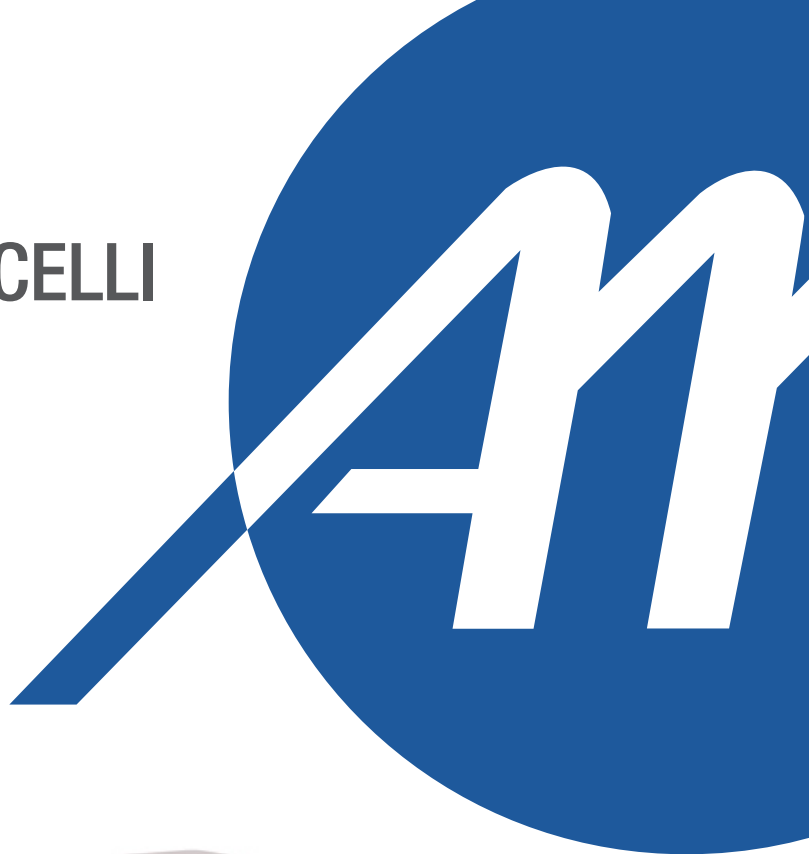


BIOS2 24V

CENTRALINA PER CANCELLI
A BATTENTE 24V



 **ALLMATIC**[®]

MADE IN ITALY

CE

1 - AVVERTENZE GENERALI

ATTENZIONE! Prima di installare il prodotto è obbligatorio leggere il documento relativo alle **AVVERTENZE DI SICUREZZA GENERALI** a corredo del prodotto. Documento **6-1620001**. Il foglio integrativo è scaricabile anche dal sito www.allmatic.com.

