

Quadro comando programmabile

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Programmable control board

Operating instructions and warnings

Armoire de commande programmable

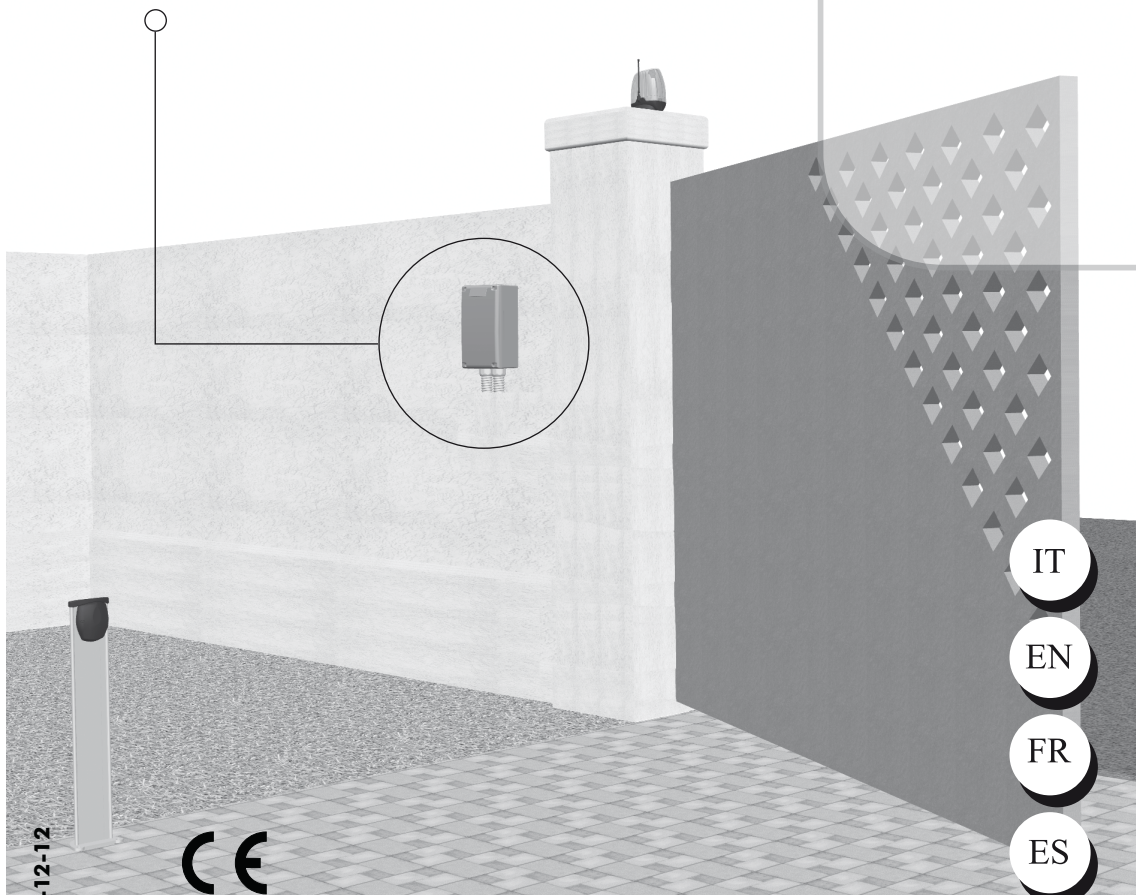
Notice d'emploi et avertissements

Cuadro de maniobra programable

Instrucciones de uso y advertencias

Quadro de comando programável

Instruções para utilização e advertências



- IT
- EN
- FR
- ES
- PT

16790XX Rev. 10- 06-12-12



202RR

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

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

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

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

LIEVORE TIZIANO
Amministratore



202RR



Centralina di comando per automazioni a 230 volts

Istruzioni d'uso ed avvertenze

ITALIANO

SOMMARIO

PREMESSA.....	1
1 CONFORMITÀ DEL PRODOTTO	1
2 RIEPILOGO AVVERTENZE	1
3 MODELLI E CONTENUTO DELL'IMBALLO.....	2
4 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO	2
5 DATI TECNICI	3
6 CONDIZIONI DI UTILIZZAZIONE PREVISTE	3
7 ISTRUZIONI DI MONTAGGIO E CABLAGGIO	3-4
8 ISTRUZIONI D'USO	5
8.1 Visualizzazione stato ingressi	5
8.2 Configurazione ed apprendimento della corsa motori	5
8.3 Ricevitore radio a bordo	6
8.4 Personalizzazione dei parametri di funzionamento	7
8.5 Ripristino dei parametri di default (p.007)	7
8.6 Dispositivi di sicurezza	8
8.7 Messaggi visualizzati su display	8
9 MANUTENZIONE	9
10 DISMISSIONE DEL PRODOTTO	9
11 ASSIEME COMPLETO DELLA CHIUSURA	10

PREMESSA

Queste istruzioni sono state redatte dal costruttore e sono parte integrante del prodotto. Le operazioni contenute sono dirette ad operatori adeguatamente formati ed abilitati. Si raccomanda di leggerle e conservarle per un riferimento futuro.





1 CONFORMITÀ DEL PRODOTTO


Il quadro di comando programmabile 202RR è un prodotto marcato CE. DEA SYSTEM assicura la conformità del prodotto alle Direttive Europee 2004/108/CE (compatibilità elettromagnetica), 2006/95/CE (apparecchi elettrici a bassa tensione).




2 RIEPILOGO AVVERTENZE

 Leggere attentamente; la mancanza del rispetto delle seguenti avvertenze, può generare situazioni di pericolo.

 **ATTENZIONE** DEA System ricorda che la scelta, la disposizione e l'installazione di tutti i dispositivi ed i materiali costituenti l'assieme completo della chiusura, devono avvenire in ottemperanza alle Direttive Europee 2006/42/CE (Direttiva macchine), 2004/108/CE (compatibilità elettromagnetica), 2006/95/CE (apparecchi elettrici a bassa tensione). Per tutti i Paesi extra Unione Europea, oltre alle norme nazionali vigenti, per un sufficiente livello di sicurezza si consiglia il rispetto anche delle prescrizioni contenute nelle Direttive sopracitate. A1

 **ATTENZIONE** L'utilizzo del prodotto in condizioni anomale non previste dal costruttore può generare situazioni di pericolo; rispettare le condizioni previste dalle presenti istruzioni. A2

 **ATTENZIONE** In nessun caso utilizzare il prodotto in presenza di atmosfera esplosiva. In nessun caso utilizzare il prodotto in ambienti che possono essere aggressivi e danneggiare parti del prodotto.



⚠ ATTENZIONE Per una adeguata sicurezza elettrica tenere nettamente separati (minimo 4 mm in aria o 1 mm attraverso l'isolamento) i cavi a bassissima tensione di sicurezza (comandi, elettro-serratura, antenna, alimentazione ausiliari) dai cavi di alimentazione 230 V provvedendo a porli all'interno di canalette ed al loro fissaggio con adeguate fascette in prossimità delle morsettiere.

⚠ ATTENZIONE Qualsiasi operazione d'installazione, manutenzione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato. Operare sempre in mancanza di alimentazione e seguire scrupolosamente tutte le norme vigenti nel paese in cui si effettua l'installazione, in materia di impianti elettrici. A5

⚠ ATTENZIONE Installare il quadro elettrico secondo quanto illustrato in "F3 Installazione". Eseguire solo le forature previste dal costruttore per il passaggio dei cavi, utilizzare il tipo di pressacavi indicati. La mancanza del rispetto di queste indicazioni può compromettere il grado di protezione dichiarato.

⚠ ATTENZIONE Prima di procedere con l'apprendimento della corsa motori:

- Selezionare il tipo di motori utilizzati: con encoder (P034=0 e J8=J10=pos. A); senza encoder (P034=1 e J8=J10=pos. B).
- Selezionare il numero di motori utilizzati: 2 motori (P029=0); 1 motore (P029=1).
- Assicurarsi che eventuali dispositivi di sicurezza, fotocellule e finecorsa siano correttamente collegati e funzionanti. La loro presenza viene infatti rilevata automaticamente dalla centrale durante la manovra di apprendimento.

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

⚠ ATTENZIONE Eventuali dispositivi di sicurezza esterni utilizzati per il rispetto dei limiti delle forze d'impatto devono essere conformi alla norma EN12978. A9

⚠ ATTENZIONE L'utilizzo di parti di ricambio non indicate da DEA System e/o il riassetto non corretto possono causare situazioni di pericolo per persone, animali e cose; possono inoltre causare malfunzionamenti al prodotto; utilizzare sempre le parti indicate da DEA System e seguire le istruzioni per l'assemblaggio. A10

⚠ ATTENZIONE Smaltire i materiali di imballo (plastica, cartone, ecc.) secondo quanto previsto dalle normative vigenti. Non lasciare buste di nylon e polistirolo a portata dei bambini. A11



3 MODELLI E CONTENUTO DELL'IMBALLO

Il quadro comandi 202RR può essere incluso in uno degli automatismi DEA System per cancelli ad ante azionati da 1 o 2 motori 230 V ~, oppure fornito singolarmente come ricambio da utilizzare esclusivamente in abbinamento ai suddetti automatismi DEA System.



4 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

2

I quadri di comando 202RR sono stati realizzati per l'automazione di cancelli ad ante azionati da 1 o 2 motori 230 V ~. Estrema versatilità, facilità d'installazione e pieno rispetto delle vigenti normative europee in ambito di compatibilità elettromagnetica e sicurezza elettrica ne costituiscono i punti di forza.

Caratteristiche principali del prodotto:

1. Impostazione di tutti i parametri di funzionamento attraverso 3 tasti e display a 4 cifre;
2. Possibilità di gestire motori con o senza encoder magnetico;
3. Regolazione della velocità durante tutta la corsa dei motori, senza perdita di coppia anche a bassissimi regimi (per motori con encoder);
4. Rallentamento con velocità fissa (per motori senza encoder);
5. Durata del rallentamento regolabile in modo differenziato per i due motori;
6. Dispositivo di sicurezza antischiacciamento interno con sensibilità regolabile (70 livelli) in modo differenziato per i due motori e per i due sensi di marcia (sensibilità differenziata apertura/chiusura solo per motori con encoder);
7. Ingressi per l'utilizzo di fotocellule e dispositivi di sicurezza esterni (coste o barriere fotoelettriche) sia normali che, alimentati, per i quali è possibile effettuare l'auto-test prima di ogni manovra;
8. Ricevitore radio 433,92MHz incorporato per codifiche HCS o HT12E, con possibilità di ricerca e cancellazione dei singoli radiocomandi.



⚠ ATTENZIONE DEA System ricorda che la scelta, la disposizione e l'installazione di tutti i dispositivi ed i materiali costituenti l'assieme completo della chiusura, devono avvenire in ottemperanza alle Direttive Europee 2006/42/CE (Direttiva macchine), 2004/108/CE (compatibilità elettromagnetica), 2006/95/CE (apparecchi elettrici a bassa tensione). Per tutti i Paesi extra Unione Europea, oltre alle norme nazionali vigenti, per un sufficiente livello di sicurezza si consiglia il rispetto anche delle prescrizioni contenute nelle Direttive sopraccitate.

A1



5 DATI TECNICI

Alimentazione.....	230 V ~ +/- 10% 50Hz
Uscita lampeggiante	230 V ~ 50Hz max 40W
Uscita alimentazione ausiliari (24VAUX)	24 V ~ max 200mA
Uscita alimentazione sicurezze (24VSIC).....	24 V ~ max 200mA
Uscita elettroserratura	12 V ~ max 15 VA
Portata contatto LC/SCA.....	max 5A
Potenza max motori	2 X 500Wmax
Grado di protezione.....	IP55
Fusibile F1	T5A 250 V (ritardato)
Fusibile F2	T160mA 250 V (ritardato)
Frequenza ricevitore radio	433,92 MHz codifica rolling code / dipswitch
N° max radiocomandi gestiti	100



6 CONDIZIONI DI UTILIZZAZIONE PREVISTE

I quadri di comando 202RR sono stati realizzati per l'automazione di cancelli ad anta con motori 230 V ~. L'ambiente per il quale sono stati progettati e testati è la "normale" situazione per aperture civili ed industriali; il grado di protezione da polvere ed acqua e altri dati sono contenuti in "5 Dati tecnici".

⚠ ATTENZIONE L'utilizzo del prodotto in condizioni anomale non previste dal costruttore può generare situazioni di pericolo; rispettare le condizioni previste dalle presenti istruzioni.

A2

⚠ ATTENZIONE In nessun caso utilizzare il prodotto in presenza di atmosfera esplosiva. In nessun caso utilizzare il prodotto in ambienti che possono essere aggressivi e danneggiare parti del prodotto.



7 ISTRUZIONI DI MONTAGGIO E CABLAGGIO

⚠ ATTENZIONE Per una adeguata sicurezza elettrica tenere nettamente separati (minimo 4 mm in aria o 1 mm attraverso l'isolamento) i cavi a bassissima tensione di sicurezza (comandi, elettroserratura, antenna, alimentazione ausiliari) dai cavi di alimentazione 230 V provvedendo a porli all'interno di canalette ed al loro fissaggio con adeguate fascette in prossimità delle morsettiere.

⚠ ATTENZIONE Qualsiasi operazione d'installazione, manutenzione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato. Operare sempre in mancanza di alimentazione e seguire scrupolosamente tutte le norme vigenti nel paese in cui si effettua l'installazione, in materia di impianti elettrici.

A5

⚠ ATTENZIONE Tutti i conduttori devono passare all'interno di canalette raccordate alla scatola con opportuni passacavi (non forniti) dopo aver eseguito fori adeguati sul fondo della scatola stessa. Garantire in ogni caso il grado di protezione IP55 e assicurare il fissaggio ad una parete con viti e tasselli adatti.




















Collegarsi alla rete 230 V ~ ± 10% 50 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti = 3,5 mm; utilizzare un cavo con sezione min. 3 x 1,5 mm² (ad esempio tipo H07RN-F).

Eseguire correttamente tutti i collegamenti alle morsettiere ricordandosi di ponticellare, quando richiesto, gli ingressi non utilizzati. (Vedi Tabella 1 Collegamento alle morsettiere e Figura 1 schema elettrico base o completo)

3



Tabella 1 Collegamento alle morsettiere

1-2 230V ~	Ingresso alimentazione 230 V ~ +/- 10% 50Hz
3-4 	Uscita lampeggiante 230 V ~ max 40W
5-6 	Contatto pulito portata max 5A : il contatto può essere utilizzato per il comando di una spia cancello aperto (P27=0) o di una luce di cortesia (P27≠0)
7-8-9 	Uscita motore 1 max 500W (7 apre, 8 comune, 9 chiude)
10-11-12 	Uscita motore 2 max 500W (10 apre, 11 comune, 12 chiude)
13-14 	Uscita elettroserratura 12 V ~ max 15VA
15-16 	Uscita 24 V ~ alimentazione dispositivi di sicurezza non controllati. Da utilizzare per l'alimentazione di eventuali dispositivi ausiliari, dei RX fotocellula (In ogni caso), e dei dispositivi di sicurezza nel caso in cui non si voglia verificare il funzionamento degli stessi all'inizio di ogni manovra.
15-17 	Uscita 24 V ~ alimentazione dispositivi di sicurezza controllati. Da utilizzare per l'alimentazione dei TX fotocellula e dei dispositivi di sicurezza nel caso in cui si voglia verificare il funzionamento degli stessi all'inizio di ogni manovra.
18	Non utilizzato
19 FCC2	Ingresso N.C. finecorsa chiusura del motore 2. Se non utilizzato circuitare al morsetto n°23
20 FCA2	Ingresso N.C. finecorsa apertura del motore 2. Se non utilizzato circuitare al morsetto n°23
21 FCC1	Ingresso N.C. finecorsa chiusura del motore 1. Se non utilizzato circuitare al morsetto n°23
22 FCA1	Ingresso N.C. finecorsa apertura del motore 1. Se non utilizzato circuitare al morsetto n°23
23 COM	Comune ingressi
24 	Ingresso N.C. dispositivo di sicurezza esterno del motore 2. In caso di intervento inverte il moto (P18=0) o lo blocca (P18=1). Se non utilizzato circuitare al morsetto n°28
25 	Ingresso N.C. dispositivo di sicurezza esterno del motore 1. In caso di intervento inverte il moto (P18=0) o lo blocca (P18=1). Se non utilizzato circuitare al morsetto n°28
26 	Ingresso N.C. fotocellula n°2 (lato esterno): durante la chiusura inverte il moto, durante l'apertura viene trascurata. Se non utilizzato cortocircuitare al morsetto n°28
27 	Ingresso N.C. fotocellula n°1 (lato interno): durante la chiusura blocca il moto ed inverte a rimozione ostacolo avvenuta. Durante l'apertura viene trascurata se P026=0, oppure blocca il moto e riparte in apertura a rimozione ostacolo avvenuta, se P026=1. Se non utilizzato cortocircuitare al morsetto n°28
28 COM	Comune ingressi
29 	Ingresso N.C. blocco. In caso di intervento blocca il movimento durante qualsiasi manovra. Se non utilizzato cortocircuitare al morsetto n°32
30 PED	Ingresso N.O. pulsante pedonale. In caso di intervento provoca l'apertura parziale del cancello
31 	Ingresso N.O. apre. In caso di intervento provoca l'apertura o la chiusura. Può funzionare in modalita "inversione"(P25=0) o "passo - passo"(P25=1)
32 COM	Comune ingressi
33 	Ingresso segnale antenna radio
34 	Ingresso massa antenna radio
J9 	Connettore ingresso eventuale encoder Motore 2
J11 	Connettore ingresso eventuale encoder Motore 1
J8 	Jumper selezione tipo encoder:
J10 	<ul style="list-style-type: none"> • Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P034=0) • Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P034=1)

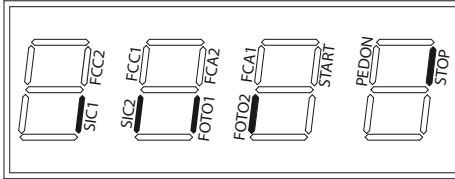


8 ISTRUZIONI D'USO

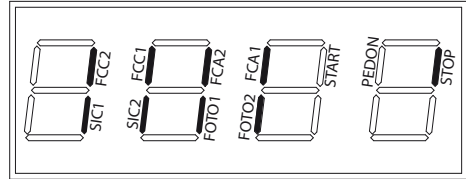
Dopo aver eseguito correttamente tutti i collegamenti alle morsettiere ricordandosi di ponticellare, quando richiesto, gli ingressi non utilizzati (vedi "collegamenti alle morsettiere"), alimentare la scheda: sul display appare per qualche secondo la scritta "rES-" seguita poi dal simbolo di cancello chiuso "----".

8.1 Visualizzazione stato ingressi

Premere il tasto "OK" per verificare il corretto collegamento di tutti gli ingressi



Impianto base



Impianto completo

Premendo il tasto "OK" quando la centrale è in attesa di comandi ("----") sul display appaiono dei segmenti verticali e corrispondenti, ciascuno ad un ingresso (vedi figura sopra). Quando il segmento è acceso indica che il contatto dell'ingresso corrispondente è chiuso, quando invece è spento indica che il contatto è aperto.

8.2 Apprendimento della corsa motori

ATTENZIONE Nel caso si utilizzino motori oleodinamici, per una corretta regolazione dell'impianto fare riferimento a pag.11.

ATTENZIONE Prima di procedere con l'apprendimento della corsa motori:

- Selezionare il tipo di motori utilizzati: con encoder (P034=0 e J8=J10=pos. A); senza encoder (P034=1 e J8=J10=pos. B).
- Selezionare il numero di motori utilizzati: 2 motori (P029=0); 1 motore (P029=1).
- Assicurarsi che eventuali dispositivi di sicurezza, fotocellule e finecorsa siano correttamente collegati e funzionanti. La loro presenza viene infatti rilevata automaticamente dalla centrale durante la manovra di apprendimento.

Comandi	Funzione	Display
	La scheda è in attesa di comandi	----
Posizionamento anta 1		
	Scorrere i parametri fino alla visualizzazione della procedura P001	P001
	Confermare! La scheda è pronta per il posizionamento dell'anta 1	OP-1
	Posizionare l'anta 1 nel punto di arresto in apertura ¹	
	Confermare!	P001
Posizionamento anta 2		
	Scorrere i parametri fino alla visualizzazione della procedura P002	P002
	Confermare! La scheda è pronta per il posizionamento dell'anta 2	OP-2
	Posizionare l'anta 2 nel punto di arresto in apertura ¹	
	Confermare!	P002
Apprendimento corsa motori		
	Scorrere i parametri fino alla visualizzazione della procedura P003	P003



	Confermare!	
	Confermare tenendo premuto il tasto OK! La procedura si avvia	
	A questo punto il motore 2 inizia a chiudere fino ad arrivare alla battuta (o al finecorsa) di chiusura, subito dopo anche il motore 1 inizia a chiudere fino ad arrivare alla battuta (o al finecorsa) di chiusura. ATTENZIONE: nel caso in cui la battuta non venga rilevata automaticamente, premere nuovamente il tasto OK, il motore si arresta.	
	Sul display riappare la scritta "----". Apprendimento corsa motori concluso!	----

¹ Premendo il tasto l'anta deve aprire, premendo il tasto l'anta deve chiudere. Se così non fosse si devono invertire i due cavi del motore. Solo nel caso in cui si utilizzino i finecorsa posizionare prima l'anta nel punto in cui si desidera che si arresti in chiusura e regolare la camma di chiusura affinché in quel punto schiacci il rispettivo finecorsa. Poi posizionare l'antanel punto di apertura e regolare la camma di apertura affinché in quel punto schiacci il rispettivo finecorsa.

ATTENZIONE Con motori senza encoder, ogni volta che si modificano i valori di forza (P014 e P016) è obbligatorio ripetere l'apprendimento della corsa motori. Nel caso questo non avvenga, in presenza di un'impulso la centrale non esegue alcuna manovra ed il display visualizza per alcuni secondi la scritta "APP_r", per ricordare di ripetere l'apprendimento. Si consiglia di verificare ed eventualmente modificare il valore di forza impostato già in fase di "posizionamento anta", per evitare di dovere successivamente ripetere l'apprendimento.

8.3 Ricevitore radio a bordo

La centrale di comando DEA 202RR dispone di un ricevitore radio 433,92MHz a bordo, in grado di ricevere sia radiocomandi con codifica di tipo HCS (rolling code completo o solo parte fissa), sia con codifica di tipo HT12E a dip-switch.

- Il tipo di codifica viene selezionato impostando il parametro di funzionamento n° 8 "tipo di codifica" (vedi Tabella 2 Parametri)
- La capacità di memoria del ricevitore è di 100 radiocomandi diversi.
- La ricezione di un' impulso da radiocomando determina, in base all'assegnazione dei canali selezionata, l'attivazione dell'ingresso start o pedonale. Impostando uno dei parametri di funzionamento è possibile infatti decidere, a seconda delle esigenze, quale dei tasti dei radiocomandi in memoria attiverà l'ingresso di start e quale attiverà l'ingresso pedonale (vedi "Assegnazione dei canali radiocomando").
- All'apprendimento di ciascun radiocomando viene visualizzato sul display un progressivo grazie al quale è possibile in un secondo momento ricercare ed eventualmente cancellare ogni singolo radiocomando.

Comandi	Funzione	Display
	La scheda è in attesa di comandi	----
Cancellazione di tutti i radiocomandi		
	Scorrere i parametri fino alla visualizzazione di P004	P004
	Confermare! La scheda rimane in attesa di una ulteriore conferma	CArC
	Confermare tenendo premuto il tasto OK! La procedura si avvia	CArC
	Fatto! La memoria del ricevitore è stata cancellata	P004
	Scorrere i parametri fino a "----". La scheda si pone in attesa di comandi	----
Apprendimento dei radiocomandi ¹		
	Scorrere i parametri fino alla visualizzazione di P005	P005
	Confermare! Il ricevitore entra nella modalità di apprendimento Il lampeggiante si accende	LEAr
	Schiacciare uno qualsiasi dei tasti del radiocomando	
	Apprendimento avvenuto! Il lampeggiante si spegne per 2 secondi Il display visualizza il numero del radiocomando appreso (es. "r001")	r001
	Il ricevitore rientra automaticamente nella modalità di apprendimento Il lampeggiante si accende	LEAr



Apprendere tutti i radiocomandi necessari		
Attendere 10 secondi per uscire dalla modalità di apprendimento A questo punto il ricevitore riceverà tutti i radiocomandi memorizzati		----
Attivazione modalità di apprendimento senza dovere intervenire sulla centrale di comando ¹		
	Premere, contemporaneamente i tasti CH1 e CH2, o il tasto nascosto di un radiocomando già presente in memoria	LEAr
Ricerca e cancellazione di un radiocomando		
	Scorrere i parametri fino alla visualizzazione di P006	P006
	Confermare! La scheda è pronta alla selezione del radiocomando	r001
	Scorrere i radiocomandi fino a quello da cancellare (es. "r003")	r003
	Confermare la cancellazione tenendo premuto il tasto OK!	r003
	OK! Cancellazione effettuata	r---
	Pronto per la selezione del parametro	P006
	Scorrere i parametri fino a "----". La scheda si pone in attesa di comandi	----

¹ Assicurarsi che il ricevitore sia predisposto alla ricezione del tipo di codifica del radiocomando che si intende apprendere: visualizzare ed eventualmente aggiornare il parametro n° 8 "tipo di codifica" (vedi "8.4 Personalizzazione dei parametri di funzionamento").

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

Assegnazione dei canali radiocomando

Il ricevitore a bordo può comandare sia l'ingresso di start che quello di pedonale. Impostando correttamente il valore del parametro "P009 Assegnazione canali radio" è possibile decidere quale dei tasti del radiocomando azionerà l'uno o l'altro ingresso. Nella tabella "parametri di funzionamento" si vede che il parametro P009 consente di scegliere tra 16 diverse combinazioni. Se ad esempio al parametro P009 viene assegnato il valore "3" tutti i radiocomandi in memoria azioneranno con il CH1 l'ingresso start e con il CH4 l'ingresso pedonale. Per impostare la combinazione desiderata fare riferimento al capitolo "8.4 Personalizzazione dei parametri di funzionamento".

8.4 Personalizzazione dei parametri di funzionamento

Comandi	Funzione	Display
	La scheda è in attesa di comandi	----
	Scorrere i parametri fino alla visualizzazione di quello desiderato (es. P010)	P010
	Confermare! Appare il valore impostato del parametro	d 100
	Aumentare o diminuire il valore fino al raggiungimento di quello desiderato	d080
	Confermare! Riappare l'indicazione del parametro	P010
	Scorrere i parametri fino a "----". La scheda si pone in attesa di comandi	----
A questo punto l'automazione è pronta per funzionare utilizzando i nuovi parametri di funzionamento.		

8.5 Ripristino dei parametri di default (p.007)

Il software di gestione della centrale DEA 202RR prevede una procedura per il ripristino di tutti i parametri impostabili al valore di default (come impostati in fabbrica) vedi Tabella 2 Parametri. Il valore impostato originariamente per ciascun parametro è sottolineato. Nel caso si renda necessario ripristinare i valori originari per tutti i parametri procedere come descritto di seguito:



⚠ ATTENZIONE Con motori senza encoder, ogni volta che si ripristinano i parametri di default è obbligatorio ripetere l'apprendimento della corsa motori. Nel caso questo non avvenga, in presenza di un'impulso la centrale non esegue alcuna manovra ed il display visualizza per alcuni secondi la scritta "APPPr", per ricordare di ripetere l'apprendimento.

