der maximale Ladestrom beträgt 1A, der durchschnittliche Ladestrom 300mA. (Beachten Sie die Polarität).

Ladezeit mit 2,1Ah Batterien mod. DA.BT2: ca. 3 Std.

Anzahl Zyklen mit geladener Batterie auf 4 m/600 kg Tor: ca. 20.

8.9) DIAGNOSE



DL 1: Netzstrom vorhanden

DL 2 : Blinkt, um anzuzeigen, dass das Steuergerät CP.B24TURBO korrekt mit Strom versorgt wird - Programm läuft/Steuergerät programmiert.

DL 3 : Signalisierung von Überlast oder Kurzschluss am 24V-Ausgang.

DL 4 : Signalisierung eines Kurzschlusses auf dem Command Common (COM). Jedem Eingang ist ein Displaysegment zugeordnet, das sich bei einer Aktivierung einschaltet und dabei nachstehendem Schema folgt.

Die senkrechten Segmente stellen die N.C. Eingänge dar.

Die waagrechten Segmente stellen die N.O. Eingänge dar.

Hinweis: Bei entsperrem Antrieb leuchten SWO/SWC/PHO/PHC/STOP/BAR gleichzeitig

8.10) FEHLERMELDUNGEN

Im Folgenden werden einige Meldungen aufgelistet, die auf dem Display bei Betriebsstörungen angezeigt werden:

Err 1	Fehler Motor	Die Motoranschlüsse überprüfen, Motor nicht angeschlossen oder nicht funktionsfähig, Problem an der Steuerung.
Err 2	Fehler Prüfung Fotozellen	
Err 4	Schaltleiste-Eingangsüberprüfungsfehler	
Err 7	Fehler Eingang STOP während Autoset	
Err 8	Fehler AKTIVIERUNG EINGÄNGE (START/OPEN/CLOSE) während Autoset	
Ecoff	BUS-Kommunikationsfehler	
RNP	Sensor Kraftabschaltung ausgelöst	Das Vorhandensein von Hindernissen oder Reibung prüfen.
tHrff	Temperatursensor ausgelöst	Überhitzung durch permanente Hindernisse. Schalte das Tor und überprüfen gibt es keine Reibungspunkte .
ouLd	Überlast	Überschreitung der Höchstleistung. Motor prüfen oder nachsehen, ob Reibungen vorliegen.
bAr	Aktivierung des SENSOR-Eingangs während der Bewegung	

9) WARTUNG

In der folgenden Tabelle werden die Wartungseingriffe, Ausbesserungen oder Reparaturen durch Fachpersonal verzeichnet.

Datum _____	Unterschrift des technikers _____	Stempel
Beschreibung des eingriffs _____ _____		
Datum _____	Unterschrift des technikers _____	Stempel
Beschreibung des eingriffs _____ _____		
Datum _____	Unterschrift des technikers _____	Stempel
Beschreibung des eingriffs _____ _____		

INDEX

1) DESCRIPTION ET EMPLOI	40	8.3) ESSAI	43
2) DONNÉES TECHNIQUES.....	40	8.4) PARAMÈTRES, LOGIQUES ET FONCTIONS SPÉCIALES	43
3) CONTRÔLES PRÉLIMINAIRES	41	8.4.1) PARAMETRES (PPr)	43
4) INSTALLATION.....	41	8.4.2) LOGIQUES (LcE).....	44
4.1) DIMENSIONS	41	8.4.3) RADIO (rPd).....	45
4.2) POSE AVEC PLAQUE D'ASSISE SURÉLEVÉE BULL.PI EN OPTION	41	8.4.4) NOMBRE DE CYCLES (nPrn).....	45
4.3) POSE AVEC RÉGLAGE EN HAUTEUR SUR FOND EN CIMENT PRÉEXISTANT	41	8.4.5) CYCLES MAINTENANCE (PrC f)	45
4.4) POSE AVEC RÉGLAGE SUR FOND EN CIMENT À RÉALISER.....	41	8.4.6) RESET (rE5).....	45
4.5) FIXATION DE LA CRÉMAILLÈRE	41	8.4.7) AUTOSSET (Autc).....	46
CRÉMAILLÈRE EN ACIER GALVANISÉ 12X30MM.	41	8.4.8) PROTECTION D'ACCÈS (cOdE).....	46
5) MANOEUVRE MANUELLE.....	41	8.4.9) SYNCHRONISME (bU5)	46
6) POSITIONNEMENT DES ÉTRIERS DE FIN DE COURSE.....	41	8.5) SYNCHRONISATION DE DEUX COULISSANTES OPPOSÉES	46
7) INSTALLATION DES AIMANTS (BULL 1224 TURBO.S OU ACC. MLS).....	41	8.6) APPRENTISSAGE ELOIGNE DES EMETTEURS.....	46
8) CENTRALE DE COMMANDE CP.B24 TURBO.....	42	8.7) FUSIBLES	46
8.1) BRANCHEMENTS ELECTRIQUES	41	8.8) BATTERIE D'URGENCE	47
8.2) PROGRAMMATION.....	42	8.9) DIAGNOSTIC.....	47
8.2.1) POUR ACCÉDER À LA PROGRAMMATION:	42	8.10) MESSAGES D'ERREUR	47
8.2.2) NOTES	42	9) MAINTENANCE.....	47

FRA

AVERTISSEMENTS



INFORMATIONS GÉNÉRALES

Il est interdit d'utiliser ce produit pour l'utilisation du produit ou avec des finalités ou modalités non prévues par le présent manuel. Toute autre utilisation pourrait compromettre l'intégrité du produit et présenter un danger pour les personnes ou pour les biens.

Le fabricant décline toute responsabilité en cas d'utilisation impropre ou d'inobservation de la bonne technique dans la construction des portails, ainsi que de toute déformation qui pourrait avoir lieu lors de son utilisation. Toujours conserver la notice pour toute autre consultation future.



GUIDE INSTALLATEUR

Ce manuel est destiné exclusivement au personnel qualifié pour l'installation et la maintenance des ouvertures automatiques.

Le montage doit être accompli par du personnel qualifié (monteur professionnel, conformément à EN12635), dans le respect de la bonne technique et des normes en vigueur. Vérifier que la structure du portail est adaptée pour être équipée d'un automatisme. L'installateur doit fournir toutes les informations relatives au fonctionnement automatique, au déverrouillage d'urgence de l'automatisme, et livrer à l'utilisateur les modes d'emploi.



AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX

Tenir à l'écart des enfants tous les matériaux d'emballage car ils représentent une source potentielle de danger. Ne pas disperser les matériaux d'emballage dans l'environnement, mais trier selon les différentes typologies (i.e. carton, polystyrène) et les traiter selon les normes locales. Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande du produit. Conserver les télécommandes hors de la portée des enfants. Ce produit n'est pas prévu pour être utilisé par des personnes (dont les enfants) dont les capacités physiques, sensorielles ou mentales sont limitées, ou ne disposant pas des connaissances adéquates, sauf sous surveillance ou après avoir reçu les consignes des personnes responsables de leur sécurité. Appliquer tous les dispositifs de sécurité (photocellules, linteaux sensibles, etc..) nécessaires pour protéger la zone contre les risques de choc, d'écrasement, d'entraînement ou de cisaillement. Tenir compte des règlements et des directives en vigueur, des critères de bonne technique, de l'utilisation, de l'environnement de l'installation, de la logique de fonctionnement du système et des forces développées par l'automatisation. L'installation doit être équipée de dispositifs de sécurité et de commandes conformes aux normes EN 12978 et EN 12453.

Utiliser exclusivement des accessoires et des pièces de rechange originales, l'utilisation de composants non originaux comporte l'exclusion du produit des couvertures prévues par le certificat de Garantie. Toutes les parties, mécaniques et électriques, qui composent l'automatisme doivent correspondre aux conditions requises des réglementations en vigueur et reporter le marquage CE.



SÉCURITÉ ÉLECTRIQUE

Prévoir sur le réseau de l'alimentation un interrupteur / sectionneur omnipolaire avec distance d'ouverture des contacts égale ou supérieure à 3 mm. Vérifier la présence en amont de l'installation électrique d'un interrupteur différentiel et d'une protection de surcourant adéquats.

Certains types d'installation requièrent le branchement du vantail à une installation de mise à terre satisfaisant les normes de sécurité en vigueur. Avant toute intervention, d'installation, réparation et maintien, couper l'alimentation avant d'accéder aux parties électriques. Déconnecter également les batteries tampon éventuellement présentes. L'installation électrique et la logique de fonctionnement doivent être conformes aux normes en vigueur. Les conducteurs alimentés à des tensions différentes doivent être séparés physiquement ou bien, ils doivent être isolés en manière appropriée avec une gaine supplémentaire d'au moins 1 mm. Les conducteurs doivent être assurés par une fixation supplémentaire à proximité des bornes. Pendant toute intervention d'installation, maintenance et réparation, couper l'alimentation avant de procéder à toucher les parties électriques. Recontrôler toutes les connexions faites avant d'alimenter la logique de commande. Les entrées N.F. non utilisées doivent être shuntées.



DÉMOLITION

Comme indiqué par le symbole à côté, il est interdit de jeter ce produit dans les ordures ménagères car les parties qui le composent pourraient nuire à l'environnement et à la santé des hommes, si traitées et évacuées de manière incorrecte. L'appareillage devra, par conséquent, être livré dans les spéciaux point de collecte et de triage, ou bien remis au revendeur lorsqu'on décide d'acheter un appareillage équivalent. L'évacuation abusive du produit de la part de l'utilisateur comporte l'application de sanctions administratives comme prévu par les normes en vigueur.

Les descriptions et les illustrations présentées dans ce manuel ne sont pas contraignantes. En laissant inchangées les caractéristiques essentielles du produit, le fabricant se réserve le droit d'apporter toute modification à caractère technique, de construction ou commerciale sans s'engager à revoir la présente publication.

PROGRAMMATION RAPIDE

NOTE : Conditions pour une programmation rapide :

- Mémoire de l'émetteur vide
- Réglage automatique jamais effectué.
- Valide seulement avec des émetteurs ARC (Advanced Rolling Code)

Si des erreurs sont commises durant la phase de programmation rapide, il est possible de couper le courant du réseau et relancer la procédure initiale.

Phases de Programmation Rapide

1 - Déverrouiller manuellement la porte, la régler sur la position fermée avec la butée correspondante activée, bloquer à nouveau la porte.

2 - Fournir du courant du réseau.

3 - Le clignotant s'allume (vérifier qu'il est branché).

4 - On passe automatiquement à la phase de mémorisation de l'émetteur et la centrale se met en attente d'un émetteur.

Pour sauter la phase de programmation rapide et effectuer la programmation manuelle, appuyer sur + et - (ESC) simultanément.

5 - Sur l'écran apparaît l'inscription clignotante EH00 .

6 - Appuyer sur la touche cachée de l'émetteur à mémoriser.

7 - Sur l'écran apparaît P15h .

8 - Appuyer sur la touche cachée à associer au récepteur.

9 - Sur l'écran apparaît EH1 (dans le cas où il y a un second émetteur EH2).

10 - Répéter les opérations des points 6 et 7 pour les émetteurs suivants à mémoriser jusqu'à un maximum de 99 en vérifiant l'incrément sur l'écran (exemple EH15).

11 - Pour passer à la phase suivante de réglage **AUTOMATIQUE***, appuyer sur le bouton d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que RUE apparaît sur l'écran.

12 - Sur l'écran apparaît l'inscription RUE et la porte effectue automatiquement 3 manœuvres en calculant les paramètres optimaux de fonctionnement. Si l'opération de réglage automatique s'est bien passée, la porte s'arrête en position ouverte et sur l'écran apparaît l'inscription OH .

Le durée maximum pour programmer le premier émetteur est de 60 secondes.

Si nécessaire, configurer manuellement PARAMÈTRES et LOGIQUES en fonction du type d'installation.

*Cette fonction était **NÉCESSAIRE** pour configurer les valeurs optimales de fonctionnement de l'automatisme et.

Centrale de commande ARC

IMPORTANT, LIRE AVEC ATTENTION:

Le récepteur radio présent dans ce produit est compatible seulement avec les nouveaux émetteurs ARC (Advanced Rolling Code) qui garantissent, grâce à la codification en 128 bits, une sécurité anti-copiage supérieure.

La mémorisation des nouveaux émetteurs ARC est complètement analogue à celle des émetteurs Rolling Code avec codification HCS.

1) DESCRIPTION ET EMPLOI

Motoréducteur 24 Vdc pour portails coulissants à usage industriel et pour des copropriétés jusqu'à 1500 kg pour un usage intensif avec centrale intégrée CP.B24 TURBO

Nous tenons à vous rappeler qu'en vous enregistrant sur le site www.beninca.com, vous avez accès à toute la documentation mise à jour pour tous les produits et les accessoires ainsi qu'au guide pour remplir le fascicule technique et les documents prévus par l'annexe V de la Directive Machines, obligatoire en vertu des législations en vigueur en la matière.

2) DONNÉES TECHNIQUES

	BULL 1224 TURBO
Alimentation moteur	115 o 230 Vac 50/60 Hz
Absorption	3A (230V) - 5A (115V)
Couple	20 Nm
Intermittence de travail	intensif
Degrés de protection	IP44
Temp. fonctionnement	-20°C / +50°C
Poids max. portail	1200 kg
Module crémaillère	M4/M6 accessoire - RI.P6
Vitesse ouverture	25 m/min
Bruit	<70 dB
Lubrification	Huile
N° TX mémorisables	2048
Contrôle central	CP.B24 TURBO
Poids	17,6 kg

3) CONTRÔLES PRÉLIMINAIRES

Avant de procéder à l'installation, vérifier les points suivants :

- La structure (porte, colonne, rail de guidage) doit être solide et stable.
- Le rail de guidage et les roues correspondantes doivent être adaptées à la taille et manutentionnés pour éviter des frottements excessifs durant le coulissement de la porte.
- Si possible, vérifier le contenu de la déclaration CE de conformité de la porte et effectuer une analyse des risques en conformité avec la directive Machines.
- Vérifier que la course de la porte et la fermeture est limitée par des butées mécaniques de résistance adéquate à l'ouverture et à la fermeture.

4) INSTALLATION

4.1) DIMENSIONS

La Fig. 2 représente les dimensions de la plaque de fondation.

IMPORTANT: Il faut absolument respecter la distance de la crémaillère (40mm) pour avoir la possibilité de placer et ôter l'actuateur une fois la crémaillère du vantail fixée.

Voilà ci de suite les principales typologies d'ancrage de la plaque de fondation:

4.2) POSE AVEC PLAQUE D'ASSISE SURÉLEVÉE BULL.PI EN OPTION

L'accessoire BULL.PI qui permet un montage rapide sur le sol en béton existant est disponible sur demande.

Consulter les instructions fournies avec l'accessoire pour plus d'informations.

4.3) POSE AVEC RÉGLAGE EN HAUTEUR SUR FOND EN CIMENT PRÉEXISTANT

En utilisant la plaque comme gabarit de forage, exécutez 4 trous pour l'insertion des chevilles pour barres filetées en acier de Ø 10mm.

Vissez 4 barres filetées "S" de M10/120mm et ancrez les chevilles "T" en vissant à terre les écrous "B" avec leurs rondelles.

Comme l'indique la Fig. 3 placez la plaque de fondation avec les écrous de réglage "A". Placez le moteur comme indiqué dans la Fig.6 et après avoir effectué tous les réglages du cas, bloquez-le comme l'indique la Fig.7.

4.4) POSE AVEC RÉGLAGE EN HAUTEUR SUR FOND EN CIMENT À RÉALISER

Comme indiqué dans la Fig.4, ancrez les tire-fonds sur la plaque de fondation et prédisposez un cavages de dimensions.

Noyez les tire-fonds dans le ciment, en faisant attention au niveau de la plaque.

Attendez le durcissement de la colée de béton et enlevez donc les écrous «D» et les rondelles «R» bande large 11x30 . Portez-les sous la plaque pour permettre les réglages en hauteur de l'actuateur (Fig.5).

Effectuez les réglages mis en évidence dans la Fig. 6 et bloquez le moteur comme l'indique la Fig.7.

ATTENTION: indépendamment des modalités d'ancrage utilisées, il faut vérifier avec soin la stabilité de l'actuateur et l'aptitude des matériaux utilisés.

4.5) FIXATION DE LA CRÉMAILLÈRE

Crémaillère en acier galvanisé 12x30mm.

Mettre en place les entretoises D en les soudant ou en les vissant au portail à une hauteur de 130/150 mm de la ligne médiane du trou de fixation à la base sur laquelle sera fixée la plaque de fondation.

Respecter le pas de denture même dans le cas de 2 morceaux de crémaillère; pour cela il est conseillable d'adapter un autre morceau de crémaillère (voir Fig.8).

Visser la crémaillère avec les vis V, en ayant soin, lorsque le motoréducteur est installé, de laisser 1mm de jeu entre la crémaillère et le pignon denté (voir Fig.10); pour cela utiliser les boutonnières de réglage de la crémaillère.

5) MANOEUVRE MANUELLE (FIG. 12-13-14)

En cas de panne électrique ou de mal fonctionnement, pour actionner manuellement le vantail procédez comme suit:

- Une fois insérée la clé personnalisée C, tournez-la dans le sens inverse des aiguilles d'une montre et tirez le levier L (cadenas ouvert).
- Le moto réducteur est ainsi bloqué et vous pouvez déplacer manuellement le vantail.
- Pour restaurer le fonctionnement normal, refermez le levier L et actionnez manuellement le portail jusqu'à ce que l'engrenage est rétabli.

6) POSITIONNEMENT DES ÉTRIERS DE FIN DE COURSE

Ouvrir le portail à la main, en laissant un espace de 1 à 3cm, selon le poids du portail, entre le portail et la bûte mécanique A; ensuite fixer l'étrier de fin de course S avec des vis sans fin G de façon à ce que le capteur de fin de course soit appuyé. Répéter la même opération avec le portail en phase de fermeture.

7) INSTALLATION DES AIMANTS (BULL 624 TURBO.S OU ACCESSOIRE MLS) FIG.11

Les aimants sont placés dans des supports spéciaux (fig.11-'A') qui, lorsqu'ils sont placés sur le rack, s'approchent des capteurs et provoquent leur commutation.

Il est recommandé d'effectuer des tests avec les supports fixés provisoirement avant la fixation définitive.

Procédez comme suit :

- Fixez le support à la crémaillère à l'aide des deux vis auto-perforantes 6 fournies.
- Placez l'insert orientable 5 sur le support 4, en tenant compte du fait que l'orientation différente modifie l'épaisseur de 12 mm (crémaillère en fer RI.M4F) à 20 mm (crémaillère en plastique RI.M4P).
- Placez le boîtier 1 et fixez-le sur le support 4 à l'aide des deux vis auto-perforantes 7 fournies.
- Insérez l'aimant dans la poche.
- Fermez le couvercle à enclenchement.

Notes:

En cas de crémaillère en fer, il est recommandé d'utiliser une perceuse pour réaliser un avant-trou.

La position du boîtier 1 sur le support 4 est entièrement réglable.

Il est possible de fixer directement le boîtier 1 sur la crémaillère ou sur une surface plane si nécessaire.

IMPORTANT: La distance correcte entre l'aimant (Fig. 11 - X) et le capteur dépend des caractéristiques de l'installation et ne peut pas être établie à l'avance, mais elle doit être relevée à travers une série d'essais.

Dans tous les cas, la distance K ne doit pas dépasser 35 mm car une distance supérieure, dans la plupart des cas, ne permet pas la commutation du capteur magnétique.

Toutes les unités de commande sont équipées d'une fonction de diagnostic qui signale l'intervention de l'interrupteur de fin de course par un affichage LCD ou LED.

En déplaçant manuellement le vantail avec l'unité de commande alimentée, il est possible de vérifier le point d'arrêt exact.

8) CENTRALE DE COMMANDE CP.B24TURBO

8.1) BRANCHEMENTS ELECTRIQUES ELETTRICI

Dans la table ci-dessous il y a la description des branchements électriques illustrés dans la Fig. 17:

M2 SEL. 115V	Sélection secteur	230 Vca 50/60 Hz (de 207 Vca à 253 Vca) pont M2 OUVERT 115 Vca 50/60 Hz (de 102 Vca à 125 Vca) pont M2 FERMÉ
L-N-GND	Secteur	Entrée secteur sélectionnable par le biais du pont M2.
+ BATT -	Batteries	Entrée pour le raccordement des batteries tampon (accessoire) 2 x 12 V 2,1 Ah
M11	Moteur	Raccordement moteur 24 Vcc
+ 24 -	24 Vcc	Sortie alimentation accessoires 24 Vcc 0,8 A max (respecter la polarité des accessoires).
AUX1	Sortie auxiliaire AUX 1	Sortie avec contact N.O. configurable par la logique de fonctionnement AUX1
BAR J3	Côte sensible	Entrée contact côte sensible Côte résistante : Cavalier "DAS" fermé Côte mécanique : Cavalier "DAS" ouvert L'intervention de la côte arrête le mouvement de la porte et l'inverse pendant environ 3 s. Si l'on utilise pas la côte : Cavalier "DAS" ouvert, pont entre les borniers BAR.
RELEASE SW.	Capteur magnétique	Entrée pour micro-interrupteur de sécurité raccordé au levier de déverrouillage. Stoppe le mouvement du moteur SI LE LEVIER DE DÉVERROUILLAGE EST OUVERT. Tous les segments DEL allumés.
S.I.S.	Carte de synchronisation en option	Entrée pour carte optionnelle SIS pour la synchronisation de deux automatisations opposées. Voir le paragraphe synchronisation de deux automatisations.
EXP	Port d'expansion	Connecteur pour l'expansion série KNX ou pro.UP.Pour accéder au connecteur, enlever le couvercle de protection en plastique à l'aide d'un tournevis.Pour la compatibilité avec pro.UP, le firmware de la centrale doit être b2.21 ou plus récent.
BLINK	Clignotant	Sortie 24 Vcc 15 W max. pour le raccordement au clignotant.
AUX2	Sortie auxiliaire AUX 2	Sortie 24 Vcc configurable par la logique de fonctionnement AUX2 (0,5 A max)
COM	Commun entrées	Commun pour toutes les entrées de commande.
SWO	Ouvrir fin de course	Entrée fin de course OUVRIR (contact N.C.).
SWC	Fermer fin de course	Entrée fin de course FERMER (contact N.C.).
STOP	STOP	Entrée bouton STOP (contact N.C.).
PHO	Ouverture/fermeture photocellule	Entrée photocellule activée en ouverture et en fermeture (contact N.C.).
PHC	Fermeture photocellule	Entrée pour photocellule activée uniquement en phase de fermeture (contact N.C.).
OPEN	Ouvrir	Entrée pour commande d'ouverture configurable comme entrée pour piétons (contact N.O.) Il est possible de connecter un minuteur pour les ouvertures selon des tranches horaires.
CLOSE	Fermer	Entrée pour commande de fermeture (contact N.O.)
PP	Pas-pas	Entrée bouton pas-pas (contact N.O.)
COM	Commun entrées	Commun pour toutes les entrées de commande.
ANT-SHIELD	Antenne	Raccordement antenne carte radio-récepteur intégré (ANT-signal/SHIELD-écran).

8.2) PROGRAMMATION

La programmation des différentes fonctions de la logique de commande est effectuée en utilisant l'afficheur à cristaux liquides présent sur le tableau de la logique et en programmant les valeurs désirées dans les menus de programmation décrits ci-après.

Le menu paramètres permet d'associer une valeur numérique à une fonction, comme pour un trimmer de réglage.

Le menu des logiques permet d'activer ou de désactiver une fonction, comme pour le réglage d'un dip-switch.

