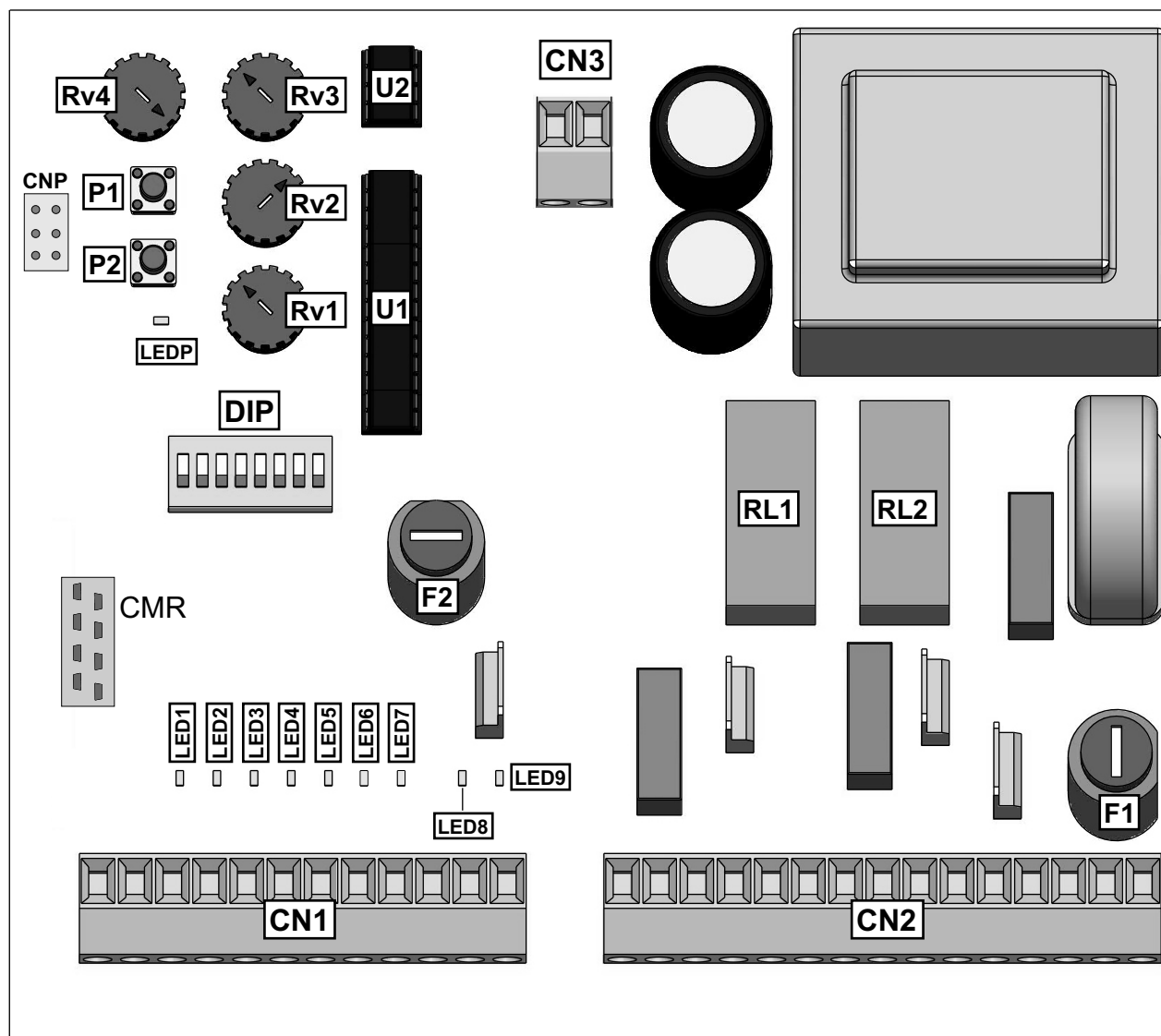


INDICE

DESCRIPCION DE LOS COMPONENTES	63
CONEXIONES	64
INFORMACION GENERAL.....	65
FIJACION DE LAS LOGICAS DE FUNCIONAMIENTO (DIP-SWITCH).....	66
FUNCIONES AGREGADAS (DIP-SWITCH).....	67
REGULACION CUPLA DE MARCHA	68
REGULACION DURADA EN EL TIEMPO DE FRENADA / RETARDO DE ANTA IN MODALIDAD TIEMPOS DE TRABAJO	68
REGULACION TIEMPO DE PAUSA	68
REGULACION SENSIBILIDAD ENCODER / TIEMPOS DE TRABAJO	68
TABLAS DE INDICACION DE ALARMAS.....	68
FUNCIONES DEL PALM.....	68
CONEXIONES START, STOP, START PEATONAL, ANTENA, CONEXIONES FOTOCELULAS, ELETROCERRADURA	69
CONEXIONES ALIMENTACION Y MOTOR	70
ACTIVACION GESTION ENCODER TIPO SAFETY GATE.....	71
CONEXIONES SAFETY GATE (ENCODER), LAMPARA.....	71
AUTOAPRENDIZAJE DE LOS TIEMPOS DE TRABAJO EN LAS CANCELAS ABATIBLES	72
REGULACION CON LOS TRIMMER DE LOS TIEMPO DE TRABAJO EN CANCELA ABATIBLE	75
MEMORIZACION DE TRANSMISORES	76
CANCELACION DE TRANSMISORES.....	76
CONEXIONES DE LA ESPIRA MAGNETICA.....	77
RESOLUCION DE PROBLEMAS	78
ADVERTENCIAS Y GARANTIAS	79



DESCRIPCION DE LOS COMPONENTES



LEDP = Programacion

LED1 = Stop

LED2 = Start peatonal

LED3 = Start

LED4 = Fotocelula 2

LED5 = Fotocelula 1

LED6 = Encoder 2

LED7 = Encoder 1

LED8 = TX fotocelula

LED9 = Eletroceradura

F1 = Fusible alimentacion y motor 6.3AT

F2 = Fusible accesorios 2A

CN1 = Conexiones entradas/salidas 24V

CN2 = Conector motor y alimentacion

CN3 = Conector 24V~ Photosync

Rv1 = Regulacion cupla del motor

Rv2 = Regulacion duracion frenada y gestion retardo anta

Rv3 = Regulacion tiempo de pausa

Rv4 = Regulacion sensibilidad encoder y regulacion de los tiempos de trabajo

P1 = Pulsante memorizacion de los tiempos de trabajo

P2 = Pulsante memorizacion transmisores

DIP = Dip-switch fijacion de funciones

RL1 = Relè alimentacion motor

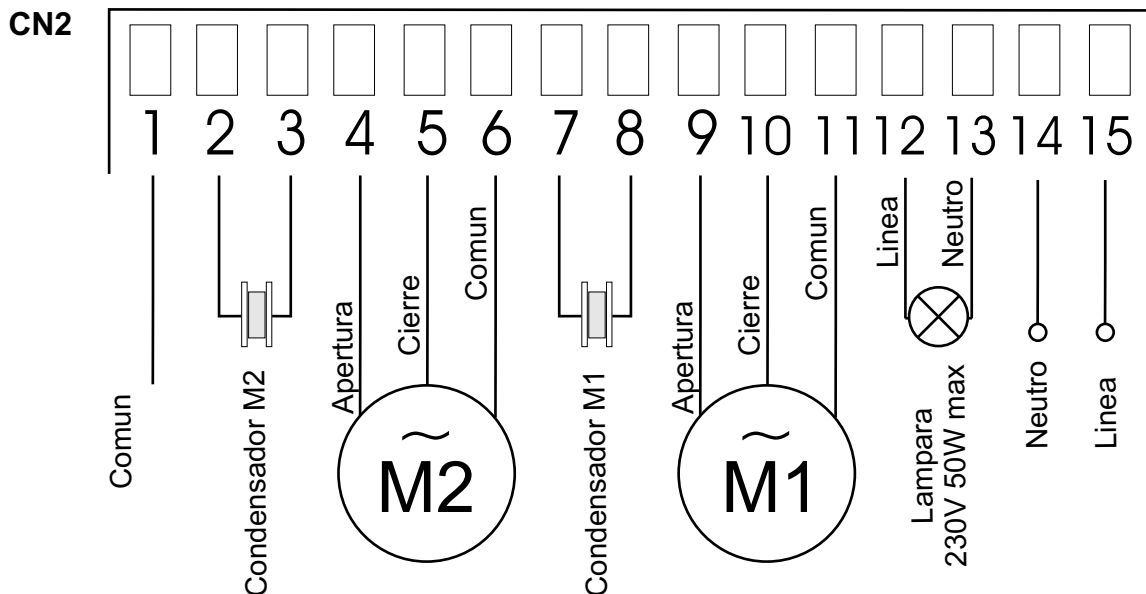
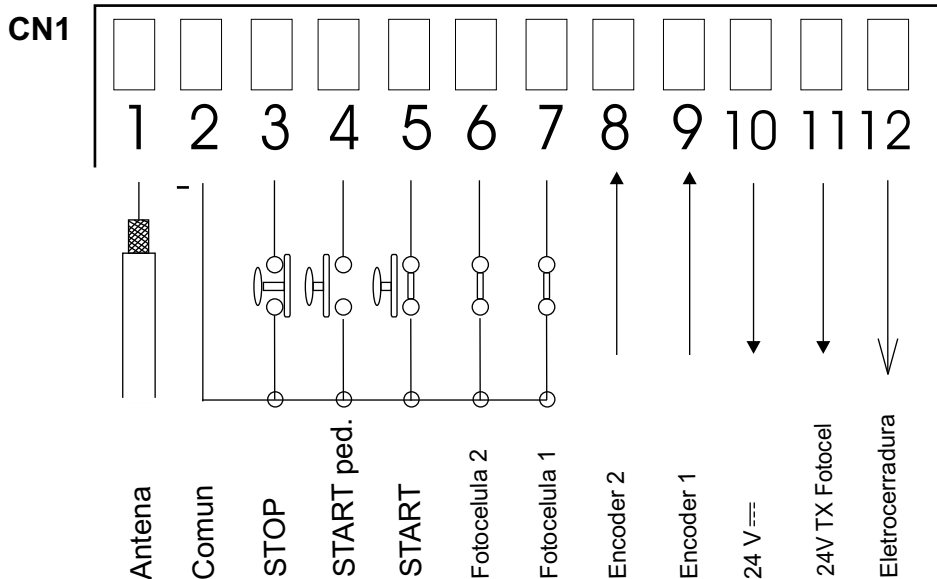
RL2 = Relè alimentacion motor

CMR = Conector receptor

CNP = Conector PALM

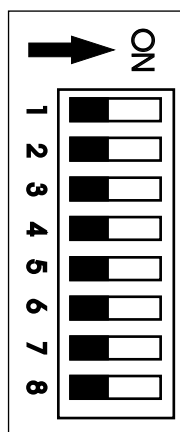


CONEXIONES



Nota: Puentear todos los contactos normalmente cerrados no utilizados.