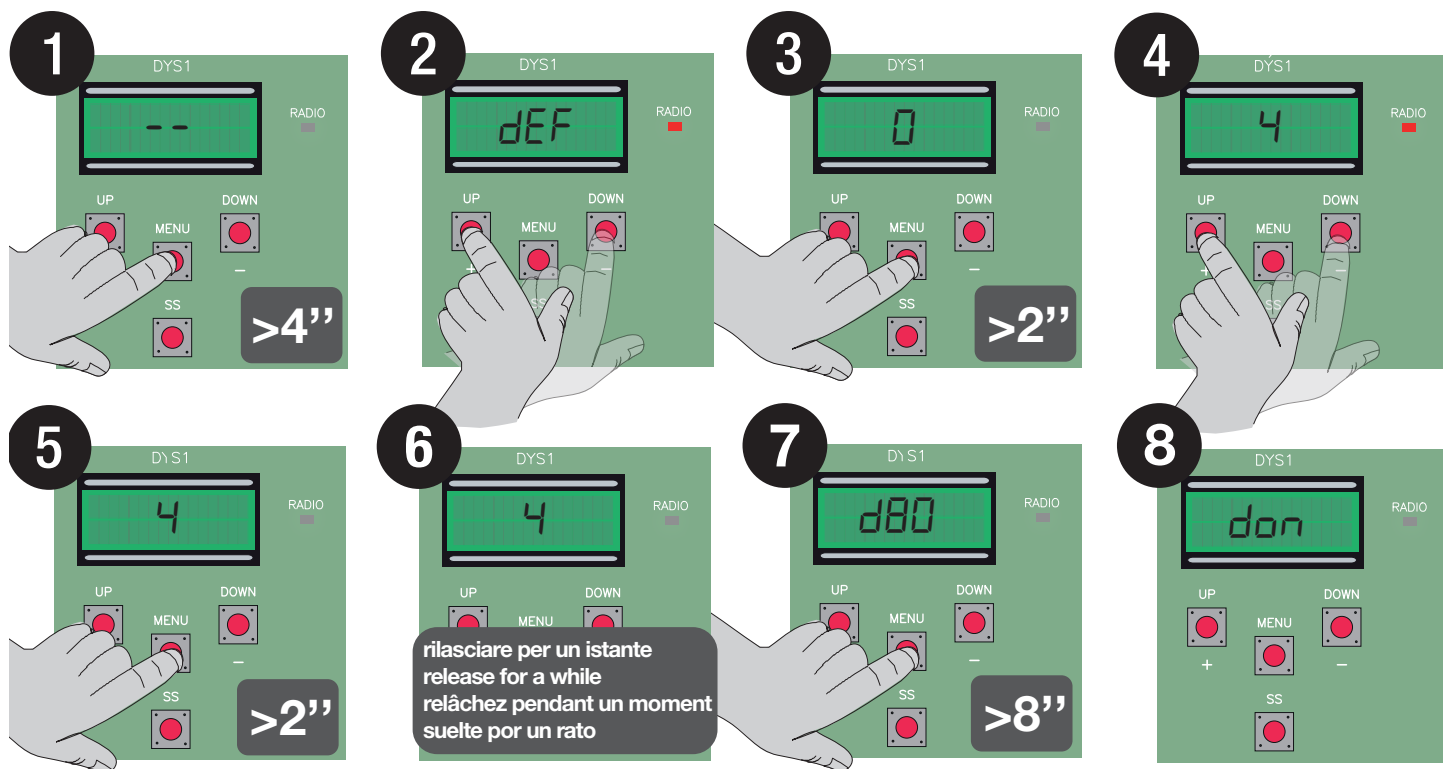
ITA

2 - SELEZIONE MOTORIZZAZIONE IN USO

ATTENZIONE! Prima di eseguire gli apprendimenti delle corse, la memorizzazione dei trasmettitori e prima di eseguire qualsiasi altra impostazione, è necessario scegliere la motorizzazione in uso, questo permette di ottimizzare il funzionamento di **BIOS2 24. ACCEDERE AL MENU AVANZATO VOCE dEF.**, selezionare il valore corrispondente alla motorizzazione da controllare ed eseguire un reset completando il conto alla rovescia sul display. Fare riferimento alla tabella pagina 18. Di seguito la procedura (nell'esempio viene selezionato il motore KINEO 400 (4)):

ATTENZIONE! La procedura esegue un ripristino dei valori di fabbrica causando la perdita di eventuali personalizzazioni. Non agisce sull'ampiezza delle corse programmate e sui trasmettitori memorizzati.

0	ALTRE MOTORIZZAZIONI (ESEGUIRE LE PERSONALIZZAZIONI NECESSARIE)
1	XTILUS
2	INT VS
3	MINIART
4	KINEO 400



3 - DESCRIZIONE PRODOTTO

La centrale di comando BIOS2 24V è indicata per le installazioni a 2 motori 24Vdc e un assorbimento massimo di 10A. Il suo funzionamento è facile e intuitivo grazie all'interfaccia display e ai 4 tasti. Il quadro di comando permette una regolazione precisa di tutti i parametri. La centrale può memorizzare fino a 1000 trasmettitori (memoria esterna) con la funzione passo-passo, apertura parziale, apri e chiudi. È dotata di ingressi per fotocellula di apertura e di chiusura, costa di sicurezza (meccanica o resistiva) e pulsanti per il passo passo, l'apertura parziale, apri, chiudi e lo stop. Le uscite comprendono un lampeggiante a 24 Vac, luce di cortesia/spia automazione aperta a 24 Vac, alimentazione accessori 24 Vdc ed un'elettroserratura 12Vdc 15VA. L'elettroserratura è anche disponibile con scheda aggiuntiva R1 (non compresa) con contatto pulito 230Vac 5A max / 30Vdc 5A max. È previsto l'uso di batterie tampone ove si rendesse necessario assicurare il servizio temporaneo in mancanza di energia elettrica.