Comandi	Funzione	Display
	La scheda è in attesa di comandi	----
	Scorrere i parametri fino alla visualizzazione della procedura P007	P007
	Confermare! La scheda rimane in attesa di una ulteriore conferma	DEF-
	Confermare tenendo premuto il tasto OK! La procedura si avvia	DEF-
	Tutti i parametri sono stati impostati al loro valore originale	P007
	Scorrere i parametri fino a "----". La scheda si pone in attesa di comandi	----

8.6 Dispositivi di sicurezza

La centrale di comando DEA 202RR offre all'installatore la possibilità di realizzare impianti realmente conformi alle normative europee relative alle chiusure automatiche.

In particolare consente di rispettare i limiti imposti dalle stesse norme per quanto riguarda le forze d'impatto in caso di urto contro eventuali ostacoli.

La centrale di comando DEA 202RR dispone infatti di un dispositivo di sicurezza antischiacciamento interno che, consente di rispettare i limiti sopracitati nella grande maggioranza delle installazioni. In particolare la taratura della sensibilità del dispositivo antischiacciamento si effettua impostando correttamente il valore assegnato ai seguenti parametri (vedi anche "8.4 Personalizzazione dei parametri di funzionamento"):

- P014 forza motore 1 apertura: da 30 (min. forza, max sensibilità) a 100 (max forza, sensibilità disabilitata)
- P015 forza motore 1 chiusura: da 30 (min. forza, max sensibilità) a 100 (max forza, sensibilità disabilitata)
- P016 forza motore 2 apertura: da 30 (min. forza, max sensibilità) a 100 (max forza, sensibilità disabilitata)
- P017 forza motore 2 chiusura: da 30 (min. forza, max sensibilità) a 100 (max forza, sensibilità disabilitata)

Nel caso di motori senza encoder, la sensibilità differenziata apertura/chiusura non è disponibile quindi i parametri impostabili sono:

- P014 forza motore 1: da 30 (min. forza, max sensibilità) a 100 (max forza, sensibilità disabilitata)
- P016 forza motore 2: da 30 (min. forza, max sensibilità) a 100 (max forza, sensibilità disabilitata)

Nel caso in cui le caratteristiche strutturali del cancello non permettano il rispetto dei limiti di forza, è possibile utilizzare gli ingressi per dispositivi di sicurezza esterni (morsetti n° 24 e n° 25). Gli ingressi "SIC1" e "SIC2" possono essere configurati impostando correttamente il parametro n° 18:

- P018 = 0 funzionamento di tipo "coste": SIC1 = ingresso costa motore 1, SIC2 = ingresso costa motore 2. Quando uno dei due ingressi si attiva inverte il moto di entrambi i motori.
- P018 = 1 funzionamento di tipo "barriere fotoelettriche": possono essere usati indifferentemente "SIC1" o "SIC2" o entrambi, ricordandosi di ponticellare eventualmente quello non utilizzato. Quando uno dei due ingressi si attiva, blocca il moto di entrambi i motori. Alimentando i dispositivi di sicurezza esterni dall'uscita + 24V SIC (morsetto n° 17), il loro corretto funzionamento viene provato prima dell'inizio di ogni manovra.

8.7 Messaggi visualizzati sul display

La centrale di comando 202RR prevede la visualizzazione sul display di una serie di messaggi indicanti il proprio stato di funzionamento o eventuali anomalie:

Messaggio	Descrizione
MESSAGGI DI STATO	
----	Cancello chiuso
	Cancello aperto
	Apertura in corso
	Chiusura in corso
	Centrale in attesa di comandi dopo un impulso di start, con funzionamento passo-passo
	Intervenuto ingresso stop
	Intervenuto ingresso sic1 o sic2 in modalità barriera



MESSAGGI DI ERRORE		
Messaggio	Descrizione	Possibili soluzioni
Err1 Err2	Indica che il cancello ha superato: - (Err1), il numero max ammesso (20) di inversioni senza mai arrivare alla battuta (o finecorsa) di chiusura; - (Err2) il numero max ammesso (5) di interventi consecutivi del dispositivo antisciacciamento; e che è quindi in corso la "manovra d'emergenza": la centrale automaticamente pone i motori in chiusura andando a ricercare le battute (o finecorsa) in modo da resettare il sistema di posizionamento. Una volta ritrovate le battute (o finecorsa) di chiusura, il messaggio scompare e la centrale si pone in attesa di comandi "----" per poi funzionare normalmente.	Nel caso in cui, dopo la manovra d'emergenza il cancello non sia ancora correttamente chiuso (magari a causa di false battute o ostacoli dovuti ad attriti meccanici), procedere come di seguito: - Togliere alimentazione, verificare manualmente che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante tutta la corsa di entrambe le ante. Posizionare le ante semiaperte. - Ridare alimentazione e successivamente un impulso di start. A questo punto le ante partiranno in chiusura fino all'arrivo in battuta (o finecorsa). Verificare che la manovra si completi correttamente. Se il cancello continuasse a non funzionare correttamente provare a ripetere la procedura di apprendimento della corsa dei motori dopo avere eventualmente aggiustato i valori di forza e velocità motori (vedi par 8.2)
Err3	Fotocellule e/o dispositivi di sicurezza esterni attivati o guasti	Verificare il corretto funzionamento di tutti i dispositivi di sicurezza e/o fotocellule installate.
Err4	Motori scollegati o guasto alla centrale di comando	Verificare che i motori siano correttamente collegati. Se la segnalazione si ripete sostituire la centrale di comando.
Err7	Movimento motori non rilevato.	Verificare il corretto collegamento dei motori e dei relativi encoders. Verificare l'impostazione del parametro P034 (Selezione motore con o senza encoder) e accertarsi che sia corretto. Se la segnalazione si ripete, sostituire il lettore encoder ed eventualmente la centrale di comando.



9 MANUTENZIONE

⚠ ATTENZIONE Qualsiasi operazione d'installazione, manutenzione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato. Operare sempre in mancanza di alimentazione e seguire scrupolosamente tutte le norme vigenti nel paese in cui si effettua l'installazione, in materia di impianti elettrici.

A5

⚠ ATTENZIONE Con centrali di comando serie "RR" togliere alimentazione prima di eseguire l'operazione di sblocco manuale dell'automatismo. In questo modo alla riaccensione la prima manovra riporterà la porta nella posizione di completa chiusura. Non seguendo questa procedura la porta perderebbe il corretto posizionamento.

9



10 DISMISSIONE DEL PRODOTTO



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



11 ASSIEME COMPLETO DELLA CHIUSURA

Si ricorda che chi vende e motorizza una porta/cancello diventa il costruttore della macchina porta/cancello automatico, e deve predisporre e conservare il fascicolo tecnico che dovrà contenere i seguenti documenti (vedi allegato V della Direttiva Macchine).

- Disegno complessivo della porta/cancello automatico.
- Schema dei collegamenti elettrici e dei circuiti di comando.
- Analisi dei rischi comprendente: l'elenco dei requisiti essenziali previsti nell'allegato I della Direttiva Macchine; l'elenco dei rischi presentati dalla porta/cancello e la descrizione delle soluzioni adottate. L'installatore deve inoltre:
- Conservare queste istruzioni d'uso; conservare le istruzioni d'uso degli altri componenti.
- Preparare le istruzioni per l'uso e le avvertenze generali per la sicurezza (completando queste istruzioni d'uso) e consegnarne copia all'utilizzatore.
- Compilare il registro di manutenzione e consegnarne copia all'utilizzatore.
- Redigere la dichiarazione CE di conformità e consegnare copia all'utilizzatore.
- Compilare l'etichetta o la targa completa di marcatura CE e applicarla sulla porta/cancello.

N.B. Il fascicolo tecnico deve essere conservato e tenuto a disposizione delle autorità nazionali competenti per almeno dieci anni a decorrere dalla data di costruzione della porta/cancello automatico.

⚠ ATTENZIONE DEA System ricorda che la scelta, la disposizione e l'installazione di tutti i dispositivi ed i materiali costituenti l'assieme completo della chiusura, devono avvenire in ottemperanza alle Direttive Europee 2006/42/CE (Direttiva macchine), 2004/108/CE (compatibilità elettromagnetica), 2006/95/CE (apparecchi elettrici a bassa tensione). Per tutti i Paesi extra Unione Europea, oltre alle norme nazionali vigenti, per un sufficiente livello di sicurezza si consiglia il rispetto anche delle prescrizioni contenute nelle Direttive sopracitate.

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

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



ISTRUZIONI PER LA CORRETTA REGOLAZIONE DI AUTOMATISMI CON PISTONE OLEODINAMICO E CENTRALE DI COMANDO 202RR.

(prima di procedere leggere attentamente il manuale d'uso della centrale di comando 202RR)

L'utilizzo della centrale di comando 202RR in abbinamento agli attuatori oleodinamici "OLI", prevede due diverse modalità di regolazione dell'impianto a seconda del tipo di installazione e dell'utilizzo previsto:

Regolazione meccanica della forza, (maggiore praticità e velocità di installazione):

1. Impostare sulla centrale di comando la forza dei motori quasi al massimo (P014 = P016 = 99%);
2. Accedere al parametro P001, "posizionamento anta 1" e premendo i tasti "+/-" portare l'anta nella posizione di completa apertura. Eventualmente regolare la forza del motore intervenendo sulle viti delle valvole di sfogo del motore;
3. Accedere al parametro P002, "posizionamento anta 2" e premendo i tasti "+/-" portare l'anta nella posizione di completa apertura. Eventualmente regolare la forza del motore intervenendo sulle viti delle valvole di sfogo del motore;
4. Accedere al P003 ed avviare la manovra di apprendimento. Il motore 1 parte in chiusura e si arresta automaticamente all'arrivo in battuta (se il motore non si arresta premere il tasto OK). Il motore 2 parte in chiusura e si arresta automaticamente all'arrivo in battuta (se il motore non si arresta premere il tasto OK). Sul display compare "----", apprendimento concluso.

Regolazione elettronica della forza, e taratura del dispositivo di rilevamento degli ostacoli (più elevato livello di sicurezza dell'impianto):

1. Impostare la forza motore (P014) ad un valore intermedio (50%) o più elevato nel caso di cancelli molto pesanti;
2. Allentare completamente entrambe le viti delle valvole di sfogo sul motore;
3. Accedere al parametro P001, "posizionamento anta";
4. Premere il tasto "+" (o il CH2 di un radiocomando precedentemente memorizzato): il motore si avvia, ma l'anta non si muove. Mantenendo premuto il tasto, serrare la valvola di sfogo di apertura fino a quando il motore inizia ad aprire con la forza desiderata;
5. Premere il tasto "-" (o il CH4 di un radiocomando precedentemente memorizzato): il motore si avvia, ma l'anta non si muove. Mantenendo premuto il tasto, serrare la valvola di sfogo di chiusura fino a quando il motore inizia a chiudere con la forza desiderata;
6. Uscire dal parametro P001 ed accedere al parametro P014: diminuire la forza impostata, uscire dal P014 ed accedere nuovamente al P001 per verificare che il motore sia ancora in grado di muovere correttamente l'anta in entrambe le direzioni;
7. **Ripetere il punto 6 fino ad individuare il valore minimo di forza in grado di muovere correttamente l'anta in entrambe le direzioni;**
8. Accedere al P001 e premendo il tasto "-" portare l'anta in battuta in chiusura. Mantenendo il tasto premuto serrare ulteriormente la valvola di sfogo di chiusura fino a quando non si sente che la pompa si blocca completamente ed il motore è sottosforzo;
9. Premendo il tasto "+" portare l'anta in battuta in apertura. Mantenendo il tasto premuto serrare ulteriormente la valvola di sfogo di apertura fino a quando non si sente che la pompa si blocca completamente ed il motore è sottosforzo;
10. Lasciare l'anta completamente aperta;
11. Ripetere tutta la procedura dal punto 1 al 10 per l'anta n°2 utilizzando i parametri P002 per il posizionamento e P016 per la regolazione della forza. Lasciare infine l'anta completamente aperta;
12. Accedere al P003 ed avviare la manovra di apprendimento. La manovra si conclude automaticamente quando entrambe le ante sono arrivate in battuta in chiusura e sul display compare "----";

Nel caso in cui un'eventuale elettroserratura abbia difficoltà ad agganciarsi, durante la manovra di apprendimento facilitare l'aggancio della stessa spingendo leggermente l'anta con le mani, dopodiché procedere come segue:

13. impostare P031 "forza nell'ultimo tratto in chiusura" ad un valore pari al valore impostato per il P014 aumentato di circa il 30% (es.: se P0.14 = 50, allora P031 = 65);
14. Avviare una manovra di chiusura e quando l'anta n°1 arriva in battuta, prima che il tempo di lavoro si concluda, serrare ulteriormente la valvola di sfogo di chiusura fino a quando l'elettroserratura si aggancia.



DESCRIZIONE DELLA PROCEDURA		VALORI IMPOSTABILI ¹		UTENTE ²
PROCEDURE	P001	Posizionamento anta M1	000	HCS solo parte fissa
	P002	Posizionamento anta M2	001	HCS rolling code
	P003	Apprendimento corsa motori	002	HT12E dip switch
	P004	Apprendimento radiocomandi		
	P005	Apprendimento radiocomandi		
	P006	Ricerca e cancellazione di un radiocomando		
	P007	Ripristino parametri di default		
	P008	DESCRIZIONE DEL PARAMETRO		
	P009	DESCRIZIONE DEL PARAMETRO		
	P010	DESCRIZIONE DEL PARAMETRO		
PARAMETRI	P011	Assegnazione canali radio agli ingressi "start" e "pedonale"		
	P012	Velocità motori durante la corsa, espressa come percentuale della velocità max (con encoder). Il valore viene trascurato, velocità massima durante la corsa (senza encoder)	50	start
	P013	Velocità motori durante il rallentamento, espressa come percentuale della velocità max (con encoder). Il valore impostato viene trascurato, velocità di rallentamento fissa (senza encoder).	30	start
	P014	Durata rallentamento M1 (espresso come % della corsa totale)	10	start
	P015	Durata rallentamento M2 (espresso come % della corsa totale)	25	start
	P016	Forza motore 1 (senza encoder)	50	start
	P017	Forza motore 2 (senza encoder)	30	start
	P018	Forza motore 1 (con encoder)	30	start
	P019	Forza motore 2 (con encoder)	30	start
	P020	Forza motore 1 in apertura (con encoder)	30	start
	P021	Forza motore 2 in apertura (con encoder)	30	start
	P022	Forza motore 1 in chiusura (con encoder)	30	start
	P023	Forza motore 2 in chiusura (con encoder)	30	start
	P024	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P025	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P026	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P027	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P028	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P029	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P030	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P031	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P032	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P033	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P034	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P035	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P036	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P037	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P038	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P039	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P040	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P041	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P042	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P043	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P044	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P045	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P046	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P047	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P048	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P049	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P050	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P051	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P052	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P053	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P054	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P055	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P056	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P057	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P058	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P059	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P060	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P061	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P062	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P063	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P064	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P065	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P066	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P067	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P068	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P069	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P070	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P071	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P072	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P073	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P074	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P075	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P076	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P077	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P078	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P079	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P080	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P081	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P082	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P083	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P084	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P085	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P086	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P087	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P088	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P089	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P090	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P091	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P092	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P093	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P094	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P095	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P096	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P097	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P098	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P099	Non utilizzato (senza encoder)	30	start
	P100	Non utilizzato (senza encoder)	30	start



P01B	Selezione tipo di sicurezza esterna: costa / barriera. Se attivate le coste invertono il moto, durante il rallentamento vengono interpretate come battuta. Se attivata la barriera blocca il moto.	coste di sicurezza	
P019	Tempo di chiusura automatica (espresso in sec). Se=0 la chiusura automatica è disabilitata.	barriere fotoelettriche	255
P020	Tempo di prelampeggio (espresso in sec)		15
P021	Tempo di sfasamento in apertura (espresso in sec)		60
P022	Tempo di sfasamento in chiusura (espresso in sec)		60
P023	Funzione condominiale: se attivata disabilita gli ingressi di start e pedonale per tutta la durata dell'apertura e del tempo di chiusura automatica	disattivata	
P024	Funzione colpo d'ariete: se attivata prima di ogni manovra di apertura spinge i motori in chiusura per 1 sec in modo da facilitare lo sgancio di un'eventuale elettroserratura	attivata	
P025	Programma di funzionamento: nversione (start->apre, start->chiude, start->apre ...), passo-passo (start->apre, start->stop, start-chiude...)	disattivata	
P026	Funzione FOTO1 anche in apertura: se attivata la fotocellula n°1 blocca il moto in apertura fino a rimozione ostacolo. In ogni caso, durante la chiusura blocca il moto ed inverte a rimozione ostacolo avvenuta.	attivata	
P027	Funzionamento del contatto pulito: -Se=0, spia cancello aperto fissa, contatto sempre chiuso quando il cancello è in movimento o aperto, si riapre solo al termine di una manovra di chiusura. -Se=1, spia cancello aperto intermittente, contatto intermittente lento durante apertura e veloce durante chiusura, sempre chiuso con cancello aperto, si riapre solo al termine di una manovra di chiusura. -Se>1 luce di cortesia, contatto chiuso durante ogni movimento, si riapre quando il motore si ferma con un ritardo impostabile (espresso in sec).	Spia cancello aperto fissa Spia cancello aperto intermittente luce di cortesia con ritardo di spegnimento impostabile	
P028	Non utilizzato		
P029	Funzione un motore: se attivata la centrale di comando pilota solamente il motore 1 ATTENZIONE: Attivare questa funzione prima di effettuare l'apprendimento della corsa del motore ATTENZIONE: Con funzionamento ad un motore (P029=1) è obbligatorio impostare P022=0	disattivata	
P030	Funzionamento ingresso PED: Se=0 l'ingresso PED avvia l'apertura pedonale(solo il motore n°1) Se=1 l'ingresso PED avvia la chiusura, l'ingresso START avvia l'apertura.	attivata	
		Pedonale	
		Apri/Chiude separati	



P031	Regolazione forza dei motori durante l'ultimo tratto in chiusura. Se=0, regolazione disabilitata (il valore di forza e' uguale a quello impostato per l'intera corsa di chiusura). Se≠0 (motori con encoder) indica il valore di forza impostato nell'ultimo tratto. Se≠0 (motori senza encoder), riattiva nell'ultimo tratto la velocità massima.	0.....i00
P032	Durata rampe accelerazione -Se=0 il motore parte subito alla velocità impostata -Se=1 il motore accelera progressivamente fino alla velocità impostata	000 rampa veloce
		001 rampa lenta
P033	regolazione margine battuta apertura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione.	i.....i2.....40
P034	Selezione motore con o senza encoder. ATTENZIONE: impostare correttamente questa funzione prima di effettuare l'apprendimento della corsa motori. ATTENZIONE: ricordarsi di posizionare correttamente anche i jumper J8 e J10 (vedi Tabella 1).	000 Motore con encoder
		001 Senza encoder. Rallentamenti abilitati
		002 Senza encoder. Rallentamenti disabilitati
P035	regolazione margine battuta chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione.	i.....i2.....40

¹ Il valore di default, impostato dal costruttore in fabbrica, è rappresentato in grassetto e sottolineato.

² Colonna riservata all'installatore per l'inserimento dei parametri personalizzati per l'automazione.

³ Canale non attivo.

Tabella 2 Parametri

INDEX

OVERVIEW	15
1 PRODUCT CONFORMITY	15
2 WARNINGS	15
3 MODELS AND CONTENTS OF THE PACKAGE	16
4 PRODUCT DESCRIPTION	16
5 TECHNICAL DATA	17
6 OPERATING CONDITIONS	17
7 ASSEMBLY AND WIRING INSTRUCTIONS	17-18
8 USE INSTRUCTIONS	19
8.1 Visualization of inputs status	19
8.2 Setup and memorization of the motor stroke	19
8.3 Built-in radio receiver	20
8.4 Personalization of working parameters	21
8.5 Reset of default parameters (p.007)	21
8.6 Safety devices	22
8.7 Messages shown on the display	22
9 MAINTENANCE	23
10 PRODUCT DISPOSAL	23
11 COMPLETE CLOSING ASSEMBLY	24

OVERVIEW

These instructions were prepared by the manufacturer and are an integral part of the product. The operations described are designed for adequately trained and qualified personnel and must be carefully read and kept for future reference.





1 PRODUCT CONFORMITY


The 202RR programmable control board bears the CE label. DEA SYSTEM guarantees the conformity of the product to European Directives 2004/108/CE (concerning electromagnetic compatibility), 2006/95/CE (low voltage electrical equipment).




2 WARNINGS


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


 **WARNING** DEA System reminds all users that the selection, positioning and installation of all materials and devices which make up the complete automation system, must comply with the European Directives 2006/42/CE (Machinery Directive), 2004/108/CE (electromagnetic compatibility), 2006/95/CE (low voltage electrical equipment). In order to ensure a suitable level of safety, besides complying with local regulations, it is advisable to comply also with the above mentioned Directives in all extra European countries. A1


 **WARNING** Using the product under unusual conditions not foreseen by the manufacturer may cause dangerous situations; this is the reason why all the conditions prescribed in these instructions must be followed. A2


 **WARNING** Under no circumstance must the product be used in an explosive environment or surroundings that may prove corrosive and damage parts of the product. A3




 **WARNING** To ensure an appropriate level of electrical safety always keep very low tension cables (controls, electric lock, aerial and auxiliary circuits power supply) separate from (min 4 mm if not insulated, 1 mm through insulation) 230V power supply cables. To keep them apart put cables inside a tubing tray and fasten them with clamps near the terminal board. Make sure cables are not damaged or worn off during installation.


 **WARNING** Any installation, maintenance or repair operation on the whole system must be carried out exclusively by qualified personnel. All these operations must be performed only after disconnecting the power supply, and operating in strict compliance with the electrical standards and regulations in force in the nation of installation.


 **WARNING** Refer to "F3 Installation" when installing the control panel. Execute only drilling holes foreseen by the constructor to allow for wire passage, use indicated cable clamps only. Failure to comply with these instructions may jeopardize the level of electrical safety.


 **WARNING** Before the learning of the operators stroke:

- Select the type of operators: with encoder (P034=0 and J8=J10=pos. A); without encoder (P034=1 and J8=J10=pos. B).
- Select the number of operators used: 2 operators (P029=0); 1 operator (P029=1).
- Make sure that eventual safety devices, photocells and limit switches are connected and working correctly. Their presence is automatically detected by the control panel during the learning.

 **WARNING** Wrong assessment of impact forces may cause serious damage to people, animal and things. DEA System reminds all personnel that the installer must ascertain that these impact forces, measured according to EN 12445 prescriptions, are actually below the limits indicated by EN12453 regulation.

 **WARNING** Any external safety device installed in order to conform to the limits set for impact forces must comply with EN12978.

 **WARNING** Using spare parts not indicated by DEA System and/or incorrect re-assembly may endanger people, animals and property, and may also cause malfunctioning of the product: always use parts provided by DEA System and follow assembly instructions.

 **WARNING** Disposal of packaging materials (such as plastic, card board, etc.) must be done according to regulations in force locally. Do not leave plastic bags and polystyrene within the reach of children.



3 MODELS AND CONTENTS OF THE PACKAGE

The control board 202RR can be supplied together with DEA System gate operators for swing gates operated by one or two operators 230V ~ or it is supplied individually as spare part to be used only with DEA System gate operators as mentioned above.



4 PRODUCT DESCRIPTION

202RR control board has been designed for the control of swing gates operated by one or two 230V ~ It is extremely versatile, easy to install and fully complies with European regulations concerning electromagnetic compatibility and electric safety.

Main features of the product:

1. Setting all parameters by 3 keys and a 4-digit display;
2. Facility to actuate operators with or without encoder;
3. Facility to fine tune motor speed during its complete stroke. It preserves motor torque even at very low speed (operators with encoder);
4. Slow down with fixed speed (operators without encoder);
5. Facility to separately adjust the slow down endurance for two operators;
6. Internal anti-crash safety device whose sensitivity can be adjusted (according to a 70-level scale) separately for both operating directions (opening/closing differentiated speed only for operators provided of encoder);
7. Inputs to connect both normal and powered external safety devices (mechanical ribs or photocell barriers), with the possibility to run a self-test before each operation;
8. Built-in 433,92MHz radio receiver for both HCS and HT12E coding offering the possibility to search and delete each transmitter separately.



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

A1



5 TECHNICAL DATA

Power supply	230 V ~ +/- 10% 50Hz
Flashing light output	230 V ~ 50Hz max 40W
Auxiliary power supply output (24VAUX)	24 V ~ max 200mA
Safety devices power supply output (24VSIC)	24 V ~ max 200mA
Electric lock output	12 V ~ max 15 VA
LC/SCA contact capacity	max 5A
Max motor capacity	2 X 500Wmax
Protection level	IP55
Fuse F1	T5A 250V (retarded)
Fuse F2	T160mA 250V (retarded)
Radio receiver frequency	433,92 MHz rolling code / dipswitch coding
Max. number of transmitter controlled.....	100



6 OPERATING CONDITIONS

202RR control board is designed for the automation of swing gates operated by 230 V ~ motors.

This control board has been designed and tested for operation under "normal" conditions for both residential and industrial use. The level of protection against dust and water and other data are illustrated in "5 Technical Data".

⚠ WARNING Using the product under unusual conditions not foreseen by the manufacturer may cause dangerous situations; this is the reason why all the conditions prescribed in these instructions must be followed.

A2

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

A3



7 ASSEMBLY AND WIRING INSTRUCTIONS

⚠ WARNING To ensure an appropriate level of electrical safety always keep very low tension cables (controls, electric lock, aerial and auxiliary circuits power supply) separate from (min 4 mm if not insulated, 1 mm through insulation) 230V power supply cables. To keep them apart put cables inside a tubing tray and fasten them with clamps near the terminal board. Make sure cables are not damaged or worn off during installation.

⚠ WARNING Any installation, maintenance or repair operation on the whole system must be carried out exclusively by qualified personnel. All these operations must be performed only after disconnecting the power supply, and operating in strict compliance with the electrical standards and regulations in force in the nation of installation.

⚠ WARNING Install the control board according to the instructions given in "F3 Installation". Drill only the holes foreseen by the manufacturer to allow for wires passage, and use the specified clamps. Failure to comply with these instructions may jeopardise the level of electrical safety.

Connect to the power supply 230 V ~ ± 10% 50 Hz through a multi pole switch or a different device that can ensure multi pole disconnection from the power supply, with a contact opening of 3,5 mm. Use a cable with a minimum section of 3 x 1,5 mm² (e.g. a H07RN-F type).