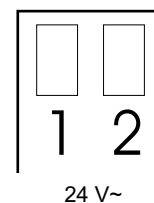
DIP



ON= Funcion activa

- Logica de funcionamiento
- Prelampegueo
- Autotest fotocelula
- Encoder
- Frenada
- Sujecion anta
- Golpe de inversion
- Autoprogramacion

CN3



Nota: para alimentar las fotocélulas sincronizadas.



INFORMACIONES GENERALES

CARACTERISTICAS GENERALES

La tarjeta electronica SWING2 ha sido proyectada para maniobrar uno o dos operadores abatibles sin final de carrera . Presenta dimensiones bien reducidas, cuatro diversas modalidades de funcionamiento , la posibilidad de regular numerosos parametros a traves del uso del trimmer y del dip switch, ademas la posibilidad mediante el dispositivo safety gate de gestionar el uso del encoder.

La novedad absoluta de esta tarjeta es aquella de presentar dos diversas modalidades de autoprogramacion de los tiempos de trabajo. Ademas de la simple e intuitiva modalidad de autoprogramacion de los tiempos de trabajo (como la tarjeta gate 2), presenta la posibilidad de aprender los tiempos manualmente, actuando simplemente sobre la regulacion de los trimmer RV4.

CARACTERISTICAS TECNICAS

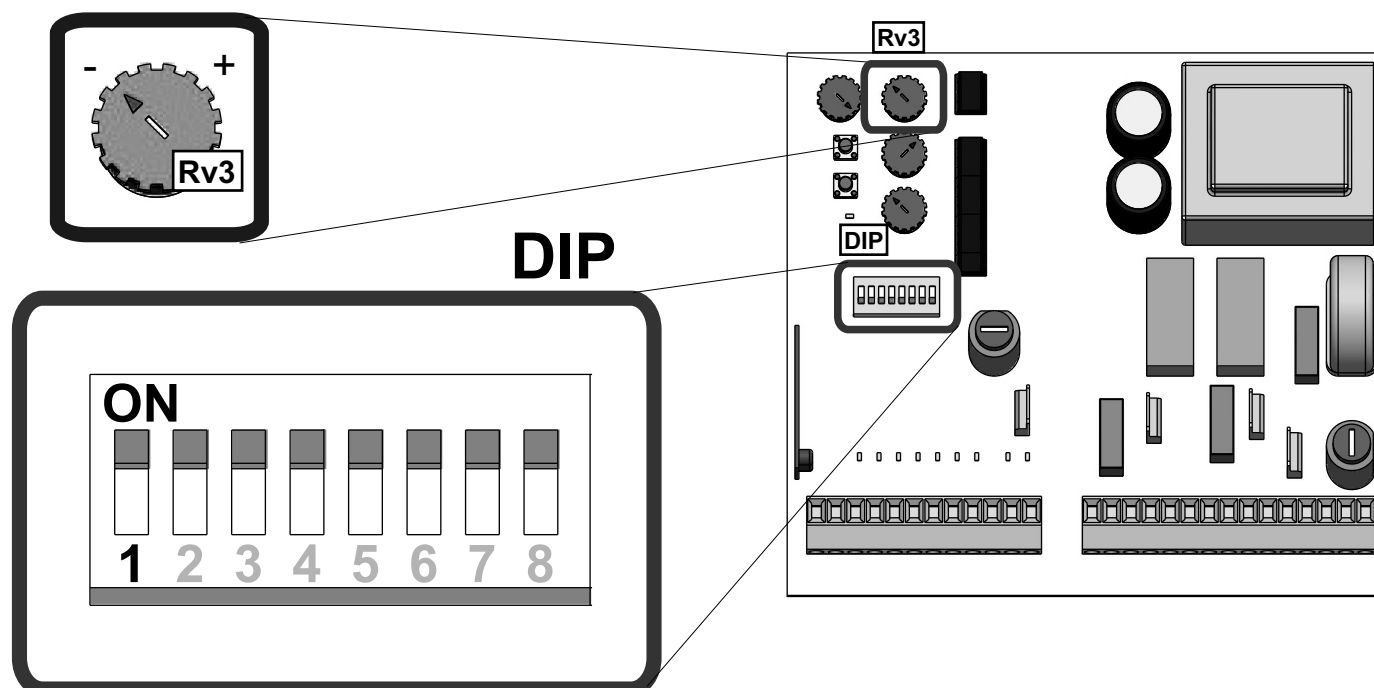
Tension de la alimentacion de la tarjeta	230V ~ (+6 -10%) - 50/60 Hz
Transformador	P1: Vn=230V~, Io=43.3 mA; S1: Vnom=17.5V~, Vo=20.2V~, I=0.69A
Potencia absorbida	7,5 W
Carga max. motor	500 W x 2
Carga max. accesorios	24V--- 200mA
Carga max. lampara	230V~ 50W max.
Temperatura ambiente	-20°C / +50°C
Fusibles de proteccion (24V accesorios)	1 A
Modalidad de programacion	Autoprogramacion pag. 72; manual con TRIMMER pag. 75
Logica de funcionamiento	Automatica / Semiautomatica / Automatica de seguridad / Semiautomatica de seguridad
Tiempo de apertura / cierre	Regulable con trimmer hasta 120 s
Tiempo de pausa	Regulable con trimmer de 0 a 120 s
Fuerza de empuje	Regulable con trimmer
Frenada	Regulable con trimmer
Retardo de anta	En autoprogramacion en fase de programacion. En modalidad tiempos de trabajo regulable, con trimmer
Sensibilidad de encoder	Solo en modalidad autoprogramacion, Regulable con trimmer
Ingresos de bornes	Antena / Stop / Start / Start peatonal / Fotocelulas 1 e 2 / Encoder 1 e 2
Salida de bornes	Alimentacion accesorios 24V / Motori 230V 500W x 2 / Lampara 230V 50W / Electrocerradura 12V--- 15VA max/ Alim. 24V TX fotocelula / Condensadores
Dimension de tarjetas	150,7 x 141 x 47,5 mm
Caracteristicas conectores para externo	305 x 225 x 125 mm - IP55

CARACTERISTICAS TECNICAS ACCESORIOS

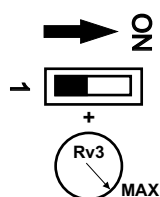
Tipo accesorio	Inom absorbida (stand by)	Tipo accesorio	Inom absorbida (stand by)
Receptor SIGNAL	15 mA cada una	KEY PLUS START-STOP	10 mA
FOTO 50	55 mA a pareja	CODE + MODULO DEC.	12 mA
FOTO 60	108 mA a pareja	CODE PLUS	6 mA
GHOST 40	60 mA a pareja	THERMO	15 mA
GHOST 50	60 mA a pareja	LOOP	16 mA
SLIM	95 mA a pareja	RADIODEC PROX	150 mA

N.B. La suma de las corrientes nominales absorbidas de los accesorios en la salida 24V no debe superar el valor de 200 mA.

LOGICAS DE FUNCIONAMIENTO (DIP-SWITCH)



LOGICAS DE FUNCIONAMIENTO



- LOGICA SEMIAUTOMATICA

Un comando de start abre la cancela. Un segundo impulso durante la apertura para el movimiento, un impulso siguiente provoca el reinicio en cierre. A cancela abierta es necesario un start para volver a cerrar.

Un comando de start durante el cierre invierte el movimiento.

NB: Rotar el trimmer Rv3 todo en sentido horario



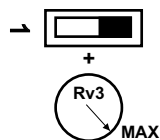
- LOGICA AUTOMATICA

Un comando de start abre la cancela. Un segundo impulso durante la apertura no viene aceptado. Un comando durante la pausa no viene aceptado. Un comando durante el cierre.



- LOGICA AUTOMATICA DE SEGURIDAD

Un comando de start abre la cancela. Un segundo impulso durante la apertura invierte el movimiento. Un comando de start durante el cierre invierte el movimiento.



- LOGICA SEMIAUTOMATICA DE SEGURIDAD

Un comando de start abre la cancela. Un segundo impulso durante la apertura invierte el movimiento. A cancela abierta es necesario un impulso para obtener el cierre.

Un comando de start durante el cierre invierte el movimiento.