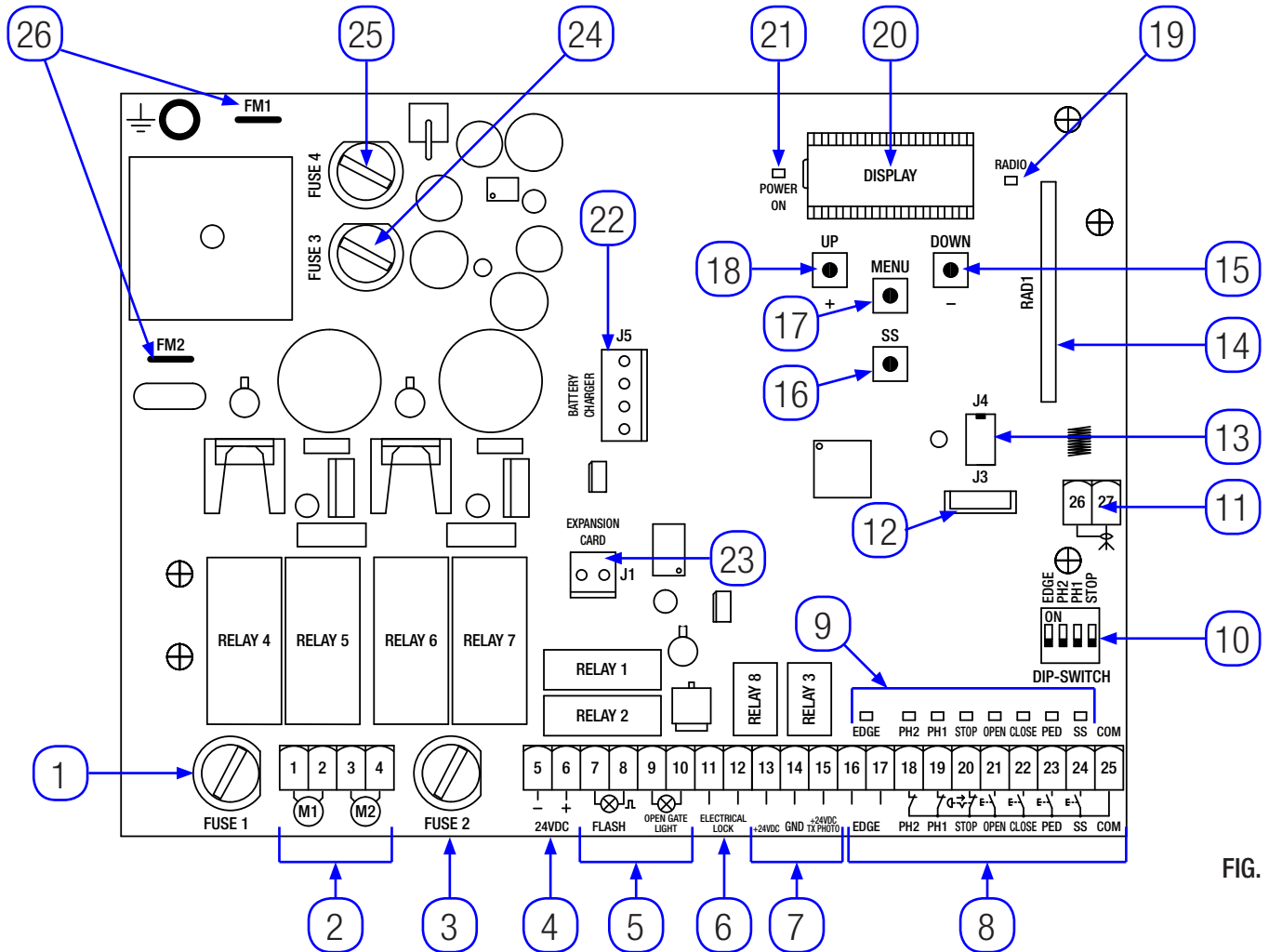


FIG. 1

3.1 - PRINCIPALI COMPONENTI / COLLEGAMENTI

- | | |
|--|---|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Fuse 1: fusibile T 10A per protezione motore. 2. Collegamento motori. 3. Fuse 2: fusibile T 10A per protezione motore. 4. Collegamento accessori 24Vdc. 5. Collegamento accessori 24Vac (lampeggiante, luce di cortesia / spia automazione aperta). 6. Collegamento elettroserratura. 7. Collegamento alimentazione fotocellule 24Vdc. 8. Collegamento comandi e sicurezze. 9. Led di segnalazione dello stato degli ingressi. 10. Dip-switch sicurezze. 11. Collegamento antenna. 12. Connettore per modulo Bluetooth. 13. Connettore per memoria esterna. | <ol style="list-style-type: none"> 14. Connettore per modulo radio. 15. Pulsante DOWN -. 16. Pulsante Passo-Passo (SS). 17. Pulsante MENU. 18. Pulsante UP +. 19. Led segnale radio. 20. Display. 21. Led alimentazione. 22. Connettore per scheda carica batterie (24CBA). 23. Connettore per scheda opzionale R1. 24. Fuse 3: fusibile F 200mA per protezione 24Vdc. 25. Fuse 4: fusibile T 2,5A per protezione uscita 24Vac. 26. Collegamento trasformatore di alimentazione. |
|--|---|

3.2 - MODELLI E CARATTERISTICHE TECNICHE

CODICE	DESCRIZIONE
12006661	Centrale BIOS2 24V per due motori
60551000	Trasformatore 230 / 23 Vac 150VA
60551040	Trasformatore 230 / 23 Vac 300VA, per motori INT VS.
12006730	Modulo Bluetooth
12000760	Scheda R1
12000780	Scheda carica batterie 24CBA

Alimentazione trasformatore	230Vac 50-60Hz
Fusibile protezione linea trasformatore	T 1A
Alimentazione BIOS2 24V	24Vac 50-60Hz
Potenza massima uscita motore	240W
Uscita lampeggiante	24Vac 25W
Uscita luce di cortesia / spia automazione aperta	24Vac 25W
Uscita elettroserratura	12Vac 15VA
Uscita alimentazione accessori 24Vdc	24Vdc 5W
Ricevitore radio 433MHz	Rolling Code
Trasmettitori memorizzabili	1000
Temperatura di funzionamento	-10°C +55°C

3.3 - ELENCO CAVI CONSIGLIATI

I cavi per il collegamento dei vari dispositivi in un impianto tipico sono elencati nella tabella qui sotto.

Devono essere adatti al tipo di installazione, ad esempio si consiglia un cavo tipo H03VV-F per posa in ambienti interni oppure H07RN-F se posato all'esterno.

Collegamento	Cavo	Lunghezza massima
Linea elettrica di alimentazione	3 x 1,5 mm ²	20 m *
Motore	2 x 1,5 mm ²	10 m *
Lampeggiante	2 x 0,5 mm ²	20 m
Luce di cortesia / spia automazione aperta	2 x 0,5 mm ²	20 m
Elettroserratura	2 x 1,0 mm ²	10 m
Fotocellule - trasmettitore	2 x 0,5 mm ²	20 m
Fotocellule - ricevitore	4 x 0,5 mm ²	20 m
Costa di sicurezza	2 x 0,5 mm ²	20 m
Selettore a chiave	4 x 0,5 mm ²	20 m

* Se il cavo supera i 10 m occorre utilizzare un cavo con sezione maggiore ed è necessario installare una messa a terra di sicurezza in prossimità dell'automazione.

