

## MPU/EO ORION AVEC INVERSION

### en cas d'obstacle

(cod. 23005005)

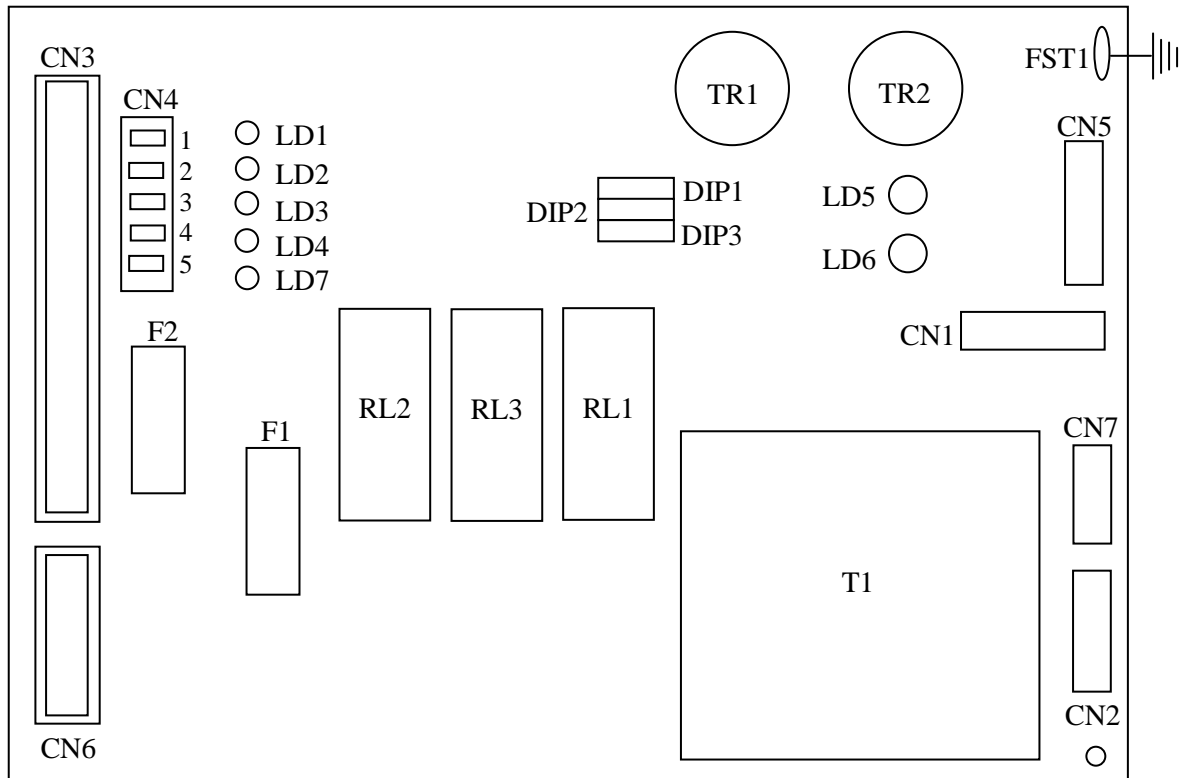


Fig. 1

**LD1:** Led de start

**LD2:** Led de stop

**LD3:** Led photocellule

**LD4:** Led ouverture piétonne

**LD5:** Led fin de course fermeture (DIP3=ON)

Led fin de course ouverture (DIP3=OFF)

**LD6:** Led fin de course ouverture (DIP3=ON)

Led fin de course fermeture (DIP3=OFF)