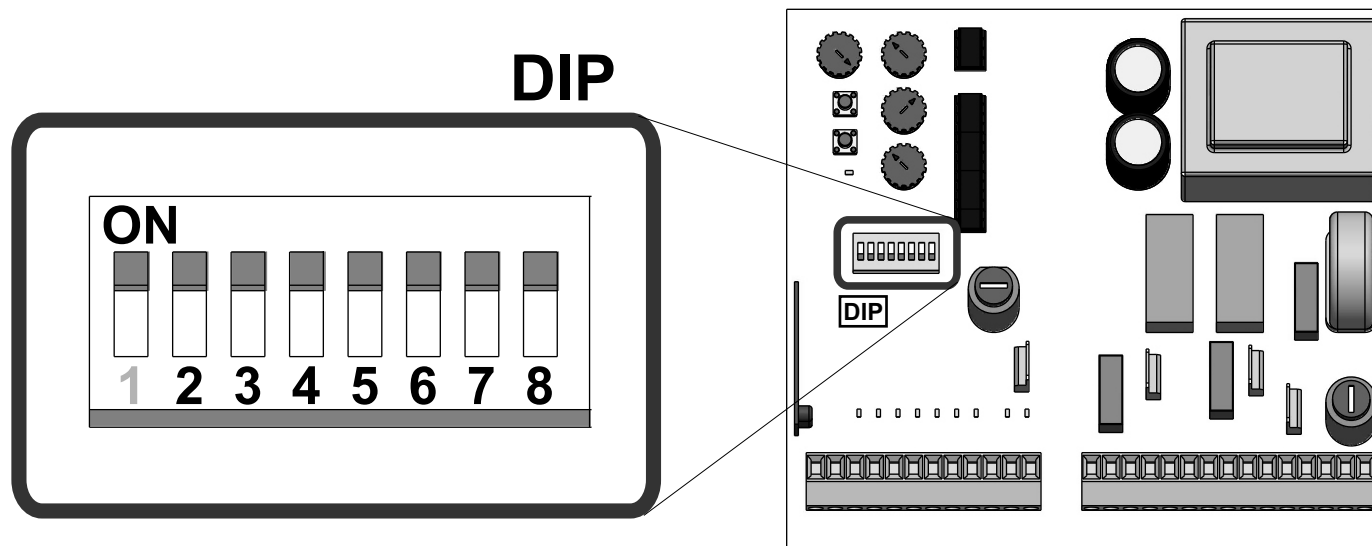
NB: Rotar el trimmer Rv3 todo en sentido horario

TABLA QUE RESUME LAS LOGICAS DE PROGRAMACION

Rv3	DIP1	SELECCION DE LAS LOGICAS DE FUNCIONAMIENTO (DIP1 E Rv3)
MAX	OFF	Posicion del DIP1 + trimmer Rv3 para seleccionar la Logica Semiautomatica
	OFF	Posicion del DIP1 para seleccionar la Logica Automatica
	ON	Posicion del DIP1 para seleccionar la Logica Automatica de Seguridad
MAX	ON	Posicion del DIP1 + trimmer Rv3 para seleccionar la Logica Semiautomatica de seguridad



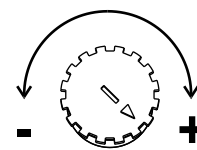
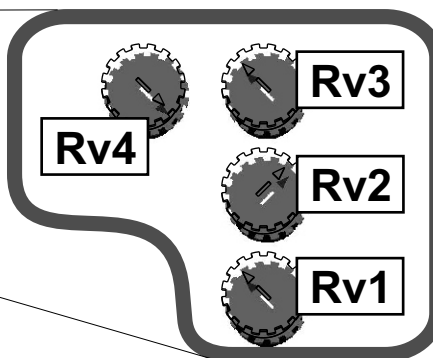
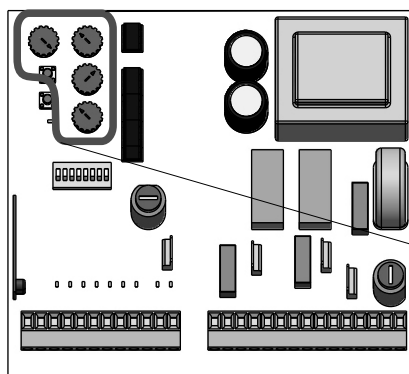
FIJACION AGREGADA (DIP-SWITCH)



DIP	POSICION	FIJACION DE OTRAS FUNCIONES A TRAVES DEL DIP-SWITCH
2	ON	PRELAMPAGUEO Activando esta funcion la lampara inicia a relampaguear aprox 3 segundos antes de la activacion del motor. Ya sea en cierre como en apertura.
3	ON	AUTOTEST FOTOCELULA Activando esta funcion se efectua un test en las fotocelulas antes de efectuar cualquier movimiento de la cancela. Para poder aprovechar de esta funcion los transmisores de las fotocelulas deben estar conectadas a los bornes 11 (24V) e 2 (Negativo) del conector CN1.El autotest es utilizable exclusivamente con la entrada Fotocelula 1.
4	ON	GESTIONE ENCODER (solo en modalidad de autoprogramacion de los tiempos) Activando esta funcion vienen gestidos los impulsos provenientes de un encoder posicionado sobre el motor o sobre la cancela. En tal modo puede ser detectado un obstaculo en la carrera de la cancela y efectuar una inversion del movimiento. En caso de anomalia la lampara realizara una secuencia de 3 relampagueos. Después de cada inversión la cancela procederá con velocidad reducida hasta la detección del golpe. NOTA: si ningun encoder esta instalado, posicionar el DIP en posicion OFF. Nota: es posible regular la sensibilidad Encoder a través del PALM o bien a través de los pulsadores Ptime y Pcode a bordo tarjeta.
5	ON	FRENADA EN FINAL DE CARRERA Activando esta funcion se obtiene una frenada de la velocidad del motor antes de llegar al tope de final de carrera o antes de que el tiempo de trabajo sea terminado. Tal funcion tiene la finalidad de acercar suavemente el anta al golpe evitando golpes ruidosos. La velocidad de acostamiento es fija mientras, es regulable el tiempo a traves el trimmer rv2.
6	ON	SUJECION ANTA Activando esta funcion, al final de la fase de frenada, y cuando el anta apoyada al golpe mecanico, el motor viene alimentado por alrededor de 1 segundo a la maxima potencia. Tal solucion permite de aumentar la presion interna del aceite motor y por tanto de rendir mas eficaz el bloqueo hidraulico. NOTA IMPORTANTE: no activar esta funcion en caso de utilizar en cancelas corredizas ya que provocaria que salten los finales de carrera con el consecuente bloqueo de los finales de carrera. (Con el PALM es posible excluir el PUSHOVER en apertura).
7	ON	GOLPE DE INVERSION Esta funcion, es de usar solo en cancelas corredizas, sirva para facilitar el desganche de la electrocerradura. Al comando de start viene alimentado por alrededor de 1 segundo, las antas en cierre, antes de iniciar el ciclo de apertura.
8	ON	REGULACION CON TRIMMER DE LOS TIEMPOS DE TRABAJO Este DIP puesto en ON permite de activar la regulacion con trimmer de los tiempos de trabajo, desactivando la autoprogramacion.



REGULACIONES TRIMMER



NOTA:
ROTANDO LOS
TRIMMER
EN SENTIDO HORARIO
LOS TIEMPOS/ VALORES
AUMENTAN

Rv1 REGULACION CUPLA DE MARCHA

Este trimmer permite de regular la fuerza de empuje del motoreductor. Tales regulaciones es indispensable para actuadores que no tienen dispositivo mecanico / hidraulico de limitacion de las fuerzas. La regulacion debe ser efectuada en modo de no crear peligro de aplastamiento a personas o cosas y de todas maneras, teniendo en cuenta la normativas vigentes en materia.

Rv2 REGULACION DURACION DEL TIEMPO DE FREANADA / RETARDO DE ANTA IN MODALIDAD TIEMPOS DE TRABAJO CON TRIMMER

Este trimmer tiene una doble funcionalidad en base al modo de trabajo escogido. En modalidad autoprogramacion de los tiempos permite de regular la duracion del tiempo de frenada. En modalldad regulacion manual de los tiempos de trabajo (DIP 8 ON) este trimmer gestiona el retardo en anta.

Rv3 REGULACION DEL TIEMPO DE PAUSA

Este trimmer permite la regulacion lineal del tiempo de pausa de 0 a 120 s (Rotado completamente en sentido horario modifica las logicas de funcionamiento llevandolas en semiautomáticas).

Rv4 REGULACION SENSIBILIDAD ENCODER / TIEMPOS DE TRABAJO CON TRIMMER

Este trimmer tiene una doble funcionalidad en funcion del modo de trabajo escogido. En modalidad autoprogramacion de los tiempos regula la sensibilidad de los encoder, en presencia de los mismos. En modalldad regulacion manual de tiempos de trabajo (DIP 8 en ON), regula el tiempo de apertura y cierre del automatismo.

Nota: el Encoder debe estar regulado respetando las normativas. La máxima sensibilidad se obtiene con el trimmer Rv4 todo en sentido dextrógiro.

TABLA INDICACION ALARMAS

La secuencia de relampagueos, intervalados de una pausa, es mostrada ya sea en la lampara (por alrededor 20 segundos) como en la lampara espia.