3.4 - CONTROLLI PRELIMINARI

- Il cancello deve muoversi senza attriti.

N.B. È obbligatorio uniformare le caratteristiche del cancello alle norme e leggi vigenti. La porta può essere automatizzata solo se in buono stato e se rispondente alla norma EN 12604.

- L'anta non deve presentare porte pedonali. In caso contrario occorrerà prendere opportune precauzioni in accordo al punto 5.4.1 della EN12453 (ad esempio impedire il movimento del motore quando il portoncino è aperto, grazie ad un microinterruttore opportunamente collegato in centralina).

- Non bisogna generare punti di intrappolamento (ad esempio tra anta aperta del cancello e cancellata).

- Non devono essere presenti fermi meccanici al di sopra del cancello perché non sono sufficientemente sicuri.

N.B. le ante devono essere solidamente fissate ai cardini delle colonne, non devono flettere durante il movimento e devono muoversi senza attriti.

Componenti da installare secondo la norma EN12453			
TIPO DI COMANDO	USO DELLA CHIUSURA		
	Persone esperte (fuori da area pubblica*)	Persone esperte (area pubblica)	Uso illimitato
a uomo presente	A	B	non possibile
a impulsi in vista (es. sensore)	C o E	C o E	C e D, o E
a impulsi non in vista (es. telecomando)	C o E	C e D, o E	C e D, o E
automatico	C e D, o E	C e D, o E	C e D, o E

* esempio tipico sono le chiusure che non accedono a pubblica via
A: Pulsante di comando a uomo presente (cioè ad azione mantenuta).
B: Selettore a chiave a uomo presente.
C: Regolazione della forza del motore.
D: Coste e/o altri dispositivi di limitazione delle forze entro i limiti della norma EN12453 - Appendice A.
E: Fotocellule.

4 - COLLEGAMENTI ELETTRICI

ATTENZIONE - prima di effettuare i collegamenti verificare che la centrale non sia alimentata.

DIP-SWITCH SICUREZZE: Settato su ON disabilita gli ingressi EDGE, PH2, PH1 e STOP. Elimina la necessità di ponticellare gli ingressi su morsetti.

ATTENZIONE - con DIP SWITCH in ON le sicurezze collegate sono escluse.