8.2.1) POUR ACCÉDER À LA PROGRAMMATION:

- 1 - Appuyer sur le bouton <PG>, l'écran affiche le premier menu Installation « PAR ».
- 2 - Avec le bouton <+> ou <->, choisir le menu que l'on veut sélectionner.
- 3 - Presser la touche <PG>, l'afficheur présente la première fonction disponible dans le menu.
- 4 - Choisir avec la touche <+> ou <-> la fonction que l'on souhaite sélectionner.
- 5 - Presser la touche <PG>, l'afficheur montre la valeur actuellement programmée pour la fonction sélectionnée.
- 6 - Choisir avec la touche <+> ou <-> la valeur que l'on souhaite attribuer à la fonction.
- 7 - Presser la touche <PG>, l'afficheur montre le signal "PRG" qui indique que la programmation a eu lieu.

8.2.2) NOTES

La pression simultanée de <+> et <-> effectuée à l'intérieur d'un menu fonction permet de revenir au menu supérieur sans apporter de modification.

Maintenir la pression sur la touche <+> ou sur la touche <-> pour accélérer l'incrément/décément des valeurs.

Après une attente de 120 s, la logique de commande sort du mode programmation et éteint l'afficheur.

La pression sur la touche <-> avec afficheur éteint signifie une impulsion P.P.

À l'allumage de la fiche, la version logicielle est affichée pendant environ 5 s.

Les logiques et les paramètres réglés en usine tiennent compte d'une installation typique.

8.3) ESSAI

- Vérifier le bon fonctionnement des dispositifs de sécurité.
- Vérifier les forces opérationnelles au niveau des points établis par la norme EN 12453 à l'aide de l'outil prévu à cet effet.
- Si les valeurs de la force sont plus élevées, installer un dispositif de protection conforme à la norme EN12978 (bord sensible par exemple) et répéter les mesures.
- Vérifier le bon réglage de la logique de fonctionnement et que le déverrouillage manuel marche correctement.

8.4) PARAMÈTRES, LOGIQUES ET FONCTIONS SPÉCIALES

Chaque fonction disponible dans la centrale est décrite dans le tableau suivant.

8.4.1) PARAMETRES (PRR)			
MENU	FONCTION	MIN-MAX- (Default)	MEMO
t_{cA}	Temps de fermeture automatique. Actif uniquement avec la logique « TCA »=ON. À la fin de la durée définie, la centrale commande une manoeuvre de fermeture.	3-240-(40)	
t_{PEd}	Règle l'espace parcouru par le vantail durant l'ouverture partielle (accès piéton). Valeur exprimée en décimètres.	10-99-(50)	
F_{Sto}	Règle la vitesse d'ouverture. *	50-99-(99)	
F_{Stc}	Règle la vitesse de fermeture. *	50-99-(99)	
SL_{do}	Règle la vitesse de la porte lors de la phase de ralentissement à l'ouverture *.	10-50-(25)	
SL_{dc}	Règle la vitesse de la porte lors de la phase de ralentissement à la fermeture *.	10-50-(25)	
t_{SNo}	Règle le point de départ de la phase de ralentissement à l'ouverture. La valeur est exprimée en pourcentage sur la course totale. *	1-99-(20)	
t_{SNc}	Règle le point de départ de la phase de ralentissement à la fermeture. La valeur est exprimée en pourcentage sur la course totale. *	1-99-(20)	
P_{No}	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (capteur ampérométrique) pendant la phase d'ouverture à vitesse normale	1-99-(20)	
P_{Nc}	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (capteur ampérométrique) pendant la phase de fermeture à vitesse normale	1-99-(20)	
P_{So}	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (capteur ampérométrique) pendant la phase d'ouverture à vitesse lente	1-99-(20)	
P_{Sc}	Règle le seuil d'intervention du dispositif anti-écrasement* (capteur ampérométrique) pendant la phase d'ouverture à vitesse lente	1-99-(20)	
t_{LS}	Temps d'activation du contact éclairage de courtoisie. Valeur exprimée en secondes. À chaque manoeuvre, le contact est fermé pendant la durée définie. Voir description paramètre AUX1/AUX2.	1-240 (60)	
t_{2ch}	Actif uniquement lorsque le paramètre AUX1/AUX2 est réglé sur la valeur 1. Règle le temps d'activation du deuxième canal radio. Si la valeur est réglée sur 0, le contact passe en mode bistable.	0-250-(1s)	
AL_{rN}	Active la sortie d'alarme lorsqu'au moins une des entrées suivantes (STOP - PHOTA - PHOTC - BAR - SWO+SWC) reste active pendant le temps programmé. L'un des paramètres AUX doit être réglé sur 7 (Sortie alarme). Valeur en secondes.	30-240 (60s)	
b_{Lc}	Règle la distance d'arrêt après le déclenchement du fin de course de fermeture et d'ouverture. Fonction active uniquement lorsque le ralentissement est activé 0 : distance d'arrêt minimum - 5 : distance d'arrêt maximum	0-5 (2)	
AUX 1	Définit le mode de fonctionnement de la sortie AUX1 (contact N.O.) 0 : Sortie SCA (témoin d'ouverture de la porte). Le voyant est éteint lorsque la porte est fermée, clignote lorsque la porte est en mouvement, est allumé lorsque la porte est ouverte. 1 : Sortie radio 2CH. La sortie est contrôlée par le deuxième canal radio du récepteur intégré (voir le menu RADIO). 2 : sortie lumière de courtoisie (le temps d'activation est défini par le paramètre TLS) 3 : Sortie lumière de zone. Le contact se ferme pendant la durée de la manoeuvre et pendant la durée du TCA, il ne se rouvre qu'à la fermeture du portail. 4 : sortie alimentation accessoire (pour la vérification des photocellules - front sensible, en combinaison avec les logiques TST1-TST2-TST3) 5 : sortie clignotante 6 : sortie d'alarme portail ouvert (portail ouvert pendant deux fois le temps TCA programmé) 7 : sortie d'alarme entrée NC ou erreur carte (NC=alarme non active, NO=alarme active)	0 -7 - (1)	
AUX2	Mêmes opérations de fonctionnement de la sortie AUX1, mais qui se réfèrent aux bornes AUX2. ATTENTION ! : La sortie AUX2 présente une tension de 24Vdc/0,5 A Max, il est possible d'alimenter directement les dispositifs 24 Vdc, comme indiqué sur la fig.24.	0 -7 - (0)	

*** ATTENTION: UN RÉGLAGE ERRONÉ DE CES PARAMÈTRES PEUT S'AVÉRER DANGEREUX. RESPECTEZ LES NORMES EN VIGUEUR!**

Mesurer de telle sorte que les forces d'impact respectent ce qui est indiqué par la réglementation en 12453, en intervenant si nécessaire sur des paramètres de fonctionnement et en répétant les mesures.

Après avoir modifié manuellement les paramètres SLDO/SLDC, la centrale exécute une manoeuvre complète d'apprentissage des nouveaux paramètres.

8.4.2) LOGIQUES (L o L)			
MENU	FONCTION	ON-OFF- (Default)	MEMO
t c A	Active ou désactive la fermeture automatique On: fermeture automatique activée Off: fermeture automatique désactivée	(ON)	
l b L	Active ou désactive le fonctionnement collectif On: fonctionnement collectif activé. L'impulsion P.P. ou de l'émetteur n'a pas d'effet durant la phase d'ouverture. Off: fonctionnement collectif désactivé.	(OFF)	
l b c A	Active ou désactive la fonction collectif durant le comptage TCA. On: fonctionnement collectif désactivé. L'impulsion P.P. ou de l'émetteur n'a pas d'effet durant le comptage TCA. Off: fonctionnement collectif désactivé.	(OFF)	
S c L	Valide ou invalide la fermeture rapide On: fermeture rapide validée. Avec portail ouvert ou en mouvement l'intervention de la photocellule provoque la fermeture automatique après 3 s. Active uniquement avec TCA:ON Off: fermeture rapide invalidée.	(OFF)	
P P	Sélectionne le mode de fonctionnement de la "Touche P.P." et de l'émetteur. On: Fonctionnement: OUVERTURE > FERMETURE > OUVERTURE > Off: Fonctionnement: OUVERTURE > STOP > FERMETURE > STOP >	(OFF)	
P r E	Active ou désactive le préclignotement. On: Préclignotement activé. Le clignotant s'active 3 s avant le démarrage du moteur. Off: Préclignotement désactivé.	(OFF)	
h t r	Active ou désactive la fonction à Action maintenue. On: Fonctionnement à Action maintenue. La pression des boutons OUVRIR/FERMER doit être maintenue durant toute la manœuvre. L'ouverture de l'entrée STOP arrête le moteur. Toutes les entrées de sécurité sont désactivées. Off: Fonctionnement automatique /semi-automatique.	(OFF)	
L t c A	Sélectionne le mode de fonctionnement du clignotant durant le temps TCA. On: Clignotant allumé durant TCA Off: Clignotant éteint durant TCA	(OFF)	
n b L H	Définit le mode de fonctionnement des sorties AUX définies comme sorties clignotantes (5). On : Clignotement (1s On et 1s Off) Off : Clignotement continu (à utiliser avec les sorties clignotantes déjà équipées d'un circuit intermittent).	(OFF)	
P h c L	Saisie la modalité de fonctionnement de l'entrée PHOT C. On: Entrée PHOT C active soit en phase d'ouverture soit en phase de fermeture. En phase d'ouverture: l'ouverture du contact provoque l'arrêt du moteur, lorsque la photocellule est délivrée, le moteur redémarre en ouverture. En phase de fermeture: l'ouverture du contact provoque l'arrêt du moteur, lorsque la photocellule est délivrée, le moteur renverse le sens de marche (ouvre). Off: Entrée PHOT C active uniquement en fermeture. En phase de fermeture: l'ouverture du contact provoque l'arrêt du moteur et le demi-tour instantané du sens de marche (ouvre).	(OFF)	
P S c L	Règle le mode de fonctionnement de l'entrée PHOT O On : l'intervention de la photocellule arrête le mouvement du vantail aussi bien en ouverture qu'en fermeture, après 1s à partir du moment où elle est relâchée, le vantail recommence à se fermer. Off : fonctionnement standard.	OFF	
o P P d	Active l'entrée OPEN comme entrée pour piétons (ouverture partielle paramètre TPED). On : Entrée OPEN activée comme entrée pour piétons (PED). Off : Aucune modification à l'entrée OPEN	(OFF)	
P P E d	Active l'entrée Pas à Pas en tant qu'entrée piétonne. ON : L'entrée pas à pas assume la fonction piétonne, en activant une ouverture partielle définie par le paramètre TPED. OFF : Entrée pas à pas (OFF)	(OFF)	
c u A r	Active ou désactive la réception des émetteurs dupliqués de la série "AK". On: Réception émetteurs AK activée. Off: Réception émetteurs AK désactivée.	(ON)	
t S t 1	Active ou désactive la vérification des photocellules sur l'entrée PHOT, active aussi bien à la fermeture qu'à l'ouverture. On: Vérification activée. Si la vérification produit un résultat négatif aucune manœuvre n'est commandée. Voir Fig.23- "PHOTO TEST". (AUX1=4) Off : Vérification des photocellules à chaque manœuvre désactivée. Cette configuration rend obligatoire tous les six mois, la maintenance des photocellules.	(OFF)	
t S t 2	Active ou désactive la vérification des photocellules sur l'entrée PHOT C. On : Vérification activée. Si la vérification aboutit à un résultat négatif, aucune manœuvre n'est commandée. (AUX1=4) Off : Vérification des photocellules à chaque manœuvre désactivée. Cette configuration rend obligatoire tous les six mois, la maintenance des photocellules.	(OFF)	

tSt3	Active ou désactive le TEST de l'entrée Bord sensible (BAR). L'activation de la fonction TEST n'est possible qu'en utilisant les éléments SC.RF et RF/RF.SUN, voir les instructions spécifiques. On : Test activé. Si le test est négatif, aucune manœuvre n'est commandée. Voir Fig. 6 - "BAR TEST" (AUX1=4). Off : Vérification désactivée.	(OFF)	
bAr	Il modifie le mode de fonctionnement des entrées PHOT O et BAR dans le cas où sont installées les côtes sensibles au niveau des bords mobiles d'ouverture et de fermeture (voir Fig.21). On : L'entrée PHOT O a une fonction analogue à l'entrée BAR mais n'inverse le mouvement pendant 3 secondes que durant la phase d'ouverture. La côte reliée à l'entrée BAR n'est active que durant la phase de fermeture. Off : L'intervention de la côte sensible reliée à l'entrée BAR arrête le mouvement de la porte et inverse pendant environ 3 secondes, aussi bien à l'ouverture qu'à la fermeture. L'entrée PHOT O reprend le fonctionnement de la photocellule active à l'ouverture.	(OFF)	
RdPF	Activer ou désactiver la fonction d' "Ouverture forcée en l'absence de courant " (activable uniquement avec batteries de secours branchées et fonctionnantes). On: Fonction active. En cas de panne électrique, avant que la batterie de secours complètement déchargée, la centrale force une manœuvre d'ouverture.. La porte reste ouverte jusqu'au rétablissement de l'alimentation de réseau. Off: Fonction inactive.	(OFF)	
nInu	Sélectionne le sens d'ouverture du moteur: On: Moteur installé à droite Off: Moteur installé à gauche (fig.20)	(OFF)	
rEn	Active ou désactive l'apprentissage éloigné des émetteurs radio, comme il est indiqué au paragraphe "Apprentissage éloigné des émetteurs". On: Apprentissage éloigné activé. Off: Apprentissage éloigné non activé.	(ON)	

8.4.3) RADIO (rRd)

MENU	FONCTION
pp	En sélectionnant cette fonction la réceptrice se met en attente (PU5h) d'un code émetteur à attribuer à la fonction pas à pas. Presser la touche de l'émetteur que l'on veut attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est mémorisé et le message oH s'affiche Si le code n'est pas valide, le message Err s'affiche.
2ch	En sélectionnant cette fonction la réceptrice se met en attente (PU5h) d'un code émetteur à attribuer au second canal radioélectrique. Presser la touche de l'émetteur que l'on veut attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est mémorisé et le message oH s'affiche Si le code n'est pas valide, le message Err s'affiche.
PEd	En sélectionnant cette fonction le récepteur se pose en attente (Push) d'un code transmetteur à affecter à la fonction PED. Appuyez sur le bouton presseur de l'émetteur que vous désirez réserver à cette fonction. Si le code est valable, il est stocké en mémoire et le message OK est affiché. Si le code n'est pas valable le message affiché est «Err».
ntH	Si on sélectionne cette fonction, l'écran LCD affiche le nombre de transmetteurs actuellement mémorisés dans l'antenne de réception.
clr	En sélectionnant cette fonction la réceptrice se met en attente (PU5h) d'un code émetteur à effacer de la mémoire. Si le code est valide, il est annulé et le message oH s'affiche. Si le code n'est pas valide ou ne se trouve pas dans la mémoire, le message Err s'affiche.
rEr	Annule complètement la mémoire de la réceptrice. La confirmation de l'opération est requise. En sélectionnant cette fonction la réceptrice se met en attente (PU5h) d'une nouvelle pression de PGM pour confirmer l'opération. A la fin de l'annulation le message oH s'affiche.

8.4.4) NOMBRE DE CYCLES (nRn)

Affiche le nombre de cycles complets (ouverture+fermeture effectués par l'automatisme. La première pression de la touche <PG> affiche les 4 premiers chiffres, la deuxième pression les 4 derniers. Ex. <PG> 00 i2 >>> <PG> 3456: 123.456 cycles effectués.

8.4.5) CYCLES MAINTENANCE (nRc i)

Cette fonction permet d'activer la signalisation d'une demande de maintenance après un nombre de manœuvres établi par l'installateur. Pour activer et sélectionner le nombre de manœuvres, procéder de la façon suivante:
Presser le bouton <PG>, l'écran visualise OFF, qui indique que la fonction est désactivée (valeur par défaut).
A l'aide des boutons <+> et <-> sélectionner une des valeurs numériques proposées (de OFF à 100). Les valeurs doivent être considérées comme des centaines de cycles de manœuvres (par ex.: la valeur 50 indique 5000 manœuvres).
Presser le bouton OK pour activer la fonction. L'écran visualise le message Pr oU.
La demande de maintenance est signalée à l'utilisateur en gardant le clignotant allumé durant encore 10 s après la conclusion de la manœuvre d'ouverture ou de fermeture.

8.4.6) RESET (rE5)

Réinitialisation de la logique de commande ATTENTION! Reprogramme la logique de commande avec les valeurs par défaut. La première pression de la touche <PG> provoque le clignotement du mot rE5, une autre pression de la touche <PG> réinitialise la logique de commande. Remarque: Les émetteurs ne sont pas annulés par la réceptrice ni le mot de passe d'accès et la configuration de synchronisme. Toutes les logiques et tous les paramètres sont indiqués aux valeurs par défaut, il est donc nécessaire de répéter la procédure d'autoset.

8.4.7) AUTOSSET (RULto)

Cette fonction permet de configurer les valeurs optimales de fonctionnement de l'automatisme. Pour effectuer l'autoréglage, procéder comme suit :

a) S'assurer qu'aucun obstacle ne soit présent dans la zone de manoeuvre, si nécessaire, isoler la zone afin d'empêcher l'accès aux personnes, aux animaux, aux véhicules, etc.

Durant la phase de réglage automatique, la fonction anti-écrasement est pas active, alors que l'activation des entrées et des sécurités génère une erreur (paragraphe 8.10).

b) Sélectionner la fonction AUTO et enfoncer PG.

c) la centrale se met en attente de confirmation du début de la procédure "AUTO" CLIGNOTANT.

c) enfoncer PG pour faire démarrer la phase d'autoréglage.

La centrale effectue une série de manoeuvres pour l'acquisition de la course et pour la configuration des paramètres.

Si l'opération n'est pas fructueuse, le message ERR. est affiché. Répéter l'opération après avoir recontrôler les câblages et la présence d'obstacles éventuels.

8.4.8) PROTECTION D'ACCÈS (codE)

Permet de saisir un code de protection d'accès à la programmation de la centrale.

Le système permet de saisir un code alphanumérique de quatre caractères en utilisant des chiffres de 0 à 9 et les lettres A-B-C-D-E-F.

A tout moment il est possible d'annuler l'opération de saisie du code, en appuyant simultanément sur les touches + et -. Une fois le mot d'accès saisi on peut opérer sur la centrale, en entrant et en sortant de la programmation pendant un temps de 10 minutes environ, de manière à permettre les opérations de réglage et test des fonctions.

La valeur de défaut est 0000 (quatre fois zéro) et indique l'absence du code de protection.

En remplaçant le code 0000 avec n'importe quel autre code on active la protection de la centrale, en empêchant l'accès à tous les menus. Si l'on désire saisir un code de protection, procéder comme il suit:

- sélectionner le menu **codE** et appuyer sur **oH**.
- le système affiche le code 0000, même si un code de protection a été précédemment saisi.
- avec les touches + e - on peut varier la valeur du caractère clignotant.
- avec la touche OK on confirme le caractère clignotant et l'on passe au suivant.
- après avoir saisi les 4 caractères le système affichera un message de confirmation "conf".
- après quelques secondes le code 0000 est affiché à nouveau
- il faut confirmer à nouveau le code de protection précédemment saisi, à fin d'éviter toute saisie involontaire.

Si le code correspond au précédent, le système affiche un message de confirmation "oH"

La centrale sort automatiquement de la phase de programmation et pour accéder à nouveau aux menus il faudra saisir le code de protection mémorisé.

IMPORTANT: NOTER le code de protection et le GARDER EN LIEU SÛR pour futures opérations d'entretien.

Pour enlever un code d'une armoire protégée, entrer dans la programmation grâce à un mot de passe et ramener le code à la valeur par défaut 0000.

EN CAS DE PERTE DU CODE IL FAUT S'ADRESSER À L'ASSISTANCE TECHNIQUE AUTORISÉE, POUR LE REDÉMARRAGE TOATL DE LA CENTRALE.

8.4.9) SYNCHRONISME (bU5)

MENU	FONCTION
id	Configure le nombre id de synchronisme. Il est possible de définir une valeur numérique de 0 à 16. Si la centrale est réglée avec la valeur 0, elle est définie comme MASTER, toutes les autres valeurs la définissent comme SLAVE.
Loc	Permet à une centrale définie comme SLAVE d'accepter les commandes locales. Voir paragraphe 8.5 « Synchronisation de deux COULISSANTES OPPOSÉES »

8.5) SYNCHRONISATION DE DEUX COULISSANTES OPPOSÉES

On peut gérer un système formé par deux coulissantes en utilisant sur chaque carte CP.B24TURBO la carte, en option, spécifique de synchronisme SIS, à brancher dans le connecteur prévu à cet effet, comme indiqué à la Fig.21.

Chaque carte doit être interconnectée en utilisant 3 fils de 0,5 mmq, comme indiqué à la Fig.21.

Une des deux cartes doit être configurée comme MASTER (ID=0), l'autre comme SLAVE (ID=1).

Toutes les commandes (soit des radiotransmetteurs, soit des entrées de commandes et de sécurités) reçues par la coulissant MASTER seront ensuite transmises à la coulissant SLAVE, qui reproduira instantanément le comportement de la coulissant MASTER.

La logique LOC peut être réglée selon deux modes :

ON : la coulissant SLAVE peut accepter une commande locale et, donc, peut effectuer une manoeuvre d'ouverture et/ou de fermeture sans qu'il y ait un effet sur la coulissant MASTER.

OFF : la coulissant SLAVE n'accepte pas de commandes locales et reproduira donc toujours et en tous cas l'état de la coulissant MASTER.

Une coulissant SLAVE avec LOC réglé sur ON peut être utile, par exemple, si parfois est nécessaire l'ouverture partielle d'un passage, qui normalement est gérée par deux coulissantes opposées, vu qu'un bouton Pas à Pas (ou OPEN/CLOSE) raccordé à la coulissant SLAVE aura un effet uniquement sur celle-ci, tandis que toutes les commandes à la coulissant MASTER seront répétées par la coulissant SLAVE.

Les raccordements des dispositifs de sécurité (photocellules, profils sensibles, etc.) peuvent être effectués sans distinction sur la carte MASTER ou SLAVE.

8.6) APPRENTISSAGE ELOIGNE DES EMETTEURS

Si l'on dispose d'un émetteur déjà mémorisé dans la réceptrice il est possible d'effectuer l'apprentissage radio éloigné (sans besoin d'accéder à l'armoire).

IMPORTANT : La procédure doit être exécutée avec la lisse en ouverture. La logique REM doit être sur ON.

Procéder de la manière suivante:

1 Presser la touche cachée de l'émetteur déjà mémorisé.

2 Presser, dans les 5s, la touche de l'émetteur déjà mémorisé correspondant au canal à associer au nouvel émetteur. Le clignotant s'allume.

3 Presser, dans les 10s la touche cachée du nouvel émetteur.

4 Presser, dans les 5s, la touche du nouvel émetteur à associer au canal choisi au point 2. Le clignotant s'éteint.

5 La réceptrice mémorise le nouvel émetteur et sort immédiatement de la programmation.

Note: fonction non activée avec le TO.GO 2/4 AK

8.7) FUSIBLES

F2 =T4A - Fusibles de protection générale

8.8) BATTERIE D'URGENCE

La centrale CP.B24TURBO est équipée d'un chargeur de batterie intégré pour la gestion en série de deux batteries 12 V 2,1 Ah DA.BT2 (optionnelles - fig. 19) permettant le fonctionnement de l'automatisme également en cas d'absence temporaire d'alimentation de réseau.