**LD7:** Lampe témoin

**F1:** Fusible accessoires 2A

**F2:** Fusible moteur 5A (T)

**T1:** Transformateur

**CN1:** Connecteur détection

**CN2:** Connecteur moteur

**CN3:** Bornier principal

**CN4:** Connecteur pour la recepteur radio

**CN5:** Connecteur fin de course

**CN6:** Connecteur alimentation 220/240V

**CN7:** Connecteur condensateur moteur

**FST1:** Borne de mise à terre

**RL1:** Relais de freinage

**RL2:** Relais moteur

**RL3:** Relais de sens de marche

**DIP1:** Switch d'exclusion du système d'inversion

**DIP2:** Switch de sélection de la logique de fonctionnement

**DIP3:** Switch de sélection fermeture du portail

**TR1:** Potentiomètre de réglage du temps de pause

**TR2:** Potentiomètre de réglage de freinage

## BRANCHEMENTS

### 1 – BORNIER PRINCIPAL (CN3/CN6)

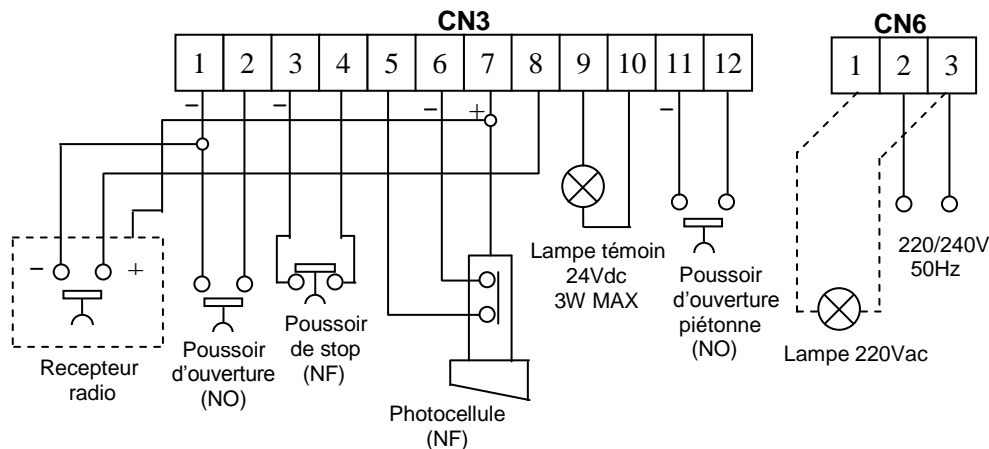


Fig. 2

**N.B. Si STOP et PHOTOCÉLULE ne sont pas connectés, ponter les bornes correspondantes (3 avec 4 ; 5 avec 6).**

### 2 – BORNE DE MISE A LA TERRE (FST1)

Cette borne doit être reliée à la borne de terre de l'installation, protégeant ainsi les éventuels dégâts causés par une surtension accidentelle entre la partie puissance et le commande.

### DESCRIPTION DU FONCTIONNEMENT

L'armoire de commande MPU/EO dispose d'une technologie CMS (composants montés en surface), à microprocesseur qui gère l'automatisation de portails coulissants d'un poids max 400 Kg. Ses caractéristiques sont les suivants:

#### 1. Regulation de freinage du portail

La platine est dotée d'un potentiomètre qui permet de régler l'intervention du freinage plus ou moins fort, en fonction du poids du portail et du positionnement des cames fin de course (voir Fig. 3). Le réglage du potentiomètre est contrôlé à chaque cycle par le micro-processeur de la platine.

#### 2. Systeme électronique d'inversion:

L'armoire est dotée d'un analyseur de vitesse, permettant de détecter un obstacle s'opposant à l'évolution du portail (réglage usine à 15 daN). En phase de fermeture, le système provoque l'inversion du mouvement en cas d'obstacle. En phase d'ouverture on provoque l'arrêt du portail. La sensibilité de cet analyseur est réglable en intervenant sur le système d'embrayage du moto-réducteur, pour cela, il suffit, d'agir sur la vis de réglage de l'embrayage. En tournant dans le sens anti-horàire, on augmente la sensibilité (on peut ainsi détecter un obstacle aussi minime soit-il), et dans le sens horàire la sensibilité diminue. Il est conseillé d'effectuer ce réglage, en tenant compte du poids du portail et de la qualité des frottements de celui-ci. Cette fonction peut être exclue avec le micro-interrupteur 1, en position ON.

#### 3. Logique de fonctionnement

Il est possible de programmer deux logiques de fonctionnement avec le DIP2.

\*LOGIQUE SEMI-AUTOMATIQUE [ DIP2 = OFF]

1ère impulsion: provoque l'ouverture;

2ème impulsion: provoque l'arrêt;

3ème impulsion: provoque la fermeture.

Si une impulsion est envoyée en phase de fermeture, on commande l'inversion immédiate; en phase d'ouverture on provoque l'arrêt du portail.