Make all connections to the terminal board and remember to short-circuit, whenever necessary, all unused inputs. (See table 1 terminal board connection and Fig. 1 basic and complete wiring diagram)



Table 1 Terminal board connection

1-2		Power supply input 230 V ~ +/- 10% 50Hz
3-4		Flashing light output 230 V ~ max 40W
5-6		Free contact max. capacity 5A : this contact can be used to control an open gate warning light (P27=0) or a courtesy lamp (P27≠0)
7-8-9		Motor 1 output max 500W (7 opens, 8 common, 9 closes)
10-11-12		Motor 2 output max 500W (10 opens, 11 common, 12 closes)
13-14		Electric lock output 12 V ~ 15VA
15-16		24 V ~ power supply output for auxiliary circuits and uncontrolled safety devices To be used as power supply for any auxiliary devices, photocell receivers (in all cases), and of safety devices when you don't want to test these latter before each gate operation.
15-17		24 V ~ power supply output for controlled safety devices. To be used as power supply for photocell transmitters (in all cases) and of safety devices when testing these latter before each gate operation.
18		not used
19	FCC2	input end of stroke operator 2 while closing. If unused, short circuit to terminal n°23
20	FCA2	input end of stroke operator 2 while opening. If unused, short circuit to terminal n°23
21	FCC1	input end of stroke operator 1 while closing. If unused, short circuit to terminal n°23
22	FCA1	input end of stroke operator 1 while opening. If unused, short circuit to terminal n°23
23	COM	Common inputs
24		N.C. external safety device input of operator 2. In case of activation it reverses the movement (P18=0) or it stops (P18=1). If unused, short circuit to terminal n°28
25		N.C. external safety device input of operator 1. In case of activation it reverses the movement (P18=0) or it stops (P18=1). If unused, short circuit to terminal n°28
26		N.C. Photocell n. 2 input (external side). In case of activation it reverses the movement only while closing (P26=0). If unused, short circuit to terminal n°28
27		N.C. Photocell n. 1 input (internal side). In case of activation it stops the movement and reverses it once the obstacle has been removed. If P26=0 it is not considered, if P026=1 it stops the movement and reverses it once the obstacle has been removed. If unused, short circuit to terminal n°28
28	COM	Common inputs
29		N.C. stop input. If activated, it stops the movement during any operation. If unused, short circuit to terminal n°32
30	PED	N.O. pedestrian opening button input. If activated, it opens partially the gate
31		N.O. open input. If activated, it opens or closes the gate. It can work in "reversal" mode (P25=0) or "step-by-step" mode (P25=1)
32	COM	Common inputs
33		Aerial signal input
34		Aerial ground input
J9		Connector input for eventual encoder of operator 2
J11		Connector input for eventual encoder of operator 1
J8		Encoder selection Jumper:
J10		<ul style="list-style-type: none"> •A position = operators with encoder (remind to set P034=0) •B position = operators without encoder (remind to set P034=1)

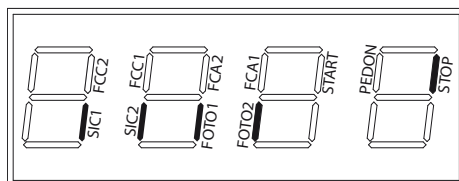


8 USE INSTRUCTIONS

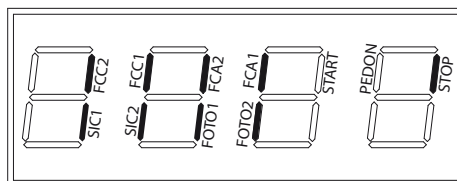
After making all connections to the terminal board, remember to short-circuit, whenever needed, any unused input (see "connection to the control board") and power the card: on the display you will read for a few seconds "rES-" followed by the symbol "----" which stands for gate closed.

8.1 Visualisation of inputs status

Press on the "OK" key to check that all inputs have been properly connected.



Basic installation



Complete installation

By pressing the "OK" key when the control board awaits further instructions ("----") the display shows some vertical segments: each one of them is associated to one of the control board inputs (see the picture above). When the segment is lit it means that the contact associated to it is closed, on the contrary, when it is not lit the contact is open.

8.2 Setup and memorization of motor stroke

WARNING For a correct adjustment of the oil pressure operators, refer to page.25.

WARNING Before the learning of the operators stroke:

- Select the type of operators: with encoder (P034=0 and J8=J10=pos. A); without encoder (P034=1 and J8=J10=pos. B).
- Select the number of operators used: 2 operators (P029=0); 1 operator (P029=1).
- Make sure that eventual safety devices, photocells and limit switches are connected and working correctly. Their presence is automatically detected by the control panel during the learning.

Instructions	Function	Display
	The control board is ready to receive instructions	----
Leaf 1 positioning		
	Scroll down the parameters until you visualize procedure P001	P001
	Confirm! The control board is ready for the positioning of leaf 1	OP-1
	Position leaf 1 in its standstill position while opening ¹	
	Confirm!	P001
Leaf 2 positioning		
	Scroll down the parameters until you visualize procedure P002	P002
	Confirm! The control board is ready for the positioning of leaf 2	OP-2
	Position leaf 2 in its standstill position while opening ¹	
	Confirm!	P002
Motors stroke memorization		
	Scroll down the parameters until you visualize procedure P003	P003
	Confirm!	APP_r



	Confirm by pressing on the OK key for a few seconds! The procedure starts	APP _r
	First operator no.2 will start to close until it reaches the stroke end (or the limit switch), then operator no. 1 will start to close until it reaches the stroke end (or the limit switch). <i>WARNING: in case the ground stop is not detected, press again the OK button, the operator stops.</i>	
	On the display you will read "----". Motor stroke memorization done!	----

¹ By pressing on the key the leaf must open, by pressing on the key the leaf must close. If this does not happen, you must swap the two motor cables. Only if you use limit switches, first position the leaf where you want it to stop in closing and then adjust the closing cam so that it presses on the limit switch associated to it in that point. Then position the leaf in the opening position and adjust the opening cam so that it presses on the limit switches associated to it in that point.

⚠ WARNING In case of operator without encoder, each time you change the force parameters (P014 and P016) you must repeat the operators run learning. If you do not do this, at first input, the control panel won't execute any manoeuvre and the display shows for a few second "APP_r" to remind you to repeat the learning. In order to avoid having to do the learning again, always check and in this case modify the programmed force value while positioning the wing.

8.3 Built-in radio receiver

DEA 202RR control board includes a 433,92MHz built-in radio receiver accepting both transmitters with HCS coding (complete rolling code or just fixed part), and HT12E dip-switch coding.

- The type of coding is selected by programming the working parameter n° 8 "type of coding" (see Table 2 Parameters)
- The receiver memory capacity can contain up to 100 different transmitters.
- When receiving a pulse from the transmitter, depending on your channel selection and linking, the start or the pedestrian inputs are activated. In fact, by programming one of the working parameters it is possible to choose, according to one's needs, which key of the memorized transmitters will activate the start input and which one will activate the pedestrian input (see "4. Channel selection and linking on the transmitter").
- While you memorize each transmitter the display shows a progressive number by which you will be able to trace and, if necessary, delete each transmitter individually.

Instructions	Function	Display
	The control board is ready to receive instructions	----
Deletion of all transmitters		
	Scroll down the parameters until you visualize P004	P004
	Confirm! The control board awaits a further confirmation	CA _n C
	Confirm by pressing on the OK key for a few seconds! The procedure starts	CA _n C
	Done! The transmitters memory has been deleted	P004
	Scroll down the parameters until you visualize "----". The control board awaits a further confirmation	----
Memorization of transmitters ¹		
	Scroll down the parameters until you visualize P005	P005
	Confirm! The receiver enters in learning mode The flashing light is on!	LEA _r
	Press on any key of the transmitter	
	Memorization done! The flashing light goes out for 2 seconds the display visualizes the number of the transmitter just memorized (es. "r001")	r001
	The receiver enters again and automatically in learning mode The flashing light is on!	LEA _r
	Memorize all necessary transmitters	



	Wait 10 seconds before quitting the memorization mode The receiver will now receive all the memorized transmitters		----
How to activate the memorization mode without operating on the control board ¹			
	Press simultaneously on key CH1 and CH2, or on the hidden key of a transmitter already memorized		LEAR
How to search and delete a transmitter			
	Scroll down the parameters until you visualize P006		P006
	Confirm! You can now select the transmitter		r001
	Scroll down the transmitter numbers until you reach the transmitter to be deleted (eg. "r003")		r003
	Confirm the deletion by pressing the OK key for a few seconds		r003
	OK! The transmitter is deleted		r---
	You can now select the parameter		P006
	Scroll down the parameters until you visualize "----". The control board awaits further instructions		----

¹ Make sure that the receiver is set to receive the type of coding of the transmitter you wish to memorize: visualize and, if necessary, update parameter n° 8 "type of coding" (see "8.4 Personalization of working parameters")

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

Channel selection and linking on the transmitter

The built-in receiver can control both the start input and the pedestrian one. By setting the correct value of the parameter "P009 Selection and linking of radio channels" it is possible to decide which key of the transmitter will activate each input. If you check on the "working parameters" table you will realize that the P009 parameter allows you to choose among 16 different combinations. If, for instance, you attribute value "3" to the parameter P009, all memorized transmitters will activate the start input through CH1 and the pedestrian input through CH4. Please refer to chapter "8.4 Personalization of working parameters" in order to select the right combination.

8.4 Personalization of working parameters

Instructions	Function	Display
	The control board is ready to receive instructions	----
	Scroll down the parameters until you visualize the one you wish to set (ex. P010)	P010
	Confirm! The display shows the set parameter value	d100
	Increase or decrease the value until you reach the value you wish to define	d080
	Confirm! The display shows again the parameter	P010
	Scroll down the parameters until you visualise "----".The control board awaits further instructions	----
The automation is now ready to work according to the new working parameters.		

8.5 Resetting of default parameters (p.007)

DEA 202RR control board software includes a reset procedure to restore default values (the one set by the maker) of all settable parameters, see Table 2 Parameters. The value originally set for each parameter is shown in the "working parameters table". In case you should reset all values and restore all default values, proceed as follows:

WARNING In case of an operator without encoder, each time you change the default parameters you must repeat the operators run learning. If you do not do this, at first input the control panel doesn't execute any manoeuvre and the display shows for a few second "APPr" to remind you to repeat the learning.



Instructions	Function	Display
	The control board is ready to receive instructions	----
	Scroll down the parameters until you visualize P007	P007
	Confirm! The control board awaits a further confirmation	DEF-
	Confirm by pressing on the OK button. The procedure starts	DEF-
	All parameters are now set at their original value	P007
	Scroll down the parameters until you visualise "----". The control board awaits further instructions	----

8.6 Safety devices

DEA 202RR control board allows installers to set up installations that truly comply with European regulations concerning automated garage doors and gates.

More specifically, this control board allows you to comply with the limits set by the same regulations as to impact forces in case of collision with obstacles.

DEA 203RR control board is equipped with a built-in anti-crush safety device that allows you to comply with the limits imposed by the above mentioned regulations in most installations. In particular, you can adjust the anti-crush safety device sensitivity by properly setting the value assigned to the following parameters (see also "8.4 Personalization of working parameters"):

- P014 motor 1 force in opening: from 30 (min. force, max sensitivity) to 100 (max force, neutralized sensitivity)
- P015 motor 1 force in closing: from 30 (min. force, max sensitivity) to 100 (max force, neutralized sensitivity)
- P016 motor 2 force in opening: from 30 (min. force, max sensitivity) to 100 (max force, neutralized sensitivity)
- P017 motor 2 force in closing: from 30 (min. force, max sensitivity) to 100 (max force, neutralized sensitivity)

In case of operators without encoder, the opening/closing differentiated sensitivity is not available, and the parameters to set are the following:

- P014 motor force 1: from 30 (min. force, max sensitivity) to 100 (max force, neutralized sensitivity)
- P016 motor force 2: from 30 (min. force, max sensitivity) to 100 (max force, neutralized sensitivity)

In case the gate structural features do not allow you to comply with the above force limits, it is possible to use external safety devices inputs (terminal n° 24 and 25). "SIC1" and "SIC2" inputs can be configured by setting properly parameter n° 18:

- P018 = 0 "safety rib" mode functioning: "SIC1" = safety rib operator 1 input, "SIC2" = safety rib operator 2 input. When 1 of the two inputs is activated, it stops the movement of both operators.
- P018 = 1 "photoelectric barriers" mode functioning: you can use either "SIC1" or "SIC2" or both of them, but remember to short-circuit the unused input. When one of the two inputs is activated, the movement of both motors is stopped.

If you power external safety devices through + 24VSIC output (terminal n°17), their proper working is tested before each manoeuvre.

8.7 Messages shown on the display

202RR control board allows you to visualize on the display several messages concerning its working status and any malfunction:

Message	Description
MESSAGES CONCERNING WORKING STATUS	
----	Gate is closed
	Gate is open
OPEN	Opening under way
CLOS	Closing under way
STEP	While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command
BLCK	Stop command received
barrr	Sic1 or sic2 activated while working in barrier mode



ERROR MESSAGES		
Message	Description	Possible solutions
Err1 Err2	They point out that the gate has exceeded: -(Err1), the max allowed number of reversals (20) without ever reaching the end of stroke (or stop) while closing; -(Err2) the max number of uninterrupted operations (5) of the anti-crush safety device; therefore an "emergency maneuver" is under way: the control board sets the motors in a slow down phase and searches the stops (or ends of stroke) in order to reset the positioning system. Once the stops (or ends of stroke) while closing are found again the message disappears and the control board awaits further instructions "----" and then resumes working normally.	In case the gate is not properly closed after the emergency maneuver (maybe because of false stops or obstacles due to mechanical frictions), proceed as follows: - Disconnect the power supply, check manually that no particular frictions and/or obstacles are present during the complete stroke of both leaves. Leave both leaves half-open. - Connect power supply and then give a START impulse. At this point the wings will start closing until their arrival at the stroke end (or limit switches). Make sure that the maneuver is properly completed. If the gate keeps working improperly repeat the motor stroke memorization procedure. Adjust force and motor speed values, if needed (see par. 8.2)
Err3	External photocells and/or safety devices are activated or out of order	Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly.
Err4	The motors are not connected or it signals control board failure	Make sure that the motors are properly connected. If the message reappears change the control board.
Err7	Operators movement not detected.	Make sure that operators and encoders connections are well done. Check the setting of parameter P034 (Motor selection with or without encoder) and make sure it is correct. If the error recurs, replace the encoder reader, and possibly the control panel.



9 MAINTENANCE

⚠ WARNING Any installation, maintenance or repair operation on the whole system must be carried out exclusively by qualified personnel. All these operations must be performed only after disconnecting the power supply, and operating in strict compliance with the electrical standards and regulations in force in the nation of installation. A5

⚠ WARNING: With control boards range "RR" disconnect the power supply wires before unlocking the operator manually. When you start the operator again the first operation will bring the door to a complete closing. If you do not follow this procedure the door will lose its right positioning.



10 PRODUCT DISPOSAL



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





11 COMPLETE CLOSING ASSEMBLY


Remember that everyone who sells and/ or motorises doors/gates becomes the manufacturer of the automated door/gate machine, and must therefore prepare and preserve a technical folder containing the following documents (see Machinery Directives Enclosure V).

- Assembly drawing of the automatic door/gate.
- Electrical connection and control circuit diagram.
- Risk analysis including: a list of the essential safety requirements provided in machine Directive Enclosure I; a list of the risks posed by the door/gate and a description of the implemented solutions. The installer must also:
- Keep these operating instructions and the instructions for all other components in a safe place.
- Prepare the operating instructions and general safety warnings (by filling up these operating instructions) and hand a copy to the end user.
- Fill in the maintenance handbook and hand a copy to the end user.
- Draw up the EC declaration of conformity and hand a copy to the end user.
- Fill in the complete EC label or plate and apply it to the automated door/gate.

N.B. The technical folder must be kept for inspection by the competent national authorities for at least ten years starting from the date of the automatic door/gate manufacturing.

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

 **WARNING** Wrong assessment of impact forces may cause serious damage to people, animal and things. DEA System reminds all personnel that the installer must ascertain that these impact forces, measured according to EN 12445 prescriptions, are actually below the limits indicated by EN12453 regulation.

 **WARNING** Any external safety device installed in order to conform to the limits set for impact forces must comply with EN12978.



INSTRUCTIONS FOR A CORRECT ADJUSTMENT OF AUTOMATION WITH OLI HYDRAULIC RAM AND 202RR.CONTROL PANEL

(Before proceeding, carefully read the 202RR instructions manual)

When using 202RR control board with Hydraulic ram "OLI 600" series there are two different ways of adjustment, depending on the type of installation required:

Force adjusted mechanically on ram (More practical and a faster installation):

1. Program the operators force nearly at maximum (P014 = P016 = 99%);
2. Go to parameter P001, "wing No. 1 positioning" and by pressing "+" button bring the wing into the completely open position. If wing does not move, adjust the ram force by adjusting brass screw on the opening exhaust valve, until wing moves smoothly;
3. Now by pressing "-" button bring the wing into the completely closed position. If wing does not move, adjust the ram force by adjusting brass screw on the closing exhaust valve, until wing moves smoothly;
4. Go to parameter P002, "wing n°2 positioning". Continue steps 2 and 3 as per wing n°1;
5. Go to P003 and start the learning manoeuvre. Motor 1 starts to close and automatically stops once it arrives at the end of stroke. Motor 2 starts too close and automatically stops once it arrives at the end of stroke (i.e. fully closed (if the operator doesn't stop, press OK). display shows "----": the learning is now completed.

Force electronic adjustment and setting of the obstacles detection device (Higher level of safety, slower instillation):

1. Set the operator force(P014 motor 1) at an intermediate value 50% (Or higher if gates are very heavy);
2. Completely loosen both exhaust valve screws (anticlockwise);
3. Go to P001, "wing positioning";
4. Press the "+" button (or CH2 of an already memorized remote): the motor starts up, but the wing doesn't move. Keeping the button pressed, close the opening exhaust valve (clockwise) until the motor starts opening with the desired force;
5. Push the "-" button (or CH4 of an already memorized remote): the motor starts up, but the wing doesn't move. Keeping the button pressed, close the closing exhaust valve until the motor starts closing with the desired force;
6. Exit from P001 and get access to P014: decrease the set force, exit from P014 and go again to P001 in order to check that motor can correctly move the wing in both directions;
7. **Repeat point 6 until you will find the minimum force value that can correctly move the wing in both directions;**
8. Go to P001 and push the "-" button to bring the wing to fully closed position (ram fully extended) tighten the closing exhaust valve further on until you hear the pump completely stop and the operator is under stress;
9. Press the "+" key and bring the wing to fully open position (ram is fully in). Keeping the button pressed, tighten the opening exhaust valve until you hear the pump completely stop and the operator is under stress;
10. Leave the wing completely opened;
11. Repeat all the procedure from point 1 to point 10 for the wing n° 2 using P002 for the positioning and P016 to adjust the force. At last, leave the wing completely opened;
12. Go to P003 and start the learning manoeuvre. This will automatically conclude when both wings are arrived at the closing stop and the display shows "----".the learning is now completed;

When electric lock is fitted, if it has difficulties in latching, during the learning cycle (P003) assist the latch mechanism by pushing the wing with the hands, (until latched) then proceed as follows:

13. Set up P031 "force in the very last distance" with a value 30% greater than Value of P014 (e.g.: if P014 = 50, then P031 = 65);
14. Start a closing manoeuvre and when wing n°1 arrives at stroke, before the working times finishes, tighten the closing exhaust valve further on until the electro-lock latches.



PROCEDURE DESCRIPTION		SETTABLE VALUES ¹		USER ²																																																																								
P001	Positioning of leaf M1																																																																											
P002	Positioning of leaf M2																																																																											
P003	Memorization of the motors' stroke																																																																											
P004	Deletion of the radio receiver memory																																																																											
P005	Transmitters memorizing																																																																											
P006	Search and deletion of a transmitter																																																																											
P007	Resetting of default parameters																																																																											
PARAMETER DESCRIPTION		SETTABLE VALUES ¹																																																																										
P008	Type of coding of the radio receiver	<table border="1"> <tr> <td>000</td> <td colspan="3">HCS fixed part only</td> </tr> <tr> <td>001</td> <td colspan="3">HCS rolling code</td> </tr> <tr> <td>002</td> <td colspan="3">HT12E dip switch</td> </tr> <tr> <td></td> <td>start</td> <td>pedes-trian</td> <td>start</td> </tr> <tr> <td>003</td> <td>CH1</td> <td>CH2</td> <td>CH3</td> </tr> <tr> <td>004</td> <td>CH1</td> <td>CH3</td> <td>CH4</td> </tr> <tr> <td>005</td> <td>CH1</td> <td>CH4</td> <td>CH1</td> </tr> <tr> <td>006</td> <td>CH2</td> <td>CH1</td> <td>CH2</td> </tr> <tr> <td>007</td> <td>CH2</td> <td>CH3</td> <td>CH4</td> </tr> <tr> <td>008</td> <td>CH2</td> <td>CH4</td> <td>CH1</td> </tr> <tr> <td>009</td> <td>CH3</td> <td>CH1</td> <td>CH2</td> </tr> <tr> <td>010</td> <td>CH3</td> <td>CH2</td> <td>CH3</td> </tr> <tr> <td>011</td> <td>CH3</td> <td>CH3</td> <td>CH4</td> </tr> <tr> <td>012</td> <td>CH3</td> <td>CH4</td> <td>CH1</td> </tr> <tr> <td>013</td> <td>CH3</td> <td>CH1</td> <td>CH2</td> </tr> <tr> <td>014</td> <td>CH3</td> <td>CH2</td> <td>CH3</td> </tr> <tr> <td>015</td> <td>CH3</td> <td>CH3</td> <td>CH4</td> </tr> <tr> <td>016</td> <td>CH3</td> <td>CH4</td> <td>CH1</td> </tr> </table>			000	HCS fixed part only			001	HCS rolling code			002	HT12E dip switch				start	pedes-trian	start	003	CH1	CH2	CH3	004	CH1	CH3	CH4	005	CH1	CH4	CH1	006	CH2	CH1	CH2	007	CH2	CH3	CH4	008	CH2	CH4	CH1	009	CH3	CH1	CH2	010	CH3	CH2	CH3	011	CH3	CH3	CH4	012	CH3	CH4	CH1	013	CH3	CH1	CH2	014	CH3	CH2	CH3	015	CH3	CH3	CH4	016	CH3	CH4	CH1
000	HCS fixed part only																																																																											
001	HCS rolling code																																																																											
002	HT12E dip switch																																																																											
	start	pedes-trian	start																																																																									
003	CH1	CH2	CH3																																																																									
004	CH1	CH3	CH4																																																																									
005	CH1	CH4	CH1																																																																									
006	CH2	CH1	CH2																																																																									
007	CH2	CH3	CH4																																																																									
008	CH2	CH4	CH1																																																																									
009	CH3	CH1	CH2																																																																									
010	CH3	CH2	CH3																																																																									
011	CH3	CH3	CH4																																																																									
012	CH3	CH4	CH1																																																																									
013	CH3	CH1	CH2																																																																									
014	CH3	CH2	CH3																																																																									
015	CH3	CH3	CH4																																																																									
016	CH3	CH4	CH1																																																																									
P010	Motor speed during normal stroke, calculated as % of max speed (with encoder). This figure is not considered, max speed during the run	50.....:00																																																																										
P011	Motor speed during slow down, calculated as % of max speed (with encoder). This figure is not considered, slow down speed fixed (without encoder)	30.....50.....:00																																																																										
P012	Slow-down duration of M1 (expressed as % of total stroke)	10.....25.....50																																																																										
P013	Slow-down duration of M2 (expressed as % of total stroke)	10.....25.....50																																																																										
P014	Operator 1 force while opening (with encoder)	30.....:00																																																																										
P015	Operator 1 force while closing (with encoder)	30.....:00																																																																										
P016	Operator 2 force while opening (with encoder)	30.....:00																																																																										
P017	Operator 2 force while closing (with encoder)	30.....:00																																																																										
PARAMETRES		SETTABLE VALUES ¹																																																																										
P010	Motor speed during normal stroke, calculated as % of max speed (with encoder). This figure is not considered, max speed during the run	50.....:00																																																																										
P011	Motor speed during slow down, calculated as % of max speed (with encoder). This figure is not considered, slow down speed fixed (without encoder)	30.....50.....:00																																																																										
P012	Slow-down duration of M1 (expressed as % of total stroke)	10.....25.....50																																																																										
P013	Slow-down duration of M2 (expressed as % of total stroke)	10.....25.....50																																																																										
P014	Operator 1 force while opening (with encoder)	30.....:00																																																																										
P015	Operator 1 force while closing (with encoder)	30.....:00																																																																										
P016	Operator 2 force while opening (with encoder)	30.....:00																																																																										
P017	Operator 2 force while closing (with encoder)	30.....:00																																																																										



P018	Selection of type of external safety device: rib / barrier. If the ribs are activated the movement direction of both motors is inverted; during slow-down phase, the activation is interpreted as stroke end. If the barrier is activated the movement of both motors is stopped.	☐☐☐☐	safety ribs	
P019	Time of automatic closing (expressed in sec). If = 0 the automatic closing is deactivated	☐☐☐☐	photoelectric barriers	
P020	Time of pre-flashing (expressed in sec)	☐☐☐☐		255
P021	Time of phase displacement in opening (expressed in sec) ATTENTION: if=0 the exit which controls the electric lock is automatically deactivated	☐☐☐☐		15
P022	Time of phase displacement in closing (expressed in sec)	☐☐☐☐		60
P023	Collectivity function: if it is activated it deactivates both start and pedestrian inputs for the whole duration of automatic opening and closing	☐☐☐☐	deactivated	
P024	Ram blow function: if it is activated, it pushes the motors close for one second before each opening movement, so as to ease the releasing of any electric lock	☐☐☐☐	activated	
P025	Operating program: reversal (start->open, start->close, start->open ...), step-by-step (start->open, start->stop, start->close...)	☐☐☐☐	deactivated	
P026	FOTO 1 Photocell function even while opening: if it is activated, the photocell stops the movement while opening until the obstacle is removed. In any case it reverses the direction of movement while closing	☐☐☐☐	activated	
P027	Clean contact operation: - If = 0, open gate fixed warning light, the contact is always closed when the gate is moving or opened, it opens again only when the closing movement is completed - If = 1, open gate intermittent light, the contact is slow while opening and fast while closing, always closed when the gate is opened, it opens again when the closing movement is completed - If > 1 courtesy light, the contact is closed during every movement, it opens again when the motor stops according to a pre-settable delay (expressed in sec)	☐☐☐☐ ☐☐☐☐ ☐☐☐☐	inversione step-by-step Photocell activated only in closing Photocell activated also in opening open gate fixed warning light open gate intermittent warning light	
P028	Unused parameter	☐☐☐☐		
P029	One motor function: if it is activated, the control board controls motor 1 only ATTENTION: activate this function before memorizing motor's stroke.	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	deactivated activated	
P030	PED input operation: If=0 PED input starts the pedestrian opening (operator n. 1 only) If=1 PED input starts the closing, START input starts the opening.	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	Pedestrian Separated Open/Close	

202RR



Armoire de commande pour automatismes à 230V
Notice d'emploi et avertissements

FRANÇAIS

INDEX

INTRODUCTION	29
1 CONFORMITÉ DU PRODUIT	29
2 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS	29
3 MODÈLES ET CONTENU DE L'EMBALLAGE	30
4 DESCRIPTION DU PRODUIT	30
5 DONNÉES TECHNIQUES	31
6 CONDITIONS D'EMPLOI PRÉVUES	31
7 NOTICE D'INSTALLATION ET CÂBLAGE	31-32
8 NOTICE D'EMPLOI	33
8.1 Visualisation état des entrées	33
8.2 Configuration et apprentissage de la course des moteurs	33
8.3 Récepteur radio incorporé	34
8.4 Personnalisation des paramètres de fonctionnement	35
8.5 Restauration des paramètres de default (p.007)	35
8.6 Dispositifs de sécurité	36
8.7 Messages affichés sur le display	36
9 MAINTENANCE	37
10 ÉLIMINATION DU PRODUIT	37
11 ENSEMBLE COMPLET DE LA FERMETURE	38

INTRODUCTION

Ces instructions ont été rédigées par le constructeur et elles font partie intégrante du produit. Les opérations contenues s'adressent à des opérateurs qui ont été correctement formés et reconnus aptes. Nous vous conseillons de les lire et de les garder pour toute exigence future.