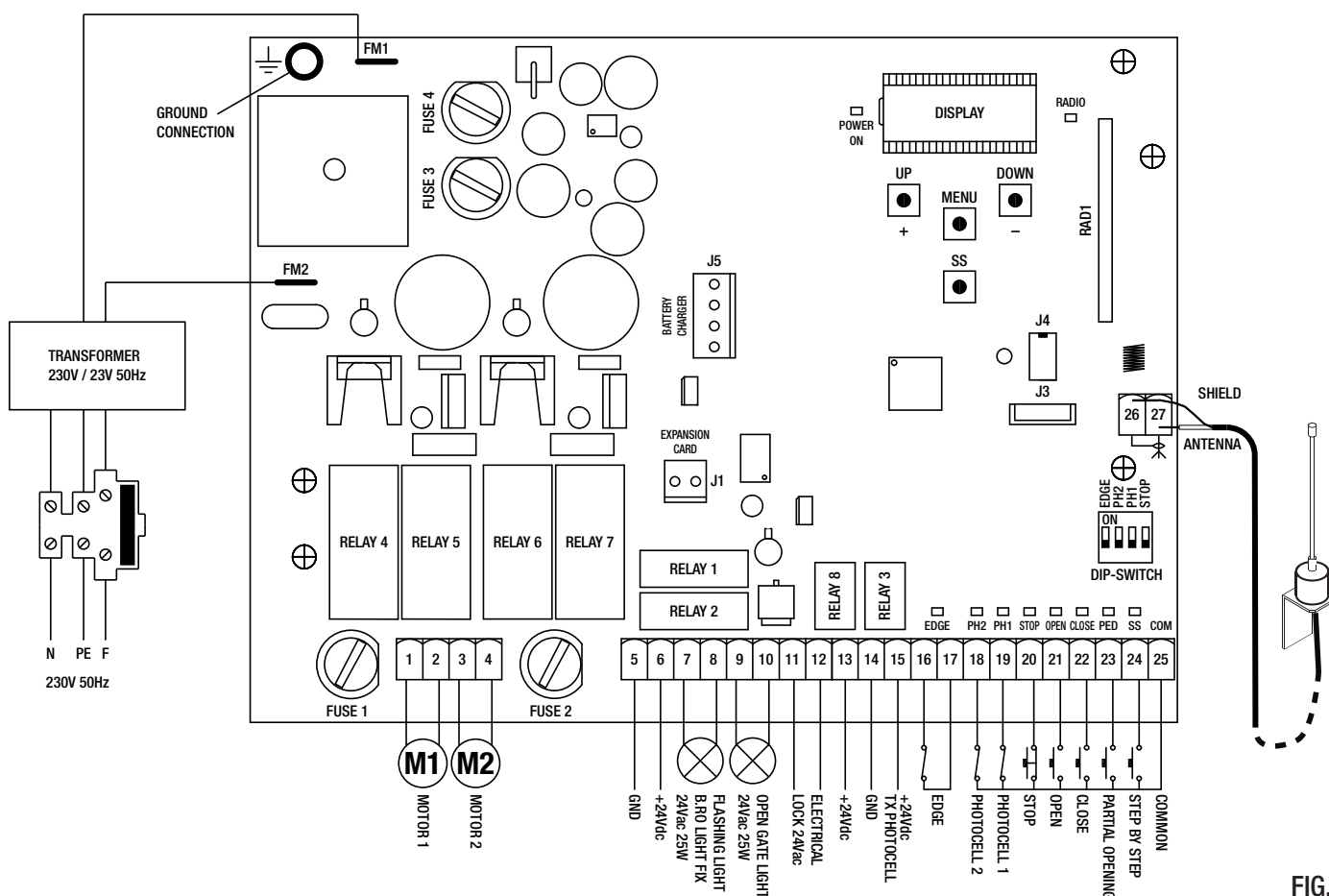


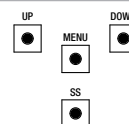
FIG. 2

4.1 - ELENCO MORSETTI E CONNETTORI

Numero	Nome	Descrizione
1 - 2	M1	Collegare l'alimentazione del motore 1.

Numero	Nome	Descrizione
3 - 4	M2	Collegare l'alimentazione del motore 2.
5 - 6	24VDC	Alimentazione accessori 24Vdc. ATTENZIONE La centrale fornisce fino a un massimo di 200mA (5W) per tutti gli accessori a 24Vdc.
7 - 8	FLASH	Uscita lampeggiante a 24Vac. Utilizzare un lampeggiante senza autolampeggio 24Vac 25W max.
9 - 10	OPEN GATE LIGHT	Uscita luce di cortesia / spia automazione aperta a 24Vac. Utilizzare una luce 24Vac 25W max. Il funzionamento della luce e la durata di attivazioni sono gestiti rispettivamente dai menu avanzati <i>F.C.Y.</i> e <i>E.C.Y.</i>
11-12	ELECTRICAL LOCK	Uscita elettroserratura 12Vac 15VA.
13	+24VDC	Alimentazione accessori +24Vdc. Utilizzare per il ricevitore delle fotocellule.
14	GND	Alimentazione accessori 0Vdc. ATTENZIONE La centrale fornisce fino a un massimo di 200mA (5W) per tutti gli accessori a 24Vdc.
15	+24VDC TX PHOTO	Alimentazione accessori +24Vdc. Utilizzare per il trasmettitore delle fotocellule. Questo collegamento è necessario in caso di utilizzo del test fotocellule. È possibile abilitare il test fotocellule dal menu avanzato <i>E.P.h.</i>
16 - 17	EDGE	Ingresso costa di sicurezza (contatto NC). Selezionare il tipo di costa utilizzata (meccanica o resistiva) tramite il menu avanzato <i>E.d.r.</i> e la modalità di intervento tramite il menu <i>r.E.d.</i> ATTENZIONE con DIP EDGE su ON l'ingresso è disabilitato.
18 - 25	PH2 - COM	Ingresso fotocellule di apertura (contatto NC). La fotocellula interviene in qualsiasi momento durante l'apertura dell'automazione e provoca l'immediato blocco del moto; liberato il fascio delle fotocellule, l'automazione continuerà l'apertura. In caso di intervento in chiusura (parametro <i>Ph.z.</i> = 0) l'automazione si ferma e al disimpegno riapre. Nel menu avanzato <i>Ph.z.</i> è possibile selezionare il comportamento della fotocellula. ATTENZIONE con DIP PH2 su ON l'ingresso è disabilitato.
19 - 25	PH1 - COM	Ingresso fotocellule di chiusura (contatto NC). La fotocellula interviene in qualsiasi momento durante la chiusura dell'automazione, provoca l'immediato blocco del moto e l'inversione del movimento. Le fotocellule non intervengono durante l'apertura. Nel menu avanzato <i>SP.h.</i> è possibile selezionare il comportamento della fotocellula con automazione chiusa. ATTENZIONE con DIP PH1 su ON l'ingresso è disabilitato.
20 - 25	STOP - COM	Collegare il comando STOP (contatto NC). Questo ingresso è considerato una sicurezza; l'apertura del contatto ferma immediatamente l'automazione che rimane bloccata fino al ripristino delle condizioni del contatto in ingresso. ATTENZIONE con DIP STOP su ON l'ingresso è disabilitato.
21 - 25	OPEN - COM	Collegare il pulsante per il comando APRI (contatto NO).
22 - 25	CLOSE - COM	Collegare il pulsante per il comando CHIUDI (contatto NO).
23 - 25	PED - COM	Collegare il pulsante per il comando APERTURA PARZIALE (contatto NO).
24 - 25	SS - COM	Collegare il pulsante per il comando PASSO PASSO (contatto NO).
25	COM	Comune per ingressi sicurezze e comandi.
26	SHIELD	Collegare la calza dell'antenna.
27	ANTENNA	Collegare l'antenna.
J1	EXPANSION CARD	Connettore per scheda opzionale R1.
J3		Connettore per il modulo Bluetooth.
J4		Connettore per la memoria esterna.
J5	BATTERY CHARGER	Connettore per scheda carica batterie (24CBA).
FM1 - FM2		Connettori per alimentazione scheda da trasformatore.
	GROUND CONNECTION	Collegamento di terra.