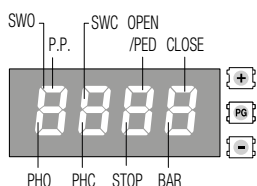
Au cours du fonctionnement en réseau normal, la carte prévoit à recharger les batteries.

Le courant de charge maximum est de 1 A, le courant de charge moyen est de 300 mA. (respecter la polarité).

Temps de recharge avec batteries de 2,1 Ah mod. DA.BT2 : environ 3 h.

Nombre de cycles avec batterie en charge sur portail de 4 m/600 kg : environ 20.

8.9) DIAGNOSTIC



DL 1 : Présence alimentation de réseau

DL 2 : Clignote pour indiquer que l'unité de contrôle CP.B24TURBO est correctement alimentée - Programme en cours/Unité de contrôle programmée.

DL 3 : Signalisation de surcharge ou de court-circuit sur la sortie 24V.

DL 4 : Signalisation de court-circuit sur le commun de commande (COM). À chaque entrée, un segment de l'écran est associé, lequel s'allume en cas d'activation, selon le schéma suivant.

Les entrées N.C. sont représentées par des segments verticaux.

Les entrées N.O. sont représentées par des segments horizontaux.

Remarque : Avec moteur débloqué, SWO/SWC/PHO/PHC/STOP/BAR s'allument simultanément.

8.10) MESSAGES D'ERREUR

Ci-après certains messages qui sont visualisés par l'écran en cas d'anomalies de fonctionnement:

<i>Err 1</i>	Erreur moteur	Vérifier les raccordements moteur, moteur débranché ou qui ne fonctionne pas, problème de la centrale de commande.
<i>Err 2</i>	Erreur vérification photocellule	
<i>Err 4</i>	Erreur de vérification de l'entrée Côte sensible	
<i>Err 7</i>	erreur entrée STOP pendant Autoset	
<i>Err 8</i>	Erreur ACTIVATION ENTRÉE (START/OPEN/CLOSE) pendant Autoset	
<i>Ecoff</i>	Erreur de communication BUS	
<i>AMP</i>	Intervention de capteur ampérométrique	Vérifier la présence d'obstacles ou de frottements.
<i>thrff</i>	Intervention du capteur thermique	Surchauffe en raison d'obstacles permanents. Déverrouillez la porte et vérifiez qu'il n'y a pas de points de friction.
<i>ouLd</i>	Surcharge	Dépassement de la puissance maximale. Vérifier le moteur ou la présence de frottements.
<i>bAr</i>	Intervention entrée CÔTE pendant le mouvement	

9) MAINTENANCE

Le tableau suivant sert à enregistrer les interventions de maintenance, d'amélioration ou de réparation effectuées par le technicien spécialisé.

Date _____	Signature du technicien _____	Tampon
Description de l'intervention ----- ----- -----		
Date _____	Signature du technicien _____	Tampon
Description de l'intervention ----- ----- -----		
Date _____	Signature du technicien _____	Tampon
Description de l'intervention ----- ----- -----		

TABLA DE CONTENIDO

1) DESCRIPCIÓN Y DESTINO DE USO	49	8.4) PARÁMETROS, LÓGICAS Y FUNCIONES ESPECIALES	52
2) DATOS TÉCNICOS	49	8.4.1) PARAMETROS ($P\overline{R}r$)	52
3) CONTROLES PRELIMINARES	50	8.4.2) LÓGICAS ($L\overline{o}\overline{C}$)	52
4) INSTALACIÓN	50	8.4.3) RADIO ($r\overline{R}d$)	54
4.1) MEDIDAS	50	8.4.4) NÚMERO DE CICLOS ($n\overline{R}Rn$)	54
4.2) COLOCACIÓN CON PLACA DE FUNDACIÓN REALZADA BULL.PI OPCIONAL	50	8.4.5) CICLOS DE MANTENIMIENTO ($\overline{R}Rc\ f$)	54
4.3) COLOCACIÓN CON REGULACIÓN DE LA ALTURA SOBRE FONDO DE CEMENTO YA EXISTENTE	50	8.4.6) RESET ($r\overline{E}5$)	54
4.4) COLOCACIÓN CON REGULACIÓN DE LA ALTURA SOBRE FONDO DE CEMENTO A REALIZAR	50	8.4.7) AUTOSET ($R\overline{U}t\overline{o}$)	55
4.5) FIJACIÓN DE LA CREMALLERA	50	8.4.8) CÓDIGO DE PROTECCIÓN ($c\overline{o}d\overline{E}$)	55
5) MANIOBRA MANUAL	50	8.4.9) SINCRONIZACIÓN ($b\overline{U}5$)	55
6) POSICIONAMIENTO DE LOS SOPORTES DE LOS FINALES DE CARRERA	50	8.5) SINCRONIZACIÓN DE DOS CORREDIZOS CONTRAPUESTOS	55
7) INSTALACION DE LOS IMANES (BULL 1224 TURBO.S)	50	8.6) MEMORIZACIÓN A DISTANCIA DE LOS TRANSMISORES	55
8) CENTRAL DE MANDO CP.B24 TURBO	51	8.7) FUSIBLES	56
8.1) CONEXIONES ELÉCTRICAS	51	8.8) BATERÍA DE EMERGENCIA	55
8.2) PROGRAMACIÓN	51	8.9) DIAGNÓSTICO	56
8.2.1) PARA ACCEDER A LA PROGRAMACIÓN	51	8.10) MENSAJES DE ERROR	56
8.2.2) NOTAS	51	9) MANTENIMIENTO	56
8.3) ENSAYO	51		

ESP

ADVERTENCIAS

INFORMACIÓN GENERAL



Está prohibido utilizar el producto para finalidades o con modalidades no previstas en el presente manual. Usos incorrectos pueden causar daños al producto y poner en peligro personas y cosas. Se rehúsa cualquier responsabilidad en caso de incumplimiento de la buena técnica en la construcción de las cancelas, así como en cuanto a las deformaciones que pudieran producirse durante el uso. Guardar este manual para futuras consultas.

GUÍA DEL INSTALADOR



Este manual está destinado exclusivamente a personal cualificado para la instalación y el mantenimiento de aperturas automáticas. La instalación debe ser realizada por personal cualificado (instalador profesional, conforme a EN12635), en cumplimiento de la Buena Técnica y de las normas vigentes. Controle que la estructura de la puerta sea adecuada para su automatización. El instalador debe proporcionar todas las informaciones relativas al funcionamiento automático, manual y de emergencia de la automatización y entregar al usuario del equipo las instrucciones de uso.

ADVERTENCIAS GENERALES



Los elementos del embalaje no se deben dejar al alcance de los niños ya que son potenciales fuentes de peligro. No tirar al medio ambiente los elementos del embalaje, sino que se deben separar según los varios tipos (por ej. cartón, poliestireno) y evacuarlos de conformidad con las normas locales. No permitir que los niños jueguen con los dispositivos de mando del producto. Mantener los mandos a distancia fuera del alcance de los niños. Este producto no está destinado al uso por parte de niños ni de personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o carentes de los conocimientos necesarios, salvo bajo las instrucciones y la vigilancia de una persona que se haga responsable de su seguridad. Aplicar todos los dispositivos de seguridad (fotocélulas, cantos sensibles, etc.) necesarios para proteger el área de peligros de impacto, aplastamiento, arrastre, corte. Tener en cuenta las normativas y nlas directivas vigentes, los criterios de la Buena Técnica, el uso, el entorno de instalación, la lógica de funcionamiento del sistema y las fuerzas desarrolladas por la automatización. La instalación se debe realizar utilizando dispositivos de seguridad y de mandos conformes a la EN 12978 y EN12453. Usar exclusivamente accesorios y repuestos originales, el uso de componentes no originales implica la exclusión del producto de las coberturas previstas por el certificado de Garantía. Todas las partes, mecánicas y eléctricas, que componen la automatización deben cumplir con los requisitos de las normativas vigentes y que se muestran en la marca CE.

SEGURIDAD ELÉCTRICA



Prever en la red de alimentación un interruptor/cortacircuitos omnipolar con distancia de apertura de los contactos igual o mayor que 3 mm. Comprobar que entre el aparato y la red eléctrica general haya un interruptor diferencial y una protección contra sobrecorriente adecuados. Algunos tipos de instalación requieren que se conecte la hoja con una instalación de puesta a tierra conforme a las vigentes normas de seguridad. Durante las operaciones de instalación, mantenimiento y reparación, cortar la alimentación antes de acceder a las partes eléctricas. Desconectar también eventuales baterías compensadoras si estuvieran presentes. La instalación eléctrica y la lógica de funcionamiento deben cumplir las normas vigentes. Los conductores alimentados con tensiones distintas deben estar físicamente separados, o bien deben estar adecuadamente aislados con aislamiento suplementario de por lo menos 1 mm. Los conductores deben estar vinculados por una fijación suplementaria cerca de los bornes. Durante las operaciones de instalación, mantenimiento y reparación, cortar la alimentación antes de acceder a las partes eléctricas. Comprobar todas las conexiones efectuadas antes de dar la tensión. Las entradas N.C. no utilizadas deben estar puenteadas.

ELIMINACIÓN



Como indicado por el símbolo de al lado, está prohibido tirar este producto a la basura doméstica ya que algunas partes que lo componen podrían ser nocivas para el medio ambiente y la salud humana si se eliminan de manera errada. Por lo tanto el aparato se deberá entregar a idóneo centro de recogida selectiva o bien se deberá devolver al revendedor en el momento de comprar un nuevo aparato equivalente. La eliminación ilegal del producto por parte del usuario conlleva la aplicación de las sanciones administrativas previstas por las normas vigentes.

Las descripciones y las ilustraciones presentadas en este manual no son vinculantes. Sin cambiar las características esenciales del producto, el fabricante se reserva el derecho de aportar cualquier modificación de carácter técnico, constructivo o comercial sin obligación de actualizar la presente publicación.

PROGRAMACIÓN RÁPIDA

NOTA: Condiciones para programación rápida:

- Memoria del transmisor vacía
- Autoset nunca efectuado.
- Válido solo con transmisor ARC (Advanced Rolling Code)

En caso de error durante la fase de programación rápida es posible cortar la alimentación de red y reiniciar el procedimiento inicial.

Fases de Programación Rápida

1 - Desbloquee manualmente la reja, póngala en posición de cerrado con el respectivo microinterruptor de tope activado y vuelva a bloquear la reja.

2 - Dé tensión de red.

3 - El intermitente se enciende (controle que esté conectado).

4 - Se entra automáticamente en la fase de memorización de los transmisores y la central se pone en espera de un transmisor.

Para saltar la fase de programación rápida y proceder con la programación manual pulse + e - (ESC) simultáneamente.

5 - En el visualizador aparece la inscripción intermitente **EH00**.

6 - Pulse la tecla escondida del transmisor a memorizar:

7 - En el visualizador aparece la inscripción **PUSH**.

8 - Pulse la tecla deseada a asociar al receptor.

9 - En el visualizador aparece **EH01** (en el caso del segundo transmisor **EH02**).

10 - Repita las operaciones de los puntos 6 y 7 para los transmisores siguientes a memorizar hasta un máximo de 99 controlando el incremento en el visualizador (ejemplo **EH15**).

11 - Para pasar a la fase siguiente de **AUTOSET*** pulse la tecla de un transmisor ya memorizado hasta que aparezca en la pantalla **RUED**.

12 - En el visualizador aparece la inscripción **RUED** y la reja efectúa automáticamente 3 maniobras calculando los parámetros óptimos de funcionamiento. Si la operación de autoset ha dado buen resultado, la reja se detiene en posición de abierta y en el visualizador aparece la inscripción **OH**.

El tiempo máximo para programar el primer transmisor es de 60 segundos.

Si es necesario, proceda con la configuración manual de PARÁMETROS y LÓGICAS sobre la base de la tipología de instalación.

*Esta función es **NECESARIA** para configurar los valores de funcionamiento óptimos de la automatización.

Central de mando ARC IMPORTANTE, LEA CON ATENCIÓN:

El receptor radio presente en este producto es compatible solamente con los nuevos transmisores ARC (Advanced Rolling Code) que gracias a la codificación de 128 bit, garantizan seguridad superior a prueba de copia.

La memorización de los nuevos transmisores ARC es del todo análoga a la de los transmisores Rolling Code con codificación HCS.

1) DESCRIPCIÓN Y DESTINO DE USO

Motorreductor 24Vdc para rejas de corredera de condominio e industriales de hasta fino a 1500 kg para uso intenso provisto de central incorporada CP.B24 TURBO

Le recordamos que registrándose en la página www.beninca.com tendrá acceso a toda la documentación técnica actualizada de todos los productos y accesorios, así como a la guía de elaboración del expediente técnico y de los documentos previstos por el anexo V de la Directiva de máquina, obligatorio en virtud de la legislación vigente.

2) DATOS TÉCNICOS

	BULL 1224 TURBO
Alimentación motor	115 o 230 Vac 50/60 Hz
Consumo	3A (230V) - 5A (115V)
Par	20 Nm
Intermitencia de trabajo	uso intensivo
Grado de protección	IP44
Temp. de funcionamiento	-20°C / +50°C
Peso máx. de la cancela	1200 kg
Módulo cremallera	M4/M6 accesorio - RI.P6
Velocidad de apertura	25 m/min
Ruido	<70 dB
Lubricación	Aceite
Nº TX almacenables	2048
Control central	CP.B24 TURBO
Peso	17,6 kg

3) CONTROLES PRELIMINARES

Antes de proceder a la instalación controle lo siguiente:

- La estructura (reja, columna, riel de guía) debe ser sólida y estable.
- El riel de guía y las respectivas ruedas deben ser convenientemente dimensionados y mantenidos para evitar excesivos rozamientos durante el deslizamiento de la reja.
- Si está disponible, controle el contenido de la declaración CE de conformidad de la reja y efectúe el análisis de los riesgos según la directiva de máquinas.
- Controle que la carrera de la reja esté limitada en apertura y en cierre por topes mecánicos de robustez adecuada.

4) INSTALACIÓN

4.1) MEDIDAS

En la Fig. 2 se presentan las medidas de la placa de fundación.

IMPORTANTE: Es indispensable respetar la distancia con respecto a la cremallera (40mm) para poder colocar y sacar el actuador una vez fijada la cremallera a la hoja.

Los tipos de fijación de la placa de fundación son principalmente las siguientes:

4.2) COLOCACIÓN CON PLACA DE FUNDACIÓN REALZADA BULL.PI OPCIONAL

Está disponible a pedido el accesorio BULL.PI que permite la fijación rápida en el suelo de hormigón existente.

Para mayores informaciones consulte las instrucciones entregadas con el accesorio.

4.3) COLOCACIÓN CON REGULACIÓN DE LA ALTURA SOBRE FONDO DE CEMENTO YA EXISTENTE

Utilizando la placa como patrón de perforación, taladrar 4 agujeros en los cuales introducir unos espárragos con rosca de acero da Ø 10mm.

Enroscar 4 espárragos "S" con rosca M10/120mm y anclar los tacos "T" enroscando en el suelo las tuercas "B" con correspondiente arandela.

Con referencia a la Fig. 3, colocar la placa de fundación con las tuercas de regulación "A". Colocar el motor como indicado en la Fig.7 y después de haber efectuado las oportunas regulaciones, bloquearlo como indicado en la Fig.7.

4.4) COLOCACIÓN CON REGULACIÓN DE LA ALTURA SOBRE FONDO DE CEMENTO A REALIZAR

Haciendo referencia a la fig.4, fijar los tirafondos sobre la placa de fundación y realizar una excavación de medidas adecuadas.

Ahogar los tirafondos en el cemento, prestando atención al nivel de la placa.

Esperar que se consolide el vaciado de hormigón, seguidamente quitar las tuercas "D" y las arandelas "R" faja larga 11x30 y ponerlas debajo de la placa para consentir las regulaciones de altura del actuador (Fig. 5).

Efectuar las regulaciones indicadas en la Fig. 6 y bloquear el motor como indicado en la Fig.7.

ATENCIÓN: independientemente de la modalidad de fijación utilizada, es necesario comprobar cuidadosamente la estabilidad del actuador y la idoneidad de los materiales utilizados.

4.5) FIJACIÓN DE LA CREMALLERA

Cremallera de acero galvanizado 12x30mm.

Colocar los espaciadores D soldándolos o atornillándolos en la puerta a una altura de 130/150 mm de la línea central del ojal de fijación en la base, donde se fijará la placa de fundación.

Respetar el paso de los dientes también entre una y otra pieza de la cremallera; a tal fin puede ser útil acoplar otra pieza de cremallera (véase Fig.8).

Fijar finalmente la cremallera con los tornillos V, teniendo cuidado, una vez instalado el operador, que quede 1mm. de juego entre la cremallera y el piñón de tracción (véase Fig.9); a tal fin manejarse con la holgura de los orificios de la cremallera.

5) MANIOBRA MANUAL (FIG. 12-13-14)

En caso de falta de energía eléctrica o de avería, para accionar manualmente la hoja proceder como sigue :

- Insertar la llave personalizada C, darle la vuelta en sentido antihorario y tirar de la palanca L (candado abierto).
- El motorreductor de esta forma queda desbloqueado y es posible desplazar manualmente la hoja.
- Para restablecer el funcionamiento normal cerrar de nuevo la palanca L y desplazar la cancela manualmente hasta que se produzca el engrane.

6) POSICIONAMIENTO DE LOS SOPORTES DE LOS FINALES DE CARRERA

Llevar manualmente la cancela en apertura dejando una luz entre 1 y 3cms. según el peso de la cancela, entre la misma cancela y el tope mecánico A; fijar entonces la pletina del final de carrera S mediante los granos G de forma que el micro del final de carrera sea presionado.

Repetir después la operación con la cancela en el cierre.

7) INSTALACION DE LOS IMANES (BULL 624 TURBO.S O O ACCESORIO MLS) FIG.11

Los imanes se colocan dentro de soportes especiales (fig.11-'A') que, al colocarlos en el bastidor, se acercan a los sensores y provocan su conmutación. Se recomienda realizar pruebas con los soportes fijados provisionalmente antes de la fijación definitiva.

Siga los siguientes pasos:

- Fije el soporte a la cremallera utilizando los dos tornillos autorroscantes 6 suministrados.
- Coloque la inserción orientable 5 en el soporte 4, teniendo en cuenta que la orientación diferente varía el grosor de 12 mm (cremallera de hierro RI.M4F) a 20 mm (cremallera de plástico RI.M4P).
- Coloque la caja 1 y fíjela al soporte 4 utilizando los dos tornillos autorroscantes 7 suministrados.
- Inserte el imán en el bolsillo.
- Cierre la tapa de cierre a presión..

Notas:

En caso de cremallera de hierro, se recomienda utilizar una taladradora para hacer un agujero previo.

La posición de la caja 1 en el soporte 4 es completamente ajustable.

Es posible fijar directamente la caja 1 en la cremallera o en una superficie plana si es necesario.

IMPORTANTE: La distancia correcta del imán (Fig. 11 - X) con respecto al sensor, depende de las características de la instalación y no se puede predeterminar sino que se debe encontrar efectuando unas pruebas.

En cualquier caso, la distancia K no debe superar los 35 mm, ya que una distancia mayor, en la mayoría de los casos, no permite la conmutación del sensor magnético.

Todas las unidades de control están equipadas con una función de diagnóstico que señala la intervención del final de carrera mediante una pantalla LCD o LED.

Moviendo manualmente la hoja con la unidad de control alimentada, es posible comprobar el punto exacto de parada.

8) CENTRAL DE MANDO CP.B24TURBO

8.1) CONEXIONES ELÉCTRICAS

En el cuadro siguiente se describen las conexiones eléctricas representadas en la Fig. 17:

M2 SEL. 115V	Selección Alimentación de red	230Vac 50/60Hz (de 207Vac a 253Vac) puente M2 ABIERTO. 115Vac 50/60Hz (de 102Vac a 125 Vac) puente M2 CERRADO.
L-N-GND	Alimentación de red	Entrada para alimentación de red que puede seleccionarse mediante puente M2.
+ BATT -	Baterías	Entrada para conexión de baterías tampón (accesorio) 2x12V 2,1Ah.
M11	Motor	Conexión motor 24Vdc.
+ 24 -	24 Vdc	Salida de alimentación accesorios 24Vdc 0,8 A máx. (respetar la polaridad de los accesorios).
AUX1	Salida auxiliar AUX 1	Salida con contacto N.A. configurable por la lógica de funcionamiento AUX1.
BAR J3	Borde sensible	Entrada para contacto de borde sensible. Borde resistivo: Jumper "DAS" cerrado. Borde mecánico: Jumper "DAS" abierto. La actuación del borde para el movimiento de la hoja y lo invierte durante 3 segundos aproximadamente. Si no se usa el borde: Jumper "DAS" abierto, puente entre los bornes BAR.
RELEASE SW.	Sensor Magnético	Entrada para microinterruptor de seguridad conectado a la palanca de desbloqueo. Para el movimiento del motor SI LA PALANCA DE DESBLOQUEO ESTÁ ABIERTA. Todos los segmentos LED encendidos.
S.I.S.	Tarjeta de sincronismo opcional	Entrada para tarjeta opcional SIS para el sincronismo de dos automatizaciones contrapuestas. Véase apartado de sincronización de dos automatizaciones.
EXP	Conector de expansión	Conector para expansión serie KNX o pro.UP. Para acceder al conector, retire la tapa protectora de plástico con un destornillador. Para la compatibilidad con pro.UP, el firmware de la central debe ser b2.21 o posterior.
BLINK	Intermitente	Salida 24Vdc 15W máx. para conectar al intermitente.
AUX2	Salida auxiliar AUX 2	Salida 24 Vdc configurable por la lógica de funcionamiento AUX2 (0,5A máx.).
COM	Común Entradas	Común para todas las entradas de mando.
SWO	Final de carrera abre	Entrada para final de carrera ABRE (contacto N.C.).
SWC	Final de carrera cierra	Entrada para final de carrera CIERRA (contacto N.C.).
STOP	STOP	Entrada para botón STOP (contacto N.C.).
PHO	Fotocélula apertura/cierre	Entrada para fotocélula activa en apertura y cierre (contacto N.C.).
PHC	Fotocélula cierre	Entrada para fotocélula activa solo en fase de cierre (contacto N.C.).
OPEN	Abre	Entrada para mando de apertura configurable como entrada peatones (contacto N.A.). Se puede conectar un temporizador para aperturas con bandas horarias.
CLOSE	Cierra	Entrada para mando de cierre (contacto N.A.).
PP	Paso-Paso	Entrada para botón paso-paso (contacto N.A.).
COM	Común Entradas	Común para todas las entradas de mando.
ANT-SHIELD	Antena	Conexión para antena tarjeta de radio receptor integrado (ANT-síñal / SHIELD-pantalla).

8.2) PROGRAMACIÓN

La programación de las diferentes funciones de la centralita se efectúa utilizando el display LCD incorporado en la centralita y se programan los valores deseados en los menús de programación descritos a continuación.

El menú de parámetros permite programar un valor numérico a una función, en modo análogo a un trimmer de regulación.

Con el menú de lógicas se activa o se desactiva una función, en modo análogo a la configuración de un dip-switch.

8.2.1) PARA ACCEDER A LA PROGRAMACIÓN:

- 1 - Pulse el botón <PG>; la pantalla se sitúa en el primer menú de instalación "PAR".
- 2 - Escoja con los botones <+> o <-> el menú que quiere seleccionarse.
- 3 - Presionar el pulsador <PG>, el display muestra la primera función disponible en el menú.
- 4 - Seleccionar con el pulsador <+> o <-> la función que se desea seleccionar.
- 5 - Presionar el pulsador <PG>, el display muestra el valor actualmente programado para la función seleccionada.
- 6 - Seleccionar con el pulsador <+> o <-> el valor que se desea dar a la función.
- 7 - Presionar el pulsador <PG>, el display muestra la señal "PRG" que indica que se ha realizado la programación.