1 CONFORMITÉ DU PRODUIT


L'armoire de commande programmable 202RR est un produit labellisé CE. DEA SYSTEM assure la conformité de ce produit aux Directives Européennes 2004/108/CE (compatibilité électromagnétique), 2006/95/CE (appareils électriques à basse tension).




2 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

 Lisez attentivement ; l'inobservation des avertissements suivants peut produire des situations dangereuses.


 **ATTENTION** DEA System vous rappelle que le choix, la position et l'installation de tous les dispositifs et les matériaux qui constituent l'ensemble complet de la fermeture, doivent être exécutés conformément aux Directives Européennes 2006/42/CE (Directive Machines) et ses modifications ultérieures, 2004/108/CE (compatibilité électromagnétique), 2006/95/CE (appareils électriques à basse tension). Dans tout pays extracommunautaire, non seulement vous devez suivre les normes spécifiques en vigueur mais, pour atteindre un niveau de sûreté suffisant, on vous conseille d'observer aussi les prescriptions des Directives susmentionnées. A1


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


 **ATTENTION** Vous ne devez absolument pas utiliser ce produit dans un milieu explosible. Vous ne devez absolument pas utiliser ce produit dans des milieux qui peuvent être agressifs et endommager ses pièces. A3

29




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


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


 **ATTENTION** Installez l'armoire de commande selon les indications de " F3 Installation ". Exécutez seulement les perçages prévues par le producteur pour le passage des câbles et utilisez les presse-câbles indiqués. Le non respect de ces indications peut compromettre un niveau adéquat de protection électrique.


 **ATTENTION** Avant de procéder avec l'apprentissage de la course des moteurs:

- Sélectionnez le type de moteurs utilisés: avec encodeur (P034=0 e J8=J10=pos. A); sans encodeur (P034=1 e J8=J10=pos. B).
- Sélectionnez le numéro des moteurs utilisés: 2 moteurs (P029=0); 1 moteur (P029=1).
- Assurez vous que tout dispositif de sécurité externe, photocellules et fin de course soient correctement branchés et qu'ils fonctionnent: en effet leur présence est relevée automatiquement par la platine pendant l'apprentissage.

 **ATTENTION** L'estimation erronée des forces d'impact peut être très dangereuse pour personnes, animaux ou choses. DEA System vous rappelle que l'installateur doit vérifier que ces forces d'impact, mesurées selon les indications de la norme EN 12445, sont effectivement inférieures aux limites prévues par la norme EN12453.

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

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

 **ATTENTION** Éliminez les matériaux de l'emballage (plastique, carton, etc.) en suivant les normes en vigueur. Ne laissez pas les sacs en nylon et polystyrène à portée des enfants.



3 MODÈLES ET CONTENU DE L'EMBALLAGE

L'armoire de commande 202RR peut être incluse dans les automatismes de portails à ventail opérés par un ou deux moteurs en 230 V ~ ou fournie singulièrement comme pièce de rechange à utiliser exclusivement jumelée aux automatismes DEA.



4 DESCRIPTION DU PRODUIT

Les armoires de commande 202RR ont été conçus pour l'automatisation de portails à ventail opérés par un ou deux moteurs en 230 V ~ Ses traits distinctifs sont l'extrême versatilité, la facilité dans l'installation et la réalisation en complète observance des normes européennes en vigueur dans le domaine de la compatibilité électromagnétique et de la sécurité électrique.

Caractéristiques principales du produit:

1. réglage de tous les paramètres de fonctionnement grâce à 3 touches et à l'affichage de 4 chiffres sur le display;
2. possibilité de gestion des moteurs avec et sans encodeur magnétique;
3. possibilité de régler de façon très exacte la vitesse des moteurs soit pendant la course complète que pendant sa dernière phase (ralentissement). Préservation du couple moteur même à régime très ralenti (moteurs avec encodeur);
4. ralentissement avec vitesse fixe (moteurs sans encodeur);
5. possibilité de régler de façon différenciée le ralentissement de deux moteurs;
6. dispositif interne anti-écrasement pourvu de sensibilité réglable (70 niveaux) de façon différente les deux moteurs et pour les deux directions de marche (sensibilité différencié ouverture/fermeture seulement pour moteurs avec encodeur);
7. entrées pour l'utilisation des dispositifs de sécurité externes (barres palpées ou barrières photoélectriques) standard et aussi des dispositifs de sécurité externes alimentés pour les quels il est donc possible d'effectuer l'auto-test avant chaque opération.
8. récepteur radio 433,92MHz incorporé pour codage HCS o HT12E, avec possibilité de recherche et effacement de télécommandes singles.



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

A1



5 DONNÉES TECHNIQUES

Alimentation	230 V ~ +/- 10% 50Hz
Sortie clignoteur.....	230 V ~ 50Hz max 40W
Sortie alimentation circuits auxiliaires (24VAUX) 24 V ~ max 200mA	
Sortie alimentation sécurité (24VSIC).....	24 V ~ max 200mA
Sortie électroserrure	12 V ~ max 15 VA
Portée contact LC/SCA	max 5A
Puissance max moteurs	2 X 500Wmax
Degré de protection	IP55
Fusible F1.....	T5A 250V (retardé)
Fusible F2.....	T160mA 250V (retardé)
Fréquence récepteur radio.....	433,92 MHz codage rolling code / dipswitch
N° max radiocommandes contrôlées	100



6 CONDITIONS D'EMPLOI PRÉVUES

Les armoires de commande 202RR sont réalisées pour l'automatisation de portails à ventail motorisés à 230 V ~ L'usage pour lequel elles sont projetées et testées est une " normale " situation d'ouverture à usage résidentiel et industriel; le degré de protection contre la poussière et l'eau ainsi que d'autres données sont contenus dans le paragraphe "5 Données techniques".

ATTENTION L'utilisation du produit dans des conditions anormales non prévues par le constructeur peut révéler potentiellement dangereuse ; respectez les conditions prévues dans les présentes instructions. A2

ATTENTION Vous ne devez absolument pas utiliser ce produit dans un milieu explosible. Vous ne devez absolument pas utiliser ce produit dans des milieux qui peuvent être agressifs et endommager ses pièces. A3



7 NOTICE D'INSTALLATION ET CÂBLAGE

ATTENTION Afin d'assurer la sécurité électrique, gardez toujours absolument séparés le câble d'alimentation 230V et les câbles à très basse tension de sécurité (alimentation des moteurs, commandes, électro-serrure, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) éventuellement en les fixant à l'aide de pattes d'attache appropriés à proximité des borniers.

A4

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

A5

ATTENTION Installez le tableau électrique en suivant les instructions exposées en "F3 Installation". Exécutez seulement les perçages prévus par le constructeur pour faire passer les câbles, et utilisez seulement le type de presse-câbles indiqué. L'observation de ces indications peut compromettre un adéquat niveau de protection électrique.

A6




















Branchez-vous au courant 230 V ~ ± 10% 50 Hz par un interrupteur omnipolaire ou un autre dispositif qui vous assure un débranchement omnipolaire du courant. La distance d'ouverture des contacts = 3,5 mm; utilisez un câble avec une section min. de 3 x 1,5 mm² (par exemple le type H07RN-F).

Effectuez correctement tout branchement aux borniers et rappelez-vous court-circuiter, si besoin est, les entrées qui ne sont pas utilisées. (Voir tableau 1 Branchement aux borniers et Fig. 1 schéma électrique de base ou complet)

31



Tableau 1 Branchement au borniers

1-2 230V ~	Alimentation 230 V ~ +/- 10% 50Hz
3-4 	Sortie clignoteur 230 V ~ max 40W
5-6 	Contact disponible max 5A : ce contact peut être utilisé pour commander une lampe témoin d' un portail ouvert (P27=0) ou d'une lampe de courtoisie (P27≠0)
7-8-9 	Sortie moteur 1, max 500W (7 ouvre, 8 commun, 9 ferme)
10-11-12 	Sortie moteur 2 max 500W (10 ouvre, 11 commun, 12 ferme)
13-14 	Sortie électroserrure 12V ~ max 15VA
15-16 	Sortie 24 V ~ alimentation circuits de sécurité qui ne sont pas contrôlés. Cette sortie peut être utilisée pour alimenter des dispositifs auxiliaires, le récepteur de la photocellule (en tout cas) et des dispositifs de sécurité si vous ne souhaitez pas vérifier le fonctionnement de ceux-ci avant chaque manoeuvre.
15-17 	Sortie 24 V ~ alimentation dispositifs de sécurité contrôlés. Utilisez pour l'alimentation du transmetteur photocellule (en tout cas) et des dispositifs de sécurité si vous souhaitez vérifier le fonctionnement de ceux-ci avant chaque manoeuvre.
18	Non utilisés
19 FCC2	Entrée N.C. fin de course fermeture moteur n°2. Court-circuiter à la borne n. 23 si elle n'est pas utilisée
20 FCA2	Entrée N.C. fin de course ouverture moteur n°2. Court-circuiter à la borne n. 23 si elle n'est pas utilisée
21 FCC1	Entrée N.C. fin de course fermeture moteur n°1. Court-circuiter à la borne n. 23 si elle n'est pas utilisée
22 FCA1	Entrée N.C. fin de course ouverture moteur n°1. Court-circuiter à la borne n. 23 si elle n'est pas utilisée
23 COM	Commun entrées
24 	Entrée N.C. dispositif de sécurité externe du moteur 2, Si elle est activée elle inverse le mouvement (P18=0) ou l'arrête (P18=1). Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez à la borne n°28
25 	N.C. dispositif de sécurité externe du moteur 1, Si elle est activée elle inverse le mouvement (P18=0) ou l'arrête (P18=1). Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez à la borne n°28
26 	Entrée N.C. photocellule n.2 (côté externe), pendant la fermeture elle inverse le mouvement, pendant l'ouverture elle n'est considérée. Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez à la borne n°28
27 	Entrée N.C. photocellule n.1 (côté intérieur), pendant la fermeture elle bloque le mouvement et inverse une fois enlevé l'obstacle ; pendant l'ouverture si P026=0 elle n'est pas considérée, tandis qu'elle bloque le mouvement et parte en ouverture quand vous avez enlevé l'obstacle si P026=1. Par contre, si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez à la borne n°28.
28 COM	Commun entrées
29 	Entrée N.C. bloque. Si elle est activée, elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. Par contre, si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez à la borne n°32
30 PED	Entrée piétons N.O. Si elle est activée, elle détermine l'ouverture partielle du portail
31 	Entrée ouvre N.O. Si elle est activée, elle détermine l'ouverture ou la fermeture des deux moteurs. Peut fonctionner en modalité " inversion " (P25=0) ou "pas-à-pas" (P25=1)
32 COM	Commun entrées
33 	Entrée signal antenne radio
34 	Entrée masse antenne radio
J9 	Connecteur entrée pour éventuel encodeur moteur 2
J11 	Connecteur entrée pour éventuel encodeur moteur 1
J8 	Jumper pour sélectionner le type d' encodeur:
J10 	<ul style="list-style-type: none"> •Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P034=0) •Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P034=1)

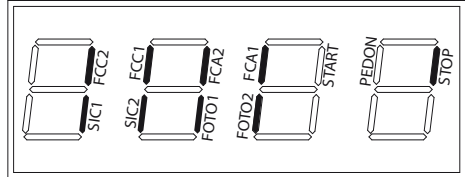
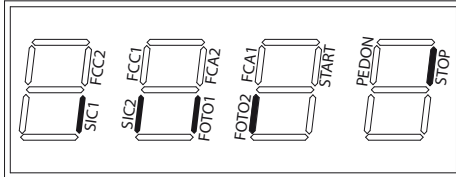


8 NOTICE D'EMPLOI

Après avoir exécuté correctement tout branchement aux borniers en vous rappelant pointer, si besoin est, les entrées inutilisées (voir "branchement aux borniers"), alimentez la carte: le display affiche pour quelques secondes le message "RES-" suivi par le symbole de portail fermé "----".

8.1 Visualisation état des entrées

Appuyez sur la touche "OK" pour vérifier le correct branchement de toutes les entrées.



Installation de base

En appuyant sur la touche "OK" lorsque l'armoire de commande attend des commandes ("----") le display affiche des segments verticaux, chacun d'eux est associé à une entrée différente de la centrale (voir Fig. ci dessus) Quand le segment est allumé cela signifie que le contact de l'entrée associée est fermé, au contraire s'il est éteint cela signifie que le contact est ouvert.

Installation complète

8.2 Configuration et apprentissage de la course des moteurs

ATTENTION En cas d'utilisation de moteurs hydrauliques, referez-vous à la page 39 pour une régulation correcte.

ATTENTION Avant de procéder avec l'apprentissage de la course des moteurs:

- Sélectionnez le type de moteurs utilisés: avec encodeur (P034=0 et J8=J10=pos. A); sans encodeur (P034=1 et J8=J10=pos. B).
- Sélectionnez le numéro des moteurs utilisés: 2 moteurs (P029=0); 1 moteur (P029=1).
- Assurez vous que tout dispositif de sécurité externe, photocellules et fin de course soient correctement branchés et qu'ils fonctionnent: en effet leur présence est relevée automatiquement par la platine pendant l'apprentissage.

Commandes	Fonction	Display
	La carte attend les commandes	----
Positionnement du ventail 1		
	Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser la procédure P001	P001
	Confirmez! La carte est prête pour le positionnement du ventail 1	OP-1
	Positionnez le ventail 1 dans le point d'arrêt en ouverture ¹	
	Confirmez!	P001
Positionnement du ventail 2		
	Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser la procédure P002	P002
	Confirmez! La carte est prête pour le positionnement du ventail 2	OP-2
	Positionnez le ventail 2 dans le point d'arrêt en ouverture ¹	
	Confirmez!	P002
Apprentissage de la course		
	Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser la procédure P003	P003
	Confirmez!	APPr



	Confirmez en appuyant pour quelques secondes sur la touche OK! La procédure démarre	APP_r
	A ce point, le moteur 2 commence à fermer jusqu'à son arrivée à la boutée (ou au fin de course) de fermeture, ensuite le moteur 1 commence fermer jusqu'à l'arrivée à la boutée (ou au fin de course) de fermeture. ATTENTION: dans le cas où la butée ne soit pas détectée, pousser de nouveau la touche OK: le moteur s'arrête.	
	Le display affiche le message "----". Apprentissage course moteurs terminé!	----

¹ En appuyant sur la touche le vantail doit s'ouvrir, en tapant sur la touche le vantail doit se fermer. Dans le cas contraire, les câbles du moteur doivent être inversés. Seulement si vous utilisez les fins de course, positionnez tout d'abord le vantail dans le point où vous désirez qu'il s'arrête en fermeture et réglez la came de fermeture de façon qu'elle appuie sur la respective fin de course dans ce même point. Ensuite positionnez le vantail dans le point d'ouverture et réglez la came d'ouverture de façon qu'elle appuie sur la respective fin de course dans ce même point.

⚠ ATTENTION Moteurs sans encodeur: faites l'apprentissage de la course des moteurs chaque fois que vous modifiez les valeurs de la force (P014 e P016). Si vous ne le faites pas, suite à une impulsion l'armoire de commande n'exécutera aucune manœuvre et le display affiche pour des seconds "APP_r", pour vous rappeler de répéter l'apprentissage. Vérifiez et, si besoin est, modifiez la valeur de la force pendant la phase de "positionnement" du vantail : de cette façon vous ne devrez pas répéter l'apprentissage.

8.3 Récepteur radio incorporé

L'armoire de commande DEA 202RR est équipée d'un récepteur radio 433,92MHz incorporé, apte à recevoir soit des radiocommandes avec codage en HCS (rolling code complet ou seulement partie fixe), soit avec codage HT12E à dip-switch.

- On sélectionne le type de codage en introduisant le paramètre de fonctionnement n° 8 " type de codage " (voir tableau 2 Paramètres)
- La capacité de la mémoire du récepteur est de 100 radiocommandes différent.
- La réception d'une impulsion arrivant d'une radiocommande détermine, selon l'attribution des canaux que vous avez sélectionnés, l'activation de l'entrée start ou piétons. En effet, en introduisant un des paramètres de fonctionnement vous pouvez décider, selon vos exigences, quelle touche, parmi les touches des radiocommandes en mémoire, activera l'entrée piétons (voir " 4. Attribution des canaux radiocommande ").
- Chaque fois qu'une radiocommande est mémorisée le display affiche un numéro progressif qui vous permet par la suite de rechercher et éventuellement effacer chaque radiocommande individuellement.

Commandes	Fonction	Display
	La carte attend les commandes	----
Effacement de toutes les radiocommandes		
	Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P004	P004
	Confirmez! La carte attend une confirmation ultérieure	CArC
	Confirmez en appuyant pour quelques secondes sur la touche OK! La procédure démarre	CArC
	Accompli! La mémoire du récepteur a été effacée	P004
	Parcourez les paramètres jusqu'à "----". La carte attend les commandes	----
Apprentissage des radiocommandes ¹		
	Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P005	P005
	Confirmez! Le récepteur commence l'apprentissage La lampe clignotante s'allume!	LEAr
	Appuyez sur n'importe quelle touche de la radiocommande	
	Apprentissage accompli! Le clignoteur s'éteint pour 2 secondes. Le display affiche le numéro de la radiocommande mémorisée (ex. "r001")	r001
	Le récepteur retour automatiquement dans la modalité d'apprentissage La lampe clignotante s'allume!	LEAr



	Mémorisez toutes les radiocommandes nécessaires	
	Attendez 10 secondes pour quitter la modalité d'apprentissage. A ce point le récepteur recevra toutes les radiocommandes mémorisées.	----
Activation de la modalité d'apprentissage sans nécessité d'intervenir sur l'armoire de commande ¹		
	Appuyez simultanément sur les touches CH1 e CH2, ou sur la touche cachée d'une radiocommande déjà mémorisée	LEAR
Recherche et effacement d'une radiocommande		
	Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P006	P006
	Confirmez! La carte est prête pour la sélection de la radiocommande	r00!
	Parcourez les radiocommandes jusqu'à celle que vous désirez effacer (ex."r003")	r003
	Confirmez l'effacement en appuyant pour quelques secondes la touche OK!!	r003
	OK! Effacement accompli	r---
	Prêt pour la sélection du paramètre	P006
	Parcourez les paramètres jusqu'à "----". La carte attend les commandes	----

¹ Assurez-vous que le récepteur soit prédisposé à la réception du type de codage de la radiocommande qu'on désire apprendre: visualisez et éventuellement actualisez le paramètre n° 8 "type de codage" (voir "8.4 Personnalisation des paramètres de fonctionnement")

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

Attribution des canaux radiocommande

Le récepteur incorporé peut commander soit l'entrée de start que celle des piétons. En programmant correctement la valeur du paramètre "P009 Attribution des canaux radiocommande" il est possible de déterminer quelle touche de la radiocommande activera l'une ou l'autre entrée. Dans le tableau "paramètre de fonctionnement" on voit que le paramètre P009 permet de choisir parmi 16 différentes combinaisons. Par exemple, si au paramètre P009 vous attribuez la valeur "3", toute radiocommande en mémoire activera par CH1 l'entrée start et par CH4 l'entrée piétons. Pour introduire la combinaison choisie, voir le chapitre "8.4 Personnalisation des paramètres de fonctionnement".

8.4 Personnalisation des paramètres de fonctionnement

Commandes	Fonction	Display
	La carte attend les commandes	----
	Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser le paramètre choisi (ex. P010)	P0 10
	Confirmez ! Le display affiche la valeur introduite pour le paramètre	d 100
	Augmentez ou réduisez la valeur jusqu'à atteindre celle que vous désirez	d080
	Confirmez! Le display affiche de nouveau l'indication du paramètre	P0 10
	Parcourez les paramètres jusqu'à "----". La carte attend les commandes	----
A ce point l'automatisme est prête à fonctionner en utilisant les nouveaux paramètres de fonctionnement		

8.5 Restauration des paramètres de default (p.007)

Le software de gestion de l'armoire de commande DEA 202RR est pourvu d'une procédure pour la restauration de tous paramètres programmables comme valeurs de default (c'est-à-dire comme ils ont été programmés par le producteur) voir Tableau 2 Paramètres. La valeur programmée initialement pour chaque paramètre est illustrée dans le "tableau des paramètres de fonctionnement". Au cas où il serait nécessaire de restaurer tous paramètres, suivez les indications ci-dessous:



⚠ ATTENTION Moteurs sans encodeur: faites l'apprentissage de la course des moteurs chaque fois que vous restaurez des paramètres de default. Si vous ne le faites pas, suite à une impulsion l'armoire de commande n'exécutera aucune manoeuvre et le display affiche pour des seconds "APPr", pour vous rappeler de répéter l'apprentissage.

Commandes	Fonction	Display
	La carte attend les commandes	----
	Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser la procédure P007	P007
	Confirmez! La carte attend une confirmation ultérieure	dEF-
	Confirmez en appuyant pour quelques secondes sur OK! La procédure démarre.	dEF-
	Tous paramètres ont été programmés selon leur valeur originaire	P007
	Parcourez les paramètres jusqu'à "----". La carte attend les commandes	----

8.6 Dispositifs de sécurité

L'armoire de commande DEA 202RR offre à l'installateur la possibilité de réaliser des installations réellement conformes aux normes européennes concernant les fermetures automatisées.

En particulier, elle permet de respecter les limites imposées par ces mêmes normes en ce qui concerne les forces d'impact en cas d'éventuelle collision avec des obstacles.

L'armoire de commande DEA 202RR dispose d'un dispositif de sécurité anti écrasement qui permet de respecter les limites ci nommés dans la plus grand partie des installations. En particulier l'étalonnage de la sensibilité du dispositif anti-écrasement est effectué en programmant correctement la valeur attribuée aux paramètres ci-après (voir aussi "8.4 Personnalisation des paramètres de fonctionnement"):

- P014 force moteur 1 ouverture: de 30 (min. force, max sensibilité) à 100 (max force, sensibilité désactivée)
- P015 force moteur 1 fermeture: de 30 (min. force, max sensibilité) à 100 (max force, sensibilité désactivée)
- P016 force moteur 2 ouverture: de 30 (min. force, max sensibilité) à 100 (max force, sensibilité désactivée)
- P017 force moteur 2 fermeture: de 30 (min. force, max sensibilité) à 100 (max force, sensibilité désactivée)

Dans les moteurs sans encodeur la sensibilité différenciée ouverture/fermeture n' est pas disponible donc les paramètres à apprendre ils sont:

- P014 force moteur 1: de 30 (min. force, max sensibilité) à 100 (max force, sensibilité désactivée)
- P016 force moteur 2: de 30 (min. force, max sensibilité) à 100 (max force, sensibilité désactivée)

Au cas où les caractéristiques structurales du portail ne permettent de respecter les limites de force, il est possible d'utiliser les entrées pour les dispositifs de sécurité extérieurs (bornes n° 24 et n° 25). Les entrées "SIC1" et "SIC2" peuvent être configurées en programmant correctement le paramètre n° 18:

- P018 = 0 fonctionnement du dispositif "barres palpeuses": SIC1 = entrée barre palpeuse moteur 1, SIC2 = entrée barre palpeuse moteur 2. L'activation d'une des deux entrées inverse la marche des deux moteurs.
- P018 = 1 fonctionnement du dispositif "barrières photoélectriques": vous pouvez utiliser indifféremment "SIC1" ou "SIC2" ou les deux entrées ensemble, en vous rappelant court-circuiter celle que vous n'utilisez pas. L'activation d'une des deux entrées bloque la marche des deux moteurs. En alimentant les dispositifs de sécurité extérieurs par la sortie + 24VSIC (borne n°17), leur fonctionnement régulier sera testé avant chaque manoeuvre.

8.7 Messages affichés sur le display

L'armoire de commande 202RR prévoit l'affichage sur le display d'une série de messages sur son état de fonctionnement ou sur éventuelles anomalies:

Message	Description
MESSAGES D'ÉTAT	
----	Portail fermé
	Portail ouvert
OPEn	Ouverture en cours
CLOS	Ouverture en cours
StEP	L'armoire attend une commande après une pulsion de start, en modalité pas-à-pas
bLOC	L'armoire a reçu une impulsion de stop
bArr	Activation de sic1 ou sic2 en modalité barrière



MESSAGES D'ERREUR		
Message	Description	Solutions possibles
Err1 Err2	Ils signifient que le portail a dépassé : -(Err1), le numéro max permis (20) d'inversions sans jamais parvenir en battée (ou fin de course) de fermeture; -(Err2) le numéro max permis (5) d'interventions consécutives du dispo- sitif anti-écrasement ; et il est donc en cours la " manœuvre d'urgence " : l'armoire met automatiquement les moteurs en ralentissement en cher- chant les battées (ou fin de course) de façon à resetter le système de position- nement. Une fois retrouvées les bat- tées (ou fin de course) de fermeture, le message disparaît et l'armoire attend des commandes "----" et ensuite elle fonctionne normalement.	Si par hasard, après la manœuvre d'urgence, le portail n'est pas parfaitement fermé (peut-être à cause de fausses battées ou d'obstacles en con- séquence de frictions mécaniques) opérez comme illustré ci-après: - Débranchez le courant, vérifiez manuellement qu'il n'y a pas de frictions particulières et/ou d'obstacle tout au long de la course des deux vantaux. Laissez les deux vantaux entrouverts. - Remettez l'armoire en service et puis donnez un impulsion de "start". A ce point les vantaux partent en fermeture jusqu'à l'arrive à la bouté (ou au fin de course). Vérifiez que la manœuvre se termine cor- rectement. Au cas où le portail ne fonctionne encore correctement répétez la procédure d' apprentissage de la course des moteurs après avoir réglé les valeurs de force et vitesse des moteurs (voir par 8.2)
Err3	Photocellules et/ou dispositifs de sécu- rité extérieurs activés ou en panne.	Vérifiez l'exact fonctionnement de tous les dispositifs de sécurité et/ou des photocellules installées.
Err4	Les moteurs ne sont pas branchés ou l'armoire de commande est en panne.	Vérifiez que les moteurs sont correctement branchés. Si le message se répète, remplacez l'armoire de comm.
Err7	Mouvement des moteurs non relevé.	Vérifiez le bon branchement des moteurs et leurs en- codeurs. Vérifiez le réglage du paramètre P034 (sélection du moteur, avec ou sans encodeur) et assurez-vous qu'il soit correct. Si l'erreur persiste, remplacez le lecteur encodeur, et éventuellement l'armoire de commande.



9 MAINTENANCE

⚠ ATTENTION Toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié. Opérez toujours quand l'alimentation est coupée, et conformez-vous rigoureusement à toutes les normes en matière d'installations électriques en vigueur dans le pays où cette installation doit être installée. A5

⚠ ATTENTION: Avec les armoires de commande "RR" coupez l'alimentation avant de déverrouiller manuellement l'automatisation. De cette façon lors que vous remettez l'armoire en service la première manœuvre portera la porte dans la position de complète fermeture. Si vous ne suivez pas cette procédure la porte perdra le juste positionnement.



10 ÉLIMINATION DU PRODUIT

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



11 ENSEMBLE COMPLET DE LA FERMETURE

On vous rappelle que toute personne qui vend et motorise une porte/un portail devient le constructeur de la machine porte/portail automatique, et qu'il doit préparer et garder la notice technique que devra contenir les documents suivants (voir annexe V de la Directive Machines) :

- Le plan d'ensemble de la porte/du portail.
- Le schéma des connexions électriques et des circuits de commande.
- L'analyse des risques qui comprend : la liste des requêtes essentielles prévues dans l'annexe I de la Directive Machine, plus la liste des risques que présente la porte/le portail et la description des solutions adoptées. En plus, l'installateur doit :
- Garder cette notice d'emploi et les notices d'emploi des autres composants
- Préparer la notice d'emploi et les avertissements généraux de sécurité (en complétant cette notice d'emploi) et en remettre un exemplaire à l'utilisateur.
- Remplir le cahier de maintenance et en remettre un exemplaire à l'utilisateur.
- Remplir la déclaration CE de conformité et en remettre un exemplaire à l'utilisateur.
- Remplir l'étiquette ou la plaque complète du label CE et l'appliquer sur la porte/le portail.