5 - DISPLAY E STATI DELLA CENTRALE



Premendo il tasto "DOWN" si possono leggere sul display i seguenti parametri.

DISPLAY	DESCRIZIONE
Visualizzazione stato (--, OP, CL, ...)	Descrizione dello stato della centrale. Fare riferimento alla tabella STATI DELLA CENTRALE per la descrizione dei singoli stati di funzionamento.
Manovre eseguite, esempio: 02.0. (unità) / 001 (migliaia), ovvero 1020 cicli.	Conteggio delle manovre: si alternano le migliaia (senza puntini) e le unità (con puntini).

5.1 - STATI DELLA CENTRALE

DISPLAY	DESCRIZIONE
--	Standby - automazione chiusa o accensione dopo spegnimento.
OP	Automazione in apertura.
CL	Automazione in chiusura.
SO	Automazione fermata dall'utente durante l'apertura.
SC	Automazione fermata dall'utente durante la chiusura.
HA	Automazione ferma per evento esterno (fotocellule, stop).
oP	Automazione aperta senza richiusura automatica.
PE	Automazione aperta in posizione di apertura parziale senza richiusura automatica.
-tc	Automazione aperta con richiusura automatica; negli ultimi 10 secondi il tratto viene sostituito dal conto alla rovescia.
-tP	Automazione aperta in posizione di apertura parziale con richiusura automatica; negli ultimi 10 secondi il tratto viene sostituito dal conto alla rovescia.

5.2 - SEGNALAZIONI DURANTE IL FUNZIONAMENTO

DISPLAY	DESCRIZIONE
rAd	Viene visualizzato durante l'apprendimento dei trasmettitori.
don	Viene visualizzato quando viene appreso un nuovo trasmettitore o alla fine di un reset.
Fnd	Viene visualizzato quando viene appreso un tasto di un trasmettitore già appreso.
CLr	Viene visualizzato quando viene cancellato un trasmettitore.
LOP	Viene visualizzato durante l'apprendimento corse per indicare che la centrale è in fase di apertura.
LCL	Viene visualizzato durante l'apprendimento corse per indicare che la centrale è in fase di chiusura.
L--	Viene visualizzato durante l'apprendimento in caso di intervento di una sicurezza.
SEE	Viene visualizzato quando la centrale rimane in attesa di un segnale da un trasmettitore durante la visualizzazione della posizione di memoria.
not	Viene visualizzato quando il trasmettitore non è presente in memoria durante la visualizzazione della posizione di memoria.
toUt	Viene visualizzato quando la centrale esce per inattività dalla visualizzazione della posizione di memoria.
Snd	Viene visualizzato durante il primo accoppiamento con il dispositivo Bluetooth.
c --	Viene visualizzato quando la centrale è connessa al dispositivo Bluetooth.
L --	Viene visualizzato quando il dispositivo Bluetooth si disconnette dalla centrale.
PO!Er	Viene visualizzato quando la tensione di alimentazione non è sufficiente.

5.3 - SEGNALAZIONI ANOMALIE

DISPLAY	DESCRIZIONE
<i>E7E</i>	Errore memoria: memoria esterna non montata o non riconosciuta.
<i>EEx</i>	Errore scrittura memoria: il valore x è un numero da 1 a 6. In caso di errore contattare l'assistenza tecnica.
<i>EFD</i>	Intervento sensore di impatto.
<i>EEd</i>	Intervento costa di sicurezza.
<i>EPH</i>	Malfunzionamento fotocellule.
<i>Eth</i>	Intervento termico per la salvaguardia della centrale.
<i>FUL</i>	Memoria esterna piena.
<i>Err</i>	Errore memoria durante le funzioni visualizzazione posizione o cancellazione singolo trasmettitore.
<i>EEL</i>	Errore elettroserratura: il ripristino dopo la verifica dell'errore deve essere eseguito manualmente. Premere e mantenere premuto il tasto "DOWN", apparirà prima la scritta <i>rEL</i> e poi la scritta <i>rE5</i> . Rilasciare il tasto.

NOTA - La segnalazione, ad eccezione di *EEL*, persiste fino alla pressione del tasto DOWN[-] o ad un comando di movimentazione, qualunque esso sia.
ATTENZIONE - il ripristino dopo un errore EEx deve essere eseguito tramite uno dei 3 tasti della centralina (UP, MENU o DOWN).

5.4 - LED DI SEGNALAZIONE

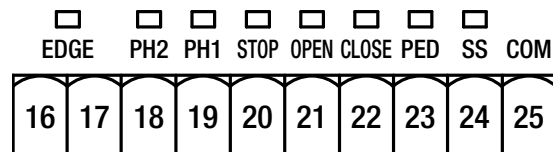


FIG. 3

LED	COLORE	DESCRIZIONE
EDGE	ROSSO	Segnalazione di sicurezza, led normalmente acceso.
PH2	ROSSO	Segnalazione di sicurezza, led normalmente acceso.
PH1	ROSSO	Segnalazione di sicurezza, led normalmente acceso.
STOP	ROSSO	Segnalazione di sicurezza, led normalmente acceso.
OPEN	VERDE	Led normalmente spento. Viene acceso quando il pulsante è premuto.
CLOSE	VERDE	Led normalmente spento. Viene acceso quando il pulsante è premuto.
PED	VERDE	Led normalmente spento. Viene acceso quando il pulsante è premuto.
SS	VERDE	Led normalmente spento. Viene acceso quando il pulsante è premuto.
RADIO	ROSSO	Led acceso in presenza di una trasmissione radio o interferenze.
POWER ON	VERDE	Led normalmente acceso. Segnala la presenza di tensione in ingresso alla scheda.