Numero de relampagueos	Tipo de alarmas
1	Fotocelula
3	Encoder

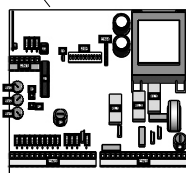
Numero relampagueos	Tipo de alarmas
4	Stop
5	Autotest fotocelula



FUNCIONES DEL PALM

Gestión tarjeta SWING 2 con PALM

- Visualización y modif. de los siguientes parametros:
- Tiempos de trabajo
- Tiempos de retardo de retardo de anta
- Tiempo de apertura peatonal
- Colocacion de numero de ciclos de manutención.
- Sensibilidad antiaplastamiento safety gate
- PhotoStop
- PhotoClose
- PushOpen (excluye el PushOver en fase de apertura)





SEA®

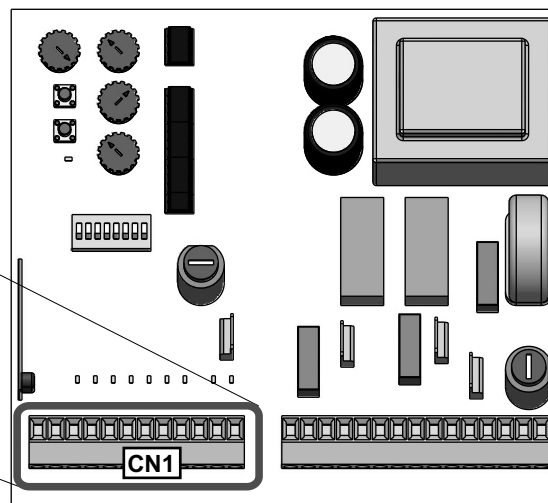
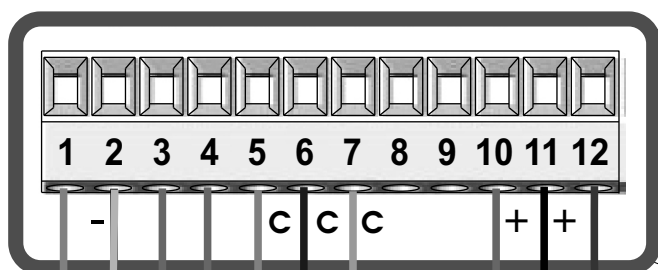
Sistemi Elettronici
di Apertura Porte e Cancelli
International registered trademark n. 804888

SWING 2

Español

START, START PEATONAL, STOP, ANTENA

FOTOCELULA 1 y 2, ELETROCERRADURA



Conexión fotocélula 1

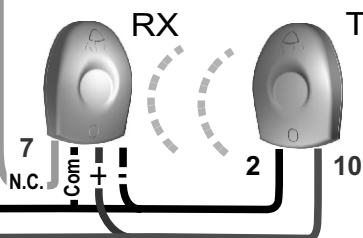
Si la fotocélula viene atravesada en cierre provoca la inversión del movimiento.

Para utilizar el autocomprobación fotocélula conectar el (+) del TX fotocélula 1 en el terminal 11 en lugar del 10.

Nota: Si la fotocélula no es usada puentear el contacto 7 con el 2 de CN1.

NOTA: con dispositivo PALM es posible configurar esta fotocélula como PHOTOCLOSE, es decir que si ocupada durante la pausa, la automatización suspende la pausa y recierra inmediatamente.

+ = 24V --- - = 0V --- C = Contacto Com = Común



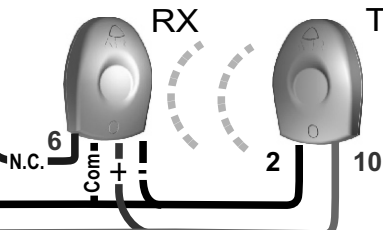
Conexión fotocélula 2

Si la fotocélula viene atravesada en cierre, provoca la inversión del movimiento. Si ocupada, en apertura provoca el detenerse de la puerta, si liberada la puerta vuelve a abrirse.

Nota: Si la fotocélula no es usada puentear el contacto 6 con el 2 de CN1

Nota: con dispositivo PALM puede ser configurada como PHOTOSTOP, o sea no permite a la cancela de aprirse y no interviene durante la apertura que queda.

+ = 24V --- - = 0V --- C = Contacto (n.c.) Com = Común



Start

Comanda la apertura/cierre del automatismo.



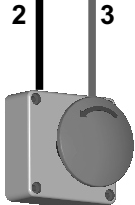
Start peatonal

Efectua la completa apertura/cierre de una sola anta.
NOTA: la apertura parcial se efectua sobre motor 1.



Stop

Bloqua el automatismo en cualquier momento que sea oprimido. Es necesario un comando de START para el reestablecimiento del movimiento. Si no utilizado, puentear el contacto 3 con el 2 de Cn1.



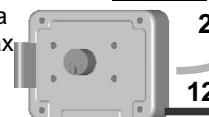
Antena

Conectar la antena como en figura.



Elettrocerradura

N.B. Puede ser conectada una sola electrocerradura 12V --- 15VA max





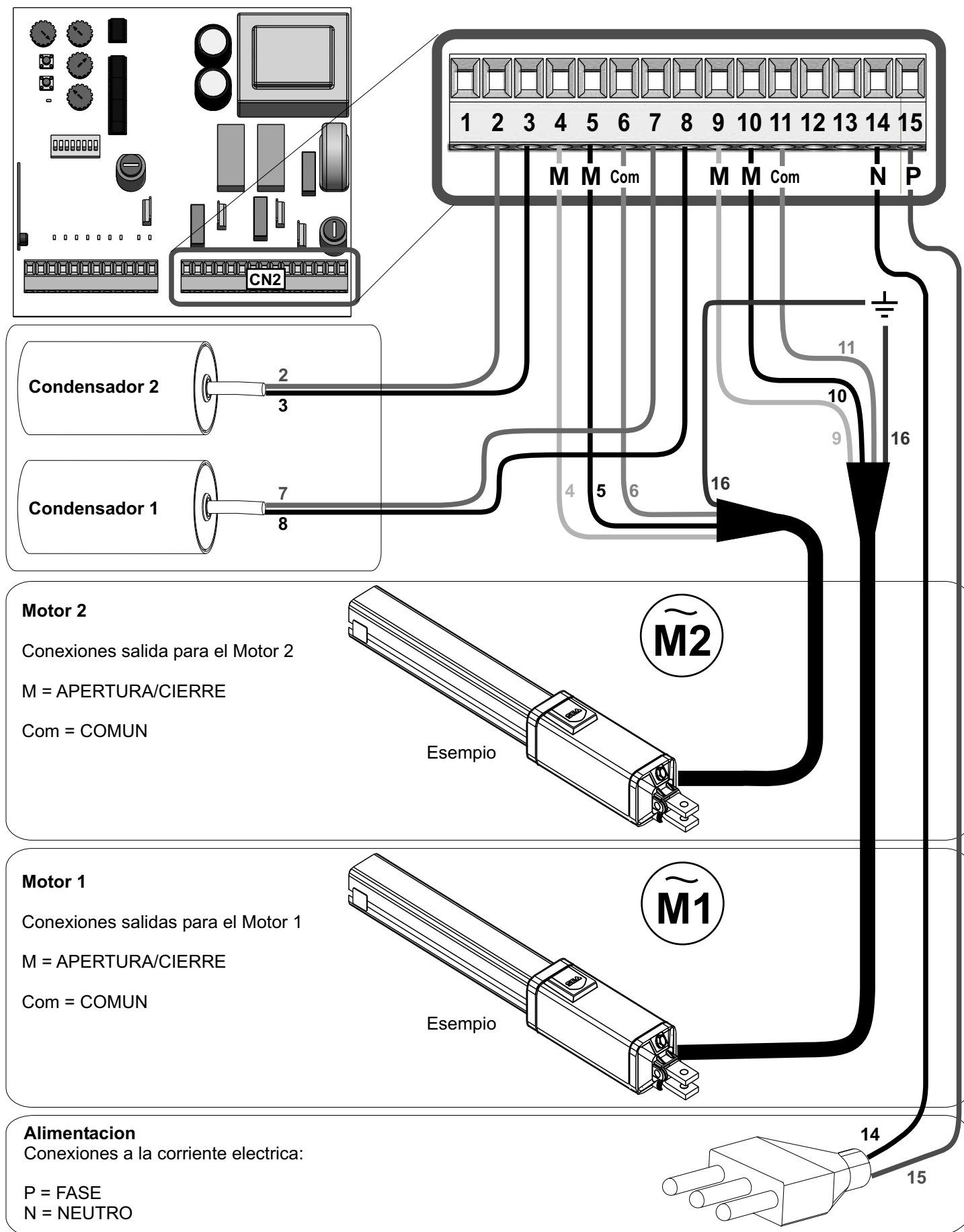
SEA®

Sistemi Elettronici
di Apertura Porte e Cancelli
International registered trademark n. 804888