8.2.2) NOTAS

Presionando simultáneamente <+> y <-> dentro de un menú función se vuelve al menú superior sin aportar modificaciones.

Mantener presionada la tecla <+> o la tecla <-> para acelerar el aumento/disminución de los valores.

Al cabo de 120 segs., la centralita sale de la modalidad programación y apaga el display.

La presión del pulsador <-> con el display apagado equivale a un mando paso-paso.

Al encendido de la tarjetas durante aproximadamente 5 segundos se muestra la versión software

Las lógicas y los parámetros preconfigurados de fábrica funcionan con una instalación típica.

8.3) ENSAYO

- Controle el correcto funcionamiento de los dispositivos de seguridad.
- Controle las fuerzas operativas en los puntos previstos por EN 12453 con el instrumento adecuado.
- Si los valores de la fuerza resultan superiores, instale un dispositivo de protección conforme con la norma EN12978 (por ejemplo borde sensible) y repita las medidas.
- Controle la correcta disposición de la lógica de funcionamiento y que el desbloqueo manual funcione correctamente.

8.4) PARÁMETROS, LÓGICAS Y FUNCIONES ESPECIALES

En las tablas que aparecen a continuación se describen las funciones individuales disponibles en la centralita.

8.4.1) PARAMETROS (PRr)			
MENU	FUNCIÓN	MIN-MAX-(Default)	MEMO
t_{cA}	Tiempo de cierre automático. Activo solo con lógica "TCA"=ON. Al finalizar el tiempo definido, la centralita manda una maniobra de cierre.	3-240-(40)	
t_{PEd}	Ajusta el espacio recorrido por la hoja durante la apertura parcial (peatones). Valor expresado en decímetros.	10-99-(50)	
FSt_o	Ajusta la velocidad de apertura. *	50-99-(99)	
FSt_c	Ajusta la velocidad de cierre. *	50-99-(99)	
SLdo	Ajusta la velocidad durante la fase de desaceleración en apertura*.	10-50-(25)	
SLdc	Ajusta la velocidad durante la fase de desaceleración en cierre*.	10-50-(25)	
t_{SN_o}	Ajusta el punto de inicio de la fase de desaceleración en apertura. El valor se expresa como porcentaje de todo el recorrido. *	1-99-(20)	
t_{SN_c}	Ajusta el punto de inicio de la fase de desaceleración en cierre. El valor se expresa como porcentaje de todo el recorrido. *	1-99-(20)	
Pn_o	Regula el umbral de intervención del dispositivo antiplastamiento* (sensor amperométrico) durante la fase de apertura a velocidad normal.	1-99-(20)	
Pn_c	Regula el umbral de intervención del dispositivo antiplastamiento* (sensor amperométrico) durante la fase de cierre a velocidad normal.	1-99-(20)	
PS_o	Regula el umbral de intervención del dispositivo antiplastamiento* (sensor amperométrico) durante la fase de apertura a velocidad lenta.	1-99-(20)	
PS_c	Regula el umbral de intervención del dispositivo antiplastamiento* (sensor amperométrico) durante la fase de apertura a velocidad lenta.	1-99-(20)	
t_{LS}	Tiempo de activación del contacto de luz de cortesía. Valor expresado en segundos. Con cada maniobra, el contacto se cierre durante el tiempo definido. Ver descripción del parámetro AUX1.	1-240 (60)	
t_{2ch}	Sólo activo cuando el parámetro AUX1/AUX2 está ajustado al valor 1. Ajusta el tiempo de activación del segundo canal de radio. Con el valor ajustado a 0, el contacto pasa a modo biestable.	0-250-(1s)	
ALr_n	Activa la salida de alarma cuando al menos una de las siguientes entradas (STOP - PHOTA - PHOTC - BAR - SWO+SWC) permanece activa durante el tiempo ajustado. Uno de los parámetros AUX debe estar ajustado en 7 (Salida de alarma). Valor en segundos.	30-240 (60s)	
bLc	Regula la distancia de parada tras la actuación del final de carrera de cierre y apertura. Función sólo activa con la ralentización activada 0: distancia mínima de parada - 5: distancia máxima de parada	0-5 (2)	
AUX 1	Ajusta el modo de funcionamiento de la salida AUX1 (contacto N.A.) 0: Salida SCA (luz indicadora de puerta abierta). La luz está apagada cuando la puerta está cerrada, parpadea cuando la puerta está en movimiento, está encendida cuando la puerta está abierta. 1: Salida de radio 2CH. La salida es controlada por el segundo canal de radio del receptor incorporado (ver menú RADIO) 2: Salida de luz de cortesía (el tiempo de activación se ajusta mediante el parámetro TLS) 3: Salida luz de zona. El contacto se cierra mientras dura la maniobra y mientras dura el TCA, sólo se vuelve a abrir cuando se cierra la cancela. 4: salida alimentación accesorio (para .verificación fotocélula - borde sensible, en combinación con las lógicas TST1-TST2-TST3) 5: salida intermitente 6: salida de alarma de puerta abierta (puerta abierta durante el doble del tiempo TCA ajustado) 7: Salida de alarma de entrada NC o error de tarjeta (NC=alarma no activa, NO=alarma activa)	0 - 7 - (1)	
AUX2	Las mismas opciones de funcionamiento de la salida AUX1, pero referidas a los bornes AUX2. ¡ATENCIÓN!: La salida AUX2 presenta una tensión de 24Vdc/0,5 A Max, es posible alimentar directamente los dispositivos 24Vdc, como se indica en la Fig.24.	0 - 7 - (0)	

*** ATENCIÓN: UN AJUSTE ERRÓNEO DE ESTOS PARÁMETROS PODRÍA RESULTAR PELIGROSO. RESPETE LA NORMATIVA VIGENTE.**

Controle y mida que las fuerzas de impacto respeten lo indicado en la normativa en 12453, interviniendo si es necesario en los parámetros de funcionamiento y repitiendo las medidas. Después de haber modificado manualmente los parámetros SLDO/SLDC la central efectúa una maniobra completa de aprendizaje de los nuevos parámetros.

8.4.2) LÓGICAS (L _o L)			
MENU	FUNCIÓN	ON-OFF-(Default)	MEMO
t_{cA}	Habilita o deshabilita el cierre automático On: cierre automático habilitado Off: cierre automático deshabilitado	(ON)	

ibl	Habilita o deshabilita la función de comunidad. On: función de comunidad habilitada. El impulso P.P. o del transmisor no tiene efecto durante la fase de apertura. Off: función de comunidad deshabilitada.	(OFF)	
ibcR	Habilita o inhabilita la función de comunidad durante el conteo TCA. On: función de comunidad habilitada. El impulso P.P. o del transmisor no tiene efecto durante la fase durante el conteo TCA. Off: función de comunidad deshabilitada.	(OFF)	
ScL	Habilita o inhabilita el cierre rápido. On: cierre rápido habilitado. Con cancela abierta o en movimiento, la actuación de la fotocélula causa el cierre automático al cabo de 3 s. Activa sólo con $\xi cR:ON$ Off: cierre rápida inhabilitado.	(OFF)	
PP	Selecciona la modalidad de funcionamiento del "Pulsador P.P." y del transmisor. On: Funcionamiento: ABRE > CIERRA > ABRE > Off: Funcionamiento: ABRE > STOP > CIERRA > STOP >	(OFF)	
PrE	Habilita o deshabilita el pre-destello. Off: Pre-destello deshabilitado. On: Pre-destello habilitado. La lámpara destellante se activa 3 segundos antes de que arranque el motor.	(OFF)	
hAN	Habilita o deshabilita la función golpe de inversión On: Función habilitada. Antes de cualquier maniobra de apertura, la centralita comanda una maniobra de 2 segundos en dirección contraria, a fin de facilitar el desenganche de la electrocerradura. Off: Función deshabilitada.	(OFF)	
htr	Habilita y deshabilita la función "Hombre presente". On: Funcionamiento "Hombre presente". Presione los botones APERTURA/CIERRE y manténgalos presionados durante toda la operación. La apertura de la entrada STOP detiene el motor. Todas las entradas de seguridad están desactivadas. Off: Funcionamiento automático/semiautomático.	(OFF)	
LtcR	Selecciona la modalidad de funcionamiento de la lámpara destellante durante el tiempo TCA On: Lámpara destellante encendida durante TCA Off: Lámpara destellante apagada durante TCA	(OFF)	
nBLH	Ajusta el modo de funcionamiento de las salidas AUX configuradas como salida intermitente (5). On: Intermitente (1s On y 1s Off) Off: Intermitente fijo (para utilizar con salidas intermitentes ya equipadas con un circuito intermitente).	(OFF)	
PhcL	Selecciona la modalidad de funcionamiento de la entrada PHOT C. On: Entrada PHOT C activa tanto en apertura como en cierre. En apertura: la apertura del contacto causa la parada del motor, cuando la fotocélula queda destapada, el motor vuelve a arrancar en apertura. En cierre: la apertura del contacto causa la parada del motor cuando la fotocélula queda destapada, el motor invierte la dirección de marcha (abre). Off: Entrada PHOT C activa sólo en cierre. En cierre: la apertura del contacto causa la parada del motor y la inversión instantánea de la dirección de marcha (abre).	(OFF)	
PScL	Configura el modo de funcionamiento de la entrada PHOT O On: la intervención de la fotocélula detiene el movimiento de la hoja tanto en apertura como en cierre, transcurridos 1s desde el momento en que se libera, inicia de nuevo el cierre. Off: funcionamiento estándar.	OFF	
oPPd	Habilita la entrada OPEN como entrada Peatones (Apertura parcial parámetro TPED). On: Entrada OPEN habilitada como entrada peatones (PED). Off: Sin modificaciones en la entrada OPEN.	(OFF)	
PPEd	Habilita la entrada Paso a Paso como entrada peatonal. ON: La entrada Paso a Paso asume la función peatonal, activando una apertura parcial definida por el parámetro TPED OFF: Entrada Paso a Paso (OFF)	(OFF)	
cARr	Habilita o deshabilita la recepción de transmisores duplicados de la serie "AK". ON: recepción de transmisores AK habilitada. OFF: recepción de transmisores AK deshabilitada.	(ON)	
tSt1	Habilita o deshabilita el control de las fotocélulas en entrada PHOT, activa en cierre y en apertura. On: Control habilitado. Si el control no se realiza con éxito, no se controla ninguna operación. Consulte la Fig.23 - "PHOTO TEST". (AUX1=4) Off: Control de las fotocélulas a cada maniobra deshabilitada. Este planteamiento hace obligatorio cada 6 meses el mantenimiento de las fotocélulas.	(OFF)	
tSt2	Habilita o deshabilita el control de las fotocélulas y en el ingreso PHOT C. On: Control habilitado. Si el control tiene resultado negativo no se manda ninguna maniobra. (AUX1=4) Off: Control de las fotocélulas a cada maniobra deshabilitada. Este planteo hace obligatorio el mantenimiento de las fotocélulas cada 6 meses.	(OFF)	

TEST3	Activa o desactiva el TEST de la entrada Borde de seguridad (BAR). La activación de la función TEST sólo es posible cuando se utilizan los ítems SC.RF y RF/RF.SUN, ver instrucciones específicas. On: Test activado. Si el test es negativo, no se manda ninguna maniobra. Ver Fig.6 - "BAR TEST" (AUX1=4). Off: Verificación desactivada	(OFF)	
BAR	Modifica la modalidad de funcionamiento de las entradas PHOT O y BAR en caso de que estén instalados los cantos sensibles en los bordes móviles de apertura y cierre (véase Fig. 21). On: La entrada PHOT O asume la función análoga a la entrada BAR pero invierte el movimiento 3 segundos solo durante la fase de apertura. El canto conectado a la entrada BAR está activo solo durante la fase de cierre. Off: La intervención del canto sensible conectado a la entrada BAR detiene el movimiento de la hoja e invierte unos 3 segundos, tanto en la apertura como en el cierre. La entrada PHOT O retoma el funcionamiento de la fotocélula activa en la apertura.	(OFF)	
ROPF	Activa o desactiva la función de "Apertura forzada a falta de red" (activable sólo con baterías de emergencia conectadas y en marcha). On: Función activa. En caso de falta de alimentación de red, antes de la emergencia batería totalmente descargada, la central fuerza una maniobra de apertura. La puerta permanece abierta hasta que se restablece la alimentación de red. Off: Función no activa.	(OFF)	
INU	Selecciona la dirección de apertura del motor: On: Motor instalado a la derecha Off: Motor instalado a la izquierda (fig.20)	(OFF)	
REN	Habilita o deshabilita la memorización a distancia de los radiotransmisores, tal como se indica en el apartado "Memorización a distancia transmisores". On: Memorización a distancia habilitada. Off: Memorización a distancia no habilitada.	(ON)	

8.4.3) RADIO (rRd)

MENU	FUNZIONE
PP	Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera () de un código transmisor que se asigna a la función paso-paso. Presione la tecla del transmisor que se trata de asignar a esta función. Si el código es válido, se almacena y aparece el mensaje Si el código no es válido, se muestra el mensaje
2ch	Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera () de un código transmisor que se asigna al segundo canal de radio. Presione la tecla del transmisor que se trata de asignar a esta función. Si el código es válido, se almacena y aparece el mensaje Si el código no es válido, se muestra el mensaje
PEd	Seleccionando esta función la receptora se pone en espera (Push) de un código transmisor a asignar a la función PED. Presionar la tecla del transmisor que se desea asignar a esta función. Si el código es válido, es memorizado y es visualizado el mensaje OK Si el código no es válido, es visualizado el mensaje Err.
ntH	Seleccionando esta función, la pantalla LCD muestra el número de transmisores memorizados actualmente en el receptor.
CLr	Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera () de un código transmisor para borrar de la memoria. Si el código es válido, se borra y aparece el mensaje Si el código no es válido o no está presente en memoria, se muestra el mensaje
rEr	Borra completamente la memoria del receptor. Se solicita la confirmación de la operación. Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera () de que se presione nuevamente el PGM para confirmar la operación. Una vez que se termina de borrar, se muestra el mensaje .

8.4.4) NÚMERO DE CICLOS (nRRn)

Visualiza el número de ciclos completos (abre+cierra) efectuados por la automatización.
Al presionar el pulsador <PG> por primera vez, se visualizan las primeras 4 cifras, y presionándolo otra vez, las últimas 4. Ej. <PG> >>> <PG> : efectuados 123.456 ciclos.

8.4.5) CICLOS DE MANTENIMIENTO (RRc I)

Esta función permite activar la indicación de solicitud de mantenimiento después de un número de operaciones establecido por el instalador. Para activar y seleccionar el número de operaciones, proceda de la siguiente manera:
Presione el botón <PG>, la pantalla muestra el mensaje OFF, lo cual indica que la función queda deshabilitada (valor por defecto).
Con los botones <+> y <->, seleccione uno de los valores numéricos propuestos (de OFF a 100). Los valores se deben tomar como centenares de ciclos de operaciones (por ej.: el valor 50 indica 5000 operaciones).
Presione el botón OK para activar la función. La pantalla muestra el mensaje .
La solicitud de mantenimiento es comunicada al usuario manteniendo el intermitente encendido por otros 10s después de terminada la maniobra de apertura o de cierre.

8.4.6) RESET (rE5)

REACTIVACIÓN de la centralita. ¡CUIDADO!: Restablece los valores de default de la centralita.
Al apretar el pulsador <PG> por primera vez, destella la sigla , presionando el pulsador <PG> otra vez, se reactiva la centralita. Nota: No se borran los transmisores del receptor ni la contraseña de acceso y la configuración de sincronismo.
Se indican los valores por defecto de todas las lógicas y todos los parámetros; por lo tanto, será necesario repetir el procedimiento de autosest.

8.4.7) AUTOSET (Rlt a)

Esta función permite configurar los valores óptimos de funcionamiento de la automatización.

Para realizar el autosest (autoestablecimiento), realice los siguientes pasos:

a) Asegúrese de que no haya obstáculos de ningún tipo en la zona de maniobra y, si fuese necesario, cerque la zona para impedir el acceso a personas, animales, vehículos, etc.

Durante la fase de autosest, no está activa la función de antiplastamiento mientras la activación de los ingresos y seguros genera un error (párrafo 8.10).

b) Seleccione la función AUTO y pulse PG.

c) La centralita se pone en modo de espera de confirmación del inicio del procedimiento "AUTO" INTERMITENTE.

d) Pulse PG para dar inicio a la fase de autosest.

La centralita realiza una serie de maniobras para memorizar el recorrido y para la configuración de los parámetros.

En caso de que la operación no haya podido realizarse con éxito, en la pantalla aparecerá el mensaje ERR. Repita la operación después de haber comprobado los cableados y la posible presencia de obstáculos.

8.4.8) CÓDIGO DE PROTECCIÓN (codE)

Permite introducir un código de protección de acceso a la programación de la central.

Se puede introducir un código alfanumérico de cuatro caracteres utilizando los de 0 a 9 y las letras A-B-C-D-E-F.

En cualquier momento es posible anular la operación de introducción del código, pulsando simultáneamente las teclas + y -. Una vez insertada la contraseña se puede actuar sobre la central, en entrada y en salida de la programación, para un tiempo de aproximadamente 10 minutos, a fin de consentir la ejecución de las operaciones de ajuste y test de las funciones.

El valor por omisión es 0000 (cuatro ceros) e indica la ausencia de un código de protección.

Sustituyendo el código 0000 por cualquier otro código se habilita la protección de la central, impidiendo el acceso a todos los menús. Si se desea introducir un código de protección, proceder como sigue:

- seleccionar el menú Code y pulsar OK.

- se muestra el código 0000, también si ya se ha ingresado precedentemente un código de protección.

- con las teclas + y - se puede modificar el valor del carácter intermitente.

- con la tecla OK se confirma el carácter intermitente y se pasa al siguiente.

- después de haber ingresado los 4 caracteres aparece un mensaje de confirmación "CONF".

- al cabo de unos segundos se vuelve a mostrar el código 0000

- es necesario volver a confirmar el código de protección precedentemente ingresado, a fin de evitar ingresos involuntarios.

Si el código corresponde al precedente, se muestra un mensaje de confirmación ""

La central sale automáticamente de la fase de programación y, para acceder de nuevo a los menús, será necesario ingresar el código de protección memorizado.

IMPORTANTE: APUNTA el código de protección y GUARDARLO EN UN SITIO SEGURO para futuros mantenimientos.

Para quitar un código de una central protegida, bastará con entrar a la programación con la contraseña y asignar el código al valor por defecto 0000.

SI SE EXTRAÍA EL CÓDIGO ES NECESARIO DIRIGIRSE AL SERVICIO TÉCNICO AUTORIZADO PARA QUE EFECTÚE EL RESTABLECIMIENTO TOTAL DE LA CENTRAL.

8.4.9) SINCRONIZACIÓN (bU5)

MENU	FUNZIONE
Id	Ajusta el número id de sincronización. Puede definirse un valor numérico de 0 a 16. Si se ajusta con el valor 0, la centralita se configurará como MASTER; para todos los demás valores, se configurará como SLAVE.
Loc	Permite a una centralita configurada como SLAVE aceptar comandos locales. Ver párrafo 8.5 "SINCRONIZACIÓN DE DOS CORREDIZOS CONTRAPUESTOS".

8.5) SINCRONIZACIÓN DE DOS CORREDIZOS CONTRAPUESTOS

Puede gestionarse un sistema formado por dos corredizos utilizando en cada tarjeta CP.B24TURBO la correspondiente tarjeta opcional de sincronización SIS, que tendrá que introducirse en su conector específico, como se indica en la Fig. 21.

Cada tarjeta tiene que estar interconectada utilizando 3 cables de 0,5 mm², como se indica en la Fig. 21.

Una de las dos tarjetas tiene que configurarse como MASTER (ID=0) y la otra como SLAVE (ID=1).

Todos los controles (ya sea desde radiotransmisores o desde entradas de control y protecciones) recibidos por corredizo MASTER se transmitirán a corredizo SLAVE, que replicará al instante el comportamiento de la puerta MASTER.

La lógica LOC puede ajustarse de dos maneras:

ON: corredizo SLAVE puede aceptar un comando local y, por lo tanto, puede realizar una maniobra de apertura y/o cierre sin que se produzca ningún efecto en corredizo MASTER.

OFF: corredizo SLAVE no acepta comandos locales, sino que replicará siempre el estado de corredizo MASTER.

Corredizo SLAVE con LOC ajustada en ON puede ser útil, por ejemplo, en caso de que de vez en cuando sea necesario abrir parcialmente un paso que normalmente se gestionaría desde dos corredizos contrapuestos, ya que el pulsador "paso a paso" (o OPEN/CLOSE) conectado a corredizo SLAVE tendrá efecto únicamente sobre esta última, mientras que todos los comandos enviados a corredizo MASTER los replicará la SLAVE.

Las conexiones de los dispositivos de seguridad (fotocélulas, bordes sensibles, etc.) pueden conectar indiferentemente a la tarjeta MASTER o SLAVE.

8.6) MEMORIZACIÓN A DISTANCIA DE LOS TRANSMISORES

Si se dispone de un transmisor ya almacenado en el receptor, se podrá realizar la memorización de radio a distancia (sin necesidad de acceder a la central).

IMPORTANTE: el procedimiento debe realizarse con la puerta en fase de apertura. La lógica REM debe estar en ON.

Actúe de la siguiente manera:

1 Presione la tecla escondida del transmisor ya memorizado.

2 Presione, durante 5 s, la tecla del transmisor ya almacenado correspondiente al canal que se asocia al nuevo transmisor. El indicador intermitente se enciende.

3 Presione la tecla escondida del nuevo transmisor durante 10 s.

4 Presione, durante 5 s, la tecla del nuevo transmisor que se debe asociar al canal seleccionado en el punto 2. El indicador intermitente se apaga.

5 El receptor almacena el nuevo transmisor y sale inmediatamente de la programación.

Nota: La función no está activado con TO.GO 2/4 AK

8.7) FUSIBLES

F2 =T4A - Fusible de protección general

8.8) BATERÍA DE EMERGENCIA

La central CP.B24TURBO cuenta con cargador de baterías integrado, para la gestión en serie de dos baterías 12V 2,1 Ah DA.BT2 (opcionales - fig. 19) que permiten el funcionamiento de la automatización incluso en el caso de falta temporal de alimentación de red.

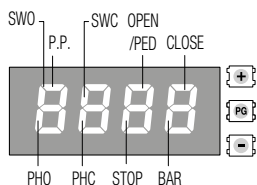
Durante el funcionamiento normal de red, la tarjeta se ocupa de recargar las baterías.

La corriente de carga máxima es de 1A y la corriente de carga media es de 300mA. (Respetar la polaridad).

Tiempo de recarga con baterías de 2,1Ah mod. DA.BT2: 3 horas aproximadamente.

Cantidad de ciclos con batería cargada con cancela de 4m/600kg: 20 aproximadamente.

8.9) DIAGNÓSTICO



DL 1: presencia de alimentación de red.

DL 2: Central de mandos CP.B24TURBO alimentada correctamente - Programa en funcionamiento/ Central programada.

DL 3: Indicación de sobrecarga o cortocircuito en salida 24V.

DL 4: Indicación de cortocircuito en Común Mandos (COM).

A cada entrada se asocia un segmento de la pantalla que se enciende en caso de activación, de acuerdo con el siguiente esquema.

Las entradas N.C. están representadas por los segmentos verticales.

Las entradas N.O. están representadas por los segmentos horizontales.

Nota: Con motor desbloqueado, se encienden simultáneamente SWO/SWC/PHO/PHC/STOP/BAR.