N.B. Vous devez garder la notice technique et la mettre à disposition des autorités nationales compétentes pendant au moins dix ans à compter de la date de construction de la porte/du portail automatique.

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

⚠ ATTENTION L'estimation erronée des forces d'impact peut être très dangereuse pour personnes, animaux ou choses. DEA System vous rappelle que l'installateur doit vérifier que ces forces d'impact, mesurées selon les indications de la norme EN 12445, soient effectivement inférieures aux limites prévus par la norme EN12453.

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



INSTRUCTIONS POUR UN REGLAGE CORRECT DES AUTOMATISATIONS AVEC VERIN OLEODYNAMIQUE ET PLATINE DE COMMANDE 202RR.

(avant de commencer, lire avec attention le Manuel d'instructions de l'armoire de commande 202RR)

L'utilisation de la platine de commande 202RR avec les opérateurs hydrauliques OLI prévoit 2 modalités de régulation selon le type d'installation et l'usage prévu:

Régulation mécanique de la force (pour plus de facilité et installation plus rapide):

1. Réglez la force moteurs presque au maximum ($P014 = P016 = 99\%$);
2. Accédez au paramètre P.001, "positionnement du vantail" et, en pressant les touches "+/-" portez la porte en position de ouverture complète. Si nécessaire, réglez la force du moteur en agissant sur les vis des soupapes du moteur;
3. Accédez au paramètre P.002, « positionnement du vantail 2 » et en pressant les touches "+/-" portez le vantail en position de fermeture. Si nécessaire, réglez la force du moteur en agissant sur les vis des soupapes du moteur;
4. Accédez au paramètre P.003 et engagez la procédure d'apprentissage. Le moteur 1 démarre en fermeture et s'arrête automatiquement à son arrivée sur la butée (si le moteur ne s'arrête pas, pressez la touche OK). Le moteur 2 démarre en fermeture et s'arrête automatiquement à son arrivée sur la butée (si le moteur ne s'arrête pas, pressez la touche OK). L'apprentissage est terminé quand l'affichage affiche "----".

Régulation électronique de la force et étalonnage du dispositif de détection des obstacles (installation plus sécurisée):

1. Réglez la force moteur (P014) avec une valeur moyenne de 50% ou plus élevée en cas de portails très lourds;
2. Devissez complètement les vis des soupapes sur le moteur;
3. Accédez au paramètre P.001, "positionnement du vantail";
4. Pressez la touche "+" (ou le CH2 d'un émetteur mémorisé précédemment): le moteur démarre, mais le vantail ne bouge pas. En tenant la touche pressée, serrez la soupape d'ouverture jusqu'à ce que le moteur commence à s'ouvrir avec la force désirée;
5. Pressez la touche "-" (ou le CH4 d'un émetteur mémorisé précédemment): le moteur démarre mais le vantail ne bouge pas. En tenant la touche pressée, serrez la soupape de fermeture jusqu'à ce que le moteur commence à se fermer avec la force désirée;
6. Sortez du paramètre P.001 et accédez au paramètre P.014: diminuez la force réglée, sortez du paramètre P.014 et accédez de nouveau au paramètre P.001 pour vérifier si le moteur actionne correctement le vantail que ce soit en ouverture ou en fermeture;
7. **Répétez le point 6 jusqu'à trouver la valeur minimum de force qui peut actionner correctement le vantail dans les deux directions;**
8. Accédez au P.001 et en pressant la touche "-" actionnez le vantail en butée de fermeture. En pressant toujours la touche, visser la soupape de fermeture jusqu'à ce que la pompe se bloque complètement et que le moteur soit sous effort;
9. En pressant la touche "+" actionnez le vantail en butée d'ouverture. En pressant toujours la touche, visser encore la soupape d'ouverture jusqu'à ce que la pompe se bloque complètement et que le moteur soit sous effort;
10. Laissez le vantail complètement ouvert;
11. Répétez toute la procédure du point 1 au point 10 pour le vantail n. 2 en utilisant les paramètres P.002 pour le positionnement et P.016 pour la régulation de la force. Enfin, laissez le vantail complètement ouvert;
12. Accédez au P.003 et commencez la manoeuvre d'apprentissage. La manoeuvre se termine automatiquement quand les deux vantaux sont arrivés en butée de fermeture et que l'affichage affiche "----";

Dans le cas où une électro-serrure ait des difficultés à s'accrocher, pendant la manoeuvre d'apprentissage facilitez son accrochage en poussant doucement le vantail avec les mains, sinon procédez comme il suit:

13. Réglez P.031 "force pendant les dernières secondes du temps de travail en fermeture) avec une valeur paire à la valeur réglée pour P.014 augmentée d'environ un 30% (par ex.: si P.014 = 50, alors P.031 = 65);
14. Engagez une manoeuvre de fermeture et, quand le vantail n. 1 arrive en butée, avant que le temps de travail se conclue, vissez encore la soupape de fermeture jusqu'à ce que l'électro-serrure s'accroche.



DESCRIPTION DE LA PROCEDURE		VALEURS PROGRAMMABLES 1		UTILISATEUR 2
P001	Positionnement du ventail M1	000	HCS seulement part fixe	
P002	Positionnement du ventail M2	001	HCS rolling code	
P003	Apprentissage course moteurs	002	HT 12E dip switch	
P004	Effacement de la mémoire récepteur radio		start piétons	start piétons
P005	Apprentissage radiocommandés	001	CH1	CH3 CH4
P006	Recherche et effacement d'une radiocommande	002	CH1	CH3 CH4 CH1
P007	Restauration paramètres de default	003	CH1	CH4 CH2
	DESCRIPTION DU PARAMETRE	004	CH2	CH1 CH4 CH3
P008	Type de codage récepteur radio	005	CH2	CH1 CH2
P009	Attribution canaux radio aux entrées " start " et " piétons "	006	CH2	CH4 CH2
P010	Vitesse moteurs pendant la course, formulée en % de la vitesse max (avec encodeur). La valeur ne vient considérée, vitesse max pendant la course (sans encodeur)	007	CH3	CH1 CH3 CH2
P011	Vitesse moteurs pendant le ralentissement, formulée en % de la vitesse max (avec encodeur). La valeur ne vient considérée, vitesse de ralentissement fixe (sans encodeur)	008	CH3	CH2 CH4 CH2
P012	Durée du ralentissement M1 (formulée en % de la course totale)	50		
P013	Durée du ralentissement M2 (formulée en % de la course totale)	30		
P014	Force moteur 1 en ouverture (avec encodeur)	10		
P015	Force moteur 1 en fermeture (avec encodeur)	10		
P016	Force moteur 2 en ouverture (avec encodeur)	25		
P017	Force moteur 2 en fermeture (avec encodeur)	25		



P01B	Sélection type de sécurité extérieure : barre palpeuse / barrière. Si la barre est activée, la détection d'un obstacle pendant la marche provoque l'inversion du mouvement, tandis que la détection d'un obstacle pendant le ralentissement bloque la marche. Si la barrière est activée la détection d'un obstacle bloque toujours le mouvement.	0000	Barres palpeuses
P019	Temps de fermeture automatique (formulé en sec.) S'il est=0 la fermeture automatique est désactivée	0 255	Barrières photoélectriques
P020	Temps de préclignotement (formulé en sec.)	0	
P021	Temps de décalage en ouverture (formulé en sec.)	0...1	
P022	Temps de décalage en fermeture (formulé en sec.)	0...3	
P023	Fonction inmeuble en copropriété: si cette fonction est activée, les entrées de start et piétons sont désactivées pour la durée complète de l'ouverture et du temps de fermeture automatique.	0000	désactivée
P024	Fonction coup de bélier: si cette fonction est activée, avant chaque manœuvre d'ouverture les moteurs sont poussés en fermeture pour 1 seconde à fin de faciliter le déverrouillage d'une éventuelle électro-serrure	0001	activée
P025	Programme de fonctionnement : inversion (start->ouvre, start->ferme, start->ouvre...), pas à pas : (start->ouvre, start->stop, start->ferme...)	0000	désactivée
P026	Fonction FOTO1 aussi en ouverture: si activée, la photocellule n°1 bloque le mouvement en ouverture jusqu'à ce que l'obstacle soit enlevé. En tout cas, pendant la fermeture bloque le mouvement et inverse jusqu'à l'enlèvement de l'obstacle.	0000	activée
P027	Fonctionnement du contact disponible : - Si=0, voyant portail ouvert fixe, contact toujours fermé quand le portail est en mouvement ou lorsqu'il est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture. - Si=1 : voyant portail ouvert intermittent, contact intermittent lent pendant l'ouverture et rapide pendant la fermeture, il est fermé quand le portail est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture. - Si>1 lumière de courtoisie, le contact est fermé pendant tout mouvement, il s'ouvre à nouveau quand le moteur s'arrête, avec un retard programmable (formulé en sec.)	0000	inversion
P028	Paramètre non utilisé	0001	pas à pas
P029	Fonction un moteur : si elle est activée, l'armoire commande uniquement le moteur 1 <u>ATTENTION</u> : activer cette fonction avant d'effectuer l'apprentissage de la course moteur <u>ATTENTION</u> : Avec fonctionnement à 1 moteur (P029=1) il faut programmer P022=0	0000	Photocellule active uniquement en fermeture
		0001	Photocellule active aussi en ouverture
		0000	voyant portail ouvert fixe
		0001	voyant portail ouvert intermittent
		0001	lumière de courtoisie avec un retard d'extinction programmable
		0000	désactivée
		0001	activée



PB30	<p>Fonctionnement entrée PED Si=0 l'entrée PED active l'ouverture piétonnes (seulement le moteur n. 1) Si=1 l'entrée PED active la fermeture, l'entrée START active l'ouverture.</p>	<p>Passage piétonnes</p>	<p>Ouvre/Ferme séparés</p>
PE1	<p>Régulation de la force des moteurs pendant le dernier bout en fermeture. Si=0, régulation désactivée (la valeur de la force est pareil à celle programmée pour toute la course de fermeture). Si≠0 (moteurs avec encodeur) indique la valeur de la force programmée pour le dernier bout. Se≠0 (moteur sans encodeur), active pour le dernier bout la vitesse maxima</p>	<p>.....i33</p>	
PB32	<p>Durée rampe d'accélération Si = 0 le moteur démarre tout de suite à la vitesse sélectionnée Si = 1 le moteur accélère progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée</p>	<p>rampe rapide</p>	<p>rampe lente</p>
PB33	<p>Réglage de la butée d'ouverture: il permet de régler la fin de la course au cours de laquelle l'obstacle est interprété comme butée, en bloquant le moteur sans exécuter d'inversion.</p>	<p>i.....i2.....43</p>	
PB4	<p>Sélection moteur avec ou sans encodeur. ATTENTION: programmez correctement cette fonction avant d'effectuer l'apprentissage de la course moteurs. ATTENTION: rappelez vous de programmer correctement aussi les jumper J8 et J10 (voir Tableau 1).</p>	<p>Moteur avec encodeur</p>	<p>Sans encodeur. Ralentissements habilités</p>
		<p>Sans encodeur. Ralentissements non habilités.</p>	
		<p>i.....i2.....43</p>	
PB35	<p>Réglage de la butée de fermeture: il permet de régler la fin de la course au cours de laquelle l'obstacle est interprété comme butée, en bloquant le moteur sans exécuter d'inversion.</p>	<p>.....i2.....43</p>	
<p>¹ Les valeurs de default, programmés par le fabricant, sont écrites en gras et il sont soulignés ² Colonne réservée à l'installateur pour la programmation des paramètres personnalisés pour l'automation ³ Canal désactivé</p>			
<p>Tableau 2 Paramètres</p>			

ÍNDICE

INTRODUCCIÓN	43
1 CONFORMIDAD DEL PRODUCTO	43
2 RESUMEN ADVERTENCIAS	43
3 MODELOS Y CONTENIDO DEL PAQUETE	44
4 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO	44
5 DATOS TÉCNICOS	45
6 CONDICIONES DE UTILIZACIÓN PREVISTAS	45
7 INSTRUCCIONES DE MONTAJE Y CABLEADO	45-46
8 INSTRUCCIONES DE EMPLEO	47
8.1 Visualización estado entradas	47
8.2 Configuración y aprendizaje de la carrera motores	47
8.3 Receptor radio incorporado	48
8.4 Personalización de los parámetros de funcionamiento	49
8.5 Restablecimiento de los parámetros por defecto (p.007)	49
8.6 Dispositivos de seguridad	50
8.7 Visualización estado entradas	50
9 MANTENIMIENTO	51
10 ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO	51
11 CONJUNTO DE CIERRE COMPLETO	52

INTRODUCCIÓN

Estas instrucciones han sido redactadas por el fabricante y forman parte integrante del producto. Las operaciones contenidas se dirigen a personal adecuadamente formados y habilitados. Se exhorta a su lectura y conservación para futuras consultas.



1 CONFORMIDAD DEL PRODUCTO

El cuadro de mandos programable 202RR es un producto marcado CE. DEA SYSTEM garantiza que el producto es conforme a las Directivas Europeas 2004/108/CE (compatibilidad electromagnética), 2006/95/CE (equipos eléctricos a baja tensión).



2 RESUMEN ADVERTENCIAS



Leer atentamente; no respetar las siguientes advertencias puede crear situaciones de peligro.



ATENCIÓN DEA System recuerda que la selección, la disposición y la instalación de todos los dispositivos y materiales que constituyen el conjunto de cierre completo tienen que efectuarse en el cumplimiento de las Directivas Europeas 2006/42/CE (Directiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidad electromagnética), 2006/95/CE (equipos eléctricos a baja tensión). Para todos los países que no forman parte de la Unión Europea, además de las normas nacionales vigentes, y para un suficiente nivel de seguridad, se aconseja respetar también las prescripciones contenidas en las mencionadas Directivas. A1



ATENCIÓN La utilización del producto en condiciones anómalas, no previstas por el fabricante, puede generar situaciones de peligro; respetar las condiciones previstas por estas instrucciones. A2



ATENCIÓN En ningún caso utilizar el producto en presencia de atmósfera explosiva. En ningún caso utilizar el producto en ambientes que pueden ser agresivos y dañar partes del producto. A3



⚠ ATENCIÓN Para una adecuada seguridad eléctrica, tener claramente separados (min. 4 mm. en el aire o 1 mm. por medio de aislamiento) los cables de baja tensión de seguridad (comandos, electro cerradura, antena, alimentaciones auxiliares) con los cables de alimentación 230 V procediendo a ponerlos en el interior de regletas y a su fijación, con adecuadas amarraderas plásticas en proximidad de los bornes.

⚠ ATENCIÓN Cualquier operación de instalación, mantenimiento, limpieza o reparación de toda la instalación debe efectuarla exclusivamente personal cualificado. Trabajar siempre en ausencia de alimentación y seguir escrupulosamente todas las normas en materia de instalaciones eléctricas vigentes en el país en que se efectúa la instalación.

⚠ ATENCIÓN Instalar el cuadro eléctrico según cuanto ilustrado en "F3 Instalación". Efectuar solamente los agujeros previstos de parte del constructor para el pasaje de los cables, utilizar el tipo de prensa-cable indicado. La falta del respeto de estas indicaciones puede comprometer el grado de protección declarado.

⚠ ATENCIÓN Antes de proceder con el aprendizaje de las carreras de los motores:

- Seleccionar los modelos de motores utilizados: con encoder (P034=0 y J8=J10=pos. A) sin encoder (P034=1 y J8=10pos.B).
- Seleccionar el número de motores utilizados: 2 motores (P029=0); 1 motor (P029=1).
- Asegurarse que eventuales dispositivos de seguridad, fotocélulas y finales de carreras sean correctamente conectados y en funcionamiento. Su presencia viene, de hecho, detectada automáticamente desde la central durante la maniobra de autoaprendizaje.

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

⚠ ATENCIÓN Eventuales dispositivos de seguridad externos que se utilicen para respetar los límites de fuerzas de impacto deben ser conformes con la norma EN12978.

⚠ ATENCIÓN La utilización de partes de recambio no indicadas por DEA System y/o el incorrecto sucesivo montaje pueden provocar situaciones de peligro para personas, animales y bienes; pueden además provocar el mal funcionamiento del producto; utilizar siempre los repuestos indicados por DEA System y seguir las instrucciones para el montaje.

⚠ ATENCIÓN Eliminar los materiales de embalaje (plástico, cartón, etc.) según lo previsto por las normativas vigentes. No dejar bolsas de plástico ni poliestireno al alcance de los niños.



3 MODELOS Y CONTENIDO DEL PAQUETE

El cuadro de maniobra 202RR puede ser incluido en unos de los automatismos DEA System para puertas batientes accionado de 1 o 2 motores 230 V ~, o proveído singularmente como repuesto para ser utilizado exclusivamente y vinculado con automatismos DEA System.



4 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

Los cuadros de maniobras 202RR están realizados para automatismos de portones batientes de 1 o 2 motores 230 V ~. Extrema versatilidad, facilidad de instalación y pleno respeto de las vigentes normativas europeas dentro de compatibilidad electro magnética y seguridad eléctrica que constituye los puntos de fuerza.

Características principal del producto:

1. Selección de todos los parámetros de funcionamiento a través de 3 teclas y display de 4 cifras;
2. Posibilidad de manejar motores con o sin encoder magnético;
3. Regulación de la velocidad durante todas las carreras de los motores, sin pérdida de fuerza, también a bajísimas revoluciones (para motores con encoder);
4. Deceleración con velocidad fija (para motores sin encoder);
5. Duración de la deceleración regulable en manera diferenciada para los dos motores;
6. Dispositivo de seguridad anti aplastamiento interno con sensibilidad regulable (70 niveles) en manera diferenciado para los 2 motores y para los 2 sentidos de marcha (sensibilidad diferenciada apertura/cierre solo para motores con encoder);
7. Entradas para la utilización de fotocélulas y dispositivos de seguridad externos (costas o barreras fotoeléctricas) sea normales que alimentados, por los cuales, es posible efectuar el auto test antes de cada maniobra;
8. Receptor de radio 433,92 MHz incorporado para codificaciones HCS o HT12E, con posibilidad de



búsqueda y cancelación de los radiocomandos.

⚠ ATENCIÓN DEA System recuerda que la selección, la disposición y la instalación de todos los dispositivos y materiales que constituyen el conjunto de cierre completo, deben efectuarse en el cumplimiento de las Directivas Europeas 2006/42/CE (Directiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidad electromagnética), 2006/95/CE (equipos eléctricos a baja tensión). Para todos los países que no forman parte de la Unión Europea, además de las normas nacionales vigentes, y para un suficiente nivel de seguridad, se aconseja respetar también las prescripciones contenidas en las mencionadas directivas.



5 DATOS TÉCNICOS

Alimentación	230 V ~ +/- 10% 50Hz
Salida intermitente	230 V ~ 50Hz max 40W
Salida alimentación circuitos auxiliares (24VAUX).....	24 V ~ max 200mA
Salida alimentación dispositivos de seguridad (24VSIC).....	24 V ~ max 200mA
Salida electrocerradura	12 V ~ max 15 VA
Capacidad de corriente contacto LC/SCA	max 5A
Potencia máx. motores	2 X 500Wmax
Grado de protección	IP55
Fusible F1	T5A 250V (retardado)
Fusible F2	T160mA 250V (retardado)
Frecuencia receptor radio.....	433,92 MHz codificación rolling code / dipswitch
Nº máx. mandos a distancia gestionados.....	100



6 CONDICIONES DE UTILIZACIÓN PREVISTAS

Los cuadros de mandos 202RR han sido realizados para la automatización de puertas de hojas batientes con motores 230 V ~ El ambiente para el cual han sido concebidos y ensayados es la "normal" situación de los accesos civiles e industriales; el grado de protección contra el polvo y el agua y demás datos se indican en "5 Datos técnicos".

⚠ ATENCIÓN La utilización del producto en condiciones anómalas no previstas por el fabricante puede provocar situaciones de peligro; respetar las condiciones previstas por estas instrucciones.

⚠ ATENCIÓN En ningún caso utilizar el producto en presencia de atmósfera explosiva. En ningún caso utilizar el producto en ambientes que pueden ser agresivos y dañar partes del producto.



7 INSTRUCCIONES DE MONTAJE Y CABLEADO

⚠ ATENCIÓN Para una adecuada seguridad eléctrica, tener claramente separados (min. 4 mm. en el aire o 1 mm. A través de aislamiento) los cables de baja tensión de seguridad (comandos, electro cerradura, antena, alimentaciones auxiliares) con los cables de alimentación 230 V procediendo a ponerlos en el interior de regletas y a su fijación, con adecuadas amarraderas plásticas en proximidad de los bornes.

⚠ ATENCIÓN Cualquier operación de instalación, mantenimiento, limpieza o reparación de la instalación debe efectuarla exclusivamente personal cualificado. Trabajar siempre en ausencia de alimentación y seguir escrupulosamente todas las normas en materia de instalaciones eléctricas vigentes en el país en que se efectúa la instalación.

⚠ ATENCIÓN Instalar el cuadro eléctrico según lo ilustrado en "F3 Instalación". Efectuar exclusivamente los agujeros previstos por el fabricante para pasar los cables, utilizar el tipo de sujetacables indicados. Si no se respetan estas indicaciones se puede comprometer el adecuado grado de protección eléctrico.

Conectarse con la línea 230 V \pm 10% 50 Hz a través de un interruptor omnipolar u otro dispositivo que asegure la omnipolar desconexión de la línea, con una distancia de abertura de los contactos = 3,5 mm; utilizar un cable con sección mín. 3 x 1,5 mm² (por ejemplo tipo H07RN-F). Efectuar correctamente todas las conexiones a las borneras acordándose de puentear, cuando requerido, las entradas no utilizadas. (Véase Tabla 1 Conexión a las borneras y Figura 1 esquema eléctrico básico o completo) **Tabla**



1 Conexión a las borneras

1-2 230V ~	Entrada alimentación 230 V ~ +/- 10% 50Hz
3-4	Salida lámpara intermitente 230 V ~ Máx. 40W
5-6	Contacto limpio capacidad Máx. 5A: el contacto puede ser utilizado por el comando de un aviso luminoso puerta abierta (P27=0) o de una luz de cortesía (P27≠0)
7-8-9	Salida motor 1 Máx. 500W (7 abre, 8 común, 9 cierre)
10-11-12	salida motor 2 Máx 500W (10 abre, 11 común, 12 cierre)
13-14	Salida electro cerradura 12 V ~ Máx 15VA
15-16	Salida 24 V ~ alimentación dispositivos de seguridad no controlados. Por utilizar para alimentación de eventuales dispositivos auxiliares, los RX fotocélula (en cada caso), y de los dispositivos de seguridad en el acontecimiento en el cual no se desea verificar el funcionamiento de los mismos al comienzo de cada maniobra.
15-17	Salida 24 V ~ alimentación dispositivos de seguridad controlados. Utilizar para alimentación de los TX fotocelula y de los dispositivos de seguridad en el caso se desea, verificar el funcionamiento de los mismos al comienzo de cada maniobra.
18	No utilizado
19 FCC2	Entrada N.C. final de carrera cierre del motor 2. Si no utilizado puentear con el borne nº 23
20 FCA2	Entrada N.C. final de carrera abre motor 2. Si no utilizado puentear con el borne nº 23
21 FCC1	Entrada N.C. final de carrera cierre motor 1. Si no utilizado puentear con el borne nº 23
22 FCA1	Entrada N.C. final de carrera abre motor 1. Si no utilizado puentear con el borne nº 23
23 COM	Común entradas
24	Entrada N.C. dispositivo de seguridad externo del motor 2. En el caso de interposición invertir la carrera (P18=0) o lo bloquea (P18=1). Si no utilizado puentear al borne nº 28.
25	Entrada N.C. dispositivo de seguridad externo del motor 1. En el caso de interposición invertir la carrera (P18=0) o lo bloquea (P18=1). Si no utilizado puentear al borne nº 28.
26	Entrada N.C. foto celda nº 2 (lado externo): durante el cierre invierte la carrera, durante la abertura viene omitida. Si no utilizado puentear al borne nº 28
27	Entrada N.C. fotocelula nº 2 (lado interno): durante el cierre, bloquea la carrera e invierte a remoción obstáculo sucedido. Durante la abertura viene omitida si P026=0, o bloquea la carrera y va otra vez a remoción obstáculo sucedido, si P026=1. Si no utilizado puentear al borne nº 28.
28 COM	Común entradas
29	Entrada N.C. bloqueo. En caso de interposición bloquea el movimiento durante cualquier maniobra. Si no utilizado puentear al borne nº 28.
30 PED	Entrada N.O. pulso peatonal. En caso de interposición, provoca la abertura parcial de la puerta.
31	Entrada N.O. abertura. En el caso de interposición, provoca la abertura o cierre. Puede funcionar en modalidad "inversión". Puede funcionar en modalidad "inversión" (p25=0) o "paso - paso" (P25=1)
32 COM	Común entradas
33	Entrada señal antena radio
34	Entrée masse antenne radio
J9	Conector entrada eventual encoder Motor 2
J11	Conector entrada eventual encoder Motor 1
J8	Jumper selección tipo encoder:
J10	<ul style="list-style-type: none"> • Posición "A" = motores con encoder (recordarse de seleccionar P034=0) • Posición "B" = motores sin encoder (recordarse de seleccionar P034=1)

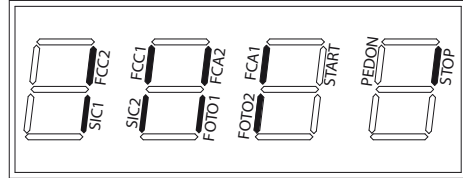
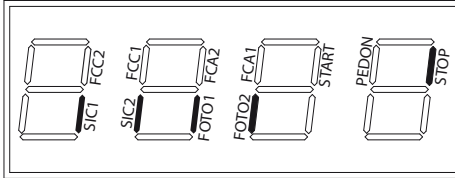


8 INSTRUCCIONES DE EMPLEO

Tras haber efectuado correctamente todas las conexiones a las borneras, acordarse de puentear, cuando sea requerido, las entradas no utilizadas (véase "conexiones a las borneras"), alimentar la tarjeta: en la pantalla aparece por unos segundos la expresión "rES-" seguida del símbolo de la puerta cerrada "----".

8.1 Visualización estado de la entradas

Presionar la tecla "OK" para comprobar la correcta conexión de todas las entradas



Instalación base

Al presionar la tecla "OK" cuando la centrales en espera de mandos ("----") en el display aparecerán segmentos verticales y correspondientes, cada uno a una entrada (ver figura arriba). Cuando el segmento es encendido indica que el contacto de la entrada correspondiente es cerrado, cuando en lugar, es apagado indica que el contacto es abierto.

Instalación completa

8.2 Aprendizaje de las carreras motores

⚠ ATENCIÓN En el caso se utilizan motores óleo dinámicos, para una correcta regulación (o programación) del sistema referirse a la pag. 53.

⚠ ATENCIÓN Antes de proceder con el aprendizaje de las carreras de los motores:

- Seleccionar los modelos de motores utilizados: con encoder (P034=0 y J8=J10=pos. A) sin encoder (P034=1 y J8=10pos.B).
- Seleccionar el numero de motores utilizados: 2 motores (P029=0); 1 motor (P029=1).
- Asegurarse que eventuales dispositivos de seguridad, fotocelulas y finales de carreras sean correctamente conectados y en funcionamiento. Su presencia viene, de hecho, detectada automáticamente desde la manual durante la maniobra de autoaprendizaje.