SWING 2

Español

MOTORES, CONDENSADORES, ALIMENTACION





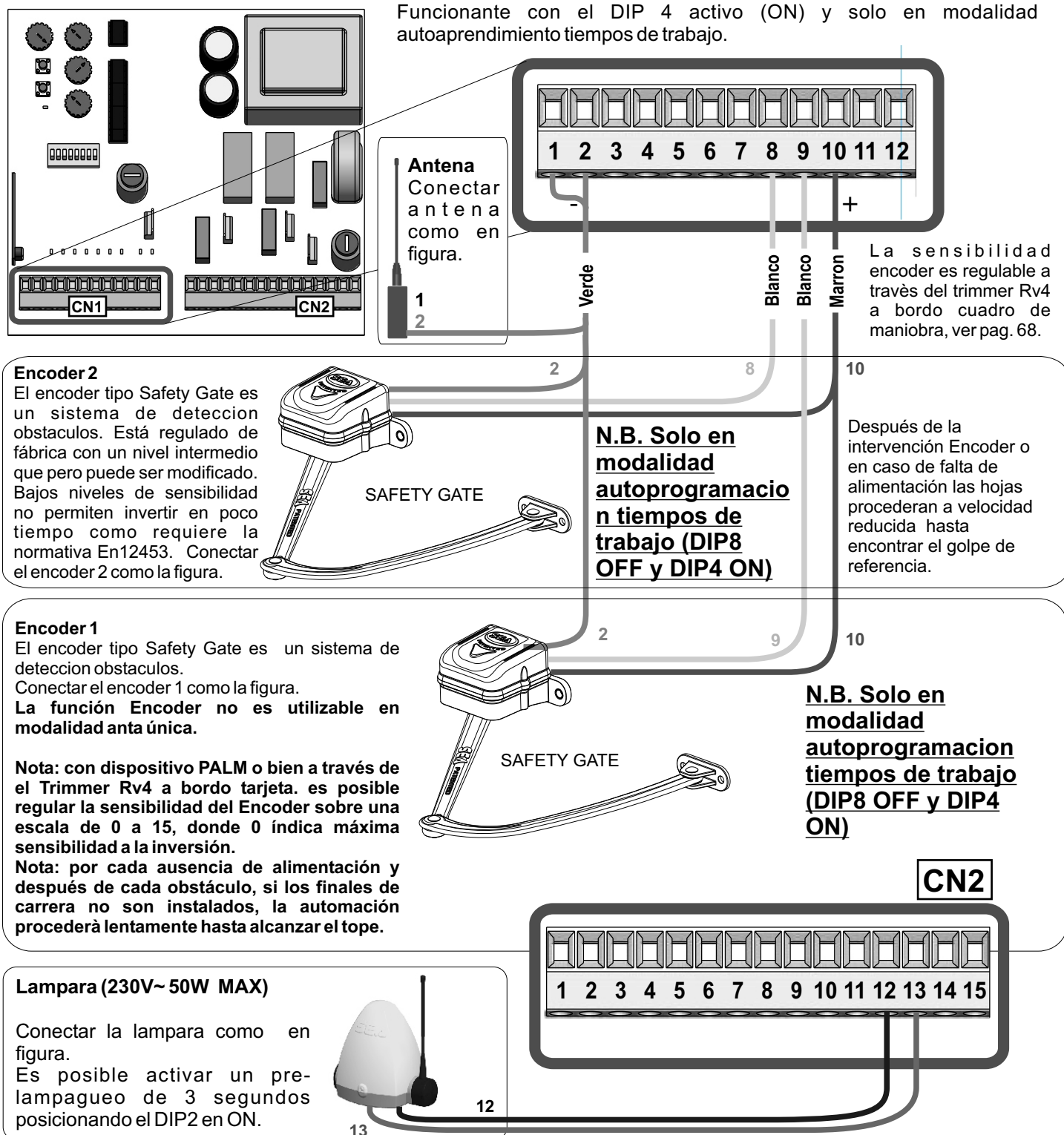
ACTIVACION GESTIONE ENCODER

tipo SAFETY GATE

Después de haber efectuado las fases de programación de la tarjeta, conectar los encoder de ambos los motores, una vez efectuado las regulaciones de la cupla de empuje a través del trimmer RV1 y/o dispositivos mecánicos de regulación (válvulas by-pass), posicionar el DIP 4 en posición ON y repetir el procedimiento de programación.

En caso de necesitarse es posible excluir la gestión de los SAFETY GATE posicionando el DIP 4 en OFF, sin tener que repetir el procedimiento de auto programación de los tiempos.

SAFETY GATE (ENCODER), LAMPARA



AUTOPROGRAMACION TIEMPOS DE TRABAJO

EN CANCELA ABATIBLE

1 FASE 1

Efectuar todas la conexiones electricas y puentar los contactos N.C. no utilizados.

Si se esta utilizando un motoreductor dotado de dispositivo antiplastamiento mecanico / hidraulico fijar la cupla de marcha (trimmer Rv1) al valor maximo y efectuar la regulacion de la cupla motor utilizando los apropiadas valvulas by-pass o tornillos de regulacion friccion presente sobre los actuadores.

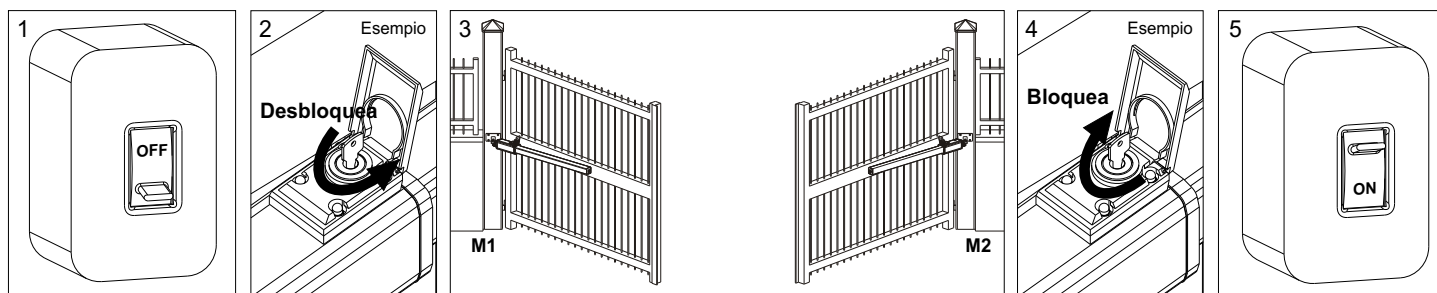
Si se utiliza un motoreductor desprovisto de sistema mecanico / hidraulico de limitacion de la fuerza fijar la cupla de marcha al valore maximo SOLO para la fase de autoprogramacion. Inmediatamente despues, fijar un valor de cupla tal de garantizar la seguridad antiplastamiento, en el respeto de las normas vigentes.

ATENCIÓN!

TAL PROCEDIMIENTO, SIENDO POTENCIALMENTE PELIGROSO, DEBE SER EJECUTADO EXCLUSIVAMENTE POR PERSONAL ESPECIALIZADO Y EN CONDICIONES DE SEGURIDAD.

2 FASE 2

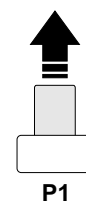
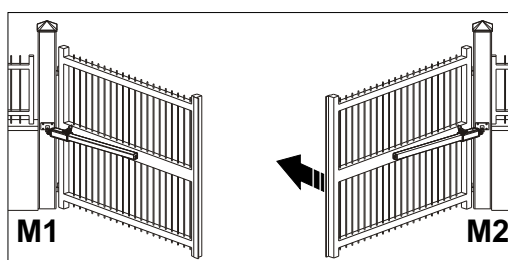
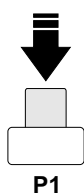
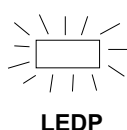
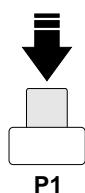
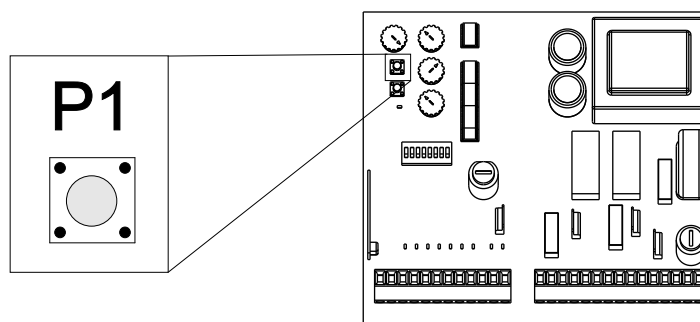
Despues de haber quitado la alimentacion a la instalacion (Fig. 1), desbloquear la cancela (Fig. 2) y posicionar las antas en mitad carrera (Fig. 3). Volver a colocar el bloqueo (Fig. 4) y reactivar la alimentacion (Fig. 5).



- Tener oprimido el pulsante P1, il Led LEDP se encendera.

Tener oprimido P1 hasta el arranque del motor M2 en cierre*.

Soltar P1.





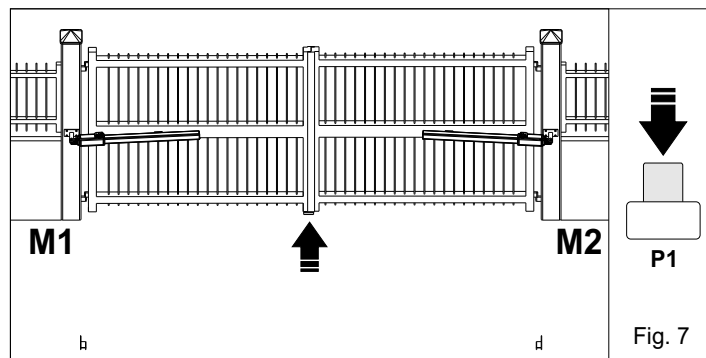
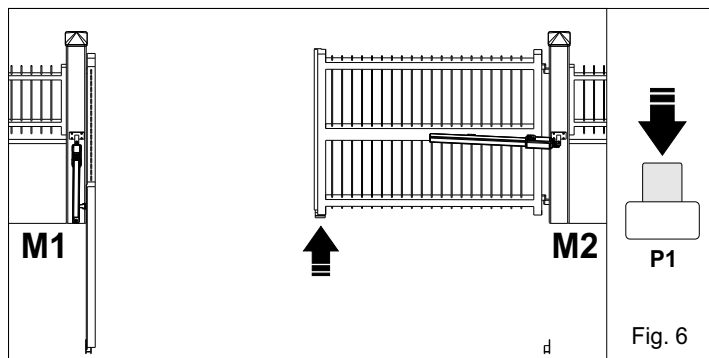
AUTOPROGRAMACION TIEMPOS DE TRABAJO

EN CANCELAS ABATIBLES

- * Si el motor tuviera que ir en apertura, dejar de nuevo alimentación, invertir las fases del motor. Efectuar el mismo tipo de conexión también sobre el motor M1. Repetir el procedimiento de programación (fase 2).

3 FASE 3

El motor M2 cierra (desde la fase 2), al alcance del golpe mecánico de cierre oprimir el pulsante P1 (Fig. 6). También el motor M1 iniciará un ciclo de cierre. Al alcance del golpe mecánico de cierre oprimir de nuevo start o P1 (Fig. 7).