8.10) MENSAJES DE ERROR

A continuación, se muestran algunos mensajes que se visualizan en la pantalla en caso de que se presenten anomalías en el funcionamiento:

<i>Err 1</i>	Error del motor	Comprobar las conexiones del motor, motor desconectado o no funciona, problema en la centralita de control.
<i>Err 2</i>	Error control fotocélulas	Comprobar las conexiones, alineación fotocélula o presencia de obstáculos. Intervención de la fotocélula durante el autosest.
<i>Err 4</i>	Error de verificación de la entrada Borde	
<i>Err 7</i>	Error entrada STOP durante autosest	
<i>Err 8</i>	Error ACTIVACIÓN ENTRADAS (START/OPEN/CLOSE) durante Autosest	
<i>Ecoff</i>	Error de comunicación BUS	
<i>RfP</i>	Intervención sensor amperométrico.	Comprobar la presencia de obstáculos o posibles rozamientos.
<i>Ehrff</i>	Intervención del sensor térmico.	Sobrecalentamiento debido a los obstáculos permanentes. Desbloquear la puerta y verificar que no hay puntos de fricción.
<i>ouLd</i>	Sobrecarga	Se ha excedido la potencia máxima. Comprobar el motor o posibles rozamientos.
<i>bAr</i>	Intervención entrada BORDE durante el movimiento	

9) MANTENIMIENTO

La siguiente tabla sirve para registrar las intervenciones de mantenimiento, mejora o reparación por parte del técnico especializado.

Fecha _____	Firma del técnico _____	Sello
Descripción de la intervención _____ _____		
Fecha _____	Firma del técnico _____	Sello
Descripción de la intervención _____ _____		
Fecha _____	Firma del técnico _____	Sello
Descripción de la intervención _____ _____		

STRESZCZENIE

1) OPIS I PRZEZNACZENIE	58	8.4) PARAMETRY, UKŁADY LOGICZNE I FUNKCJE SPECJALNE	61
2) DANE TECHICZNE.....	58	8.4.1) PARAMETRY (PPr).....	61
3) KONTROLE WSTĘPNE	59	8.4.2) LOGIKA (ŁoŁ)	62
4) MONTAŻ	59	8.4.3) RADIO (rPd).....	63
4.1) WYMIARY	59	8.4.4) LICZBĘ CAŁKOWITYCH CYKLI (nPrn).....	63
4.2) MONTAŻ Z OPCJONALNĄ PODWYŻSZONĄ PŁYTĄ FUNDAMENTOWĄ BULL.PI.....	59	8.4.5) CZĘSTOTLIWOŚĆ SERWISOWANIA (Prct f).....	63
4.3) ZAMOCOWANIE NA ISTNIEJĄCYM FUNDAMENCIE BETONOWYM Z MOŻLIWOŚCIĄ REGULACJI WYSOKOŚCI.....	59	8.4.6) RESET (rE5).....	63
4.4) ZAMOCOWANIE NA NOWO WYKONANYM FUNDAMENCIE BETONOWYM Z MOŻLIWOŚCIĄ REGULACJI WYSOKOŚCI.....	59	8.4.7) AUTOSSET (RŁto).....	64
4.5) ZAMOCOWANIE ZĘBATKI	59	8.4.8) KODU ZABEZPIECZAJĄCEGO (codE).....	64
5) MANEWR RĘCZNY (RYS.12-13-14).....	59	8.4.9) RADIO (rPd).....	64
6) USTAWIENIE ZAWIESZEK KRAŃCOWEGO WYŁĄCZNIKA POSUWU	59	8.5) SYNCHRONIZACJA DWÓCH PRZECIWLEGŁYCH PRZESUWNYCH SKRZYDEŁ BRAMY	64
7) ZAMONTOWANIE MAGNESOW	59	8.6) ZDALNE ZAPAMIĘTYWANIE NADAJNIKÓW	64
8) CENTRALKA STEROWANIA CP.B24 TURBO	60	8.7) BEZPIECZNIKI	64
8.1) POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE	60	8.8) BATERIA AWARYJNA	65
8.2) PROGRAMOWANIE.....	60	8.9) DIAGNOSTYKA.....	65
8.2.1) UŻYWANIE PRZYCISKÓW PROGRAMOWANIA	60	8.10) KOMUNIKATY O BŁĘDZIE	65
8.2.2) UWAGI	60	9) KONSERWACJA.....	65
8.3) TEST	60		

POL

OSTRZEŻENIA



INFORMACJE OGÓLNE

Zabrania się używania produktu do celów i w sposób inny niż przewidziane w niniejszym podręczniku. Nieprawidłowe używanie może spowodować uszkodzenie produktu i stanowić zagrożenie dla osób i rzeczy.

Nie bierze się na siebie żadnej odpowiedzialności za nieprzestrzeżenie reguł dobrej techniki budowlanej przy realizacji bram, a także w przypadku odkształceń, które mogłyby powstać w trakcie użytkowania. Przechowywać niniejszy podręcznik do przyszłego użytku.



INSTRUKCJA INSTALATORA

Niniejszy podręcznik przeznaczony jest wyłącznie dla wykwalifikowanego personelu w celu instalacji i konserwacji bram automatycznych.

Montaż należy powierzyć osobom o odpowiednich umiejętnościach (zawodowy monter, zgodnie z wymogami normy EN12635), które stosują się do Zasad Technicznych oraz do obowiązujących przepisów. Sprawdzić, czy konstrukcja bramy jest odpowiednia do zautomatyzowania.

Instalator zobowiązany jest do udzielenia wszelkich informacji dotyczących działania w trybie automatycznym, ręcznym i w przypadku zaistnienia stanu alarmowego automatyzacji i wręczyć użytkownikowi instalacji instrukcję użytkowania.



UWAGI OGÓLNE

Nie można pozostawiać opakowania w miejscach dostępnych dla dzieci, ponieważ może to być niebezpieczne. Nie pozostawiać opakowania w środowisku, tylko podzielić na poszczególne kategorie odpadów (n.p. karton, polistyrol) i zlikwidować je zgodnie z obowiązującymi przepisami miejscowymi. Nie zezwalać dzieciom na zabawę urządzeniami sterującymi produktem. Przechowywać piloty w miejscu niedostępnym dla dzieci.

Ten produkt nie jest przeznaczony do użytkowania przez osoby (w tym dzieci) o ograniczonych zdolnościach fizycznych, zmysłowych lub umysłowych, lub też nieposiadające odpowiedniej wiedzy, z wyjątkiem sytuacji, gdy znajdują się one pod nadzorem osób odpowiedzialnych za ich bezpieczeństwo lub zostały przez nie poinstruowane na temat użycia produktu. Zastosować wszystkie zabezpieczenia (fotokomórki, czułe listwy, itp.) niezbędne do ochrony danego obszaru przed uderzeniem, przygnieceniem, wciągnięciem, przecięciem. Należy uwzględnić obowiązujące przepisy i dyrektywy, zasady techniczne, sposób eksploatacji, otoczenie montażowe, zasadę działania urządzenia oraz siły wytwarzane przez automatykę. Podczas instalacji należy wykorzystać zabezpieczenia i sterowniki spełniające wymogi norm EN 12978 i EN12453. Używać wyłącznie oryginalnych akcesoriów i części zamiennych; stosowanie nieoryginalnych części powoduje wykluczenie produktu z gwarancji przewidzianej w certyfikacie Gwarancyjnym. Wszystkie części, mechaniczne i elektryczne, wchodzące w skład mechanizmu muszą odpowiadać wymogom obowiązujących przepisów i posiadać oznakowanie CE.



BEZPIECZEŃSTWO ELEKTRYCZNE

Należy przewidzieć w sieci wyłącznik/odłącznik sekcyjny wielobiegunowy, gdzie odległość rozwarcia między stykami będzie równa lub większa 3 mm. Sprawdzić, czy przed instalacją elektryczną jest odpowiedni wyłącznik dyferencjalny i zabezpieczenie przed przetężeniem.

Niektóre typologie instalacji wymagają podłączenia skrzydła do uziemienia zgodnego z obowiązującymi normami bezpieczeństwa. Podczas prac instalacyjnych, konserwacji i naprawy, przed przystąpieniem do prac na częściach elektrycznych należy odciąć zasilanie.

Wyjąć również ewentualne baterie zapasowe, jeżeli są. Instalacja elektryczna i tryb funkcjonowania muszą być zgodne z obowiązującymi normami. Przewody zasilane różnym napięciem muszą być materialnie oddzielone, albo odpowiednio izolowane dodatkową izolacją o grubości co najmniej 1 mm. W pobliżu zacisków przewody muszą być umocowane dodatkowym zaciskiem.

Podczas prac instalacyjnych, konserwacji i naprawy, przed przystąpieniem do prac na częściach elektrycznych należy odciąć zasilanie.

Przed przywróceniem napięcia należy dokładnie sprawdzić wszystkie połączenia elektryczne. Nieużywane wejścia N.C. należy zmostkować.



ELIMINACJA I DEMOLOWANIE

Jak wskazuje znajdujący się obok symbol, zabrania się wyrzucania niniejszego wyrobu razem z odpadami gospodarstw domowych, gdyż niektóre komponenty składowe mogłyby okazać się szkodliwe dla środowiska naturalnego i zdrowia ludzkiego, jeżeli nie zostałyby prawidłowo usunięte. Zużyte urządzenie powinno być, zatem, dostarczone do odpowiednich ośrodków zajmujących się selektywną zbiórką odpadów lub do sklepu w chwili zakupu nowego, równoważnego urządzenia. Nielegalne usunięcie odpadów przez użytkownika powoduje zastosowanie sankcji administracyjnych przewidzianych przez obowiązujące przepisy.

Opisy i ilustracje znajdujące się w niniejszym podręczniku podane są wyłącznie przykładowo. Pozostawiając niezmienione istotne charakterystyki techniczne produktu, producent zastrzega sobie prawo do wprowadzania każdej zmiany o charakterze technicznym, konstrukcyjnym lub handlowym, bez konieczności modyfikowania niniejszej publikacji.

SZYBKIE PROGRAMOWANIE

UWAGA: Warunki niezbędne do wykonania szybkiego programowania:

- Pusta pamięć pilota
- Brak wykonania kiedykolwiek funkcji Autoset
- Kompatybilny tylko z pilotami ARC (Advanced Rolling Code)

W przypadku popełnienia błędu w trakcie szybkiego programowania, można odłączyć zasilanie z sieci i powtórzyć procedurę wstępną.

Etapy szybkiego programowania

1 - Odblokować ręcznie bramę, ustawić ją w pozycji zamkniętej z włączonym wyłącznikiem krańcowym, po czym ponownie ją zablokować.

2 - Podać napięcie sieciowe.

3 - Podświetli się lampa sygnalizacyjna (upewnić się, że jest podłączona).

4 - Automatycznie przechodzi się do etapu kodowania pilotów, a centrala ustawia się do trybu oczekiwania na sygnał z pilota.

Aby pominąć etap szybkiego programowania i przystąpić do programowania ręcznego, należy nacisnąć jednocześnie klawisze + i - (ESC).

5 - Na wyświetlaczu pojawi się migający komunikat H00 .

6 - Nacisnąć ukryty klawisz pilota do zakodowania.

7 - Na wyświetlaczu pojawi się komunikat PUSH .

8 - Nacisnąć wybrany klawisz, który będzie przypisany do odbiornika.

9 - Na wyświetlaczu pojawi się komunikat H01 (przy drugim pilocie H02).

10 - Powtórzyć czynności opisane w punkcie 6 i 7 dla wszystkich kolejnych, maksymalnie 99 pilotów do zaprogramowania, sprawdzając ich wzrastającą liczbę na wyświetlaczu (na przykład H15).

11 - Aby przejść do kolejnego etapu funkcji **AUTOSET***, należy nacisnąć i przytrzymać klawisz już zakodowanego pilota aż na wyświetlaczu pojawi się RUE .

12 - Na wyświetlaczu pojawi się komunikat RUE , a brama wykona automatycznie 3 manewry, wybierając optymalne parametry do pracy. Jeśli kodowanie z funkcją Autoset zakończyło się pomyślnie, brama zatrzyma się w pozycji otwartej, a na wyświetlaczu pojawi się komunikat OH .

Maksymalny czas na zaprogramowanie pierwszego pilota wynosi 60 sekund. Jeśli okaże się to niezbędne, należy przystąpić do ręcznego skonfigurowania PARAMETRY i LOGIKA na podstawie posiadanego typu instalacji.

*Ta funkcja jest **POTRZEBNA**, aby ustawić optymalną wartość dla maszyny

Centrala sterująca z ARC

WAŻNE! PRZECZYTAJ UWAŻNIE PONIŻSZĄ INSTRUKCJĘ:

Znajdujący się w opisanym produkcie odbiornik radiowy jest kompatybilny tylko y z nowymi nadajnikami ARC (Advanced Rolling Code), które dzięki 128-bitowemu kodowaniu zapewniają większe zabezpieczenie przed klonowaniem.

Programowanie kodów w nowych nadajnikach ARC jest podobne do programowania zwykłych nadajników Rolling Code z układem HCS.

1) OPIS I PRZEZNACZENIE

24Vdc siłownik do bram przesuwanych o maks. masie 1500 kg, instalowanych w obiektach rezydencyjnych lub przemysłowych, do użytku intensywnego z wbudowaną centralą CP.B24 TURBO.

Przypominamy, że po zarejestrowaniu się w witrynie www.beninca.com uzyskuje się dostęp do całej najnowszej dokumentacji technicznej dla wszystkich produktów i akcesoriów i możliwość uzyskania pomocy przy wypełnianiu broszury technicznej oraz dokumentów przewidzianych w załączniku V do Dyrektywy maszynowej, która jest obowiązkowa zgodnie z obowiązującymi przepisami prawa.

2) DANE TECHICZNE

	BULL 1224 TURBO
Zasilanie silnika	115 o 230 Vac 50/60 Hz
Pobór mocy	3A (230V) - 5A (115V)
Moment napędów	20 Nm
Przerwa w pracy	intensywne użytkowanie
Stopień ochrony	IP44
Temp. robocza	-20°C / +50°C
Maks. ciężar bramy	1200 kg
Moduł zębatki	M4/M6 akcesorium - RI-P6
Prędkość otwierania	25 m/min
Hałas	<70 dB
Smarowanie	Olej
TX magazynować	2048
Centralne sterowanie	CP.B24 TURBO
Ciężar	17,6 kg

3) KONTROLE WSTĘPNE

Przed zainstalowaniem siłownika należy sprawdzić niżej wskazane elementy:

- Konstrukcja (brama, słupek, szyna prowadząca) powinna być solidna i stabilna.
- Wymiary szyny prowadzącej i wózka muszą być właściwie dobrane, a elementy te poddawane okresowej konserwacji, aby zapobiec nadmiernemu tarcia w trakcie przesuwania się bramy.
- Sprawdzić informacje podane w deklaracji zgodności WE, jeśli jest dostępna i wykonać analizę ryzyka zgodnie z wymogami dyrektywy maszynowej.
- Upewnić się, że suw bramy jest ograniczony w trakcie otwierania i zamykania przez solidny ogranicznik ruchu.

4) MONTAŻ

4.1) WYMIARY

Na Rys. 2 przedstawione są wymiary płyty fundamentowej.

WAŻNE: Konieczne jest przestrzeganie odległości od zębátky (40mm), pozwalające na ustawienie w położeniu i wyjęcie siłownika po zamocowaniu zębátky do skrzydła.

Typologie zamocowania płyty fundamentowej są głównie takie, jak podane poniżej:

4.2) MONTAŻ Z OPCJONALNĄ PODWYŻSZONĄ PŁYTĄ FUNDAMENTOWĄ BULL.PI

Dostępna jest na zamówienie opcjonalna płyta BULL.PI, która umożliwia szybki montaż na istniejącej nawierzchni betonowej.

W celu uzyskania dodatkowych informacji na temat tego akcesorium, zalecamy zapoznać się z załączoną do niego dokumentacją.

4.3) ZAMOCOWANIE NA ISTNIEJĄCYM FUNDAMENCIE BETONOWYM Z MOŻLIWOŚCIĄ REGULACJI WYSOKOŚCI

Używając płyty jako wzornika do odwiertów, wykonać 4 otwory, do których założyć płytki do stalowych drążków gwintowanych Ø 10 mm.

Wkręcić 4 drążki gwintowane "S" M10/120 mm i zamocować płytki "T" dokręcając do podłoża nakrętki „B” wraz z odpowiednimi podkładkami.

Tak jak wskazano na Rys. 3 umieścić płytę fundamentową wraz z nakrętkami regulacji „A”. Umieścić silnik tak, jak wskazano na Rys.6 i po dokonaniu odpowiedniego wyregulowania zamocować go w sposób wskazany na Rys.7.

4.4) ZAMOCOWANIE NA NOWO WYKONANYM FUNDAMENCIE BETONOWYM Z MOŻLIWOŚCIĄ REGULACJI WYSOKOŚCI

Tak jak wskazano na Rys.4, zakotwiczyć odciaży w płycie fundamentowej i przygotować odpowiednio zwymiarowany wykop.

Zalać odciaży betonem, zwracając uwagę na poziom płyty.

Odczekać na utwardzenie wylewu betonowego, a następnie wyjąć nakrętki „D” i szerokopasmowe podkładki „R” 11x30 i umieścić je pod płytą w celu umożliwienia regulacji wysokości siłownika (Rys.5).

Wykonać regulację tak, jak wskazano na Rys. 6 i zamocować silnik tak, jak wskazano na Rys.7.

UWAGA: niezależnie od wybranego sposobu zamocowania należy dokładnie sprawdzić stabilność siłownika i upewnić się, czy zastosowane materiały są odpowiednie.

4.5) ZAMOCOWANIE ZĘBATKI

Zębátka z stal ocynkowana 12x30 mm.

Rozmieścić odstępniki D i przyspawać lub wkręcić je do bramy w odległości 130/150 mm od płyty fundamentowej i w odstępach równych 1 przerwie między zębami zębátky.

Przestrzegać odstępów pomiędzy jednym a drugim przedziałem zębátky; w tym celu pomocne może być dołączenie dodatkowego przedziału zębátky (zob. rys.8)

Zamocować wreszcie zębátkę za pomocą śrub V, pamiętając aby, po zamontowaniu siłownika, pozostawał luz= mm pomiędzy zębátką a kołem ciągnącym (zob. rys.9); do tego celu można wykorzystać otwory zębátky.

5) MANEWR RĘCZNY (RYS.12-13-14)

W przypadku braku energii elektrycznej lub uszkodzenia można otworzyć bramę ręcznie w następujący sposób:

- Po wprowadzeniu klucza osobistego C, należy obrócić go w kierunku przeciwnym do obrotu wskazówek zegara i pociągnąć dźwignię L (otwartej kłódki).
- Siłownik jest teraz odblokowany i można przesunąć bramę ręcznie.
- W celu przywrócenia normalnego działania automatyzmu należy zamknąć dźwignię L i przesunąć ręcznie bramę aż do wysprężenia.

6) USTAWIENIE ZAWIESZEK KRAŃCOWEGO WYŁĄCZNIKA POSUWU

Otworzyć ręcznie bramę uchylając ją na szerokość wpadania światła, pomiędzy samą bramą a chwytakiem mechanicznym A, od 1 do 3 cm, w zależności od ciężaru bramy; po czym zamocować zawieszki krańcowego wyłącznika posuwu S za pomocą trybów G, w taki sposób aby mikrowyłącznik posuwu był wciśnięty. Powtórzyć czynność podczas zamykania bramy.

7) ZAMONTOWANIE MAGNESÓW (BULL 624 TURBO.S LUB AKCESORIA MLS) RYS.11

Magnesy są umieszczone w specjalnych uchwytach (rys. 11-"A"), które po umieszczeniu na stojaku zbliżają się do czujników i powodują ich przełączenie. Zaleca się przeprowadzenie prób z tymczasowo zamocowanymi uchwytami przed dokonaniem ostatecznego montażu.

Postępuj zgodnie z poniższymi instrukcjami:

- Zamocuj uchwyt na zębátce przy użyciu dwóch samowiercących śrubek 6 dostarczonych w zestawie.
- Umieść wkład obrotowy 5 na uchwycie 4, pamiętając, że różne orientacje wpływają na grubość od 12 mm (zębátka żelazna RI.M4F) do 20 mm (zębátka plastikowa RI.M4P).
- Umieść obudowę 1 i przytwierdź ją do uchwytu 4 przy użyciu dwóch samowiercących śrubek 7 dostarczonych w zestawie.
- Włóż magnes do kieszonki.
- Zamknij pokrywę zamykającą na zatrzask..

Uwagi:

W przypadku zębátky żelaznej zaleca się użycie wiertarki do wykonania wstępnego otworu.

Pozycja obudowy 1 na uchwycie 4 jest w pełni regulowana.

Można bezpośrednio zamocować obudowę 1 na zębátce lub na ewentualnej płaskiej powierzchni.

WAŻNE: Prawidłowa odległość magnesu (Fig. 11 - X) od czujnika zależy od charakterystyki technicznej instalacji i nie może być ustalona wcześniej, tylko wyznaczona poprzez wykonanie paru prób.

W każdym przypadku odległość K nie może przekraczać 35 mm, ponieważ większa odległość w większości przypadków nie pozwala na przełączenie czujnika magnetycznego.

Wszystkie jednostki sterujące są wyposażone w funkcję diagnostyczną, która sygnalizuje interwencję wyłącznika krańcowego za pomocą wyświetlacza LCD lub LED.

Poprzez ręczne przesuwanie skrzydła przy zasilaniu jednostki sterującej, można sprawdzić dokładny punkt zatrzymania.

8) CENTRALKA STEROWANIA CP.B24TURBO

8.1) POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

W poniższej tabeli przedstawione są połączenia elektryczne zilustrowane na Rys. 17:

M2 SEL. 115V	Wybór zasilania sieci	230Vac 50/60Hz (od 207Vac do 253Vac) mostek M2 OTWARTY 115Vac 50/60Hz (od 102Vac do 125 Vac) mostek M2 ZAMKNIĘTY
L-N-GND	Zasilanie sieci	Wejście zasilania sieci wybierane za pomocą mostka M2.
+ BATT -	Baterie	Wejście do podłączenia baterii buforowych (akcesoria) 2x12V 2,1Ah
M11	Silnik	Podłączenie silnika 24Vdc
+ 24 -	24 Vdc	Wyjście zasilania akcesoriów 24Vdc 0,8 A max (przestrzegać biegunowości akcesoriów).
AUX1	Wyjście pomocnicze AUX 1	Wyjście ze stykiem N.O. konfigurowane przez system logiczny funkcjonowania AUX1
BAR J3	Czuła listwa	Wejście styku czułej listwy Listwa rezystancyjna: Jumper „DAS” zamknięty Listwa mechaniczna: Jumper „DAS” otwarty Interwencja listwy zatrzymuje ruch drzwiczek i zamienia na około 3 s. Jeżeli nie używa się listwy: Jumper „DAS” otwarty, mostek pomiędzy zaciskami BAR.
RELEASE SW.	Czujnik Magnetyczny	Wejście mikrowyłącznika bezpieczeństwa podłączonego do dźwigni odblokowywania. Zatrzymuje ruch silnika JEŻELI DŹWIGNIA ODBLOKOWYWANIA JEST OTWARTA. Wszystkie segmenty LED są włączone.
S.I.S.	Karta synchronizacji opcja	Wejście do karty opcyjnej SIS do synchronizacji dwóch przeciwstawnych mechanizmów. Patrz paragraf synchronizacji dwóch mechanizmów.
EXP	Port rozszerzeń	Złącze do rozszerzenia szeregowego KNX lub pro.UP. Aby uzyskać dostęp do złącza, zdejmij plastikową osłonę ochronną za pomocą śrubokręta. Aby zapewnić kompatybilność z pro.UP, centralne oprogramowanie układowe musi być w wersji b2.21 lub nowszej.
BLINK	Migacz	Wyjście 24Vdc 15W max. podłączenia do migacza.
AUX2	Wyjście pomocnicze AUX 2	Wyjście 24 Vdc konfigurowane przez system logiczny funkcjonowania AUX2 (0,5A max)
COM	Wspólny Wejść	Wspólny dla wszystkich wejść sterowniczych.
SWO	Wyłącznik krańcowy otwórz	Wejście wyłącznika krańcowego OTWÓRZ (styk N.C.).
SWC	Wyłącznik krańcowy zamknij	Wejście wyłącznika krańcowego ZAMKNIJ (styk N.C.).
STOP	STOP	Wejście przycisku STOP (styk N.C.).
PHO	Fotokomórka otwarcia/zamknięcia	Wejście fotokomórki aktywnej na otwarciu i zamknięciu (styk N.C.).
PHC	Fotokomórka zamknięcia	Wejście fotokomórki aktywnej tylko na etapie zamknięcia (styk N.C.)
OPEN	Otwórz	Wejście do zlecenia otwarcia skonfigurowanego jako wejście przejścia (styk N.O.) Możliwość podłączenia timmera otwierającego w przedziałach czasowych.
CLOSE	Zamknij	Wejście do zlecenia zamknięcia (Styk N.O.)
PP	Krokowy	Wejście przycisku trybu krokowego (styk N.O.)
COM	Wspólny Wejść	Wspólny dla wszystkich wejść sterowniczych.
ANT-SHIELD	Antena	Podłączenie anteny karty wbudowanego odbiornika radiowego (ANT-sygnal/SHIELD-ekran).