Mandos	Función	Pantalla
	La tarjeta está esperando un mando	----
Determinación de la posición de la hoja 1 de la puerta		
+/-	Hacer pasar los parámetros hasta que se visualice el procedimiento P001	P001
OK	¡Confirmar! La tarjeta está lista para la determinación de la posición de la hoja 1	QP-1
+/-	Colocar la hoja 1 de la puerta en el punto de parada en abertura ¹	
OK	¡Confirmar!	P001
Determinación de la posición de la hoja 2 de la puerta		
+/-	Hacer pasar los parámetros hasta que se visualice el procedimiento P002	P002
OK	¡Confirmar! La tarjeta está lista para la determinación de la posición de la hoja 2	QP-2
+/-	Colocar la hoja 2 de la puerta en el punto de parada en abertura ¹	
OK	¡Confirmar!	P002
Aprendizaje carrera motores		
+/-	Hacer pasar los parámetros hasta que se visualice el procedimiento P003	P003
OK	¡Confirmar!	APP_r



	Confirmar manteniendo pulsada la tecla OK! El procedimiento inicia	APP _r
	A este punto el motor 2 comienza a cerrar hasta a llegar al tope (o final de carrera) de cierre, inmediatamente después, también el motor 1 comienza a cerrar hasta a llegar al tope (o final de carrera) de cierre. <i>ATENCIÓN: si el tope no es detectado, pulsar el pulsador OK: el motor se detiene.</i>	
	En pantalla aparece la expresión "----". Aprendizaje carrera motores concluido!	----

¹ Al pulsar el botón la puerta tiene que abrirse, pulsando el botón la puerta tiene que cerrarse. Si no fuera así, deben invertirse los dos cables del motor. Únicamente si se utilizan los microinterruptores de final de carrera situar antes la hoja de la puerta en el punto en que se desea que se pare en cierre y regular la excéntrica de cierre para que en aquel punto presione el respectivo microinterruptor de final de carrera. Luego colocar la hoja de la puerta en el punto de apertura y regular la excéntrica de apertura para que en aquel punto presione el respectivo microinterruptor de final de carrera.

⚠ ATENCIÓN Con los motores sin encoder, cada vez que se modifican los valores de fuerza (P014 y P016) es obligatorio repetir el aprendizaje de la carrera de los motores. En el caso esto no sucede, en presencia de un impulso, la central de maniobra no efectúa alguna maniobra y el display visualiza por algunos segundos, la escrita "APPr", para recordar de repetir el aprendizaje. Se aconseja de verificar y eventualmente modificar el valor de fuerza seleccionado ya en la fase de "posicionamiento hoja", para evitar de deber sucesivamente repetir el aprendizaje.

8.3 Receptor radio incorporado

La central de mando DEA 202RR dispone de un receptor radio 433,92MHz incorporado, capaz de recibir tanto mandos a distancia con codificación de tipo HCS (rolling code completo o solo parte fija), como con codificación de tipo HT12E con dip-switch.

- El tipo de codificación se selecciona programando el parámetro de funcionamiento nº 8 "tipo de codificación" (véase Tabla 2 Parámetros)
- La capacidad de memoria del receptor es de 100 mandos a distancia diferentes.
- La recepción de un impulso de mando a distancia determina, según la asignación de los canales seleccionada, la activación de la entrada start o peatonal. Programando uno de los parámetros de funcionamiento es posible, en efecto, decidir, en función de las exigencias, cuál de los botones de los mandos a distancia memorizados activará la entrada de start y cuál activará la entrada peatonal (véase "Asignación de los canales del mando a distancia").
- Cuando se efectúa el aprendizaje de cada uno de los mandos a distancia, en pantalla aparece un número progresivo gracias al cual es posible, en un segundo momento, buscar y eventualmente cancelar cada uno de los mandos a distancia.

Mandos	Función	Pantalla
	La tarjeta está esperando un mando	----
Cancelación de todos los mandos a distancia		
	Hacer pasar los parámetros hasta que se visualice P004	P004
	¡Confirmar! La tarjeta se queda esperando una segunda confirmación	CA _n C
	Confirmar manteniendo pulsada la tecla OK! El procedimiento inicia	CA _n C
	¡Hecho! La memoria del receptor ha sido borrada	P004
	Hacer pasar los parámetros hasta que aparezca "----". La tarjeta se pone en espera de mandos	----
Aprendizaje de los mandos a distancia ¹		
	Hacer pasar los parámetros hasta que se visualice P005	P005
	¡Confirmar! El receptor entra en la modalidad de aprendizaje La lámpara intermitente se enciende!	LEA _r
	Apretar uno cualquiera de los botones del mando a distancia	
	Aprendizaje efectuado! El intermitente se apaga durante 2 segundos La pantalla muestra el número del mando a distancia aprendido (ej. "r001")	r001
	El receptor regresa automáticamente en la modalidad de aprendizaje La lámpara intermitente se enciende!	LEA _r



	Aprender todos los mandos a distancia necesarios	
	Esperar 10 segundos para salir de la modalidad de aprendizaje A continuación el receptor recibirá todos los mandos a distancia memorizados	----
Activación del modo aprendizaje sin tener que actuar en la central de mando ¹		
	Pulsar, simultáneamente, los botones CH1 y CH2, o el botón oculto de un mando a distancia ya presente en memoria	LEAR
Búsqueda y cancelación de un mando a distancia		
	Hacer pasar los parámetros hasta que se visualice P006	P006
	¡Confirmar! La tarjeta está lista para la selección del mando a distancia	r004
	Hacer pasar los mandos a distancia hasta llegar al que debe borrarse (ej. "r003")	r003
	Confirmar la cancelación manteniendo pulsada la tecla OK!	r003
	OK! Cancelación efectuada	----
	Listo para la selección del parámetro	P006
	Hacer pasar los parámetros hasta que aparezca "----". La tarjeta espera un mando	----

¹ Comprobar que el receptor esté predispuesto para la recepción del tipo de codificación del mando a distancia que se desea sea aprendido: visualizar y eventualmente actualizar el parámetro n° 8 "tipo de codificación" (véase "8.3 Personalización de los parámetros de funcionamiento")

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

Asignación de los canales del mando a distancia

El receptor incorporado puede accionar tanto la entrada start como la peatonal. Programando correctamente el valor del parámetro "P009 Asignación canales radio" es posible decidir cuál de los botones del mando a distancia accionará una u otra entrada. En la tabla "parámetros de funcionamiento" puede verse que el parámetro P009 permite seleccionar entre 16 combinaciones distintas. Si, por ejemplo, al parámetro P009 se le asigna el valor "3" todos los mandos a distancia memorizados accionarán con el CH1 la entrada start y con el CH4 la entrada peatonal. Para programar la combinación deseada, consúltese el capítulo "8.4 Personalización de los parámetros de funcionamiento".

8.4 Personalización de los parámetros de funcionamiento

Mandos	Función	Pantalla
	La tarjeta está esperando un mando	----
	Hacer pasar los parámetros hasta que se visualice el deseado (ej. P010)	P010
	¡Confirmar! Aparece el valor programado del parámetro	d 100
	Aumentar o disminuir el valor hasta alcanzar el deseado	d080
	¡Confirmar! Aparece la indicación del parámetro	P010
	Hacer pasar los parámetros hasta que aparezca "----". La tarjeta se queda a la espera de un mando	----
A continuación la automatización está lista para funcionar utilizando los nuevos parámetros de funcionamiento.		

8.5 Restablecimiento de los parámetros por defecto (p.007)

El software de gestión de la central DEA 202RR prevé un procedimiento para la reactivación de todos los parámetros que pueden programarse al valor por defecto (como fueron programados en fábrica) véase Tabla 2 Parámetros. El valor programado originalmente para cada uno de los parámetros es el indicado en la "tabla de los parámetros de funcionamiento". Si fuera necesario restablecer los valores originales de todos los parámetros, proceder en el modo descrito a continuación:



⚠ ATENCIÓN Con los motores sin encoder, cada vez, al restaurar los parámetros de default, es obligatorio repetir el aprendizaje de las carreras de los motores. En el caso esto no suceda, en presencia de un impulso, la central no efectúa alguna maniobra y el display visualiza por algunos segundos "APPr", para recordar de repetir el aprendizaje.

Mandos	Función	Pantalla
	La tarjeta está esperando un mando	----
	Hacer pasar los parámetros hasta que se visualice el procedimiento P007	P007
	¡Confirmar! La tarjeta se queda a la espera de que sea confirmado de nuevo	DEF-
	Confirmar manteniendo pulsada la tecla OK! El procedimiento inicia	DEF-
	Todos los parámetros han sido reprogramados con su valor original	P007
	Hacer pasar los parámetros hasta que aparezca "----". La tarjeta se pone a la espera de un mando	----

8.6 Dispositivos de seguridad

La central de mando DEA 202RR ofrece al instalador la posibilidad de realizar instalaciones realmente conformes con las normativas europeas relativas a cierres automatizados. En especial permite respetar los límites, establecidos por las mismas normas, relativos a las fuerzas de impacto en caso de impacto contra eventuales obstáculos.

La central de maniobra DEA 202RR dispone, anti aplastamiento interno que, permite de respetar los límites sobre mencionados en la gran mayoría de las instalaciones. En concreto el ajuste de la sensibilidad del dispositivo antiaplastamiento se efectúa programando correctamente el valor asignado a los siguientes parámetros (véase también "8.4 Personalización de los parámetros de funcionamiento"):

- P014 fuerza motor 1 abertura: de 30 (mín. fuerza, máx. sensibilidad) a 100 (máx. fuerza, sensibilidad excluida)
- P015 fuerza motor 1 cierre: de 30 (mín. fuerza, máx. sensibilidad) a 100 (máx. fuerza, sensibilidad excluida)
- P016 fuerza motor 2 abertura: de 30 (mín. fuerza, máx. sensibilidad) a 100 (máx. fuerza, sensibilidad excluida)
- P017 fuerza motor 2 cierre: de 30 (mín. fuerza, máx. sensibilidad) a 100 (máx. fuerza, sensibilidad excluida)

En el caso de los motores sin encoder, la sensibilidad diferenciada abertura/cierre no esta disponible, por lo tanto, los parámetros seleccionables son:

- P014 fuerza motor 1: de 30 (min. fuerza, máx. sensibilidad) a 100 (máx. fuerza, sensibilidad deshabilitada)
- P016 fuerza motor 2: de 30 (min. fuerza, máx. sensibilidad) a 100 (máx. fuerza, sensibilidad deshabilitada)

En el caso en cuál las características estructurales de la puerta no permiten el respeto de los límites de fuerza, es posible utilizar las entradas para dispositivos de seguridad externos (bornes nº 24 y nº 25^o). Las entradas "SIC1" y "SIC2" pueden ser configurados seleccionando correctamente el parámetro nº 18:

- P018 = 0 funcionamiento tipo "costa": SIC1=entrada costa motor 1, SIC2=entrada costa motor 2. Cuando uno de las entradas se activa, invierte la carrera de ambos motores.

- P018 = 1 funcionamiento tipo "barreras foto eléctricas": pueden ser usadas indiferentemente "SIC1" o "SIC2" o ambos, acordándose de puentear eventualmente aquellos no utilizados. Cuando uno de las dos entradas se activa, bloquea el movimiento de ambos los motores. Alimentando los dispositivos de seguridad externos a la salida +24 VSIC (bornes nº 17), su correcto funcionamiento viene probado antes de iniciar cada maniobra.

8.7 Messaggi visualizzati sul display

La central de control 202RR prevé la visualización en pantalla de una serie de mensajes que indican su estado de funcionamiento o eventuales anomalías:

Mensaje	Descripción
MENSAJES DE ESTADO	
----	Puerta cerrada
	Puerta abierta
OPEN	Abriendo
CLOS	Cerrando
STEP	Central esperando una orden tras un impulso de marcha, con funcionamiento paso-a-paso
BLCK	Actuación entrada stop
BARrr	Actuación entrada sic1 ó sic2 en modalidad barrera



MENSAJES DE ERROR		
Mensaje	Descripción	Soluciones posibles
Err1	Indica que la puerta ha superado: - (Err1), el número máximo admitido (20) de inversiones sin llegar nunca a la referencia (o tope) de cierre; - (Err2) el número máximo admitido (5) de actuaciones consecutivas del dispositivo antiplastamiento; y que, por consiguiente, está ejecutándose la "maniobra de emergencia": la central automáticamente desacelera los motores buscando las referencias (o topes) para reinicializar el sistema de posicionamiento. Una vez encontradas las referencias (o topes) de cierre, el mensaje desaparece y la central se queda esperando una orden "----" para luego funcionar normalmente.	Si, tras la maniobra de emergencia, la puerta no se ha cerrado correctamente (debido a falsas referencias o a obstáculos provocados por rozamientos mecánicos), proceder en el modo siguiente: - Desconectar el suministro eléctrico, comprobar manualmente que no haya rozamientos especiales y/u obstáculos por todo el recorrido de las dos hojas de la puerta. Colocar las puertas semiabiertas. - Dar otra vez alimentación y sucesivamente un impulso de Start. A este punto las hojas arrancarían en cierre hasta al llegar al tope (o final de carrera). Comprobar que la maniobra se complete correctamente. Si la puerta sigue no funcionando correctamente, probar a repetir el procedimiento de aprendizaje de la carrera de los motores, después de haber eventualmente ajustado los valores de fuerza y velocidad de los motores. (ver par 8.2).
Err3	Fotocélulas y/o dispositivos de seguridad exteriores activados o averiados	Comprobar el correcto funcionamiento de todos los dispositivos de seguridad y/o fotocélulas instalados.
Err4	Motores desconectados o avería en la central de control	Comprobar que los motores estén correctamente conectados. Si la señal se repitiera, sustituir la central de control.
Err7	Movimiento de los motores no detectado.	Controlar la conexión correcta de los motores y de los encoders correspondientes. Compruebe el ajuste del parámetro P034 (selección del motor, con o sin encoder) y asegúrese de que es correcta. Si el error persiste, sustituya el lector encoder y, posiblemente, el cuadro de comando.



9 MANTENIMIENTO


⚠ ATENCIÓN Cualquier operación de instalación, mantenimiento, limpieza o reparación de la instalación debe efectuarla exclusivamente personal cualificado. Trabajar siempre en ausencia de alimentación y cumplir escrupulosamente todas las normas en materia de instalaciones eléctricas vigentes en el país en que se efectúa la instalación.

A5

⚠ ATENCIÓN: Con cuadros de maniobra serie "RR", desconectar el suministro eléctrico antes de efectuar la operación de desbloqueo manual del automatismo. De esta manera, al volver a encender el dispositivo, la primera maniobra situará la puerta de nuevo en la posición de cierre completo. Si no se efectúa esta operación, la puerta pierde la posición correcta.



10 ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO

De conformidad con la Directiva 2002/96/CE de la UE sobre residuos de aparatos eléctricos y electrónicos (RAEE), este producto eléctrico no puede desecharse con el resto de residuos no clasificados.  Deseché de este producto devolviéndolo al punto de recogida municipal para su reciclaje.



11 CONJUNTO DE CIERRE COMPLETO

Se recuerda que quien vende y motoriza una puerta/valla se convierte en el fabricante de la máquina puerta/valla automática y debe predisponer y conservar el expediente técnico, el cual deberá contener los siguientes documentos (véase anexo V de la Directiva Máquinas).

- Dibujo del conjunto puerta/valla automático.
- Esquema de las conexiones eléctricas y de los circuitos de mando.
- Análisis de los riesgos que incluya: lista de los requisitos esenciales previstos por el anexo I de la Directiva Máquinas; la lista de los riesgos presentados por la puerta/valla y la descripción de las soluciones adoptadas. El instalador además tiene que:
- Guardar estas instrucciones de empleo; conservar las instrucciones de empleo de los demás componentes.
- Preparar las instrucciones para el uso y las advertencias generales para la seguridad (completando estas instrucciones de empleo) y entregar una copia al usuario.
- Rellenar el registro de mantenimiento y entregar una copia al usuario.
- Redactar la declaración CE de conformidad y entregar copia al usuario.
- Rellenar la etiqueta o la placa completa de marcado CE y aplicarla en la puerta/valla.

Nota: El expediente técnico debe guardarse y estar a disposición de las autoridades nacionales competentes como mínimo durante diez años a partir de la fecha de construcción de la puerta/valla automática.

⚠ ATENCIÓN DEA System recuerda que la selección, la disposición y la instalación de todos los dispositivos y materiales que constituyen el conjunto de cierre completo tienen que efectuarse en el cumplimiento de las Directivas Europeas 2006/42/CE (Directiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidad electromagnética), 2006/95/CE (aparatos eléctricos a baja tensión). Para todos los países que no forman parte de la Unión Europea, además de las normas nacionales vigentes, y para un suficiente nivel de seguridad, se aconseja respetar también las prescripciones contenidas en las mencionadas directivas.

⚠ ATENCIÓN La errónea evaluación de las fuerzas de impacto puede provocar graves daños a personas, animales o bienes. DEA System recuerda que el instalador debe comprobar que estas fuerzas de impacto, medidas según lo indicado en la norma EN 12445, sean efectivamente inferiores a los límites previstos por la norma EN12453.

⚠ ATENCIÓN Eventuales dispositivos de seguridad externos que se utilicen para respetar los límites de las fuerzas de impacto deben ser conformes con la norma EN12978.



INSTRUCCIONES PARA LA CORRECTA PROGRAMACIÓN DEL PISTON OLEODINAMICO CON EL CUADRO DE MANIOBRAS 202RR.

(recomendamos leer atentamente el manual de instrucciones de cuadro de maniobras 202RR)

El uso del cuadro de maniobras 202RR con los motores hidráulicos "OLI", ofrece dos modos diferentes de ajuste en función del tipo de instalación y uso:

Regulación mecánica de la fuerza (mayor comodidad y rapidez de instalación):

1. Establecer en la central de maniobras la fuerza del motor casi al máximo (P014 = P016 = 99%);
2. Acceder al parámetro P001, "el posicionamiento de la hoja 1" y apretando el botón "+/-" llevar la hoja a la posición de apertura completa y eventualmente regular la fuerza del motor actuando sobre el tornillo de la válvula de fuerza del motor;
3. Acceder el parámetro P002, "el posicionamiento de la hoja 2" y presionar el botón "+/-" llevar la hoja de completa apertura y eventualmente regular la fuerza del motor actuando sobre el tornillo de la válvula de fuerza del motor;
4. Acceder al parámetro p.003 y activar la maniobra de aprendizaje. El motor 1 parte en cierre y se para automáticamente al llegar al cierre (si el motor no se para apretar el botón ok). El motor 2 parte en cierre y se para automáticamente al a la llegada al cierre (si el motor no se para apretar el botón ok). En el display comprobar "----", aprendizaje concluido.

Regulación electrónica de la fuerza, y la calibración de la detección de obstáculos (mayor nivel de seguridad):

1. Establecer la fuerza del motor (P014) a un valor intermedio (50%) o superior para puertas muy pesadas;
2. Afloje los completamente los tornillos de la válvula de ventilación del motor;
3. Acceso el parámetro P001, " posicionamiento de la hoja";
4. Presione el botón "+" (CH2 o de un control remoto almacenada previamente): el motor arranca, pero la puerta no se mueve. Manteniendo pulsado el botón, apretar la válvula salida hasta que el motor empieza a abrirse con la fuerza deseada;
5. Pulse el botón "-" (o el CH4 almacenadas previamente en el control remoto): el motor arranca, pero la puerta no se mueve. Manteniendo pulsado el botón, apretar la válvula de ventilación para el cierre hasta que el motor empieza a cerrarse con la fuerza deseada;
6. Salir del parámetro p.001 y entrar en el parámetro P014: disminuir la fuerza y salir del parámetro P014 para acceder de nuevo al parámetro P001 para comprobar que el motor todavía está en condiciones de pasar con éxito la puerta en ambas direcciones;
7. **Repita el paso 6 hasta que encuentre la fuerza mínima y el grado del movimiento correcto para que la puerta se mueva correctamente en ambas direcciones;**
8. Acceder al parámetro 1 y apretando el botón "-" llevar la hoja hasta el cierre. Manteniendo el botón apretado cerrar posteriormente la válvula de fuerza de cierre hasta cuando no se oiga que la bomba se para completamente y el motor esta bajo esfuerzo;
9. Al presionar el botón "+" llevar la hoja hasta la abertura manteniendo el botón apretado cerrar posteriormente la válvula de fuerza de apertura hasta cuando no se oiga que la bomba se para completamente y el motor está bajo esfuerzo;
10. Dejar la puerta completamente abierta;
11. Repita todo el procedimiento de 1-10 para la puerta N° 2 usando parámetros P002 y P016 para el posicionamiento de la regulación de la fuerza. Por último dejar la puerta completamente abierta;
12. Acceda al parámetro P003 e inicie la maniobra de aprendizaje. La operación finaliza automáticamente cuando ambas puertas están llegando al cierre y en el display aparezca "----";

En el caso que una eventual electrocerradura tenga dificultad para engancharse, durante la maniobra de aprendizaje facilitar el enganche de la misma empujando ligeramente la hoja con la mano acto seguido proceder como se indica:

13. Acceder al parámetro P031 "fuerza en el tramo de cerca" a un valor igual al valor fijado para P014 aumentado en un 30% (por ejemplo, si P0.14 = 50 y, a continuación, P031 = 65);
14. Iniciar una maniobra de cierre y cuando la hoja 1 llegue al cierre antes de que el tiempo de trabajo concluya cerrar la válvula de fuerza de cierre hasta cuando la electrocerradura se enganche.



DESCRIPCIÓN DEL PROCEDIMIENTO		VALORES PROGRAMABLES ¹		USUARIO
P001	Determinación de la posición de la hoja de la puerta M1	000	HCS solamente parte fija	
P002	Determinación de la posición de la hoja de la puerta M2	001	HCS rolling code	
P003	Aprendizaje carrera motores	002	HT12E dip switch	
P004	Cancelación memoria receptor radio		start	peat-onal
P005	Aprendizaje mandos a distancia	001	CH1	CH2
P006	Búsqueda y cancelación de un mando a distancia	002	CH1	CH3
P007	Restablecimiento de los parámetros por defecto	003	CH1	CH4
	DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO	004	CH1	CH1
P008	Tipo de codificación receptor radio	005	CH2	CH2
P009	Asignación canales radio a las entradas "start" y "peatonal"	006	CH2	CH3
		007	CH3	CH4
P010	Velocidad motores durante la carrera, expresa como porcentual de la velocidad máx. (con encoder). El valor seleccionado viene omitido, velocidad máxima durante la carrera (sin encoder).	50	50.....100	
P011	Velocidad motores durante la deceleración, expresa como porcentual de la velocidad máx. (con encoder). El valor seleccionado viene omitido, velocidad de deceleración fija (sin encoder).	30	30.....60	
P012	Duración desaceleración M1 (expresada como % del recorrido total)	10	10...25.....50	
P013	Duración desaceleración M2 (expresada como % del recorrido total)	10	10...25.....50	
P014	Fuerza motor 1 en apertura (con encoder)	30	30.....90:100	
P015	Fuerza motor 1 en cierre (con encoder)	30	30.....90:100	
P016	Fuerza motor 2 en apertura (con encoder)	30	30.....90:100	
P017	Fuerza motor 2 en cierre (con encoder)	30	30.....90:100	

INVERSIÓN



P018	Selección tipo de seguridad externa: banda / barrera. Si se activan, las bandas invierten el movimiento, durante la desaceleración se interpretan como tope. Si se activa, la barrera bloquea el movimiento.		bandas de seguridad
			barreras fotoeléctricas
P019	Tiempo de cierre automático (expresado en seg) Si=0 el cierre automático es desactivado	255
P020	Tiempo de intermitencia previa (expresado en seg)	15
P021	Tiempo de desfase en abertura (expresado en seg)	50
P022	Tiempo de desfase en cierre (expresado en seg)	50
P023	Función colectividad: si se activa, excluye las entradas de start y peatonal por toda la duración de la abertura y del tiempo de cierre automático		desactivada
			activada
P024	Función golpe de ariete: si se activa antes de cada maniobra de abertura, empuja los motores en cierre por 1 seg en modo de facilitar el desenganche de una eventual electrocerradura		desactivada
			activada
P025	Programa de funcionamiento: inversión (start->abre, start->cierra, start->abre ...), paso-a-paso (start->abre, start->para, start-cierra...)		inversión
			paso-a-paso
P026	Función FOTO1 también en cierre: se activa la foto celda nº 1 bloquea el movimiento en abertura hasta a la remoción del obstáculo. De todo modo, durante el cierre bloquea el movimiento y lo invierte con la remoción del obstáculo.		fotocélula activa solamente en cierre
			fotocélula activa también en abertura
P027	Funcionamiento del contacto limpio: - Si = 0, indicador luminoso puerta abierta fijo, contacto siempre cerrado cuando la puerta está abierta o se mueve, se vuelve a abrir únicamente al acabar la maniobra de cierre - Si = 1, indicador luminoso puerta abierta intermitente, contacto intermitente lento durante la abertura y rápido durante el cierre, siempre cerrado cuando la puerta es abierta, se vuelve a abrir únicamente al acabar la maniobra de cierre - Si > 1 luz de cortésia, contacto cerrado durante cada movimiento, se vuelve a abrir cuando el motor se detiene con un retardo programable (expresado en seg)		indicador luminoso puerta abierta fijo
			indicador luminoso puerta abierta intermitente
			luz de cortésia con retardo de extinción programable (expresado en seg.)
P028	Parámetro que no se utiliza		
P029	Función un motor: si se activa, la central de mando controla únicamente el motor 1. ATENCIÓN: active esta función antes de efectuar el aprendizaje del recorrido del motor. ATENCIÓN: Para el funcionamiento de un motor (P029=1) es obligatorio poner el parámetro P022=0		desactivada
			activada
P030	Funcionamiento entrada PED: Si=0 la entrada PED hace empezar la abertura peatonal(solo el motor nº1) Si=1 la entrada PED hace empezar el cierre, la entrada START hace empezar la abertura.		Peatonal
			Abre/Cierre separados



P031	Regulación de la fuerza de los motores durante el último tramo de cierre. Si=0, regulación deshabilitada (el valor de fuerza es igual a aquel seleccionado por la entera carrera de cierre.) Si≠0 (motores con encoder) indica el valor de la fuerza seleccionado en el último tramo. Si≠0 (motores sin encoder), reactiva el último tramo la velocidad máxima.	0.....:100
P032	Duración de las rampas de aceleración -Si=0 El motor se pone en marcha inmediatamente a la velocidad programada -Si=1 El motor acelera progresivamente hasta alcanzar la velocidad programada	000 rampa veloce
		001 rampa lenta
P033	ajuste de el margen de búsqueda de tope de abertura: Ajusta la duración de el último tramo de la carrera duranteel cual se interpreta cualquier obstáculo como un tope, anulando la función de inversión del motor.	t.....:2.....:40
P034	Seleccionar motor con o sin encoder. ATENCIÓN: seleccionar correctamente esta función antes de efectuar el aprendizaje de la carrera de los motores. ATENCIÓN: recordarse de posicionar correctamente también los jumpers J8 y J10 (ver Tabla 1)	000 Motor con encoder
		001 Sem encoder incorporado. Abrandamiento activado.
		002 Sem encoder incorporado. Abrandamiento desactivado.
		t.....:2.....:40
P035	ajuste de el margen de búsqueda de tope en cierre: Ajusta la duración de el último tramo de la carrera durante la cual se interpreta cualquier obstáculo como un tope, anulando la función de inversión del motor.	