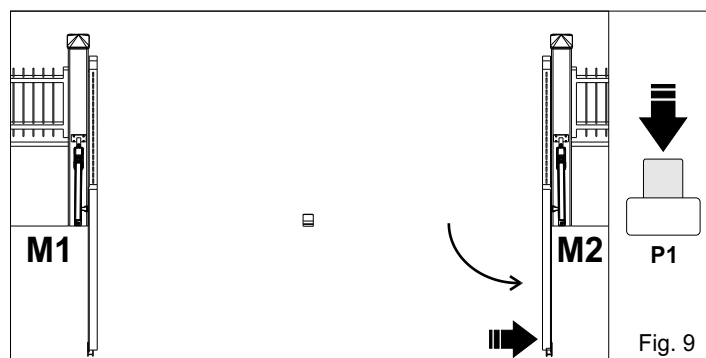
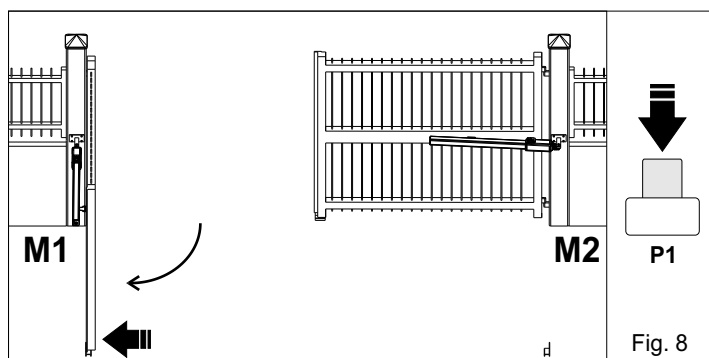


La cancela se para y M1 inicia un ciclo de apertura. Oprimir de nuevo P1 en el punto en el que se desea fijar el retardo de anta en apertura.

Al alcanzar el golpe mecánico de apertura oprimir de nuevo una vez P1 (Fig. 8).

A este punto también M2 iniciará un ciclo de apertura.

Al alcanzar el golpe mecánico de apertura oprimir de nuevo una vez P1 (Fig. 9).





AUTOPROGRAMACION TIEMPOS DE TRABAJO

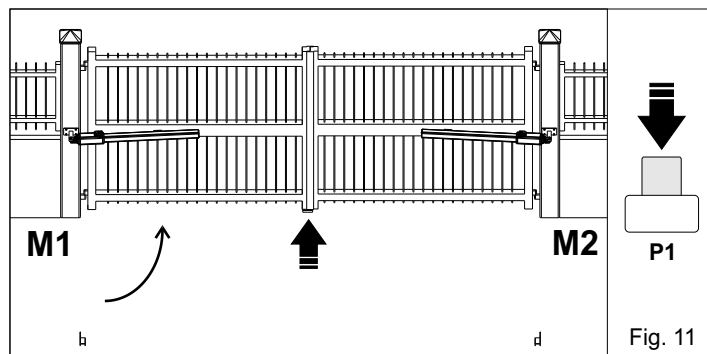
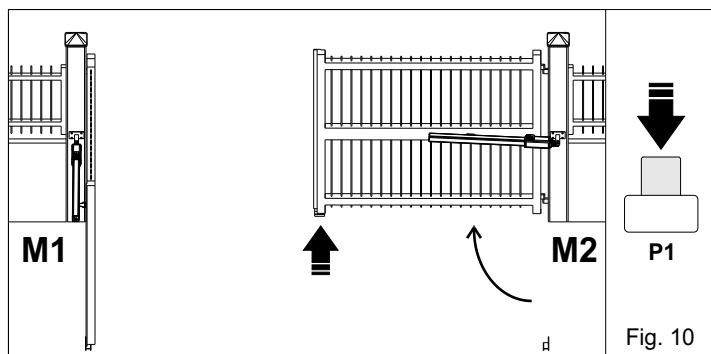
EN CANCELA ABATIBLE

Automaticamente M2 iniciara un ciclo de cierre. Oprimir de nuevo P1 en el punto en que se desea fijar el retardode anta en cierre.

Al alcanzar el golpe mecanico de cierre oprimir de nuevo una vez P1 (Fig. 10).

Aeste punto de nuevo M1 iniciara un ciclo de cierre.

Al alcanzar el golpe mecanico de cierre oprimir de nuevo una vez P1 (Fig. 11).



La prgramacion ha terminado.

Verificar la correcta modificacion de los tiempos dando un comando de start o oprimiendo el pulsante P1. Si es necesario repetir el procedimiento de programacion de la fase 2.

4 FASE 4

En caso de utilizar con motoredutores desprovistos de dispositivo mecanico / hidraulico de la limitacion cupla motriz, regular el trimmer Rv1 en valores que garanticen la seguridad antiplastamiento en el respeto de las normativas vigentes. Si despues de haber regulado la cupla de marcha el tiempo de trabajo resultase insuficiente (el anta no se abre / cierra completamente), repetir la FASE2 con el valor de cupla fijado para la normal utilizacion del automatismo.

Regular el tiempo de frenada (si esta habilitado), a traves del trimmer Rv2.

N.B. Asegurarse que en ausencia de SAFETY GATE (Encoder), el DIP 4 este en OFF.

MODALIDAD DE ANTA SOLA

(SOLO EN MODALIDAD REGULACION CON TRIMMER DE LOS TIEMPOS DE TRABAJO)

- 1) Conectar los cables motor a los bornes 9, 10, 11 de la tabla de bornes Cn2
- 2) Llevar a cero el TRIMMER Rv2 del retardo de anta
- 3) Llevar a ON el dip8 (modalidad regulacion con trimmer de lòn tiempos de trabajo)
- 4) Efectuar la regulacion de timesteps de trabajo como indicado en el respectiva pag. 75 del manual de instrucciones.

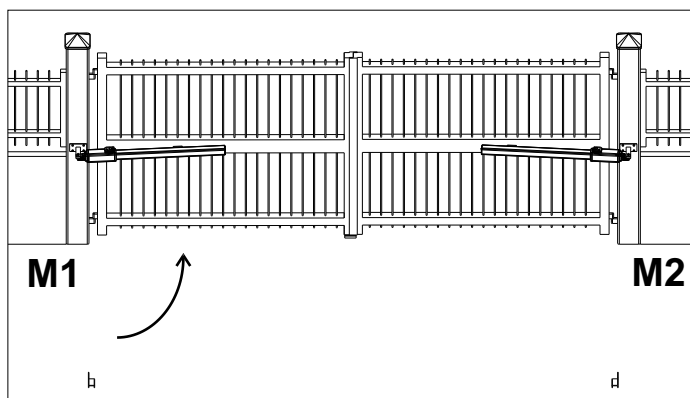
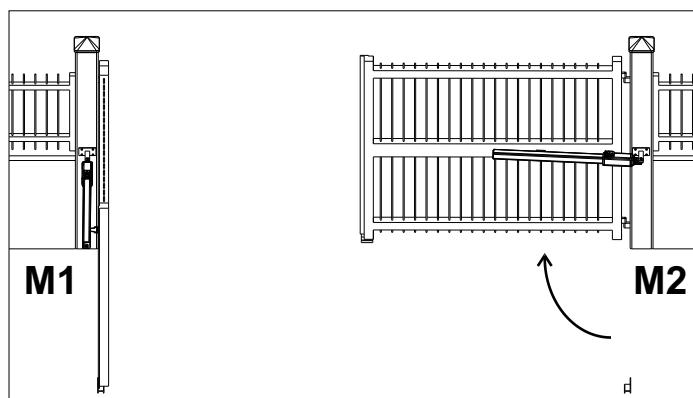
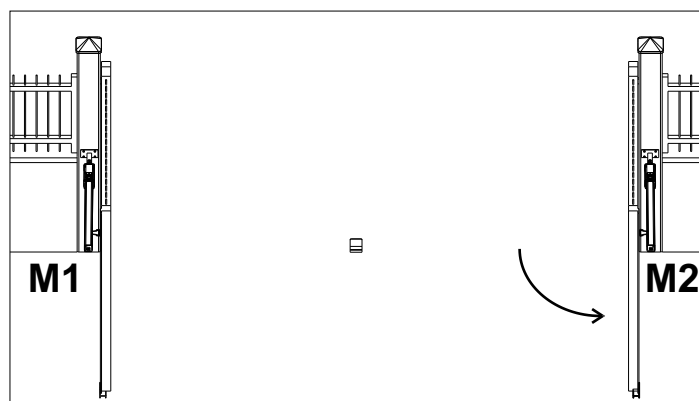
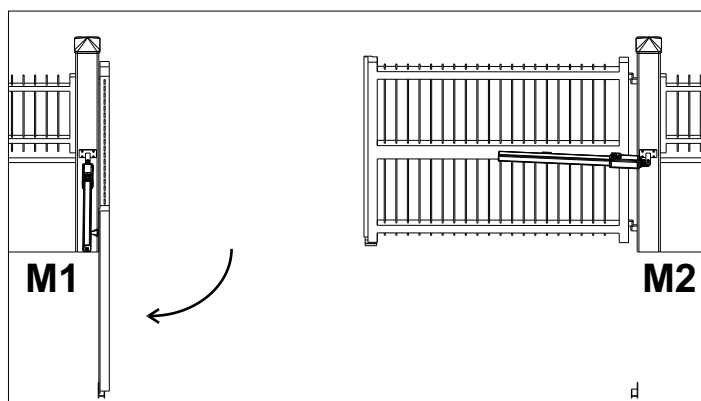
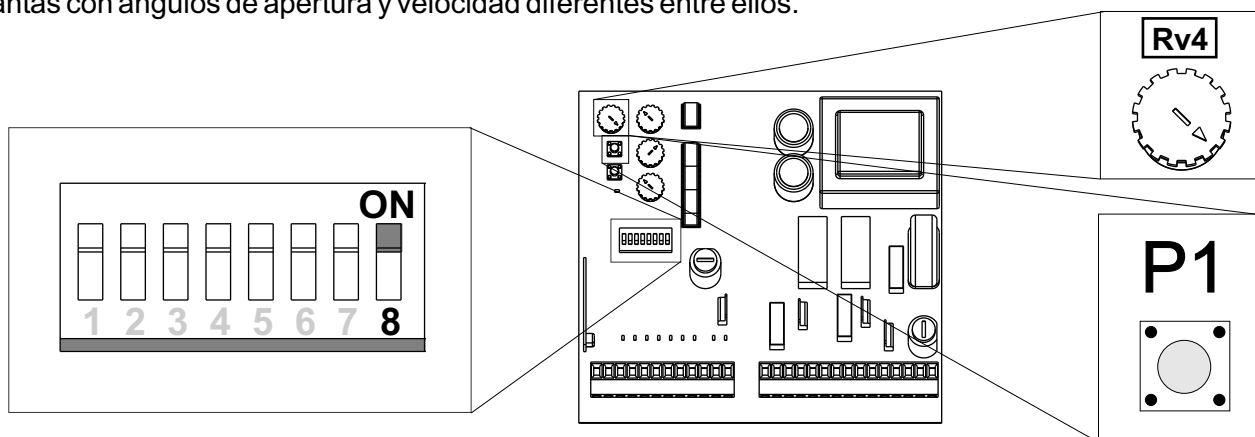


REGULACION CON TRIMMER DE LOS TIEMPOS DE TRABAJO EN CANCELAbATIBLE

1 FASE 1

Fijar el DIP8 en On y oprimir el pulsante P1 o el START, la cancela efectura un ciclo completo di apertura y cierre.