8.2) PROGRAMOWANIE

Programowania różnych funkcji centralki dokonuje się na wyświetlaczu cyfrowym LCD, w wyposażeniu centralki, poprzez ustalenie żądanych wartości w menu programowania opisanym poniżej.

Menu parametrów pozwala na przypisanie wartości numerycznej do danej funkcji, w sposób analogiczny do regulacji przez trymer. Menu trybu działania pozwala na aktywację lub wyłączenia danej funkcji, w sposób analogiczny do wyznaczenia przez dip-switch.

8.2.1) UŻYWANIE PRZYCISKÓW PROGRAMOWANIA

- 1 – Wcisnąć przycisk <PG>, wyświetlacz przechodzi do pierwszego menu Instalacji “PAR”.
- 2 – Przyciskiem <+> lub <-> wybrać menu, które zamierza się wybrać.
- 3 – Nacisnąć przycisk <PG>, display wyświetla pierwszą dostępną w menu funkcję.
- 4 – Wybrać za pomocą przycisku <+> lub <-> funkcję do zaprogramowania.
- 5 – Nacisnąć przycisk <PG>, display wyświetla aktualną nastawioną wartość dla wyselekcjonowanej funkcji.
- 6 – Wyselekcjonować za pomocą przycisku <+> lub <-> wartość którą zamierza się przydzielić funkcji.
- 7 – Nacisnąć <PG>, display wyświetla skrót “PRG” sygnalizujący wykonanie zaprogramowania.

8.2.2) UWAGI

Jednoczesne wciśnięcie i <+> i <-> w obrębie danego menu funkcji pozwala na powrót do nadrzędnego menu bez wprowadzania modyfikacji.

Naciśnięcie przycisku <-> na wyłączonym wyświetlaczu jest równoważne z poleceniem ruchu krokowego.

W celu zwiększenia/zmniejszenia wartości należy trzymać wciśnięty przycisk <+> lub przycisk <->.

Po upływie 30 s centralka wychodzi z trybu programowania i gasi wyświetlacz cyfrowy.

Układy logiczne i wstępnie skonfigurowane parametry fabryczne uwzględniają instalację standardową.

8.3) TEST

- Sprawdzić prawidłowe działanie urządzeń zabezpieczających.

- Przy użyciu właściwego instrumentu pomiarowego przeprowadzić pomiar sił działających zgodnie z wymaganiami normy EN 12453.
- Jeśli wartości pomiaru siły są wyższe od wskazanych, należy zainstalować urządzenie zabezpieczające zgodne z wymogami normy EN12978 (na przykład listwę czułą na nacisk) i powtórzyć pomiar.
- Sprawdzić, czy ustawienia logiki funkcjonowania są poprawne i że ręczne odblokowanie bramy odbywa się w prawidłowy sposób.

8.4) PARAMETRY, UKŁADY LOGICZNE I FUNKCJE SPECJALNE

W poniższych tabelach opisano poszczególne funkcje dostępne w jednostce sterującej.

8.4.1) PARAMETRY (PRr)			
MENU	FUNKCJA	MIN-MAX-(Default)	MEMO
t _{cA}	Czas zamykania automatycznego. Aktywny tylko z układem logicznym "TCA"=ON. Pod koniec ustawionego czasu jednostka sterownicza wydaje polecenie ruchu zamykania.	3-240-(40)	
t _{PEd}	Ustala odcinek, jaki przebędzie brama podczas fazy zwalniania biegu. 0 = zwalnianie wykluczone Zachowanie się automatyzacji podczas pierwszych manewrów zależy od trybu ENC. Zobacz rozdział "Tryb działania z enkoderem włączonym/wyłączonym".	10-99-(50)	
F _{Sto}	Reguluje prędkość otwierania. *	50-99-(99)	
F _{Stc}	Reguluje prędkość zamykania. *	50-99-(99)	
S _{Ldo}	Dostosowuje prędkość drzwi podczas etapu zwalniania przy otwieraniu*.	10-50-(25)	
S _{Ldc}	Dostosowuje prędkość drzwi podczas etapu zwalniania przy zamykaniu*.	10-50-(25)	
t _{SNo}	Ustawia początek etapu zwalniania przy otwieraniu. Wartość ta jest wyrażana jako procent całego skoku. *	1-99-(20)	
t _{SNc}	Ustawia początek etapu zwalniania przy zamykaniu. Wartość ta jest wyrażana jako procent całego skoku. *	1-99-(20)	
P _{No}	Dostosowuje próg interwencji urządzenia zapobiegającego zgnieceniu* (czujnik amperometryczny) podczas fazy otwierania przy normalnej prędkości.	1-99-(20)	
P _{Nc}	Dostosowuje próg interwencji urządzenia zapobiegającego zgnieceniu* (amperomierz-czujnik-co) podczas fazy zamykania przy normalnej prędkości.	1-99-(20)	
P _{So}	Dostosowuje próg interwencji urządzenia zapobiegającego zgnieceniu* (amperomierz-czujnik) podczas fazy otwierania przy niskiej prędkości	1-99-(20)	
P _{Sc}	Reguluje próg interwencji urządzenia zapobiegającego zgnieceniu* (amperomierz-czujnik-co) podczas fazy otwierania przy niskiej prędkości.	1-99-(20)	
t _{LS}	Czas aktywacji styku światła działania. Wartość wyrażona w sekundach. Przy każdym ruchu styk jest zamykany na ustawiony czas. Patrz opis parametru AUX1/AUX2.	1-240 (60)	
t _{2ch}	Aktywne tylko wtedy, gdy parametr AUX1/AUX2 ma wartość 1. Reguluje czas aktywacji drugiego kanału radiowego. Po ustawieniu wartości 0 styk przełącza się w tryb bistabilny.	0-250-(1s)	
ALr _n	Aktywuje wyjście alarmowe, gdy co najmniej jedno z następujących wejść (STOP - PHOTA - PHOTC - BAR - SWO+SWC) pozostaje aktywne przez ustawiony czas. Jeden z parametrów AUX musi być ustawiony na 7 (Wyjście alarmowe) Wartość w sekundach.	30-240 (60s)	
b _{Lc}	Reguluje odległość zatrzymania po zadziałaniu wyłącznika krańcowego zamykania i otwierania. Funkcja aktywna tylko przy włączonym spowalnianiu 0: minimalna odległość zatrzymania - 5: maksymalna odległość zatrzymania	0-5 (2)	
AUX 1	Ustawia tryb pracy wyjścia AUX1 (styk N.O.) 0: Wyjście SCA (kontrolka otwarcia bramy). Światło jest wyłączone, gdy brama jest zamknięta, miga, gdy brama się porusza, świeci, gdy brama jest otwarta. 1: 2-kanałowe wyjście radiowe. Wyjście jest sterowane przez drugi kanał radiowy wbudowanego odbiornika (patrz menu RADIO). 2: wyjście świateł grzeźnościowych (czas aktywacji jest ustawiany za pomocą parametru TLS) 3: Wyjście oświetlenia strefy. Styk zamyka się na czas trwania manewru i na czas trwania TCA, otwiera się ponownie dopiero po zamknięciu bramy. 4: wyjście zasilania akcesoriów (do weryfikacji fotokomórki - czułe zbocze, w połączeniu z logikami TST1-TST2-TST3) 5: wyjście migające 6: wyjście alarmu otwarcia bramy (brama otwarta przez dwukrotność ustawionego czasu TCA) 7: wyjście alarmowe wejścia NC lub błąd karty (NC=alarm nieaktywny, NO=alarm aktywny)	0 - 7 - (1)	
AUX2	Ta funkcja umożliwia te same opcje przypisane wyjściu AUX1, lecz odnoszą się one do zacisków AUX2. UWAGA! Wyjście AUX2 ma napięcie 24Vdc/0,5 A Maks. Istnieje możliwość bezpośredniego zasilania urządzeń zasilanych napięciem 24Vdc, tak jak to przedstawiono na ilustracji 24.	0 - 7 - (0)	

*UWAGA: BŁĘDNE USTAWIENIE TYCH PARAMETRÓW MOŻE BYĆ NIEBEZPIECZNE. PRZESTRZEGAĆ OBOWIĄZUJĄCYCH PRZEPISÓW!

Wykonać pomiar sił uderzenia i upewnić się, że mieszczą się w zakresie określonym przez normę en 12453. w razie potrzeby wyregulować parametry robocze bramy i powtórzyć pomiar.

Po ręcznym zmodyfikowaniu parametrów SLDO/SLDC centrala sterująca wykona kompletny cykl wgrania nowych parametrów.

8.4.2) LOGIKA (L o G)			
MENU	FUNKCJA	ON-OFF-(Default)	MEMO
ŁcA	Włącza lub wyłącza samozamykanie. On: samozamykanie włączone Off: samozamykanie wyłączone	(ON)	
IBL	Włącza lub wyłącza funkcję zbiorczą. On: funkcja zbiorcza włączona. Impuls P.P. lub przekaźnikowy nie ma wpływu podczas fazy otwierania. Off: funkcja zbiorcza wyłączona.	(OFF)	
IBC A	Włącza lub wyłącza funkcję wspólnoty mieszkaniowej podczas zliczania TCA. On: funkcja zbiorcza włączona. Impuls P.P. lub przekaźnikowy nie ma wpływu podczas fazy zliczania TCA. Off: funkcja zbiorcza wyłączona.	(OFF)	
SCL	Włącza lub wyłącza szybkie zamykanie On: szybkie zamykanie włączone. Przy bramie otwartej lub podczas ruchu zadziałanie fotokomórki powoduje automatyczne zamknięcie po 3 s. Funkcja aktywna tylko przy ŁcA:ON Off: szybkie zamykanie wyłączone.	(OFF)	
PP	Wybiera sposób funkcjonowania "Przycisku P.P." i przekaźnika. On: Funkcjonowanie: OTWIERA > ZAMYKA > OTWIERA> Off: Funkcjonowanie: OTWIERA > STOP > ZAMYKA > STOP >	(OFF)	
PrE	Włącza lub wyłącza wstępne miganie. On: Wstępne miganie włączone. Światło migające włącza się o 3s wcześniej przed ruszeniem silnika. Off: Wstępne miganie wyłączone.	(OFF)	
hEr	Załącza lub wyłącza funkcję Obecność człowieka. On: Działanie funkcji Obecność człowieka. Przyciski APRE/CHIUDE [OTWÓRZ/ZAMKNIJ] muszą być wciśnięte w czasie całego manewru. Otwarcie wejścia STOP zatrzymuje silnik. Wszystkie wejścia bezpieczeństwa są wyłączone. Off: Działanie w trybie automatycznym/półautomatycznym.	(OFF)	
LŁcA	Wybiera sposób działania światła migającego dla czasu TCA On: Światło migające zapalone podczas TCA. Off: Światło migające zgaszone podczas TCA.	(OFF)	
ŃBLH	Ustawia tryb pracy wyjść AUX ustawionych jako wyjście migające (5). On: Miganie (1 s włączenia i 1 s wyłączenia) Off: Stałe miganie (do użycia z wyjściami migającymi wyposażonymi w obwód przerywany).	(OFF)	
PhcL	Wybiera tryb działania wejścia PHOT C. On: Wejście PHOT C aktywne zarówno przy otwieraniu jak i zamykaniu. Podczas otwierania: otwarcie zestyku powoduje zatrzymanie silnika, w momencie kiedy fotokomórka będzie wolna, silnik uruchamia się dla funkcji otwierania. Podczas zamykania: otwarcie zestyku powoduje zatrzymanie silnika, w momencie kiedy fotokomórka będzie wolna, silnik odwraca kierunek biegu (otwiera). Off: Wejście PHOT C aktywne tylko przy zamykaniu. Podczas zamykania: otwarcie zestyku powoduje zatrzymanie silnika i natychmiastowe odwrócenie kierunku biegu (otwiera).	(OFF)	
PSCL	Ustawia tryb pracy wejścia PHOT O On: interwencja fotokomórki zatrzymuje ruch skrzydła zarówno przy otwieraniu jak i zamykaniu, po 1s od momentu zwolnienia fotokomórki następuje wznowienie ruchu przy zamykaniu. Off: działanie standardowe.	OFF	
oPPd	Aktywuje wejście OPEN jako wejście Przejścia (Otwarcie częściowe parametru TPED). On: Wejście OPEN uaktywnione jako wejście przejścia (PED). Off: Żadnych zmian wejścia OPEN	(OFF)	
PPEd	Włącza wejście Krok po Kroku jako wejście dla pieszych ON: Wejście Krok po Kroku przejmuje funkcję pieszego, aktywując częściowe otwarcie zdefiniowane przez parametr TPED. OFF: Wejście krok po kroku (OFF)	(OFF)	
cUAr	Włącza lub wyłącza odbiór zdublowanych nadajników serii „AK”. On: Aktywny odbiór nadajników AK. Off: Nieaktywny odbiór nadajników AK.	(ON)	
ŁSt 1	Załącza lub wyłącza sprawdzanie fotokomórek na wejściu PHOT, jest aktywne zarówno przy zamykaniu, jak i przy otwieraniu. On: Sprawdzanie załączone. Jeśli sprawdzanie daje wynik negatywny, nie zostaje wydane żadne polecenie manewru. Patrz Rys.23 - "PHOTO TEST". (AUX1=4) Off: Kontrola fotokomórek przy każdym manewrze jest wyłączona. Te ustawienie zmusza do przeprowadzania co 6 miesięcy przeglądu fotokomórek.	(OFF)	
ŁSt 2	Włącza lub wyłącza kontrolę fotokomórek na wejściu PHOT C. On: Kontrola włączona. Jeśli wynik kontroli jest negatywny, nie jest sterowany żaden manewr. (AUX1=4) Off: Kontrola fotokomórek przy każdym manewrze jest wyłączona. Te ustawienie zmusza do przeprowadzania co 6 miesięcy przeglądu fotokomórek.	(OFF)	

TEST	Włącza lub wyłącza funkcję TEST wejścia Czujka listwa (BAR). Funkcję TEST można aktywować tylko w przypadku korzystania z pozycji SC.RF i RF/RF.SUN, patrz szczegółowe instrukcje. On: Test jest włączony. Jeśli wynik testu jest negatywny, nie zostanie wydana komenda manova. Patrz rys. 6 - "BAR TEST" (AUX1=4). Off: Weryfikacja wyłączona.	(OFF)	
BAR	Modyfikuje tryb działania wejść PHOT O i BAR w przypadku zainstalowanych czułych krawędzi na ruchomych brzegach w trakcie otwierania i zamykania (patrz Ilustr.21). On: Wejście PHOT O przyjmuje analogową funkcję co wejście BAR, lecz odwraca kierunek ruchu przez 3 s tylko na etapie otwierania. Krawędź podłączona do wejścia BAR jest aktywna tylko na etapie zamykania. Off: Interwencja czutej krawędzi podłączonej do wejścia BAR zatrzymuje ruch skrzydła i odwraca kierunek ruchu przez około 3 s, zarówno w trakcie otwierania jak też zamykania. Wejście PHOT O powraca do funkcji fotokomórki aktywnej przy otwieraniu.	(OFF)	
ROPF	Włącza lub wyłącza funkcję "Wymuszonego otwierania w razie nieobecności sieci" (możliwa do włączenia tylko przy podłączonych i funkcjonujących bateriach alarmowych). On: Funkcja aktywna. W razie braku zasilania sieciowego, Zanim całkowicie rozładowany akumulator awaryjny, centralka wymusza zabieg otwierania. Drzwi jest otwarty do czasu przywrócenia zasilania sieciowego. Off: Funkcja nieaktywna.	(OFF)	
Dir	Wybiera kierunek otwierania silnika: On: Silnik zainstalowany po prawej stronie Off: Silnik zainstalowany po lewej stronie (rys.20)	(OFF)	
REN	Złącza lub wyłącza zdalne zapamiętywanie nadajników radiowych, zgodnie z opisem w paragrafie „Zdalne zapamiętywanie nadajników”. On: Zdalne zapamiętywanie nadajników załączone Off: Zdalne zapamiętywanie nadajników niezłączone	(ON)	

8.4.3) RADIO (RAD)

MENU	FUNKCJA	ON-OFF-(Default)	MEMO
PP	Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w tryb oczekiwania (PU5h) na kod nadajnika, który będzie przypisany do funkcji krok-krok. Nacisnąć klawisz nadajnika, który ma być przypisany do tej funkcji. Jeśli kod jest prawidłowy, zostaje on zapamiętany i pojawia się komunikat oH. Jeśli kod nie jest prawidłowy, pojawia się komunikat Err.		
nH	Po wybraniu tej funkcji, ekran LCD wyświetla liczbę nadajników obecnie zapisanych w odbiorniku.		
2ch	Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w tryb oczekiwania (PU5h) na kod nadajnika, który będzie przypisany do drugiego kanału radiowego. Nacisnąć klawisz nadajnika, który ma być przypisany do tej funkcji. Jeśli kod jest prawidłowy, zostaje on zapamiętany i pojawia się komunikat oH. Jeśli kod nie jest prawidłowy, pojawia się komunikat Err.		
PEd	Po wybraniu tej funkcji odbiornik będzie w stanie oczekiwania (Push) na kod nadajnika, któremu zostanie przypisana funkcja PED. Wcisnąć przycisk nadajnika, który zamierza się skojarzyć z tą funkcją. Jeżeli kod jest ważny, zostanie zapisany w pamięci i wyświetli się komunikat OK. Jeżeli kod jest nieważny, wyświetli się komunikat Err.		
CLR	Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w tryb oczekiwania (PU5h) na kod nadajnika, który ma być usunięty z pamięci. Jeśli kod jest prawidłowy, zostaje on usunięty i pojawia się komunikat oH. Jeśli kod nie jest prawidłowy lub nie ma go w pamięci, pojawia się komunikat Err.		
tr	Całkowicie kasuje pamięć odbiornika. Operacja wymaga potwierdzenia. Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w tryb oczekiwania (PU5h) na ponowne przyciśnięcie PGM, które jest potwierdzeniem operacji. Po zakończeniu usuwania pojawia się komunikat oH.		

8.4.4) LICZBĘ CAŁKOWITYCH CYKLI (nRN)

Ukazuje liczbę całkowitych cykli (otwiera+zamyka) wykonanych przez automatyzm. Pierwsze naciśnięcie przycisku <PG>, ukazuje pierwsze 4 cyfry, drugie naciśnięcie ostatnie 4 cyfry. Np. <PG> 00 i2 >>> <PG> 3456: wykonanych zostało 123.456 cykli.

8.4.5) CZĘSTOTLIWOŚĆ SERWISOWANIA (nRc I)

Dzięki tej funkcji, po wykonaniu ilości manewrów określonych przez instalatora, włącza się sygnalizacja żądania przeprowadzenia czynności serwisowych. Aby aktywować i wybrać ilość manewrów, należy wykonać następujące czynności: Nacisnąć przycisk <PG>, na wyświetlaczu pojawi się napis OFF, oznaczający, że funkcja jest wyłączona (wartość domyślna). Przy pomocy przycisków <+> i <-> należy wybrać wybraną wartość numeryczną (od OFF do 100). Jednostka to sto cykliów manewrów (np. wartość 50 oznacza 5000 manewrów). Nacisnąć przycisk "OK", aby aktywować funkcję. Na wyświetlaczu pokazuje się komunikat Pr oH. Polecenie wykonania konserwacji jest sygnalizowane użytkownikowi przez miganie kontrolki przez 10s po zakończeniu manewru otwierania i zamykania.
--

8.4.6) RESET (rE5)

ZEROWANIE centrali. UWAGA! Przywraca dla centrali wartości default. Pierwszy nacisk przycisku <PG> włącza światelko migające z napisem rE5, powtórne naciśnięcie przycisku <PG> wykonuje zerowanie centrali. UWAGA: Nie są usuwane nadajniki z odbiornika ani hasło dostępu a konfiguracja synchronizacji. Dla wszystkich logik i dla wszystkich parametrów zostają przywrócone wartości domyślne, w związku z tym należy powtórzyć procedurę autosest.
--

8.4.7) AUTOSSET (RUŁo)

Ta funkcja pozwala ustawić optymalne wartości działania automatu. Aby przeprowadzić autosest, wykonać, co następuje:

a) Upewnić się, że w obszarze manewrowania nie ma żadnych przeszkód i w razie konieczności ogrodzić obszar, aby uniemożliwić dostęp ludzi, zwierząt, samochodów itp.

W trakcie regulacji Autosest funkcja zabezpieczająca przed przygnieceniem nie jest aktywna, z kolei próba aktywacji wejść i urządzeń zabezpieczających generuje błąd (ust. 8.10).

b) Wybrać funkcję AUTO i wcisnąć PG.

c) jednostka sterująca czeka na potwierdzenie rozpoczęcia procedury „AUTO” MIGAJĄCY.

c) wcisnąć PG, aby rozpocząć fazę autosest.

Jednostka sterująca wykonuje szereg ruchów, aby nauczyć się biegu i celem skonfigurowania parametrów.

Jeśli operacja nie zakończy się pomyślnie, wyświetlany jest komunikat ERR. Powtórzyć operację po sprawdzeniu kabli i ewentualnej obecności przeszkód.

8.4.8) KODU ZABEZPIECZAJĄCEGO (codE)

Umożliwia wpisanie kodu zabezpieczającego przed dostępem do funkcji programowania centralki.

Można wpisać kod alfanumeryczny obejmujący cztery znaki posługując się numerami od 0 do 9 i literami A-B-C-D-E-F.

Wartość fabryczna wynosi 0000 (cztery zera) i wskazuje na brak kodu zabezpieczającego.

W każdym momencie można anulować czynność wpisywania kodu poprzez równoczesne naciśnięcie klawiszy + i -. Po wpisaniu hasła można wykonywać czynności na centralce, wchodząc i wychodząc z trybu programowania przez okres około 10 minut tak, aby umożliwić wykonanie czynności regulacyjnych i testu funkcjonowania.