6 - APPRENDIMENTO DI UN TRASMETTITORE

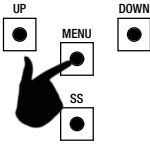




L'apprendimento di un trasmettitore può essere attivato tramite il tasto "UP" della centralina o tramite il tasto nascosto di un trasmettitore già memorizzato.

La centrale BIOS2 24V può memorizzare fino a 4 funzioni in altrettanti tasti del radiocomando. Durante la procedura d'apprendimento, illustrata al paragrafo 6.1, si memorizza il singolo tasto del trasmettitore. Di conseguenza sarà necessario eseguire fino a 4 apprendimenti per assegnare tutte le funzioni possibili.

Le funzioni verranno assegnate seguendo il seguente ordine:

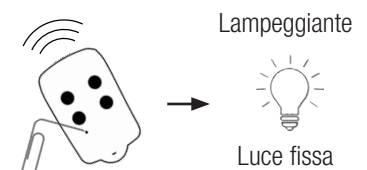
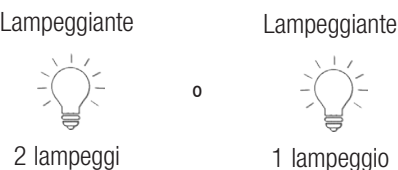
1. 1° tasto memorizzato: funzione PASSO-PASSO.
2. 2° tasto memorizzato: funzione APERTURA PARZIALE.
3. 3° tasto memorizzato: funzione APRI.
4. 4° tasto memorizzato: funzione CHIUDI.

6.1 - MEMORIZZAZIONE DI UN TRASMETTITORE

1.	Assicurarsi di essere fuori dai menu di programmazione. Per uscire, premere brevemente il tasto "MENU" fino a visualizzare lo stato della centrale.	
2.	Premere e rilasciare il tasto "UP". A display appare la scritta <i>rAd</i> e il lampeggiante si accende fisso.	
3.	Entro 10 secondi, premere il tasto del trasmettitore da memorizzare.	
4.	Se la memorizzazione è avvenuta con successo, a display appare la scritta <i>don</i> o <i>Fnd</i> se il trasmettitore era già memorizzato.	
5.	Dopo 2 secondi il display mostra la posizione di memoria in cui è stato memorizzato il radiocomando (ad esempio <i>235</i>).	
6.	Per memorizzare un altro tasto del trasmettitore (o un nuovo radiocomando), ripetere la procedura dal punto 2.	

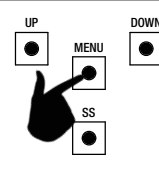


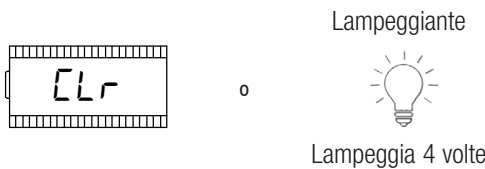

ATTENZIONE - dopo 10 secondi di inattività la centrale esce dalla modalità apprendimento (il display mostra *LoUe*).

6.2 - APPRENDIMENTO CON IL TASTO NASCOSTO DI UN TRASMETTITORE GIÀ APPRESO

1.	Ad automazione ferma premere con l'aiuto di una graffetta il tasto nascosto di un radiocomando già appreso. La centrale segnala l'entrata in apprendimento con l'accensione del lampeggiante.	
2.	Entro 10 secondi, premere il tasto del trasmettitore da memorizzare.	
3.	Se la memorizzazione è avvenuta con successo, il lampeggiante lampeggia 2 volte (trasmettitore nuovo) o 1 volta (trasmettitore già memorizzato).	
4.	Per memorizzare un altro tasto del trasmettitore (o un nuovo radiocomando), ripetere la procedura dal punto 1.	

ATTENZIONE - dopo 10 secondi di inattività la centrale esce dalla modalità apprendimento (il display mostra *LoUt*).

6.3 - CANCELLAZIONE DI UN RADIOCOMANDO

1.	Assicurarsi di essere fuori dai menu di programmazione. Per uscire, premere brevemente il tasto "MENU" fino a visualizzare lo stato della centrale.	
2.	Premere e rilasciare il tasto "UP" o il tasto nascosto di un trasmettitore già appreso. A display appare la scritta <i>rAd</i> e il lampeggiante si accende fisso.	
3.	Entro 10 secondi, premere contemporaneamente il tasto 1 e il tasto nascosto del trasmettitore da cancellare.	
4.	Se la cancellazione è avvenuta con successo, a display appare la scritta <i>ELr</i> e il lampeggiante lampeggia 4 volte.	
5.	Dopo 2 secondi il display mostra la posizione della memoria cancellata.	