N.B. Es fuertemente no aconsejable usar esta ultima modalidad en caso de cancelas abatibles que tienen antas con angulos de apertura y velocidad diferentes entre ellos.



A este punto si la cancela no ha alcanzado el golpe de apertura, aumentar el trimmer Rv4 (rotar en sentido horario) y dar un nuevo impulso de START.

Si en vez la cancela ha efectuado un ciclo de apertura y cierre muy largo, disminuir el trimmer Rv4 (rotar en sentido anti-horario).

Repetir la operacion hasta que no se obtenga la completa y deseada apertura y cierre del automatismo.

En esta modalidad es posible regular los retardos de anta a traves del trimmer Rv2.

NOTA: EN ESTA MODALIDAD ESTA EXCLUIDO EL USO DEL ENCODER.



MEMORIZACION DE MANDOS A DISTANCIA

⚠ CUIDADO: efectuar la programación de los radiomandos antes de haber conectado la antena y insertando el receptor en su conector CMR con **tajeta apagada**.

Nota: Con el módulo RF Roll (433 Mhz Cod. 23120470, 868 Mhz Cod. 23120480) sera posible utilizar solo radiomandos Mariquita Roll.

Para utilizar el radiomando a 12 bit, es decir Coccinella Dip y Copy, Smart Dual y Head es necesario comprar el Kit radio (código 23120422).

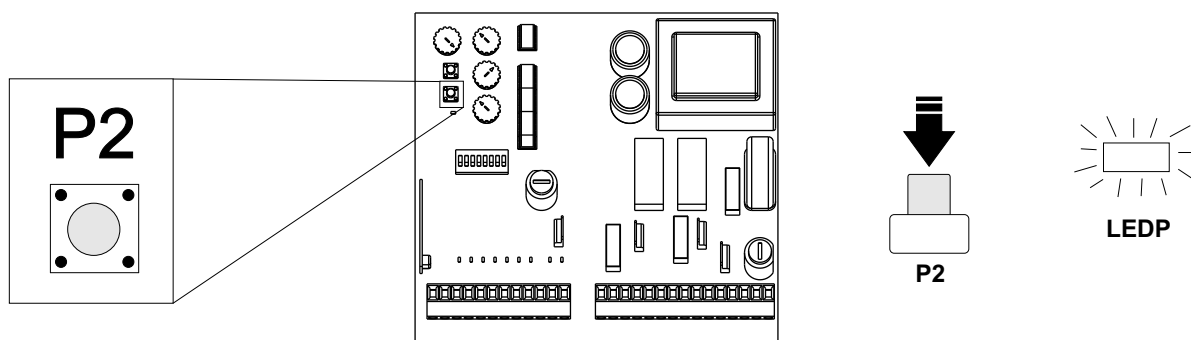
CONEXIÓN MÓDULO RADIO

Insertar el módulo receptor RF o RF ROLL en el conector CMR. Si se utiliza el Kit 23120422 es necesario que se remplace también el microprocesador en la central electrónica. (El kit es ya equipado con este microprocesador).

Acertarse que esten presentes en el conector CMR el receptor con frecuencia correspondiente a la del transmisor se quiere utilizar.

MEMORIZACION DE UN RADIOCOMANDO SU START

Oprimir el pulsante P2 (PCode). El led LEDP si enciende.



Enviar un impulso con el radiocomando, usando el pulsante al cual se quiere asociar el comando de start.

El led efectuara dos relampagueos confirmando la memorizacion del codigo del Tx y sucesivamente quedara encendido esperando nuevos transmisores.

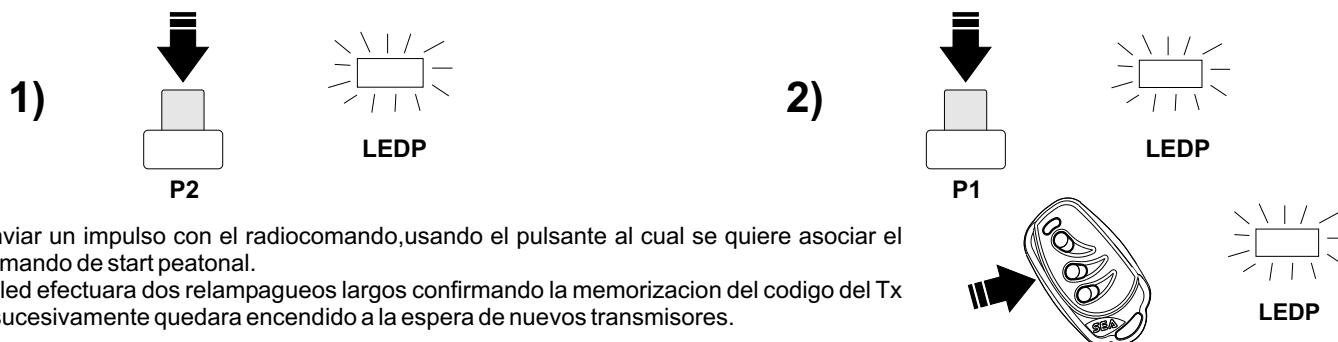
Si en 10 s ningun nuevo codigo sera memorizado el led se apagara automaticamente, saliendo del procedimiento de programacion.

ATENCION: Si viene insertado un codigo ya presente en la memoria, ese sera cancelado (4 relampagueos).

MEMORIZACION DE UN RADIOCOMANDO EN START PEATONAL

1) Oprimir el pulsante P2 (PCode). El led LEDP se enciende.

2) Oprimir el pulsante P1 (Ptime). El led LEDP iniciara a relampaguear.



Enviar un impulso con el radiocomando, usando el pulsante al cual se quiere asociar el comando de start peatonal.

El led efectuara dos relampagueos largos confirmando la memorizacion del codigo del Tx y sucesivamente quedara encendido a la espera de nuevos transmisores.

Si en 10 s ningun nuevo tx sera memorizado el led se apagara automaticamente, saliendo del procedimiento de memorizacion.

ATENCION: Si viene insertado un codigo ya presente en la memoria, el mismo sera cancelado (4 relampagueos largos).

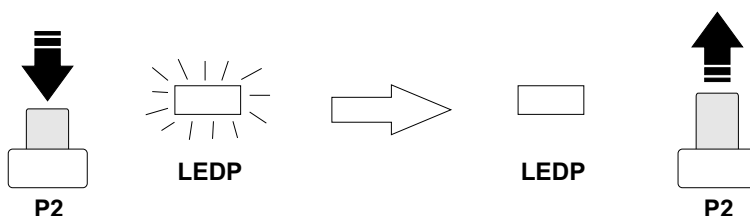
CANCELACION DE TODOS LOS RADICOMANDOS

Oprimir y tener oprimido el pulsante P2 (PCode).

El led LEDP iniciara una secuencia de relampagueos.

Esperar que el led termine de relampaguear y volver a dejar el pulsante P2 (PCode).

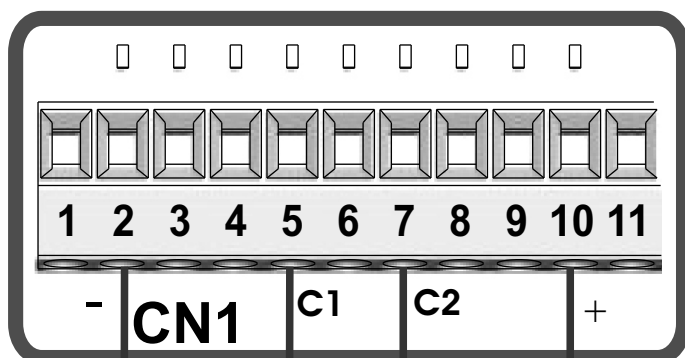
El LEDP relampagueara 6 veces confirmando la cancelacion.





CONEXIONES DE LA ESPIRA MAGNETICA

SWING 2



ESTE ESQUEMA ES UN
EJEMPLO DE COMO
CONECTAR EVENTUALES
ESPIRAS MAGNÉTICAS

C1 = CONTACTO ABIERTO
C2 = CONTACTO CERRADO
10 = 24 V ~
2 = 0 V ~

Espira en salida 1

Esquema de conexión
de la espira 1

5 = Contacto start (n.o.)
2 = Común

Espira en salida 2

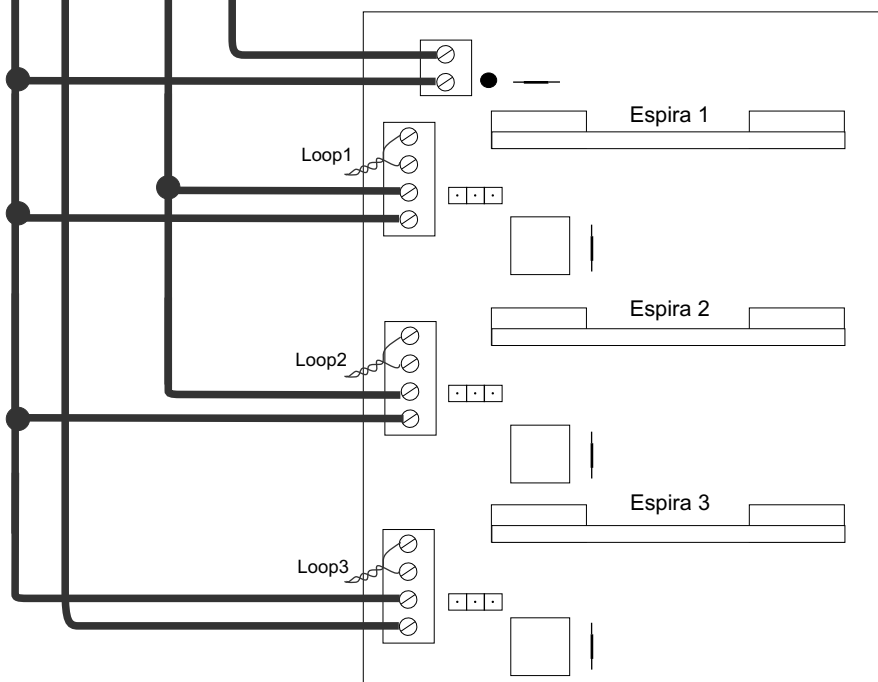
Esquema de conexión
de la espira 2

5 = Contacto start (n.o.)
2 = Común

Espira de seguridad

Esquema de conexión de la espira 3

7 = Contacto fotocélula (n.c.)
2 = Común



Nota. Todo los contactos pueden ser regulados como N.O. sino N.C.