¹ El valor por defecto, programado por el fabricante en fábrica, está indicado en negrita y subrayado.

² Columna reservada al instalador para la introducción de los parámetros personalizados para la automatización.

³ Canal inactivo.

Tabla 2 parámetros

202RR



Central do comando para automatizações a 230 volts
Instruções do uso e dos avisos

PORTUGUÊS

GLOSSÁRIO

PREMISSA.....	57
1 CONFORMIDADE DO PRODUTO.....	57
2 RESUMO ADVERTÊNCIAS.....	57
3 MODELOS E CONTEÚDO DO EMBALAGEM.....	58
4 DESCRIÇÃO DO PRODUTO.....	58
5 DADOS TÉCNICOS.....	59
6 CONDIÇÕES DE UTILIZAÇÃO PREVISTAS.....	59
7 INSTRUÇÕES DE MONTAGEM E CABLAGEM.....	59-60
8 INSTRUÇÕES DE USO.....	61
8.1 Visualização estado das entradas.....	61
8.2 Configuração e aprendizagem do curso dos motores.....	61
8.3 Receptor rádio incorporado.....	62
8.4 Personalização dos parâmetros de funcionamento.....	63
8.5 Restabelecimento dos parâmetros de default (p.007).....	63
8.6 Dispositivos de segurança.....	64
8.7 Visualização estado das entradas.....	64
9 MANUTENÇÃO.....	65
10 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO.....	65
11 CONJUNTO COMPLETO DO FECHAMENTO.....	66

PREMISSA

Estas instruções foram rediijadas pelo construtor e são parte integrante do produto. As operações contenedas são diretas a operadores adequadamente formados e abilitados. Se recomenda para ler e conservar para um referimento futuro.



1 CONFORMIDADE DO PRODUTO

O quadro de comando programável 202RR é um produto marcado CE. DEA SYSTEM assegura a conformidade do produto ao Diretivo Europeo 2004/108/CE (compatibilidade electromagnetica), 2006/95/CE (aparelhos eléctricos a baixa tensão).



2 RESUMO ADVERTÊNCIAS



Ler atentamente; a falta de respeito das seguintes advertências, pode gerar situações de perigo.

⚠ ATENÇÃO DEA System recorda que a escolha, a disposição e a instalação de todos os dispositivos e os materiais que constituem o conjunto completo da fechadura, devem acontecer de acordo com as Diretivas Europeas 2006/42/CE (Diretiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidade electromagnética), 2006/95/CE (aparelhos eléctricos a baixa tensão). Para todos os Países extra União Europeia, além das normas nacionais vigentes, para um suficiente nível de segurança se aconselha o respeito também das prescrições contenedas nas Diretivas acima citadas. A1

⚠ ATENÇÃO O utilizo do produto em condições anormais não previstas do construtor pode gerar situações de perigo; respeitar as condições previstas das presentes instruções. A2

⚠ ATENÇÃO Em nenhum caso utilizar o produto em presença de atmosfera explosiva. Em nenhum caso utilizar o produto em ambientes que possam ser agressivos e danificar as partes do produto. A3

57



⚠ ATENÇÃO Para assegurar um nível apropriado de segurança, manter sempre os cabos de muito baixa tensão (controles, fechadura eléctrica, antena e alimentação dos circuitos auxiliares) separados (no mínimo 4mm se não tiverem isolamento e 1 mm se forem isolados) dos cabos de 230 V. Para os manter afastados, colocá-los numa manga e apertar com braçadeiras junto da placa de terminais. Assegurar-se que os cabos não ficam danificados durante a instalação.

⚠ ATENÇÃO Qualquer operação de instalação, manutenção, limpeza ou reparação do inteiro implanto devem ser executadas exclusivamente por pessoal qualificado. Operar sempre em falta de alimentação e seguir escrupulosamente todas as normas vigentes no país em que se efetua a instalação, em matéria de implantos eléctricos.

⚠ ATENÇÃO Instalar o quadro eléctrico segundo quanto o ilustrado no capítulo "F3 Instalação". Realizar somente os furos previstos pelo construtor para a passagem dos cabos, utilizar o tipo de braçadeiras indicado. O não cumprimento destas indicações podem comprometer o adequado grau de segurança eléctrico.

⚠ ATTENZIONE Antes da aprendizagem do curso dos motores:

- Seleccionar o tipo de motores a utilizar: Com encoder (P034=0 e J8=J10= Pos. A); Sem encoder (P034=1 e J8=J10=Pos. B).
- Seleccionar o número de motores usados: 2 motores (P029=0); 1 motor (P029=1).
- Assegurar-se de que os eventuais dispositivos de segurança, fotocelulas e fins-de-curso estão correctamente ligados e a funcionar correctamente.

⚠ ATENÇÃO O erro de valutação das forças de impacto pode ser causa de graves danos a pessoas, animais ou coisas. DEA System recorda que o instalador deve verificar tais forças de impacto, misuradas segundo quanto indicado da norma EN 12445, sejam efetivamente inferiores aos limites previstos da norma EN12453.

⚠ ATENÇÃO Eventuais dispositivos de segurança externos utilizados para o respeito dos limites das forças de impacto devem ser conformes a norma EN12978.

⚠ ATENÇÃO O utilizo de partes de reposição não indicadas da DEA System e/ou o reensamblagem não correcto podem causar situações de perigo para pessoas, animais e coisas; podem além disso causar malfuncionamentos ao produto; utilizar sempre as partes indicadas da DEA System e seguir as instruções para o ensamblagem.

⚠ ATENÇÃO Fazer escoar os materiais de embalagem (plástica, papelão, etc.) segundo quanto previsto das normativas vigentes. Não deixar envelopes de nylon e isopor ao alcance de crianças.



3 MODELOS E CONTEÚDO DO EMBALAGEM

A central de comando 202RR pode ser fornecida em conjunto com motores de batente DEA System, controlando 1 ou 2 motores de 230V ca, ou individualmente como acessório de reposição para ser usado apenas com automatismos DEA System.



4 DESCRIÇÃO DO PRODUTO

A central de comando 202RR foi concebida para ser utilizada no controlo de automatismos de portões de batente com 1 ou 2 motores, 230Vca. É extremamente versátil, fácil de instalar e está em conformidade com as normas Europeias relativamente à compatibilidade electromagnética e segurança eléctrica. Principais características do produto:

1. Regulação de todos os parâmetros através de 3 teclas e um display com 4 dígitos;
2. Facilidade de controlar automatismos com ou sem encoder;
3. Facilidade de regular a velocidade do motor durante o seu curso completo. Preserva o binário motor mesmo para velocidades muito baixas (motores com encoder);
4. Abrandamento com velocidade fixa (motores sem encoder);
5. Facilidade de ajustar separadamente a duração do abrandamento para os 2 motores;
6. Sistema anti-esmagamento interno com sensibilidade ajustável (de acordo com uma escala de 70 níveis) separadamente para ambas as direcções do movimento (velocidades diferenciadas para a abertura/fecho apenas para motores com encoder);
7. Entradas para a ligação de dispositivos de segurança normais e alimentados (costas mecânicas, barreiras de fotocelulas, etc.), com a possibilidade de efectuar um auto-teste antes de cada operação;
8. Receptor rádio incorporado 433.92 MHz preparado para funcionar com emissores dip-switch ou rolling code, oferecendo a possibilidade de pesquisar e eliminar separadamente cada emissor da memória.



⚠ ATENÇÃO DEA System recorda que a escolha, a disposição e a instalação de todos os dispositivos e os materiais que constituem o conjunto completo da fechadura, devem acontecer de acordo com as Diretivas Europeas 2006/42/CE (Diretiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidade electromagnética), 2006/95/CE (aparelhos eléctricos a baixa tensão). Para todos os Países extra União Europeia, além das normas nacionais vigentes, para um suficiente nível de segurança se aconselha o respeito também das prescrições contidas nas Diretivas acima citadas.

A1



5 DADOS TÉCNICOS

Alimentação	230 V ~ +/- 10% 50Hz
Saída sinalizador	230 V ~ 50Hz max 40W
Saída alimentação auxiliares (24VAUX).....	24 V ~ max 200mA
Saída alimentação seguranças (24VSIC)	24 V ~ max 200mA
Saída eletrofechadura	12 V ~ max 15 VA
Capacidade contacto LC/SCA	max 5A
Potência max motores	2 X 500Wmax
Grau de proteção	IP55
Fusil F1	T5A 250V (retardado)
Fusil F2	T160mA 250V (retardado)
Frequência receptor rádio	433,92 MHz codificação rolling code / dipswitch
Nº max rádiocomandos controlados.....	100



6 CONDIÇÕES DE UTILIZAÇÃO PREVISTAS

Os quadros de comando 202RR foram realizados para automatização de portões de batente acionados da motores 230 V ~

O ambiente para o qual foram projectados e testados é a "normal" situação para abertura civil e industrial; o grau de proteção da pó e água e outros dados estão contenedos no "5 Dados técnicos".

⚠ ATENÇÃO O utilizo do produto em condições anormais não previstas do construtor pode gerar situações de perigo; respeitar as condições previstas das presentes instruções.

A2

⚠ ATENÇÃO Em nenhum caso utilizar o produto em presença de atmosfera explosiva. Em nenhum caso utilizar o produto em ambientes que possam ser agressivos e danificar as partes do produto.

A3



7 INSTRUÇÕES DE MONTAGEM E CABLAGEM

⚠ ATENÇÃO Para assegurar um nível apropriado de segurança, manter sempre os cabos de muito baixa tensão (controles, fechadura eléctrica, antena e alimentação dos circuitos auxiliares) separados (no mínimo 4mm se não tiverem isolamento e 1 mm se forem isolados) dos cabos de 230 V. Para os manter afastados, colocá-los numa manga e apertar com braçadeiras junto da placa de terminais. Assegurar-se que os cabos não ficam danificados durante a instalação.

⚠ ATENÇÃO Qualquer operação de instalação, manutenção, limpeza ou reparação do inteiro impianto devem ser executadas exclusivamente por pessoal qualificado. Operar sempre em falta de alimentação e seguir escrupulosamente todas as normas vigentes no país em que se efetua a instalação, em matéria de implantos eléctricos.




















⚠ ATENÇÃO Instalar o quadro eléctrico segundo quanto inlustrado em "F3 Instalação". Realizar somente os furos previstos do construtor para a passagem dos cabos, utilizar o tipo de prensacabos indicados. A falta do respeito destas indicações podem comprometer um adequado grau de proteção eléctrico.

Coligar-se a rede 230 V ~ ± 10% 50 Hz através um interruptor omnipolar ou outro dispositivo que assegure a omnipolar desconexão da rede, com uma distância de abertura dos contatos = 3,5 mm; utilizar um cabo com secção min. 3 x 1,5 mm² (a exemplo tipo H07RN-F).

Executar correctamente todas as ligações aos terminais recordando-se de ligar, quando solicitado, as entradas não utilizadas. (Ver Tabela 1 Ligação aos terminais e Figura 1 esquema eléctrico base ou completo)



Tabela1 ligação aos terminais

1-2 230V ~	Tensão de alimentação 230V ~ +/- 10% 50Hz
3-4 	Saída para pirilampo 230V ~ Max. 40W
5-6 	Contacto livre, capacidade Max. 5A: Este contacto pode ser usado para controlar um aviso de porta aberta (P027=0) ou como luz de cortesia (P027≠0)
7-8-9 	Saída para o motor 1, Max 500W (7 abre, 8 comum, 9 fecha)
10-11-12 	Saída para motor 2, Max 500W (10 abre, 11 comum, 12 fecha)
13-14 	Saída para fechadura eléctrica 12V ~ 15 VA
15-16 	Saída 24V ~ para a alimentação de circuitos auxiliares e dispositivos de segurança não controlados. Para ser utilizado como alimentação de qualquer circuito auxiliar, receptor de fotocelulas e dispositivos de segurança quando não se quer efectuar um teste antes do início de cada manobra.
15-17 	Saída 24V ~ para a alimentação de dispositivos de segurança controlados. Para ser utilizado como alimentação para a alimentação do emissor das fotocelulas e dispositivos de segurança quando se pretende efectuar um teste no início de cada manobra.
18	Não utilizado
19 FCC2	Entrada NF para fim de curso de fecho do motor 2. Se não utilizado, ligar ao terminal 23
20 FCA2	Entrada NF para fim de curso de abertura do motor 2. Se não utilizado, ligar ao terminal 23
21 FCC1	Entrada NF para fim de curso de fecho do motor 1. Se não utilizado, ligar ao terminal 23
22 FCA1	Entrada NF para fim de curso de abertura do motor 1. Se não utilizado, ligar ao terminal 23
23 COM	Comum das entradas
24 	Entrada NF para dispositivos de segurança externos do motor 2. Quando activada inverte o movimento (P018=0) ou pára (P018=1). Se não for utilizada, ligar ao terminal 28
25 	Entrada NF para dispositivos de segurança externos do motor 1. Quando activada inverte o movimento (P018=0) ou pára (P018=1). Se não for utilizada, ligar ao terminal 28
26 	Entrada NF para fotocelula n.º 2 (Lado externo). No caso de ser activada, inverte o movimento apenas durante o fecho (P026=0). Se não for utilizada, ligar ao terminal n.º 28
27 	Entrada NF para fotocelula n.º 1 (Lado interno). No caso de ser activada, pára o movimento e inverte-o apenas quando o obstáculo for removido. Se P026=0, não se considera, se P026=1, pára o movimento e inverte-o assim que o obstáculo for removido. Se não for utilizado, ligar ao terminal n.º 28
28 COM	Comum das entradas
29 	Entrada NF STOP. Se activada, pára o movimento em qualquer circunstancia. Se não for utilizada, ligar ao terminal n.º 32
30 PED	Entrada NA para abertura pedonal. Quando activada, abre parcialmente o portão.
31 	Entrada NA de abertura. Quando activada, abre ou fecha o portão. Pode trabalhar em modo de "inversão" (P025=0) ou em modo de "passo-a-passo" (P025=1).
32 COM	Comum das entradas
33 	Entrada de sinal da antena.
34 	Entrada de massa para a antena.
J9 	Ligador de entrada para encoder do motor 2
J11 	Ligador de entrada para encoder do motor 1
J8 	Ponte para selecção do encoder:
J10 	<ul style="list-style-type: none"> • Posição A = motores com encoder (não esquecer de colocar P034=0); • Posição B = motores sem encoder (não esquecer de colocar P034=1);

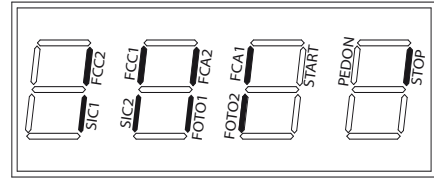
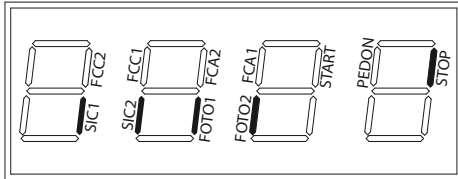


8 INSTRUÇÕES DE USO

Depois de ter realizado correctamente todos os coleamentos as placas de terminais recordando-se de fazer o ponte, quando requerido, com as entradas não utilizadas (ver "conexão as placas de terminais"), alimentar o quadro: no display aparece por qualquer segundo a escrita "rES-" em seguida do símbolo de portão fechado "----".

8.1 Configuração e aprendizagem do curso dos motores

Apertar a tecla "OK" para verificar o correto coleamento de todas as entradas



Instalação básica

Pressionando a tecla "OK" quando a central de comando espera ordens de comando ("----") o display mostra alguns traços verticais, cada um desses traços está associado a cada uma das entradas da central. (Ver a imagem abaixo). Quando o segmento está aceso, significa que o contacto associado está fechado, caso contrário está aberto.

Instalação completa

8.2 Configuração e memorização do curso do motor.

ATENÇÃO No caso de utilizar motores hidráulicos, para uma correcta regulação dos motores, ver a página 67.

ATENÇÃO Antes da aprendizagem do curso dos motores:

- Seleccionar o tipo de motores a utilizar: Com encoder (P034=0 e J8=J10= Pos. A); Sem encoder (P034=1 e J8=J10=Pos. B).
- Seleccionar o número de motores usados: 2 motores (P029=0); 1 motor (P029=1).
- Assegurar-se de que os eventuais dispositivos de segurança, fotocelulas e fins-de-curso estão correctamente ligados e a funcionar correctamente.

Comandos	Função	Display
	O quadro está esperando comandos	----
Posicionamento folha 1		
	Percorrer os parâmetros até a visualização do procedimento P001	P001
	Confirmar! O quadro é pronto para o posicionamento da folha 1	OP-1
	Posicionar a folha 1 no ponto de paragem em abertura ¹	
	Confirmar!	P001
Posicionamento folha 2		
	Percorrer os parâmetros até a visualização do procedimento P002	P002
	Confirmar! O quadro é pronto para o posicionamento da folha 2	OP-2
	Posicionar a folha 2 no ponto de paragem em abertura ¹	
	Confirmar!	P002
Aprendimento curso dos motores		
	Percorrer os parâmetros até a visualização do procedimento P003	P003
	Confirmar!	APPr



	Confirmar mantendo apertada a tecla OK! O procedimento inicia	APP _r
	Primeiro o motor 2 começa a fechar até atingir o batente de fecho (ou o fim-de-curso), de seguida o motor 1 começa também a fechar até atingir o batente de fecho (ou o fim-de-curso). ATENÇÃO: Se a ground stop não for detectado, puxar otra vez o botão OK: o motor vai parar.	
	No display reaparece a escrita "----". Aprendizagem curso de motores concluído!	----

¹ Apertando a tecla a folha deve abrir, apertando a tecla a folha deve fechar. Se isso não acontece se devem invertir os dois cabos do motor. Somente no caso em que se utilizem os fins de curso posicionar primeiro a folha no ponto em que se deseja que se pare em fechamento e regular a came de fechamento de modo que naquele ponto toca o respectivo fim de curso. Depois posicionar a folha no ponto em que se deseja que se pare em abertura e regular a came di abertura de modo que naquele ponto toca o respectivo fim de curso.

⚠ ATENÇÃO No caso de se utilizarem motores sem encoder, cada vez que se alterarem os parâmetros da força (P014 e P016), deve-se repetir o processo de aprendizagem do curso dos motores. Se não for efectuada a aprendizagem, o display mostra durante alguns segundos a palavra "APP_r" para avisar que a aprendizagem deve ser efectuada de novo. A fim de se evitar ter que efectuar a aprendizagem de novo, verificar sempre e modificar se necessário o valor programado para a força, enquanto se efectua o posicionamento do portão.

8.3 Receptor rádio incorporado

O quadro de comando DEA 202RR dispõe de um receptor rádio 433,92MHz incorporado, em condições de receber seja rádiocomandos com codificação de tipo HCS (rolling code completo ou só parte fixa), seja com codificação de tipo HT12E a codigos compostos.

- O tipo de codificação vem selecionado programando o parâmetro di funcionamento n° 8 "tipo de codificação" (ver Tabela 2 Parâmetros)
- A capacidade de memória do receptor é de 100 rádiocomandos diversos.
- A recepção de um impulso da rádiocomando determina, em a atribuição dos canais selecionada, a ativação da entrada start ou dos peões. Programando um dos parâmetros de funcionamento é possível em efeito decidir, a segunda das exigências, qual das teclas dos rádiocomandos em memória ativará a entrada de start e qual ativará a entrada dos peões (ver "4. Atribuição dos canais rádiocomando").
- Ao aprendizagem de cada rádiocomando vem visualizado no display um progressivo graças ao qual é possível em um segundo momento procurar e eventualmente cancelar cada rádiocomando individual.

Comandos	Função	Display
	O quadro está esperando comandos	----
Cancelamento de todos os rádiocomandos		
	Percorrer os parâmetros até a visualização de P004	P004
	Confirmar! O quadro fica na espera de uma ulterior confermação	CA _n C
	Confirmar mantendo apertada a tecla OK! O procedimento inicia	CA _n C
	Feito! A memória do receptor é cancelada	P004
	Percorrer os parâmetros até a "----". O quadro se põe na espera de comandos	----
Aprendizagem dos rádiocomandos ¹		
	Percorrer os parâmetros até a visualização de P005	P005
	Confirmar! O receptor entra em modo de programação. O pirilampo acende!	LEA _r
	Apertar um qualquer das teclas do rádio comando	
	Aprendizagem realizado! A luz intermitente se apaga por 2 segundos O display visualiza o número do rádio comando aprendido (es. "r001")	r001
	O receptor entra de novo e automaticamente em modo de aprendizagem O pirilampo acende!	LEA _r



Aprender todos os rádiocomandos necessários		
Esperar 10 segundos para sair da modalidade de aprendizagem A esse ponto o receptor receberá todos os rádiocomandos memorizados		----
Ativação modalidade de aprendizagem sem dever intervir no cuadro de comando ¹		
	Apertar, contemporaneamente as teclas CH1 e CH2, ou a tecla escondida de um rádio comando já presente na memória	LEAR
Pesquisa e cancelamento de um rádio comando		
	Percorrer os parâmetros até a visualização de P006	P006
	Confirmar! O cuadro é pronto a seleção do rádio comando	r001
	Percorrer os rádio comandos até aquele de cancelar (es. "r003")	r003
	Confirmar o cancelamento mantendo apertada a tecla OK!	r003
	OK! Cancelamento efetuado	r---
	Pronto para a seleção do parâmetro	P006
	Percorrer os parâmetros até a "----". O quadro se põe na espera de comandos	----

¹ Assegurar-se que o receptor seja predisposto a recepção do tipo de codificação do rádio comando que se quer aprender: visualizar e eventualmente atualizar o parâmetro nº 8 "tipo de codificação" (ver "8.3 Personalização dos parâmetros de funcionamento")

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

Atribuição dos canais do rádio comando

O receptor incorporado pode comandar seja a entrada de start que aquele do pedestral. Impostando corretamente o valor do parâmetro "P009 Atribuição canais rádio" é possível decidir qual das teclas dos rádio comandos acionará uma ou a outra entrada. Na tabela "parâmetros de funcionamento" se vê que o parâmetro P009 consente de escolher entre 16 diversas combinações. Se a exemplo ao parâmetro P009 vem atribuído o valor "3" todos os rádio comandos em memória acionarão com o CH1 a entrada start e com o CH4 a entrada pedestral. Para selecionar a combinação desejada fazer referimento ao capítulo "8.4 Personalização dos parâmetros de funcionamento".

8.4 Personalização dos parâmetros de funcionamento

Comandos	Função	Display
	O quadro está esperando comandos	----
	Percorrer os parâmetros até a visualização daquele desejado (ex. P010)	P010
	Confirmar! Aparece o valor selecionado do parâmetro	d100
	Aumentar ou diminuir o valor até o conseguimento daquele desejado	d080
	Confirmar! Reaparece a indicação do parâmetro	P010
	Percorrer os parâmetros até a "----". O quadro se põe na espera de comandos	----
A esse ponto a automação é pronta para funcionar utilizando os novos parâmetros de funcionamento.		

8.5 Restabelecimento dos parâmetros de default (p.007)

O software de gestão do quadro DEA 202RR prevem um procedimento para o restabelecimento de todos os parâmetros programáveis ao valor de default (como programados em fábrica) ver Tabela 2 Parâmetros. O valor selecionado originalmente para cada parâmetro é indicado na "tabela dos parâmetros de funcionamento". No caso se faça necessário restabelecer os valores originais para todos os parâmetros proceder como descrito em seguida:



⚠ ATENÇÃO No caso de se utilizarem motores sem encoder, cada vez que se alterarem os parâmetros predefinidos, deve-se repetir o processo de aprendizagem do curso dos motores. Se não for efectuada a aprendizagem, ao primeiro impulso, a central de comando não executa nenhuma manobra e o display mostra durante alguns segundos a palavra "APPr" para avisar que a aprendizagem deve ser efectuada de novo.

Comandos	Função	Display
	O quadro está esperando comandos	----
	Percorrer os parâmetros até a visualização de P007	P007
	Confermar! O quadro fica na espera de uma ulterior confermação	DEF-
	Confermar mantendo apertada a tecla OK! O procedimento inicia	DEF-
	Todos os parâmetros forem selecionados ao valor original	P007
	Percorrer os parâmetros até a "----". O quadro se põe na espera de comandos	----

8.6 Dispositivos de segurança

O quadro de comando DEA 202RR oferece ao instalador a possibilidade de realizar implantes realmente conforme as normas europeias relativas aos fechamentos automáticos. Em particular permite de respeitar os limites impostos das mesmas normas para as forças de impacto em caso de empurrão contra eventuais obstáculos.

A central de comando DEA 202RR está equipada com um dispositivo de segurança anti-esmagamento que permite cumprir os limites impostos pelas normas mencionadas acima na maior parte das instalações. Em particular a regulação da sensibilidade do dispositivo anti-esmagamento se efetua seleccionando corretamente o valor atribuído aos seguintes parâmetros (ver também "8.4 Personalização dos parâmetros de funcionamento"):

- P014 força motor 1 abertura: da 30 (min. força, max sensibil.) a 100 (max força, sensibil. desabilitada)
- P015 força motor 1 fecho: da 30 (min. força, max sensibil.) a 100 (max força, sensibil. desabilitada)
- P016 força motor 2 abertura: da 30 (min. força, max sensibil.) a 100 (max força, sensibil. desabilitada)
- P017 força motor 2 fecho: da 30 (min. força, max sensibil.) a 100 (max força, sensibil. desabilitada)

Podemos ajustar a sensibilidade do dispositivo de segurança anti-esmagamento regulando correctamente o valor dos seguintes parâmetros:

- P014 Força motor 1: de 30 (mínima força, máxima sensibil.) a 100 (máxima força, sensibil. desactivada)
- P016 Força motor 2: de 30 (mínima força, máxima sensibil.) a 100 (máxima força, sensibil. desactivada)

No caso da estrutura do portão não permitir o cumprimento dos limites de força, é possível ligar dispositivos de segurança externos nas entradas (terminal n.º 24 e 25). As entradas "SIC1" e "SIC2" podem ser configuradas ajustando correctamente o parâmetro n.º 18:

- P018=0 "Costa mecânica" modo de funcionamento: "SIC1"= entrada para costa mecânica do motor 1, "SIC2"= entrada para costa mecânica do motor 2, quando uma das duas entradas é activada, pára o movimento de ambos os motores;
- P018=1 "Barreira fotoelectrica" modo de funcionamento: pode usar-se SIC1 e SIC2 ou ambas, não esquecer de ligar ao terminal comum as entradas que não forem utilizadas. Se os dispositivos de segurança externos forem alimentados usando a saída 24VSIC (terminal n.º 17) o seu correcto funcionamento é testado antes de cada operação do portão.