\*LOGIQUE AUTOMATIQUE [ DIP2 = ON]

Tourner le potentiomètre TR1 dans le sens horàire pour augmenter le temps de pause (plage de réglage comprise entre 5 et 120 s.). La première impulsion provoque l'ouverture du portail, puis il se referme automatiquement après le temps de pause réglé. Si une impulsion est envoyée en phase de pause, on provoque une remise à zéro du temps de pause. Si l'impulsion est envoyée en phase de fermeture, on provoque le réouverture du portail.

#### 4. Commande d'ouverture piétonne

L'armoire est munie d'un contact d'ouverture piétonne. Une impulsion sur cette entrée provoque l'ouverture partielle du portail pour le passage d'un piéton (voir bornier principal).

Note: Si l'on commande simultanément l'ouverture totale (bouton poussoir) et l'ouverture partielle, la commande d'ouverture totale est prioritaire.

#### MISE AU POINT

1. Positionnement des fins de course:

- Amener manuellement le portail jusqu'à sa butée mécanique de fermeture.
- Ouvrir le portail sur une distance mini de 3 cm., maxi 5 cm., et fixer la came fin de course sur la crémaillère correspondant au repère fin de course de fermeture (repère A ou B selon le type d'installation gauche ou droite).
- Fixer la came fin de course ouverture en face du repère ouverture (selon l'installation gauche ou droite).

2. Effectuer le câblage selon le schéma Fig. 2 et alimenter l'armoire de commande.

#### REGLAGE DU FREIN

Pour obtenir un freinage efficace, procéder comme suit:

- Couper l'alimentation.
- Tourner à fond le potentiomètre TR2 dans le sens horaire.
- Déverrouiller l'opérateur, amener le portail à mi-course (Led de fin de course éteinte).
- Verrouiller à nouveau l'opérateur en respectant les instructions.
- Alimenter à nouveau.
- Envoyer une impulsion de commande.
- Le portail doit se fermer et s'arrêter brusquement en fin de course.  
A cet instant régler, à travers TR2, l'intensité du freinage désirée.

**Note:** 1) Si le portail se ferme vers la gauche, l'action sur TR2 est prise en compte à la fin du cycle fermeture et inversement.  
2) Dans le cas où l'inertie est moindre, agir sur TR2 en position maxi puis revenir d'un tiers de tour environ.

#### SELECTION DU SENS DE MARCHE DU PORTAIL

En fonction du sens de fermeture du portail, **en regardant celui-ci de l'intérieur**, il est nécessaire d'agir sur le micro interrupteur 3 en le plaçant sur OFF, si le sens de fermeture est situé à droite, et sur ON dans le cas inverse. La lecture de position du micro interrupteur 3 est effectuée par le micro-processeur, chaque fois que le portail est arrêté.

#### FONCTION DIAGNOSTIC

L'armoire MPU/EO est munie d'une fonction diagnostic permettant de détecter un défaut éventuel. En effet, l'armoire génère automatiquement le clignotement de la Led LD7 en cas de défaut.

\* Défaut sur fin de course:

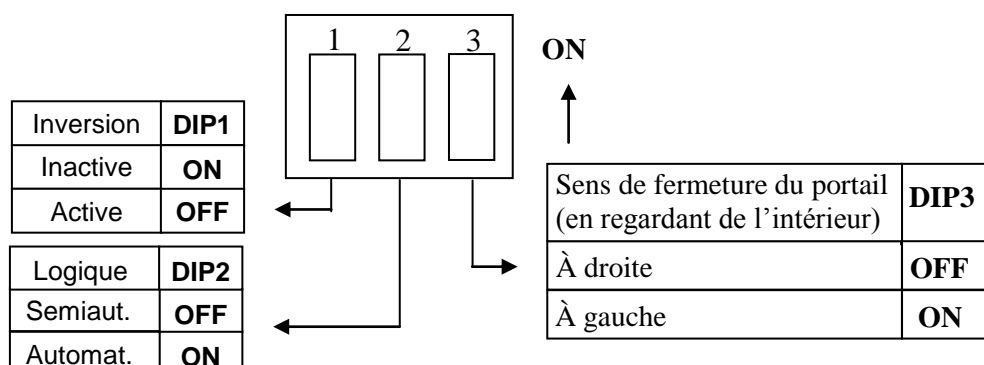
La Led LD7 clignote à la fréquence d'un clignotement toutes les 2 secondes.