RESOLUCION DE PROBLEMAS

Sugerencias

Asegurarse que todos los LED de seguridad estén activados
Todos los contactos N.C. no usados deban estar puenteados

Problema Encontrado	Posible Causa	Solucion
El motor no responde a ningun comando de START	a.) Falta un puente en uno de los conectores N.C. b.) Fusible quemado	a.) Controlar las conexiones o los puentes en las conexiones 2/6 en Cn1, 2/7 en Cn1 b.) Sustituir el fusible quemado en la tarjeta
La cancela no se mueve mientras el motor funciona	a.) El motor esta en posicion de desbloqueo b.) Trimmer Rv1 al minimo c.) Hay un obstaculo o tambien detecta un obstaculo pero no presente	a.) Volver a bloquear el motor b.) Llevar el Trimmer Rv1 al maximo (rotar en sentido horario) c.) Buscar y remover el obstaculo Si hay encoder, disminuir la sensibilidad
La cancela no alcanza la posicion completa de apertura/cierre	a.) Error de programacion b.) La cancela esta bloqueada de un obstaculo c.) Las medidas de los enganches son inadecuados d.) En modalidad regulacion manual con trimmer Rv4	a.) Repetir la programacion b.) Remover el obstaculo c.) Controlar las medidas de los enganches siguiendo el manual de instalacion de los enganches d.) Rotar el Trimmer Rv4 en sentido Horario
La cancela se abre pero no se cierra	a.) Las conexiones de las fotocelulas 2/6 y 2/7 no estan cerradas	a.) Controlar los LED o los puentes
La cancela no se cierra automaticamente	a.) El tiempo de pausa es muy elevado b.) La logica de funcionamiento fijada no lo tiene previsto.	a.) Regular los tiempos de pausa con los Trimmer Rv3 b.) Controlar el dip1 y el Trimmer Rv3 para verificar la logica fijada



Sección para el usuario final y el instalador

ADVERTENCIAS Y GARANTÍA

ADVERTENCIAS

La instalación eléctrica y la selección de la lógica de funcionamiento deben ser de acuerdo con las normativas vigentes. Prever en cada caso un interruptor diferencial de 16A y umbral 0,030A. Tener separados los cables de potencia (motores, alimentación) de aquellos comandos (pulsantes, fotocélulas, radio ecc.). Para evitar interferencias es preferible prever y utilizar dos fundas separadas.

REPUESTOS

Los pedidos de partes de cambio deben ser re:

SEA s.r.l. - Zona Ind.le, 64020 S.ATTO - Teramo - Italia

DESTINACION DE USO

El aparato electrónico 23021090/23021095 ha sido proyectado para ser utilizado exclusivamente como aparato de gestión para el automatismo de cancelas corredizas, abatible, puertas seccionales, puertas basculantes, barreras.

SEGURIDAD Y COMPATIBILIDAD AMBIENTAL

Se recomienda de no desechar en el ambiente los materiales de embalaje del producto y del circuito.



CORRECTA ELIMINACION DEL PRODUCTO (desechos electricos y electronicos)

(Aplicables en países de la Union Europea y en aquellos con sistema de recolección diferenciada)

La marca reportada sobre el producto o sobre su documentación indica que el producto no debe ser eliminado con otros residuos domésticos al finalizar el ciclo de vida. Para evitar eventuales daños al ambiente o al salud causados por el inoportuno desecho de los residuos, se invita al usuario a separar este producto de otros tipos de residuos y de reciclarlo en manera responsable para favorecer el reutilizo sostenible de los recursos materiales. Los usuarios domésticos son invitados a contactar al revendedor del cual fue adquirido el producto o la oficina local la cual fue predispuesta para todas las informaciones relativas a la recolección diferenciada y al reciclaje para este tipo de producto.

ALMACENAMIENTO

TEMPERATURA DE ALMACENAJE			
T_{min}	T_{Max}	$Umidità_{min}$	$Umidità_{Max}$
- 40°C	+ 85°C	5% non condensante	90% non condensante

La movimentación del producto debe ser efectuada con medios idóneos.

PUESTA FUERA DE SERVICIO Y MANUTENCION

La desinstalación y/o puesta fuera de servicio y/o mantenimiento del aparato electrónico 23021090/23021095 debe ser efectuada solo y exclusivamente por personal autorizado y experto.

LIMITE DE GARANTIA

La garantía del módulo del aparato electrónico 23021090/23021095 es de 24 meses de la fecha impresa sobre el producto. Este último será reconocido en garantía si no presenta daños debido a un uso impropio o cualquier modificación o mal uso. La garantía solo es válida para el comprador original.

N.B. EL CONSTRUCTOR NO PUEDE CONSIDERARSE RESPONSABLE POR EVENTUALES DAÑOS CAUSADOS DE USOS IMPROPIOS, ERRONEOS E IRRACIONALES.

La SEA se reserva el derecho de aportar las modificaciones o variaciones que retengan oportunas a los propios productos y/o al presente manual sin algún obligo de preaviso.



Sección para el usuario final y el instalador

PREDISPOSICIONES

Leer atentamente el manual de instalación: el manual provee indicaciones sobre seguridad, instalación, utilizzo y mantenimiento.

Instalación, mantenimiento y reparación, controles y eventuales puestasa fuera de servicio del producto deberá ser efectuadaa por personal calificado.

Es importante para la seguridad de las personas seguir atentamente todas las advertencias y las instrucciones presentes en este manual. Una errada instalacion o un errado uso del producto puede llevar a graves daños a las personas.

La longitud maxima de los cables de alimentacion entre central y motor no debe ser superior a 10 ,utilizando los cables con seccion 2,5 mm².

Hacer el cableos con cables de doble aislamiento (cables con váina) hasta muy cerca de los bornes, especialmente por el cables de alimentación (230V~).El dispositivo no debe ser utilizado por personas (niños incluidos) con capacidades fisicas, sensoriales y mentales reducidas o con falta de experiencia y conocimiento: exepto si esas persona hayan podido ser instruidas sobre el utilizzo del dispositivo por personas responsables de su seguridad. Los niños deben ser vigilados para asegurarse que no jueguen con el dispositivo.

A bordo de la red de alimetación del automatismo, proveer para un dispositivo que asegure la completa desconexión omipolar de la red, con distancia de apertura de los contactos en cada polo de 3 mm por lo menos. La red de alimetación debe ser provista de esos dispositivos de desconexión conformemente a las normas de instalación: los dispositivos deben ser conectados directamente a los bornes de alimentación.

Es necesario tener distantes (por lo menos 2,5mm en aire) los conductores en baja tensión (230V~) de los conductores en bajisima tesión de seguridad (SELV) o bien utilizar una váina adecuada que aporte un aislamiento suplementar de espesor por lo menos de 1 mm.

Durante la instalación, tener cuidado que los cable de alimetación y de interconexión no puedan entrar en contacto con cuerpos apuntados o afilados.

Eliminar los materiales de embalaje (plastico, papel, poliestireno) respetando la normas vigentes.
No dejar bolsos de nylon y poliestireno al alcance de niños.

Guardar las instruccioes juntamente al espediente técnico para futuras consultaciones.

Este producto ha sido proyectado y construido exclusivamente para el utilizzo indicado en la presente documentación.
Utilizaciones no indicadas en este manual pueden dañar el producto y ser fuente de peligro.

La SEA declina cualquier responsabilidad debida por uso improprio o diferente de lo indicado en la presente documentación

No instalar el producto en lugar explosivo

La SEA declina cualquier responsabilidad por la no observancia de buenas normas en la costrucción de cierre (puertas, verjas,etc.) o por deformaciones que puedan ocurrir durante el utilizzo.

Desconectar la alimentación eléctrica antes de proceder con cualquier intervención sobre la instalación. Desconectar también eventuales baterias de emergencia si presentes.

Averiguar si la instalación de tierra se hizo correctamente: conectar todas las partes metálicas del cierre (puertas, verjas, etc.) i todas las componentes de la instalación provistas de borne de tierra.

Aplicar todos los dispositivos de seguridad (fotocélulas, bordes sensibles, etc.) necesarios para amparar el area de peligros de aplastamiento, convoyamiento, cizallamiento.

La SEA declina cualquier responsabilidad para la seguridad y buen funcionamiento del automatismo si son utilizadas componentes de otros productos o de otra empresa.

Utilizar exclusivamente repuestos originales por cualquier mantenimiento y reparación.

No aportar ninguna modificación a las componentes del automatismo si no autorizadas por SEA.

Instruir el usuario final de la instalación por lo que concerne los sistemas de mando instalados y la ejecución manual en caso de emergencia.

Todo lo que ne esta descrito en este manual, no està permitido.