8.7 Mensagens visualizados no display

O quadro de comando 202RR preve a visualização no display de uma série de mensagens que indicam o estado de funcionamento ou eventuais anomalias:

Mens.	Descrição
	MENSAGEM DE ESTADO
----	Portão fechado
	Portão aberto
OPEn	Abertura em curso
CLoS	CFechamento em curso
StEP	Quadro na espera de comandos depois um impulso de start, com funcionamento passo-passo
blOC	Intervida entrada stop
bPr-	Intervida entrada CST em modalidade barreira



MENSAGENS DE ERROS		
Mens.	Descrição	Possíveis soluções
Err1 Err2	Indica que o portão tem superado: - (Err1), o número max admitido (20) de inversões sem nunca chegar a bater (ou fim de curso) de fechamento; - (Err2) o número max admitido (5) de intervenções consecutivas do dispositivo antiesmagamento; e que è então em curso a "manobra de emergência": o quadro automaticamente põe o motor em diminuição de velocidade andando a procurar a bater (ou fim de curso) em modo da apagar o sistema de posicionamento. Una vez encontrada a bater (ou fim de curso) do fechamento, a mensagem desaparece e a central se põe na espera de comandos "----" para depois funcionar normalmente.	No caso em que, depois da manobra de emergência o portão não seja ainda correctamente fechado (talvez por causa de falsas bateres ou obstaculos devidos a atritos mecânicos), proceder como em seguida: - Tirar alimentação, verificar manualmente que não tenham particulares atritos e/ou obstáculos durante todo o curso. Posicionar a porta/portão semi-aberta. - Alimentar o central de comando e depois dar um impulso de START. Neste ponto, as folhas irão fechar até baterem no batente ou (aos fins-de-curso). Verificar que a manobra se complete correctamente. Se o portão trabalhar numa forma irregular, repetir o procedimento de memorização do curso do motor. Ajustar o valor da força e a velocidade do motor, se necessário (ver cap. 8.2)
Err3	Fotocélulas e/ou dispositivos de segurança externos ativados ou avariados	Verificar o correcto funcionamento de todos os dispositivos de segurança e/ou fotocélulas instaladas.
Err4	Motor descolgado ou avaria na central de comando	Verificar que o motor seja correctamente colegados. Se a sinalização se repete substituir o quadro de comando.
Err7	Movimento dos motores não detectado.	Assegurar-se de que os motores e os encoders estão ligados correctamente. Verifique o ajuste do parâmetro P034 (selecção de motores com ou sem encoder). Se o erro persistir, substitua o leitor do encoder ou eventualmente, a central de comando.



9 MANUTENÇÃO

⚠ ATENÇÃO Qualquer operação de instalação, manutenção, limpeza ou reparação do inteiro implanto devem ser executadas exclusivamente por pessoal qualificado. Operar sempre em falta de alimentação e seguir escrupulosamente todas as normas vigentes no país em que se efetua a instalação, em matéria de implantos eléctricos. A5

⚠ ATENÇÃO: Com os quadros electrónicos série " RR ", deve-se desligar a corrente eléctrica antes de efectuar a operação de desbloqueio manual do automatismo. Desta forma, ao voltar a ligar o dispositivo, a primeira manobra situará o portão de novo na posição de fecho completo. Se isto não se efectuar, o portão perderá a posição correcta.



10 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO



De acordo com a Directiva Europeia 2002/96/EC sobre resíduos sólidos de equipamento eléctrico e electrónico (WEEE), este produto eléctrico não pode ser deitado fora juntamente com o lixo municipal indiferenciado. Por favor, no final da vida útil deste produto, entregue no local de recolha apropriado para reciclagem designado pelo seu município.



11 CONJUNTO COMPLETO DO FECHAMENTO

Se recorda que quem vende e motoriza uma porta/portão transforma-se no construtor da máquina porta/portão automático, e deve preparar e conservar o fascículo técnico que deverá conter os seguintes documentos (ver anexo V da Diretiva Máquinas).

- Desenho global da porta/portão automático.
- Esquema das conexões eléctricas e dos circuitos de comando.
- Análise dos riscos compreendente: a lista dos requisitos essenciais previstos no anexo I da Diretiva Máquinas; a lista dos riscos apresentados da porta/portão e a descrição das soluções adotadas.

O instalador deve também:

- Conservar essas instruções de uso; conservar as instruções de uso dos outros componentes.
- Preparar as instruções para o uso e as advertências gerais para a segurança (completando essas instruções de uso) e entregar exemplar ao utilizador.
- Preencher o registo de manutenção e entregar exemplar ao utilizador.
- Redijir a declaração CE de conformidade e entregar exemplar ao utilizador.
- Preencher a etiqueta ou a placa completa da marca CE e aplicar-lhe na porta/portão.

⚠ ATENÇÃO DEA System recorda que a escolha, a disposição e a instalação de todos os dispositivos e os materiais que constituem o conjunto completo da fechadura, devem acontecer de acordo com as Diretivas Europeas 2006/42/CE (Diretiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidade electromagnética), 2006/95/CE (aparelhos eléctricos a baixa tensão). Para todos os Países extra União Europeia, além das normas nacionais vigentes, para um suficiente nível de segurança se aconselha o respeito também das prescrições contenidas nas Diretivas acima citadas.

⚠ ATENÇÃO O erro de valutação das forças de impacto pode ser causa de graves danos a pessoas, animais ou coisas. DEA System recorda que o instalador deve verificar tais forças de impacto, misuradas segundo quanto indicado da norma EN 12445, sejam efetivamente inferiores aos limites previstos da norma EN12453.

⚠ ATENÇÃO Eventuais dispositivos de segurança externos utilizados para o respeito dos limites das forças de impacto devem ser conformes a norma EN12978.



INSTRUÇÕES PARA UMA CORRECTA PROGRAMAÇÃO DE AUTOMATISMOS USANDO O MOTOR HIDRAULICO COM CENTRAIS DE COMANDO 202RR.

(Antes de continuar, ler atentamente o manual de instruções da central 202RR)

O uso da central de comando 202RR com o motor hidráulico "OLI" prevê duas maneiras diferentes de programação, dependendo do tipo de instalação e utilização:

Forçar programação mecânica (mais prático e uma instalação mais rápida):

1. Colocar a força dos motores no máximo (P014=P016=99%);
2. Entrar no parâmetro P001 "Posicionamento da folha n.º1" e pressionando as teclas "+/-" colocar a folha na posição de totalmente aberta. Se necessário, regular a força do motor através dos parafusos das válvulas de escape do motor (parafusos de regulação da força do motor);
3. Entrar no parâmetro P002 "Posicionamento da folha n.º2" e pressionando as teclas "+/-" colocar a folha na posição de totalmente aberta. Se necessário, regular a força do motor através dos parafusos das válvulas de escape do motor;
4. Entrar no parâmetro P003 e iniciar a manobra de aprendizagem. O Motor 2 começa a fechar e pára automaticamente quando chegar ao batente (se o motor não parar, pressionar OK). O Motor 1 começa a fechar e pára automaticamente quando chegar ao batente (se o motor não parar, pressionar OK). O display mostra "----": a aprendizagem está terminada.

Regulação electrónica da força e do dispositivo de detecção de obstáculos (maior nível de segurança da instalação):

1. Colocar o valor da força do motor 1 (P014) num valor intermédio (50%) ou mais elevado no caso de portas pesadas;
2. Desapertar completamente ambos os parafusos das válvulas de escape do motor (parafusos de regulação da força do motor);
3. Entre no parâmetro P001 "Posicionamento da folha 1";
4. Pressionar a tecla "+" (ou o canal 2 de um comando já memorizado): o motor começa a trabalhar, mas a porta não se move. Mantenha a tecla pressionada e feche a válvula do motor (aperte o parafuso da força) até a porta começar a abrir com a força desejada;
5. Pressionar a tecla "-" (ou o canal 4 de um comando já memorizado): o motor começa a trabalhar, mas a porta não se move. Mantenha a tecla pressionada e feche a válvula do motor (aperte o parafuso da força) até a porta começar a fechar com a força desejada;
6. Saia do parâmetro P001 e entre no parâmetro P014: diminua o valor da força, volte a sair do P014 e entre novamente no P001 de modo a verificar se o motor move correctamente a porta em ambas as direcções;
7. **Repetir o ponto 6 até encontrar o valor mínimo da força que faça mover a porta correctamente em ambas as direcções;**
8. Entrar no parâmetro P001 e pressionar a tecla "-" até fechar completamente a porta. Continuar a pressionar a tecla e apertar a válvula de escape do motor (parafuso de regulação da força de fecho) até a bomba hidráulica parar completamente e ficar em esforço;
9. Pressionar a tecla "+" e abrir completamente a porta até bater no batente. Manter a tecla pressionada e apertar a válvula de escape do motor (parafuso de regulação da força de abertura) até a bomba hidráulica parar e ficar em esforço;
10. Deixar a folha 1 completamente aberta;
11. Repetir todos os procedimentos desde o ponto 1 ao ponto 10 para a folha 2, usando o P002 para o posicionamento e o P016 para a regulação da força. No final deixar a folha 2 na posição de aberta;
12. Entrar no parâmetro P003 e iniciar a manobra de aprendizagem. Esta conclui-se automaticamente quando as duas folhas chegarem à posição de fecho e aparecer no display "----";

No caso de problemas com o engate de fechaduras eléctricas, durante o processo de aprendizagem ajudar a porta no fecho manualmente, depois proceda do seguinte modo:

13. Colocar o parâmetro P031 "força no final do curso" com um valor igual ao valor do P014 acrescido de 30% (por exemplo: se P014=50, então colocar P031=65);
14. Iniciar uma manobra de fecho e quando a folha n.º 1 fechar ao fim do curso e antes do tempo de trabalho acabar, apertar a válvula de escape de fecho (parafuso da força de fecho) até a fechadura engatar.



DESCRIÇÃO DO PROCEDIMENTO	
P001	Posicionamento folha M1
P002	Posicionamento folha M2
P003	Aprendizagem curso motores
P004	Cancelamento memória receptor rádio
P005	Aprendizagem rádio comandos
P006	Pesquisa e cancelamento de um rádio comando
P007	Restabelecimento dos parâmetros de default
PROCEDIMENTO	

PARÂMETROS	DESCRIÇÃO DO PARÂMETRO	VALORES SELECIONÁVEIS 1				UTENTE 2	
		000	001	002	003		
P008	Tipo de codificação receptor rádio	HCS só parte fixa					
		HCS rolling code					
		HT12E dip switch					
		start	PEDES-TRAL	start	PEDES-TRAL		
P009	Atribuição canais rádio as entradas "start" e "pedestral"	001	CH1	CH2	009	CH3	CH4
		002	CH1	CH3	010	CH4	CH1
		003	CH1	CH4	011	CH4	CH2
		004	CH2	CH1	012	CH4	CH3
		005	CH2	CH3	013	CH1	CH2 3
		006	CH2	CH4	014	CH2	CH2 3
		007	CH3	CH1	015	CH3	CH2 3
		008	CH3	CH2	016	CH4	CH2 3
P010	Velocidade do motor durante o curso normal, calculada como uma percentagem da velocidade máxima (usando encoder). Sem encoder, esta opção não é considerada, a função sempre com a velocidade máxima;	50.....:00					
P011	Velocidade do motor durante o abrandamento, calculada como percentagem da velocidade máxima (usando encoder). Sem encoder esta opção não é considerada, a velocidade do abrandamento é fixa	30.....:00	50.....:00				
P012	Durata de diminuição de velocidade M1 (expresso como % do curso total)	10.....:25	50				
P013	Durata de diminuição de velocidade M2 (expresso como % do curso total)	10.....:25	50				
P014	Força na abertura do motor 1 (com encoder)	30.....:00				30..100	
P015	Força no fecho do motor 1 (com encoder)	30.....:00				30..100	
P016	Força na abertura do motor 2 (com encoder)	30.....:00				30..100	
P017	Força na abertura do motor 2 (com encoder)	30.....:00				30..100	



P018	Selecção tipodesegurançae exterior: costa/barreira. Seactivadas, ascostas invertem o movimento, durante a diminuição vêem entendidas como bater. Se activada, a barreira para o movimento.	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	costas de segurança barreiras fotoeléctricas
P019	Tempo de fecho automatico (expresso em seg). Se = 0 o fecho automatico está desactivado	☐ 2☐	255
P020	Tempo de prerelampejo (expresso em seg)	☐.....☐	15
P021	Tempo de atraso em abertura (expresso em seg)	☐.....☐	60
P022	Tempo de atraso em fecho (expresso em seg)	☐.....☐	60
P023	Função condicional: se activada, as entradas de start e pedestrál são desactivadas para toda a duração da abertura e do tempo de fecho automatico	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	desactivada activada
P024	Função golpe de ariés: se activa antes de cada manobra de abertura, empurrando os motores em fecho para 1 seg. em modo de facilitar o desengancho de uma eventual electrofechadura	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	desactivada activada
P025	Programa de funcionamento: inversão (start->abre, start->fecho, start->abre ...), passo-passo (start->abre, start->stop, start+fecho...)	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	inversione passo-passo
P026	Foto 1 - função da fotocélula na abertura: se for activado, a fotocélula pára o movimento durante a abertura até o obstáculo ser removido. No fecho inverte sempre a direcção do movimento.	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	fococélula activa também em fecho fococélula activa só em abertura
P027	Funcionamento do contacto limpo: -Se=0, luz de cortesia de portão aberto fixa, o contacto fica sempre fechado quando o portão é aberto ou está em movimento, se reabre só no final de uma manobra de fecho. -Se = 1, luz intermitente na abertura/fecho do portão, a intermitência é lenta na abertura e rápida no fecho, o contacto fica fechado enquanto a porta estiver aberta e abre quando o movimento de fecho terminar -Se>1, luz de cortesia, o contacto fecha durante qualquer movimento da porta, abre novamente quando o motor pára, de acordo com o atraso definido (expresso em segundos)	☐☐☐☐ ☐☐☐☐ ☐☐☐☐ ☐☐☐☐	Luz de cortesia fixa enquanto o portão está aberto Luz de abertura/fecho intermitente Luz de cortesia com um atraso na desactivação predeterminado
P028	Parâmetro não utilizado	☐☐☐☐	desactivada
P029	Funcionamento do motor: se activada o quadro de comando controla somente o motor 1 ATENÇÃO: Ativar essa função antes de efetuar o aprendizado do percurso do motor. ATENÇÃO: Com o quadro a funcionar apenas com um motor. (P029 = 1) é obrigatório colocar o parâmetro P022 = 0	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	desactivada activada
P030	Funcionamento da entrada pedonal (PED) : Se = 0, a entrada PED activa a abertura pedonal (somente o motor n.º 1) Se = 1, a entrada PED activa o fecho, a entrada START activa a abertura	☐☐☐☐ ☐☐☐☐	Entrada pedonal Entradas abre/fecha separadas

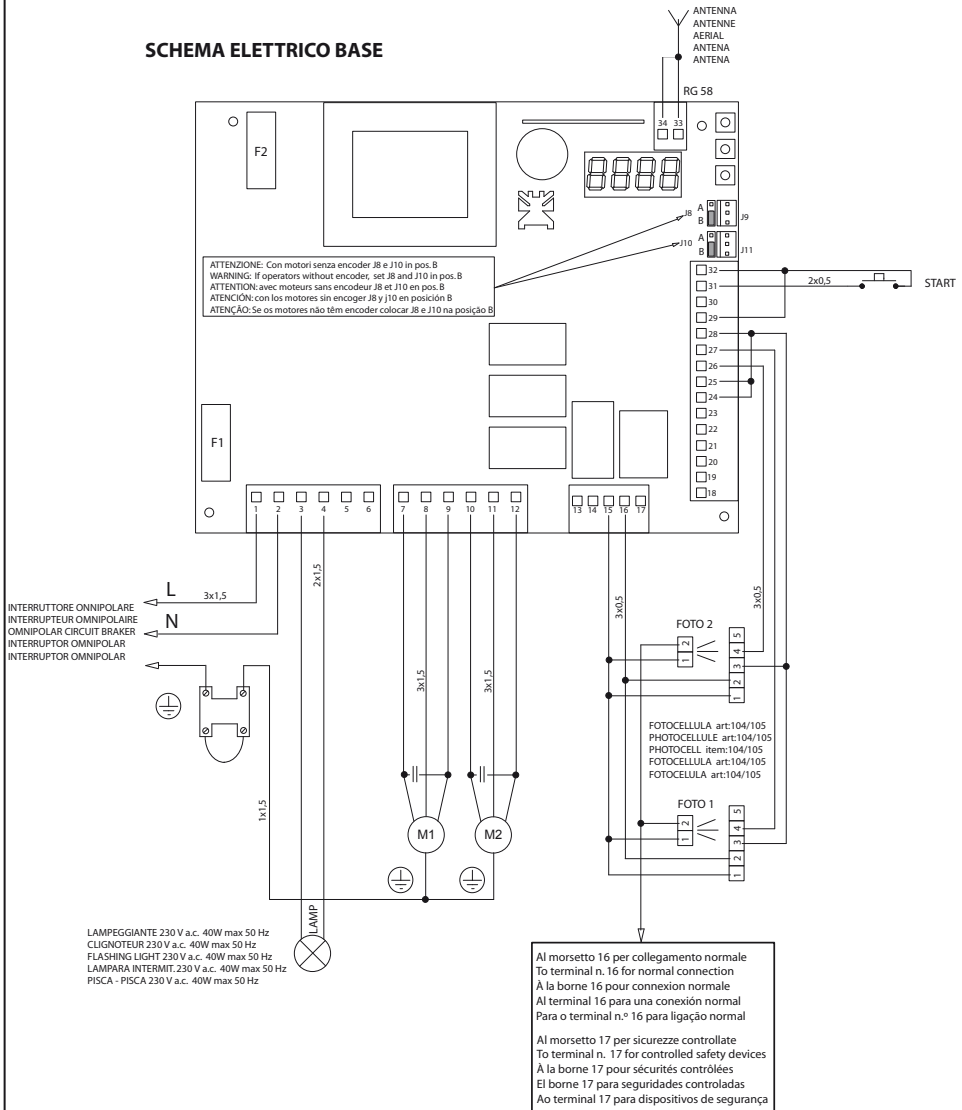


PEB1	Ajuste da força do motor quando este atinge o fim do percurso no fecho. Se = 0, o ajuste está desactivado (o valor da força é igual ao valor da força no percurso normal). Se ≠ 0 (motores com encoder) indica o valor da força no fim do percurso. Se ≠ 0 (motores sem encoder), a velocidade máxima está activada no fim do percurso.	0.....i00
PEB2	Duração da aceleração -Se=0 O motor parte subito a velocidade seleccionada -Se=1 O motor acelera progressivamente até a velocidade seleccionada	rampa veloz
		rampa lenta
PEB3	Ajuste de margem do batente de abertura: ajusta a duração do último curso do movimento em que qualquer obstáculo é interpretado como batente de chão, parando o motor sem fazer uma inversão.	1.....i2.....40
PEB4	Seleção de motores com ou sem encoder. ATENÇÃO: regular correctamente esta função antes de efectuar a aprendizagem do curso dos motores. ATENÇÃO: Não esquecer de colocar as pontes J8 e J10 na posição correcta (ver tabela 1).	Motor com encoder incorporado
		Sin encoder. Deceleraciones habilitados
		Sin encoder. Deceleraciones deshabilitados
PEB5	Ajuste de margem do batente de fecho: ajusta a duração do último curso do movimento em que qualquer obstáculo é interpretado como batente de chão, parando o motor sem fazer uma inversão.	1.....i2.....40
<p>¹ O valor de default, seleccionado do construtor em fábrica, é representado em grosso e sub-linhado.</p> <p>² Coluna reservada ao instalador para a inserção dos parâmetros personalizados para a automação.</p> <p>³ Canal não activo.</p>		
Parâmetros da tabela 2		



Schema elettrico - Wiring Diagram - Schéma électrique - Esquema eléctrico - Esquema eléctrico

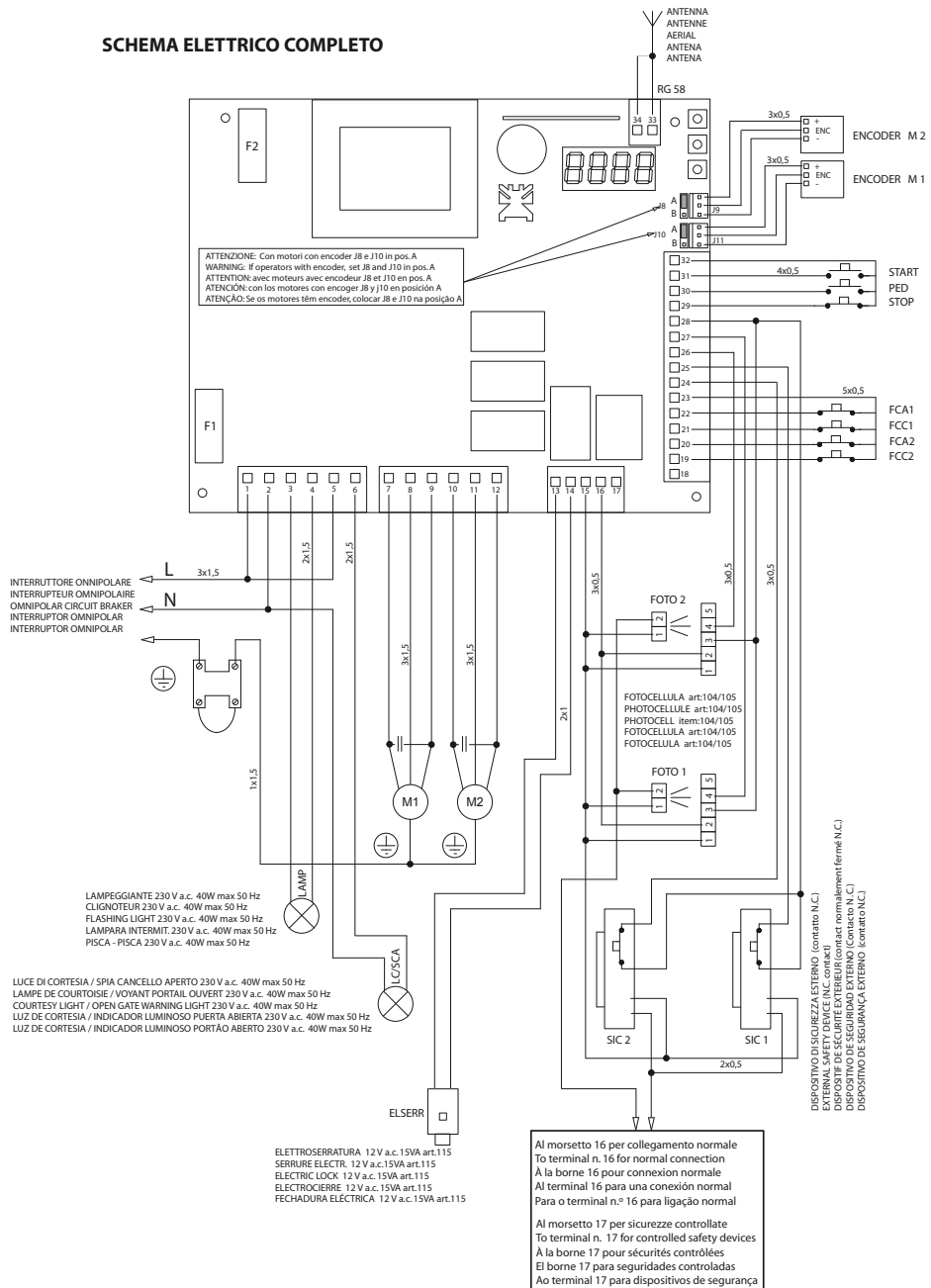
SCHEMA ELETTRICO BASE

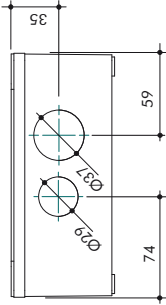




Schema elettrico - Wiring Diagram - Schéma électrique - Esquema eléctrico - Esquema eléctrico

SCHEMA ELETTRICO COMPLETO





VISTA DA "A" Fori da eseguirse sul fondo della scatola con seghe a tazza Ø29 e Ø37 per l'inserimento dei pressacavi.

VIEW FROM "A" Holes to be drilled on the bottom of the box with a hole saw Ø29 and Ø37 to introduce cable clamps

VUE DE "A" Troux à percer au fond du boîtier avec une scie-cloche Ø29 et Ø37 afin d'introduire des colliers pour câble.

VISTA DESDE "A" Agujeros que deben hacerse en la base de la caja con sierras cilíndricas de Ø29 y Ø37 para la introducción de los pasacables.

VISTA DE "A" Furos pra executar no fundo da caixa com serra a xicara Ø29 e Ø37 para inserimento dos prensacabos.

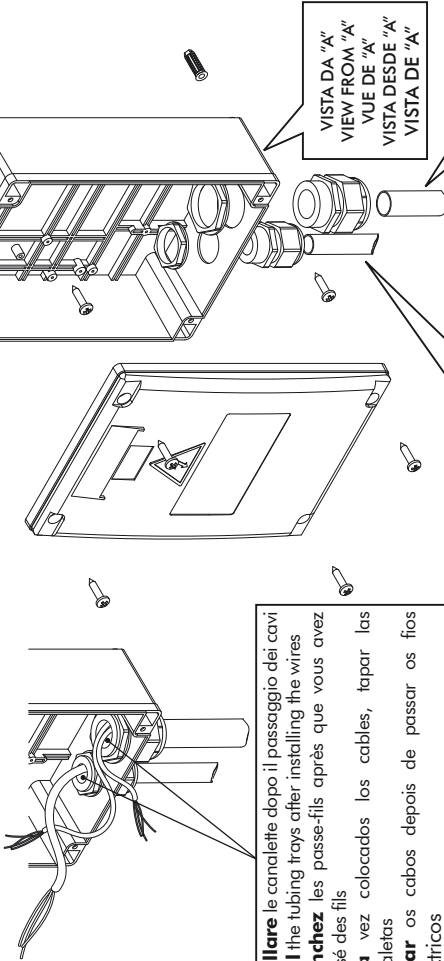
Eseguire il fissaggio alla parete usando opportuni tasselli per viti Ø5 (non fornito)

Fix the box on the wall with appropriate bushings to anchor screws Ø5 (not included)

Le fixer au mur en utilisant des douilles à expansion pour vis adéquates Ø5 (pas incluses)

Efectuar la fijación a la pared utilizando adecuados tacos para tornillos de Ø5 (no incluidos)

Executar a fixação a parede usando apropriadas rolhas para parafusos Ø5 (não fornecidos)



Sigillare la canaletta dopo il passaggio dei cavi

Seal the tubing trays after installing the wires

Étanchez les passe-fils après que vous avez passé des fils

Una vez colocados los cables, tapar las canaletas

Tapar os cabos depois de passar os fios eléctricos

VISTA DA "A"
VIEW FROM "A"
VUE DE "A"
VISTA DESDE "A"
VISTA DE "A"

Passaggio cavi 230V all'interno di una canaletta Ø16 raccordata con pressacavo PG21 (non fornito)

Pass 230V cables inside a grommet Ø16 connected with a cable clamp PG21 (items not included)

Passage des fils 230V dans un passe-fil Ø16 raccordé avec un collier pour câble PG21 (ces outils ne sont pas inclus)

Paso de los cables 230V por el interior de una canaletta de Ø16 unida con pasacable PG21 (no incluidos)

Passagem cabos 230V ao interior de um cano Ø16 com prensacabo PG21 (não fornecidos)

Passaggio cavi a bassissima tensione all'interno di una canaletta Ø20 raccordata con pressacavo PG29 (non fornito)

Pass very low tension cables inside a grommet Ø20 connected with a cable clamp PG29 (items not included)

Passage des fils à très basse tension dans un passe-fil Ø20 raccordé avec un collier pour câble PG29 (ces outils ne sont pas inclus)

Paso de los cables de tensión muy baja por el interior de una canaletta de Ø20 unida con pasacable PG29 (no incluidos)

Passagem cabos a baixíssima tensão ao interior de um cano Ø20 com prensacabo PG29 (não fornecidos)

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

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

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

El manual ha sido fabricado utilizando papel reciclado certificado Ecolabel para preservar el medio ambiente.

Este manual foi impresso com papel reciclado certificado Ecolabel para ajudar a preservar o meio ambiente.