Zastępując kod 0000 jakimkolwiek innym kodem, włącza się zabezpieczenie centralki, uniemożliwiając dostęp do całego menu. Jeżeli chce się wpisać kod bezpieczeństwa, należy postępować, jak poniżej:

- zaznaczyć menu Code i nacisnąć OK.

- jest wyświetlany kod 0000, nawet jeżeli inny kod bezpieczeństwa został uprzednio wprowadzony.

- za pomocą klawiszy + i - można zmienić wartość migającego znaku.

- za pomocą klawisza OK potwierdza się migający znak i przechodzi się do kolejnego znaku.

- po wpisaniu 4 znaków pojawi się komunikat potwierdzający „CONF”.

- po kilku sekundach jest ponownie wyświetlany kod 0000

- należy potwierdzić wprowadzony kod bezpieczeństwa tak, aby zapobiec przypadkowemu wpisaniu danych.

Jeżeli kod pokrywa się z kodem uprzednio wpisanym, zostanie wyświetlony komunikat potwierdzający „OK”

Centralka automatycznie opuszcza tryb programowania i aby ponownie uzyskać dostęp do menu będzie konieczne wpisanie zapisanego kodu bezpieczeństwa.

UWAGA WAŻNE: ODNOTOWAĆ kod bezpieczeństwa i PRZECHOWYWAĆ GO W BEZPIECZNYM MIEJSCU do celów kolejnych konserwacji. Aby usunąć kod z zabezpieczonej centralki, należy wprowadzić kod dostępu, przejść do programowania i ustawić dla kodu wartość domyślną 0000.

W RAZIE ZGUBIENIA KODU NALEŻY ZWRÓCIĆ SIĘ DO AUTORYZOWANEGO SERWISANTA W CELU PRZEPROWADZENIA CAŁKOWITEGO SKASOWANIA CENTRALKI.

8.4.9) SYNCHRONIZACJI (bū5)

MENU	FUNKCJA
id	Ustawia numer id systemu synchronizacji. Dostępna wartość numeryczna mieści się w przedziale od 0 do 16. Po ustawieniu 0, jednostka sterująca jest konfigurowana jako MASTER, wszystkie pozostałe wartości prowadzą do jej konfiguracji jako SLAVE.
Loc	Pozwala, żeby jednostka sterująca skonfigurowana jako SLAVE przyjmowała polecenia lokalne. Patrz paragraf 8.5 „Synchronizacja dwóch PRZECIWLĘGŁYCH PRZESUWNYCH SKRZYDEŁ BRAMY”

8.5) SYNCHRONIZACJA DWÓCH PRZECIWLĘGŁYCH PRZESUWNYCH SKRZYDEŁ BRAMY

Można sterować systemem z dwoma przesuwanych przez zastosowanie na każdej karcie CP.B24TURBO odpowiedniej karty opcjonalnej do synchronizacji SIS, do włożenia w specjalny łącznik, jak pokazano na Rys. 21.

Każda karta powinna być połączona 3 przewodami 0,5mm², jak pokazano na Rys. 21.

Jedną z dwóch kart należy ustawić jako MASTER (ID=0), drugą jako SLAVE (ID=1).

Wszystkie polecenia (zarówno z radionadajników jak i wejść sterowania i zabezpieczeń) odebrane przez przesuwanych MASTER zostaną przekazane do przesuwanych SLAVE, która natychmiast odtworzy zachowanie drzwi MASTER.

Układ logiczny LOC można ustawić na dwa sposoby:

ON: przesuwanych SLAVE może przyjąć polecenie lokalne, czyli może wykonać ruch otwierania i/lub zamykania bez oddziaływania na przesuwanych MASTER.

OFF: przesuwanych SLAVE nie przyjmuje poleceń lokalnych, więc zawsze będzie odtwarzał stan przesuwanych MASTER.

Przesuwanych SLAVE z LOC ustawionym na ON może na przykład być przydatny okazjonalnie przy konieczności częściowego otwarcia przejazdu lub przejścia, którym zazwyczaj sterują dwa przeciwległych przesuwanych, uwzględniając fakt, że przycisk krokowy (lub OPEN/CLOSE) połączony ze przesuwanych SLAVE będzie oddziaływał tylko na niego, natomiast wszystkie polecenia dla MASTER zostaną odtworzone przez SLAVE.

Połączenia urządzeń zabezpieczających (fotokomórki, czułe krawędzie itd.) można przyłączyć albo na karcie MASTER albo na SLAVE.

8.6) ZDALNE ZAPAMIĘTYWANIE NADAJNIKÓW

Jeżeli użytkownik posiada już nadajnik wpisany do pamięci odbiornika, można przeprowadzić zdalne zapamiętywanie (bez konieczności wchodzenia do centralki).

WAŻNE: Procedurę należy wykonać przy brama otwartym. Układ logiczny REM powinien być włączony (ON).

Należy postępować w następujący sposób:

1. Nacisnąć ukryty przycisk zapamiętanego już nadajnika.

2. Przytrzymać wciśnięty przez 5s klawisz już zapamiętanego nadajnika, odpowiadającego kanałowi, który ma być przypisany do nowego nadajnika. Lampka migająca zapala się.

3. Przytrzymać wciśnięty przez 10s ukryty przycisk nowego nadajnika.

4. Przytrzymać wciśnięty przez 5s klawisz nowego nadajnika, który ma być przypisany do kanału wybranego w punkcie 2. Lampka migająca powinna się wyłączyć.

5. Odbiornik zapamiętuje nowy nadajnik i natychmiast wychodzi z programowania.

Uwaga: funkcja nie aktywna z TO.GO 2/4 AK

8.7) BEZPIECZNIKI

F2 =T4A - Bezpiecznik ogólny ochrony

8.8) BATERIA AWARYJNA

Centrala CP.B24TURBO jest wyposażona we wbudowaną ładowarkę do zarządzania szeregowego dwoma bateriami 12V 2,1 Ah DA.BT2 (opcje - rys. 19) umożliwiającymi działanie mechanizmu, również w przypadku chwilowego braku zasilania sieci.

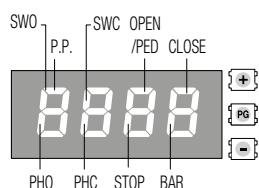
Podczas normalnego działania sieci, karta gwarantuje ładowanie baterii.

Maksymalny prąd ładowania wynosi 1A, średni prąd ładowania wynosi 300mA. (przestrzegać biegunowości).

Czas ładowania z baterią 2,1Ah mod. DA.BT2: około 3 h.

Liczba cykli z baterią ładowania na bramce 4m/600kg.: około 20.

8.9) DIAGNOSTYKA



DL 1: Obecność zasilania sieciowego

DL 2 : Miga, wskazując, że jednostka sterująca CP.B24TURBO jest prawidłowo zasilana - program działa/jednostka sterująca została zaprogramowana.

DL 3 : Sygnalizacja przeciążenia lub zwarcia na wyjściu 24 V.

DL 4 : Sygnalizacja zwarcia na złączu Command Common (COM).

Do każdego wejścia przydzielono segment wyświetlacza, który w przypadku aktywacji włącza się zgodnie z następującym schematem.

Wejścia N.Z. reprezentowane są przez segmenty pionowe.

Wejścia N.O. reprezentowane są przez segmenty poziome.

Uwaga: Z odblokowanym silnikiem, jednocześnie włączają się SWO/SWC/PHO/PHC/STOP/BAR

8.10) KOMUNIKATY O BŁĘDZIE

Poniżej zostały wyszczególnione komunikaty wyświetlane na wyświetlaczu w przypadku nieprawidłowości w działaniu.

Err 1	Błąd silnika	Sprawdzić połączenia silnika, silnik odłączony lub nie działa, problem w jednostce sterującej.
Err 2	Błąd kontroli fotokomórek	sprawdzić połączenia, wyrównanie fotokomórki lub obecność przeszkód. Zadziałanie fotokomórki w trakcie programowania z funkcją Autoset.
Err 4	Błąd weryfikacji wejścia Czujła listwa	
Err 7	błąd wejścia STOP podczas autoset	
Err 8	Błąd AKTYWACJI WEJŚĆ (START/OPEN/CLOSE) podczas Autoset	
Ecoff	Błąd komunikacji BUS	
AMP	Zadziałanie czujnika amperometrycznego	Sprawdzić obecność przeszkód lub tarcia.
Thrn	Zadziałanie czujnika termicznego	Przegrzanie z powodu stałych przeszkód. Odblokować bramę i sprawdzić nie ma punktów tarcia.
ouLd	Przeciążenie	Przekroczenie maksymalnej mocy. Sprawdzić silnika lub obecność tarcia.
bAr	SENSOR interwencja wejściowa podczas ruchu	

9) KONSERWACJA

Niżej zamieszczona tabela służy do odnotowywania prac konserwacyjnych, ulepszeń lub napraw wykonanych przez wyspecjalizowanego technika.

Data _____	Podpis technika _____	Pieczętka
Opis czynności _____ _____		
Data _____	Podpis technika _____	Pieczętka
Opis czynności _____ _____		
Data _____	Podpis technika _____	Pieczętka
Opis czynności _____ _____		
Data _____	Podpis technika _____	Pieczętka
Opis czynności _____ _____		

NORME DI SICUREZZA

- Non sostare nella zona di movimento dell'anta.
- Non lasciare che i bambini giochino con i comandi o in prossimità dell'anta.
- In caso di anomalie di funzionamento non tentare di riparare il guasto ma rivolgersi ad un tecnico specializzato.

MANOVRA MANUALE E D'EMERGENZA

In caso di mancanza dell'energia elettrica o di guasto, per azionare manualmente l'anta procedere come segue:

- Inserita la chiave personalizzata C, farla ruotare in senso antiorario e tirare la leva L.
- Il motoriduttore è così sbloccato ed è possibile movimentare manualmente l'anta.
- Per ristabilire il normale funzionamento richiudere la leva L ed azionare il cancello manualmente fino ad ingranamento avvenuto.

MANUTENZIONE

- Controllare periodicamente l'efficienza dello sblocco manuale di emergenza.
- Astenersi assolutamente dal tentativo di effettuare riparazioni, potreste incorrere in incidenti; per queste operazioni contattare un tecnico specializzato.
- Verificare periodicamente l'efficienza dei dispositivi di sicurezza e le altre parti dell'impianto che potrebbero creare pericoli in seguito ad usura.
- Verificare l'efficienza delle fotocellule almeno ogni 6 mesi.
- Conservare con cura il registro di manutenzione che l'installatore ha l'obbligo di consegnarvi, rispettare il piano di manutenzione previsto.
- Scollegare l'alimentazione in caso di manutenzione o pulizia delle parti.
- Esaminare frequentemente che tutte le parti dell'automazione siano fissate saldamente e controllate segni di usura o danni a cavi, molle e fissaggi. Non utilizzare l'automazione se sono necessarie riparazioni o manutenzioni.

SMALTIMENTO



Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici in quanto alcune parti che lo compongono potrebbero risultare nocive per l'ambiente e la salute umana, se smaltite scorrettamente.

L'apparecchiatura, pertanto, dovrà essere consegnata in adeguati centri di raccolta differenziata, oppure riconsegnata al rivenditore al momento dell'acquisto di una nuova apparecchiatura equivalente. Lo smaltimento abusivo del prodotto da parte dell'utente comporta l'applicazione delle sanzioni amministrative previste dalla normativa vigente.

SAFETY MEASURES

- Do not stand within the gate movement area.
- Children must not play with controls and near the gate.
- In the event of malfunctions, do not attempt to repair the failure but contact the specialised personnel.

MANUAL AND EMERGENCY MANOEUVRE

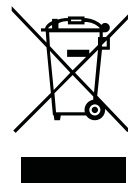
In the event of power failure or malfunction, to manually operate the gate proceed as follows:

- After inserting the customized key C, turn it anti-clockwise and pull the lever L.
- The geared motor is unlocked and the gate can be moved by hand.
- To return to the normal operating mode, close the lever L again and manually activate the gate until it is geared.

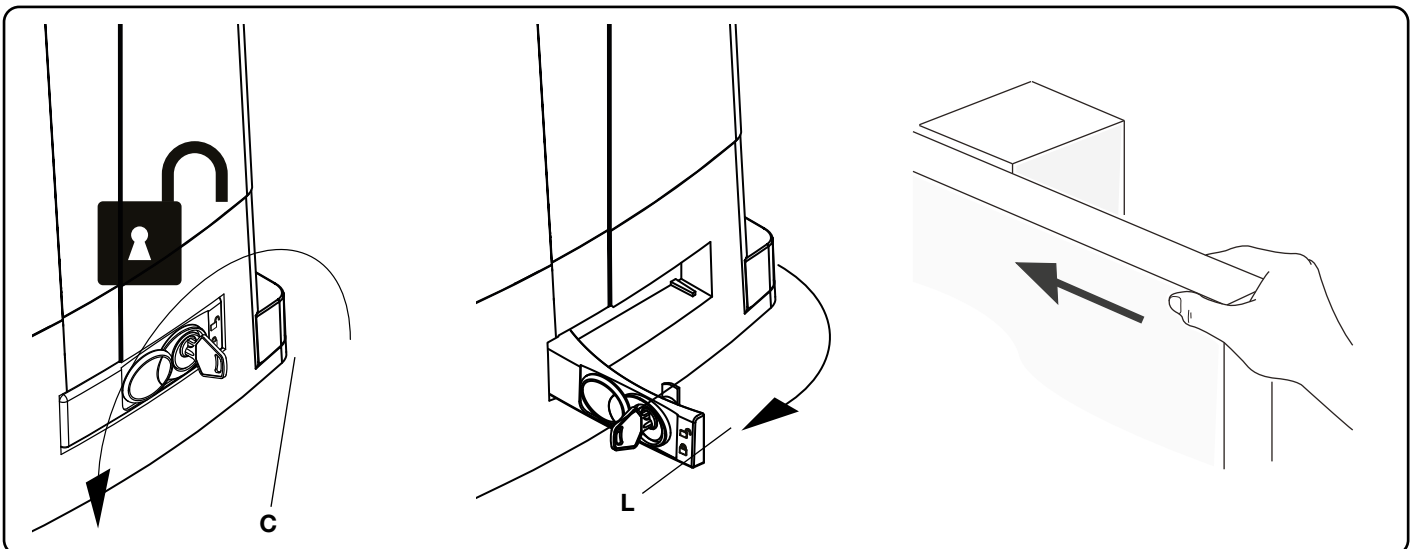
MAINTENANCE

- Every month check the good operation of the emergency manual release.
- It is mandatory not to carry out extraordinary maintenance or repairs as accidents may be caused. These operations must be carried out by qualified personnel only.
- Periodically check the efficiency of the safety devices and other parts of the system that could generate hazards due to wear and tear.
- The operator is maintenance free but it is necessary to check periodically if the safety devices and the other components of the automation system work properly. Wear and tear of some components could cause dangers.
- Keep the maintenance record that must be handed to you by the installer, and comply with the maintenance schedule.
- Unplug the system from the power source when servicing or cleaning the parts.
- Regularly check that all parts of the automation system are firmly secured and check for signs of wear or damage to cables, springs and fastening screws. Do not use the automation system if the same requires repairs or maintenance.

WASTE DISPOSAL



As indicated by the symbol shown, it is forbidden to dispose this product as normal urban waste as some parts might be harmful for environment and human health, if they are disposed of incorrectly. Therefore, the device should be disposed in special collection platforms or given back to the reseller if a new and similar device is purchased. An incorrect disposal of the device will result in fines applied to the user, as provided for by regulations in force.



SICHERHEITSVORSCHRIFTEN

- Sich nicht im Bewegungsbereich des Flügels aufhalten.
- Nicht zulassen dass Kinder mit den Steuerungen oder in der Nähe des Flügels spielen.
- Im Falle von Betriebsstörungen, versuchen Sie nicht die Störung selbst zu beheben, sondern wenden Sie sich an einen qualifizierten Fachmann.

MANUELLE BEDIENUNG UND NOTBETRIEB

Bei einem Stromausfall oder im Falle einer Störung, kann der Flügel folgendermaßen manuell gesteuert werden:

- Den personalisierten Schlüssel C in den Sitz stecken und gegen den Uhrzeigersinn drehen und Hebel L ziehen.
- Der Getriebemotor wird dadurch entschert und der Flügel kann von Hand bewegt werden.
- Um den normalen Betrieb wieder herzustellen, den Hebel L wieder schließen und das Tor von Hand bewegen bis das Einrasten erfolgt.

WARTUNG

- Monatliche Kontrolle der manuellen Notentriegelung.
- Es ist absolut untersagt, selbstständig Sonderwartung oder Reparaturen vorzunehmen, da Unfälle die Folge sein können; wenden Sie sich an den Techniker.
- Kontrollieren Sie regelmäßig die Effizienz der Schutzvorrichtungen und der anderen Anlagenteile, die durch Verschleiß eine Gefahr darstellen können.
- Der Antrieb braucht keine ordentliche Unterhaltung aber es ist periodisch notwendig die Leistungsfähigkeit der Sicherheitsvorrichtungen und die andere Teile des Anlages zu prüfen. Sie könnten durch Abnutzung Gefahr hervorbringen.
- Bewahren Sie das vom Installateur überreichte Wartungsbuch sorgfältig auf und halten Sie die vorgesehenen Wartungen ein.
- Trennen Sie die Versorgung während der Wartung oder Reinigung der Teile.
- Kontrollieren Sie regelmäßig, dass alle Teile des Antriebs gut befestigt sind und überprüfen Sie auf Verschleiß oder Beschädigungen der Kabel, Federn und Befestigungen. Verwenden Sie den Antrieb nicht, wenn Reparaturen oder Wartungen erforderlich sind.

ENTSORGUNG



Das seitlich abgebildete Symbol weist darauf hin, dass das Produkt nicht als Hausmüll entsorgt werden darf, da einige Bestandteile für die Umwelt und die menschliche Gesundheit gefährlich sind. Das Gerät muss daher zu einer zugelassenen Entsorgungsstelle gebracht oder einem Händler beim Kauf eines neuen Geräts zurück-erstattet werden. Eine nicht ordnungsgemäße Entsorgung ist laut Gesetz strafbar.



Comme indiqué par le symbole à coté, il est interdit de jeter ce produit dans les ordures ménagères car les parties qui le composent pourraient nuire à l'environnement et à la santé des hommes, si traitées et évacuées de manière incorrecte. L'appareillage devra, par conséquent, être livré dans les spéciaux point de collecte et de triage, ou bien remis au revendeur lorsqu'on décide d'acheter un appareillage équivalent. L'évacuation abusive du produit de la part de l'utilisateur comporte l'application de sanctions administratives comme prévu par les normes en vigueur.

NORMES DE SÉCURITÉ

- Ne pas stationner dans la zone de mouvement du vantail.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les commandes ou en proximité du vantail.
- En cas d'anomalies du fonctionnement ne pas essayer de réparer la panne, mais appelez un technicien compétent.

MANŒUVRE MANUELLE ET D'URGENCE

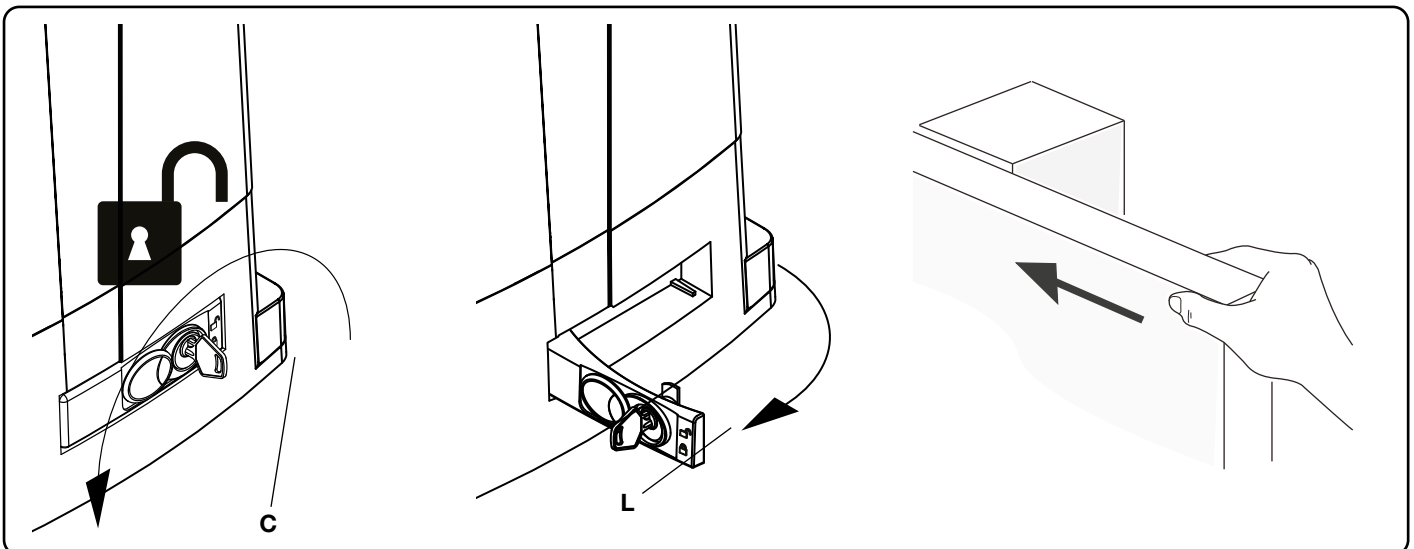
En cas de panne électrique ou de mal fonctionnement, pour actionner manuellement le vantail procédez comme suit:

- Une fois insérée la clé personnalisée C, tournez-la dans le sens inverse des aiguilles d'une montre et tirez le levier L.
- Le moto réducteur est ainsi bloqué et vous pouvez déplacer manuellement le vantail.
- Pour restaurer le fonctionnement normal, refermez le levier L et actionnez manuellement le portail jusqu'à ce que l'engrenage est rétabli.

MAINTENANCE

- Contrôler tous les mois le bon état du déverrouilleur manuel d'urgence.
- S'abstenir impérativement de toute tentative d'effectuer des maintenances extraordinaires ou des réparations, sous risque d'accident. Contactez un technicien spécialisé pour ces opérations.
- Vérifier périodiquement l'efficacité des dispositifs de sécurité et les autres parties de l'installation qui pourraient créer des dangers suite à l'usure.
- L'actuateur ne demande pas de manutention ordinaire mais il faut vérifier périodiquement l'efficacité des dispositifs de sécurité et les autres parties de l'installation qui puissent créer dangers à cause d'usure.
- Conserver avec soin le journal de maintenance que l'installateur est tenu de vous remettre, respecter le programme de maintenance prévu
- Couper l'alimentation électrique en cas de maintenance ou de nettoyage des pièces.
- Examiner fréquemment que toutes les pièces de l'automatisme sont solidement fixées et vérifier des traces d'usure ou des dommages sur les câbles, les ressorts et les fixations. Ne pas utiliser l'automatisation si sont nécessaires des réparations ou des maintenances.

DÉMOLITION



NORMAS DE SEGURIDAD

- No pararse en la zona de movimiento de la hoja.
- No dejar que los niños jueguen con los comandos ni cerca de la cancela.
- En caso de anomalía de funcionamiento no intentar reparar el avería sino avisar a un técnico especializado.

MANIOBRA MANUAL Y DE EMERGENCIA

En caso de falta de energía eléctrica o de avería, para accionar manualmente la hoja proceder como sigue:

- Insertar la llave personalizada C, darle la vuelta en sentido antihorario y tirar de la palanca L.
- El motorreductor de esta forma queda desbloqueado y es posible desplazar manualmente la hoja.
- Para restablecer el funcionamiento normal cerrar de nuevo la palanca L y desplazar la cancela manualmente hasta que se produzca el engrane.