\* Défaut sur l'analyseur de rotation:

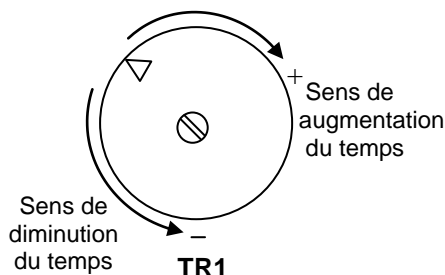
LD7 clignote à la fréquence de deux clignotements par seconde.

Dans le cas d'une impossibilité à changer l'analyseur, l'on peut exclure temporairement la fonction inversion à l'aide du STRAP J1. Le portail fonctionnera à nouveau sans la régulation automatique de l'arrêt; cette fonction évite de pénaliser l'utilisateur final, et s'avère très pratique pour le S.A.V.

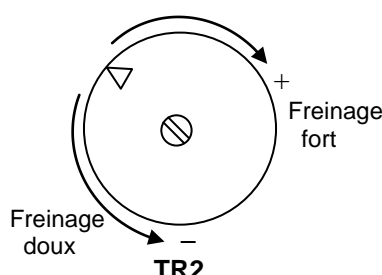
#### TABLEAUX DE PROGRAMMATION



### REGLAGE DE TEMPS DE PAUSE SUR POTENTIOMETRE TR1



### REGLAGE DE FREINAGE SUR POTENTIOMETRE TR2



### BORNIER RADIO

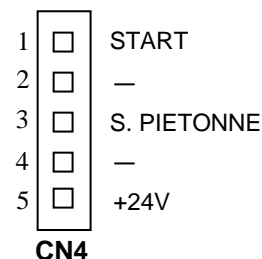


Fig. 3

## AVERTISSEMENTS

L'installation électrique et le choix de la logique de fonctionnement doivent tenir compte des normes en vigueur. Prévoir dans tous les cas un interrupteur différentiel de 16 A, avec seuil de sensibilité de 0,030 A séparé. Les câbles de puissance (moteur, alimentation) doivent être séparés des câbles de commande (poussoir, radio, photocellule, etc...). Afin d'éviter les interférences, il est nécessaire de prévoir des gaines séparées.

**Nota:** Pour une installation correcte utiliser des "gardes-câbles" et/ou des "raccords gaine-boîte" à proximité de la boîte de l'armoire (là où prévu) afin de protéger les câbles d'interconnexion contre les efforts de traction.

## PIECES DE RECHANGE:

Les demandes de pièces de rechange sont à adresser à: **SEA s.r.l. - Zona Ind.le, 64020 S.ATTO - Teramo - Italia**

## AUX UTILISATEURS

L'armoire de commande MPU/EO a été étudié pour être utilisé exclusivement comme armoire de commande pour portail coulissant.

## SECURITE ET COMPATIBILITE DE L'ENVIRONNEMENT

Ne pas disperser dans l'environnement les matériaux de l'emballage et/ou les circuits.

## CONFORMITE

L'armoire de commande MPU/EO est conforme aux normes suivantes:

89/336/CEE Directive sur la compatibilité électromagnétique  
73/23/CEE Directive sur la basse tension

## STOCKAGE

TEMPERATURES DE STOCKAGE			
T <sub>min</sub>	T <sub>Max</sub>	Humidité <sub>min</sub>	Humidité <sub>Max</sub>
-40 °C	+85°C	5% sans condensation	90% sans condensation

Le produit doit être mouvementé au moyens appropriés.

## MISE HORS SERVICE

La désinstallation et/ou la mise hors service et/ou maintenance de l'armoire de commande MPU/EO doivent être réalisées seulement et exclusivement par personnel autorisé et expert.

## LIMITES DE LA GARANTIE

L'armoire de commande MPU/EO est garanti pendant une période de 24 mois à compter de la date imprimée sur le produit. La garantie du module sera reconnue si le produit ne présente pas de dommages dus à l'évidence d'un usage incorrect ou à une quelconque modification ou altération effectuée par le client. La garantie n'est valable que pour l'acquéreur original.

## LE CONSTRUCTEUR N'EST PAS RESPONSABLE DE DOMMAGES EVENTUELS A LA SUITE D'UNE UTILISATION IMPROPRE, ERRONNEE OU IRRATIONNELLE.

*SEA se réserve le droit de faire des modifications ou des variations s'elle retient opportun pour ses produits et/ou pour le présent manuel sans aucune obligation de préavis.*