MANTENIMIENTO

- Controlar periódicamente la eficiencia del desbloqueo manual de emergencia.
- Abstenerse absolutamente de intentar efectuar reparaciones, podrían incurrir en accidentes; para estas operaciones contactar con un técnico especializado.
- Controle periódicamente la eficiencia de los dispositivos de seguridad y las otras piezas de la instalación que podrían crear peligros a causa del desgaste.
- El operador no requiere mantenimiento habitual, no obstante es necesario verificar periódicamente la eficiencia de los dispositivos de seguridad y las otras partes de la instalación que pudiesen crear peligros a causa del desgaste.
- Conserve con cuidado el registro de mantenimiento que el instalador está obligado a entregarle, respete el plan de mantenimiento previsto.
- Desconecte la alimentación en caso de mantenimiento o limpieza de las piezas.
- Controle frecuentemente que todas las piezas de la automatización estén fuertemente fijadas y controle los signos de desgaste o daños a los cables, muelles y fijaciones. No utilice la automatización si son necesarias reparaciones o mantenimiento.

ELIMINACIÓN



Como indicado por el símbolo de al lado, está prohibido tirar este producto a la basura doméstica ya que algunas partes que lo componen podrían ser nocivas para el medio ambiente y la salud humana si se eliminan de manera errada. Por lo tanto el aparato se deberá entregar a idóneos centro de recogida selectiva o bien se deberá devolver al revendedor en el momento de comprar un nuevo aparato equivalente. La eliminación ilegal del producto por parte del usuario conlleva la aplicación de las sanciones administrativas previstas por las normas vigentes.

NORMY BEZPIECZEŃSTWA

- Nie przestawać w obszarze przesuwu skrzydła bramy.
- Nie pozwolić, żeby dzieci bawiły się sterowaniem bramy lub ogólnie w pobliżu skrzydła.
- W przypadku nieprawidłowego działania nie próbować samodzielnie naprawiać uszkodzenie, należy zwrócić się do wyspecjalizowanego technika.

STEROWANIE RĘCZNE I AWARYJNE

W przypadku braku energii elektrycznej lub uszkodzenia można otworzyć bramę ręcznie w następujący sposób:

- Po wprowadzeniu klucza osobistego C, należy obrócić go w kierunku przeciwnym do obrotu wskazówek zegara i pociągnąć dźwignię L.
- Siłownik jest teraz odblokowany i można przesunąć bramę ręcznie.
- W celu przywrócenia normalnego działania automatyzmu należy zamknąć dźwignię L i przesunąć ręcznie bramę aż do wysprężenia.

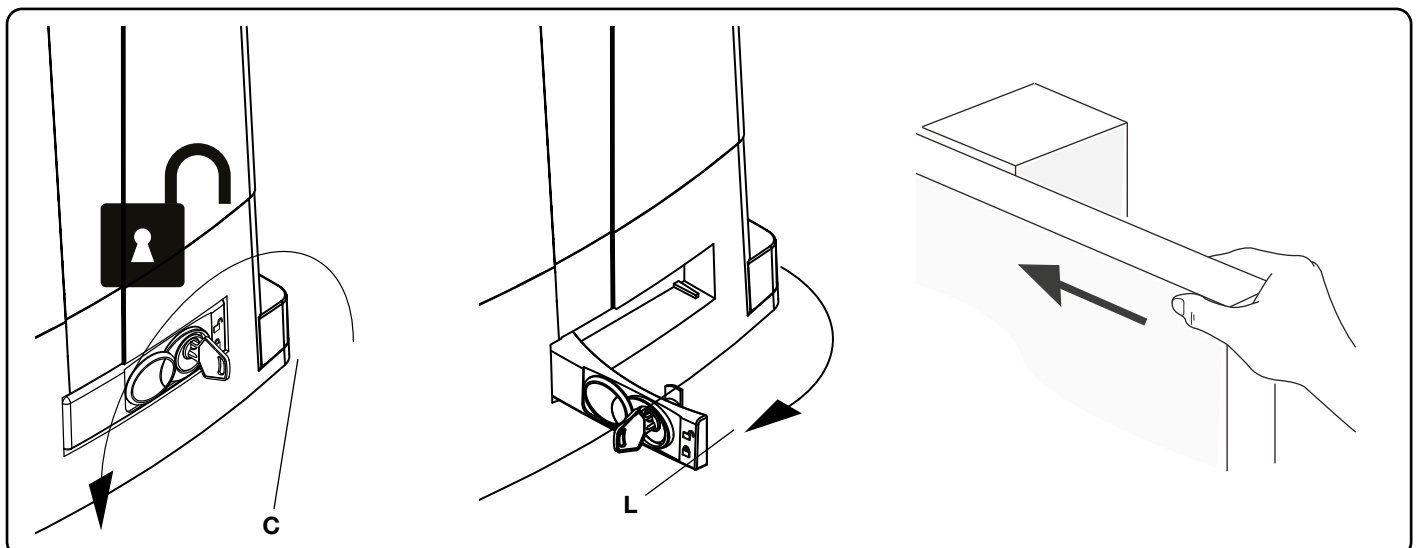
KONSERWACJA

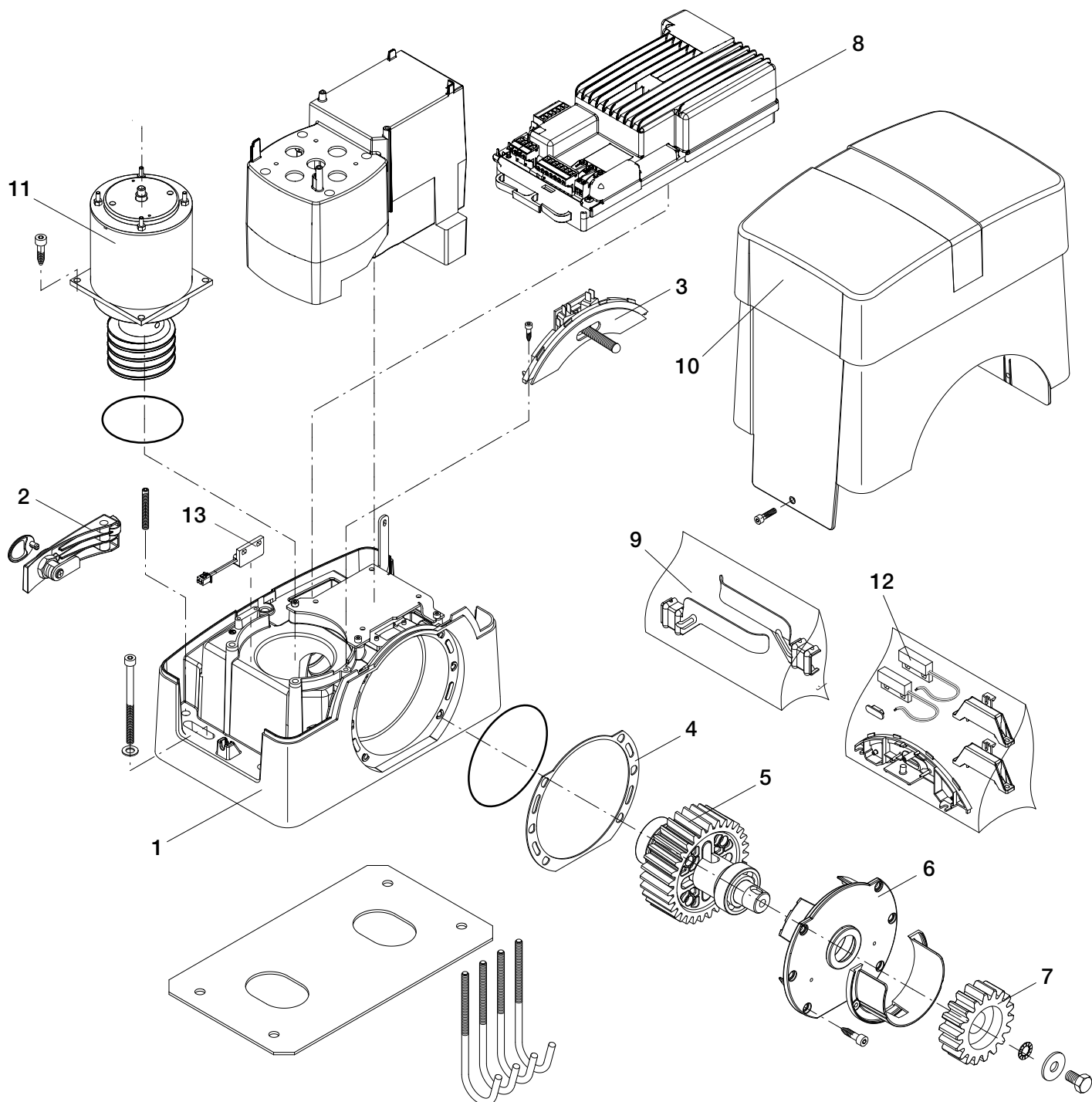
- Sprawdzać okresowo sprawność działania ręcznego mechanizmu odblokowującego i bezpieczeństwa.
- Nie starać się w żadnym wypadku dokonywać napraw samemu z racji na możliwość ulegnięcia wypadkowi, w celu naprawy należy skontaktować się z technikiem wyspecjalizowanym.
- Sprawdzać okresowo wydajność urządzeń zabezpieczających i innych komponentów instalacji, które na skutek zużycia mogą stwarzać ryzyko zagrożenia.
- Siłownik nie wymaga normalnej konserwacji, tym niemniej wskazane jest okresowe sprawdzanie sprawności działania elementów bezpieczeństwa i pozostałych części instalacji, mogących stanowić zagrożenie z racji na stan zużycia.
- Przechowywać dziennik konserwacji obowiązkowo pozostawiony użytkownikowi przez instalatora. Przestrzegać wskazanego planu konserwacji.
- Przed przystąpieniem do konserwacji lub czyszczenia komponentów należy odłączyć od urządzenia zasilanie.
- Sprawdzać często, czy wszystkie elementy automatyzacji są solidnie zamocowane i kontrolować ślady zużycia lub ewentualne uszkodzenie kabli, sprężyn lub punktów zamocowania. Nie wolno wykorzystywać automatyzacji w przypadku konieczności wykonania napraw lub konserwacji.

ELIMINACJA I DEMOLOWANIE



Jak wskazuje znajdujący się obok symbol, zabrania się wyrzucania niniejszego wyrobu razem z odpadami gospodarstw domowych, gdyż niektóre komponenty składowe mogłyby okazać się szkodliwe dla środowiska naturalnego i zdrowia ludzkiego, jeżeli nie zostałyby prawidłowo usunięte. Zużyte urządzenie powinno być, zatem, dostarczone do odpowiednich ośrodków zajmujących się selektywną zbiórką odpadów lub do sklepu w chwili zakupu nowego, równoważnego urządzenia. Nielegalne usunięcie odpadów przez użytkownika powoduje zastosowanie sankcji administracyjnych przewidzianych przez obowiązujące przepisy.





BULL 1224 TURBO		
Ref.	Code	Note
1	9688227	
2	9688317	
3	9686329	
4	9686333	
5	9686341	
6	9686335	
7	9686032	
8	968600673	
9	9686337	
10	968600656	
11	968600674	
12	9688088	
13	9688364	

Dichiarazione di Conformità UE

e dichiarazione di incorporazione di "quasi macchina" (DOI), allegato IIB 2006/42/CE

Nome del produttore: Automatismi Benincà SpA
Indirizzo: Via Capitello, 45
Codice postale e Città: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telefono: +39 0444 751030
E-mail: sales@beninca.it

Dichiara che il documento è rilasciato sotto la propria responsabilità e appartiene al seguente prodotto:

Modello/Tipo: BULL1224 TURBO
Tipo di prodotto: Attuatore elettromeccanico 24Vdc per cancelli scorrevoli

Il produttore dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto sopraindicato risulta conforme alle disposizioni imposte dalle seguenti direttive:

Direttiva 2014/53/EU
Direttiva 2011/65/EU

Inoltre il prodotto risulta essere conforme alla seguente direttiva secondo i requisiti previsti per le quasi macchine:
Direttiva 2006/42/CE

Sono state applicate le norme armonizzate e le specifiche tecniche descritte di seguito:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Si dichiara che la documentazione tecnica è stata compilata in conformità all'allegato VII B della Direttiva 2006/42/CE e sono stati rispettati i seguenti requisiti essenziali:
1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.2 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11

Si dichiara che la "quasi-macchina" non deve essere messa in servizio finché la macchina finale in cui deve essere incorporata non è stata dichiarata conforme, se del caso, alle disposizioni della presente direttiva.

Il fabbricante si impegna a trasmettere, in risposta a una richiesta adeguatamente motivata delle autorità nazionali, informazioni pertinenti sulle "quasi-macchine". L'impegno comprende le modalità di trasmissione e lascia impregiudicati i diritti di proprietà intellettuale del fabbricante della "quasi-macchina".

Luogo e data:

Sandrigo, 26/02/2024

Firmato per conto di:

Luigi Benincà, Responsabile legale



La documentazione tecnica è gestita da:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Persona autorizzata a redigere la documentazione tecnica a nome del fabbricante.

Declaration of Conformity UE

and declaration of incorporation of "partly completed machinery" (DOI), Annex IIB 2006/42/EC

Manufacturer's name: Automatismi Benincà SpA
Postal Address: Via Capitello, 45
Post code and City: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telephone number: +39 0444 751030
E-mail address: sales@beninca.it

Declare that the DOC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Model/Product: BULL1224 TURBO
Type: Electromechanical actuator 24Vdc for sliding gates

The manufacturer declares under his own responsibility that the above mentioned product complies with the provisions of the following directives:

Directive 2014/53/EU
Directive 2011/65/EU

In addition, the product complies with the following directive according to the requirements for partly completed machines:
Directive 2006/42/CE

The following harmonized standards and technical specifications have been applied:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

We declare that the technical documentation has been compiled in accordance with Annex VII B of Directive 2006/42/EC and that the following essential requirements have been met:
1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.2 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11

It is declared that "partly completed machinery" must not be put into service until the final machinery into which it is to be incorporated has been declared in conformity, where appropriate, with the provisions of this Directive.

The manufacturer must undertake to transmit, in response to a reasoned request from the national authorities, relevant information on "partly completed machinery". This undertaking shall include the method of transmission and shall be without prejudice to the intellectual property rights of the manufacturer of the "partly completed machinery".

Place and date:

Sandrigo, 26/02/2024

Signed on behalf of:

Luigi Benincà, Responsabile legale



Technical documentation is handled by:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Person authorised to draw up the technical documentation on behalf of the manufacturer.

EG-Konformitätserklärung (DOC)

und Einbauerklärung für "unvollständige Maschinen" (DOI), Anhang IIB 2006/42/EG

Name des Herstellers: Automatismi Benincà SpA
Adresse: Via Capitello, 45
Postleitzahl und Stadt: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telefon: +39 0444 751030
E-mail: sales@beninca.it

Erklären Sie, dass der DOC unter unserer alleinigen Verantwortung ausgestellt wird und zu dem folgenden Produkt gehört:

Modell/Produkt: BULL1224 TURBO
Type: Elektromechanischer 24Vdc-Antrieb für Schiebetore

Der Hersteller erklärt auf eigene Verantwortung, dass das oben genannte Produkt mit den Bestimmungen der folgenden Richtlinien übereinstimmt:

Richtlinie 2014/53/EU
Richtlinie 2011/65/EU

Darüber hinaus entspricht das Produkt der folgenden Richtlinie gemäß den Anforderungen für unvollständige Maschinen:
Richtlinie 2006/42/CE

Die harmonisierten Normen und technischen Spezifikationen, die unten beschrieben werden, wurden angewandt:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Wir erklären, dass die technischen Unterlagen in Übereinstimmung mit Anhang VII B der Richtlinie 2006/42/EG erstellt wurden und dass die folgenden grundlegenden Anforderungen erfüllt sind:
1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.2 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11

Es wird erklärt, daß "unvollständige Maschinen" erst dann in Betrieb genommen werden dürfen, wenn die endgültige Maschine, in die sie eingebaut werden soll, gegebenenfalls als mit den Bestimmungen dieser Richtlinie übereinstimmend erklärt worden ist.

Der Hersteller muß sich verpflichten, auf begründetes Verlangen der nationalen Behörden sachdienliche Informationen über "unvollständige Maschinen" zu übermitteln. Diese Verpflichtung umfasst auch die Art der Übermittlung und lässt die Rechte am geistigen Eigentum des Herstellers der "unvollständigen Maschine" unberührt.

Ort und Datum:

Sandrigo, 26/02/2024

Unterschrift im Namen von:

Luigi Benincà, Responsabile legale

Für die technische Dokumentation ist zuständig:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Person, die befugt ist, die technischen Unterlagen im Namen des Herstellers zu erstellen.

Déclaration CE de conformité (DOC)

et déclaration d'incorporation d'une "quasi-machine" (DOI), annexe IIB 2006/42/CE

Nom du producteur : Automatismi Benincà SpA
Adresse: Via Capitello, 45
Ville et code postal: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Téléphone: +39 0444 751030
E-mail: sales@beninca.it

Je déclare que le document est émis sous ma propre responsabilité et qu'il appartient au produit suivant :

Modèle/Type: BULL1224 TURBO
Type de produit: Actionneur électromécanique 24Vdc pour portails coulissants

Le fabricant déclare sous sa propre responsabilité que le produit mentionné ci-dessus est conforme aux dispositions des directives suivantes :

Directive 2014/53/EU
Directive 2011/65/EU

De plus, le produit est conforme à la Directive suivante selon les dispositions prévues pour les quasi-machines:
Directive 2006/42/CE

Les normes harmonisées et les spécifications techniques décrites ci-dessous ont été appliquées:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Nous déclarons que la documentation technique a été établie conformément à l'annexe VII B de la directive 2006/42/CE et que les exigences essentielles suivantes ont été respectées:
1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.2 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11

Il est déclaré que la "quasi-machine" ne doit pas être mise en service avant que la machine finale dans laquelle elle doit être incorporée ait été déclarée conforme, le cas échéant, aux dispositions de la présente directive.

Le fabricant s'engage à transmettre, sur demande motivée des autorités nationales, les informations pertinentes sur les "quasi-machines". Cet engagement inclut le mode de transmission et ne porte pas atteinte aux droits de propriété intellectuelle du fabricant de la "quasi-machine".

Lieu et date :

Sandrigo, 26/02/2024

Signé au nom de :

Luigi Benincà, Responsabile legale

La documentation technique est gérée par :

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Personne autorisée à établir la documentation technique au nom du fabricant.

Declaración CE de conformidad (DOC)

i declaración włączenia maszyny nieukończonyj (DOI), załącznik IIB 2006/42/WE

Nombre del productor: Automatismi Benincà SpA
Dirección: Via Capitello, 45
Ciudad y código postal: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Teléfono: +39 0444 751030
E-mail: sales@beninca.it

Declaro que el documento se expide bajo mi propia responsabilidad y pertenece al siguiente producto:

Modelo/Tipo: BULL1224 TURBO
Tipo de producto: Motorreductor electromecánico 24Vdc para portones correderos

El fabricante declara bajo su responsabilidad que dicho producto cumple las disposiciones de las siguientes directivas:

Directiva 2014/53/EU
Directiva 2011/65/EU

Además, el producto cumple la siguiente directiva de acuerdo con los requisitos para las cuasi máquinas:
Directiva 2006/42/CE

Han sido aplicadas las normas armonizadas y las especificaciones técnicas que se describen a continuación:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Se declara que la documentación técnica se ha elaborado de conformidad con el anexo VII B de la Directiva 2006/42/CE y que se cumplen los siguientes requisitos esenciales:
1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.2 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11

Se declara que la "cuasi máquina" no deberá ponerse en servicio hasta que la máquina final a la que vaya a incorporarse haya sido declarada conforme, en su caso, con las disposiciones de la presente Directiva.

El fabricante se comprometerá a transmitir, en respuesta a una solicitud motivada de las autoridades nacionales, la información pertinente sobre las "cuasi máquinas". Este compromiso incluirá el método de transmisión y se entenderá sin perjuicio de los derechos de propiedad intelectual del fabricante de la "cuasi máquina".

Lugar y fecha:

Sandrigo, 26/02/2024

Firmado en nombre de:

Luigi Benincà, Responsabile legale

La gestión de la documentación técnica corre a cargo de:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Persona autorizada para redactar la documentación técnica en nombre del fabricante.

Deklaracja zgodności CE (DOC)

i deklaracja włączenia maszyny nieukończonyj (DOI), załącznik IIB 2006/42/WE

Nazwa producenta: Automatismi Benincà SpA
Adres: Via Capitello, 45
Kod pocztowy i miasto: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Teléfono: +39 0444 751030
Adres e-mail: sales@beninca.it

Oświadczam, że dokument został wydany na własną odpowiedzialność i dotyczy produktu:

Model/Typ: BULL1224 TURBO
Rodzaj produktu: Urządzenie automatyzacji bram 24Vdc przesuwnych

Producent oświadcza na własną odpowiedzialność, że niniejszy produkt jest zgodny z postanowieniami następujących dyrektyw:

Dyrektywy 2014/53/EU
Dyrektywy 2011/65/EU

Ponadto produkt jest zgodny z poniższą dyrektywą zgodnie z wymaganiami dotyczącymi maszyn nieukończonyj:
Dyrektywy 2006/42/CE

Zastosowano zharmonizowane normy i specyfikacje techniczne opisane poniżej:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Niniejszym oświadczam się, że dokumentacja techniczna została sporządzona zgodnie z załącznikiem VII B do dyrektywy 2006/42/WE oraz że spełnione są następujące zasadnicze wymagania:
1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.2 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11

Oświadczam się, że maszyna nieukończonyj nie może zostać oddana do użytku, dopóki maszyna finalna, do której ma zostać wbudowana, nie zostanie uznana za zgodną, w stosownych przypadkach, z przepisami niniejszej dyrektywy.

Producent zobowiązuje się do przekazania, w odpowiedzi na uzasadniony wniosek władz krajowych, odpowiednich informacji dotyczących maszyny nieukończonyj. Zobowiązanie to obejmuje metodę przekazania i pozostaje bez uszczerbku dla praw własności intelektualnej producenta maszyny nieukończonyj.

Podpisano w imieniu:

Sandrigo, 26/02/2024

Podpisano w imieniu:

Luigi Benincà, Responsabile legale

Dokumentacja techniczna jest zarządzana przez:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Osoba upoważniona do sporządzania dokumentacji technicznej w imieniu producenta.

UKCA Declaration of Incorporation

Manufacturer's name: Automatismi Benincà SpA
Postal Address: Via Capitello, 45
Post code and City: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telephone number: +39 0444 751030
E-mail address: sales@beninca.it

Declare that the document is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Model/Product: BULL1224 TURBO
Type: Electromechanical actuator 24Vdc for sliding gates

The object of the declaration described above is in conformity with the relevant Union harmonization legislation:

Radio Equipment Regulations 2017
Equipment regulation 2012

Furthermore, the product is found to be in compliance with the following directive according to the requirements specified for the Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008

The following designated standards and technical specifications have been applied:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 62368-1:2014 + A11:2017 + AC:2017
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

It is declared that the technical documentation has been compiled in conformity with Appendix VII B of the Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008 and complies with the essential requirement: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.2 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11

It is declared that the "partly completed machinery" must not be put into service until the final machine into which it is to be incorporated has been declared compliant, if applicable, with the provisions of this directive.

The manufacturer undertakes to provide, in response to a properly justified request from national authorities, relevant information on the "partly completed machinery". This commitment includes the methods of transmission and does not prejudice the intellectual property rights of the manufacturer of the "partly completed machinery".

Signed for and on behalf of:
Sandrigo, 26/02/2024

Luigi Benincà, Responsabile legale