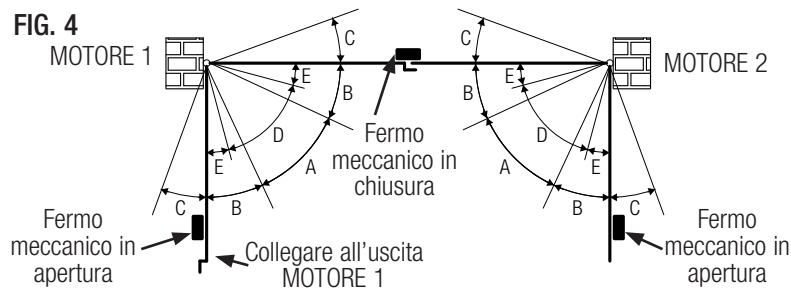
ATTENZIONE - dopo 10 secondi di inattività la centrale esce dalla modalità apprendimento (il display mostra *LoUt*).

7 - APPRENDIMENTO DELLA CORSA

NOTA - prima di effettuare l'apprendimento verificare tramite il menu avanzato *dE.F.* (capitolo 9) se il tipo di motore selezionato è corretto. Alla prima accensione è necessario eseguire una procedura di apprendimento per rilevare la lunghezza della corsa e dei rallentamenti. Dopo questa procedura l'installazione è terminata. Per personalizzare l'automazione procedere come da capitolo 8.

ATTENZIONE - Per un corretto funzionamento dell'automazione, è assolutamente indispensabile l'uso dei fermi meccanici in apertura e chiusura.

FIG. 4



A = zona a velocità di regime.

B = zona a velocità di rallentamento.

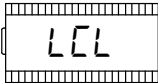
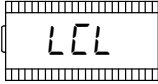


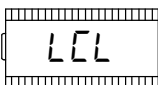
C = zona di oltrecorsa (movimento a velocità di rallentamento, se attivo il rallentamento).

D = zona di intervento del sensore di corrente con inversione del movimento (rileva l'ostacolo).

E = zona di intervento del sensore di corrente con arresto del movimento e settaggio della posizione raggiunta come posizione di chiusura / apertura totale (area di resync, vedi parametro *it.A.*).

7.1 - APPRENDIMENTO SEMPLICE

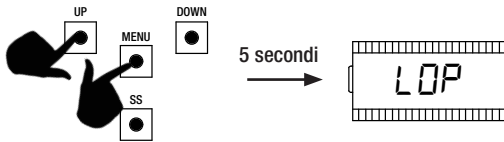
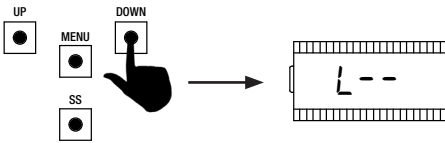
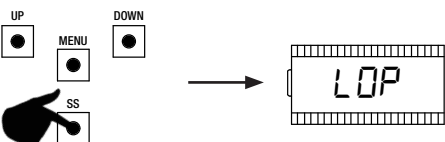
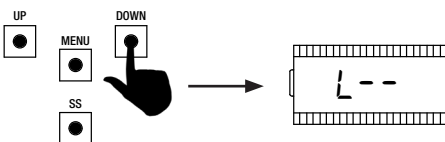
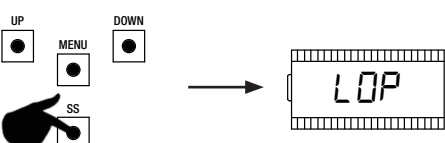

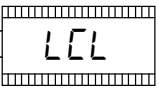
1.	<p>Collegare all'uscita MOTORE 1 l'anta che va in battuta e a cui è collegata un'eventuale elettroserratura. Il MOTORE 1 viene attivato sempre per primo in apertura e per secondo in chiusura.</p> <p>Effettuare un controllo delle impostazioni ed eventualmente personalizzarle prima di effettuare l'apprendimento. I rallentamenti saranno quelli impostati da menu con la medesima percentuale sia in apertura che in chiusura ($L51 \neq P$). Il ritardo della seconda anta sarà quello impostato da menu (default: $dL5 = 2$).</p>	
2.	<p>Sbloccare l'automazione, portarla a metà corsa e ribloccare i motori. Premere contemporaneamente il tasto "UP" e il tasto "MENU" per almeno 5 secondi fino a quando il display mostra LDP.</p>	
3.	<p>Se il MOTORE 1 NON MUOVE in apertura, premere il tasto "DOWN" per fermare l'apprendimento. Il display mostra L--.</p>	
4.	<p>Premere il tasto "SS" per riprendere la procedura: il MOTORE 1 muove in apertura a bassa velocità. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LDP.</p>	
5.	<p>Se il MOTORE 2 NON MUOVE in apertura, premere il tasto "DOWN" per fermare l'apprendimento. Il display mostra L--.</p>	
6.	<p>Premere il tasto "SS" per riprendere la procedura: il MOTORE 2 muove in apertura a bassa velocità. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LDP.</p>	


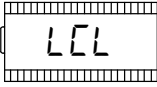




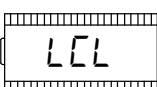
7.	<p>Il MOTORE 2 muove automaticamente in chiusura, a velocità piena. Raggiunto il fermo meccanico di chiusura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LCL.</p>	
8.	<p>Il MOTORE 1 muove automaticamente in chiusura, a velocità piena. Raggiunto il fermo meccanico di chiusura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LCL.</p>	
9.	<p>Il MOTORE 1 muove automaticamente in apertura, a velocità piena. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LOP.</p>	
10.	<p>Il MOTORE 2 muove automaticamente in apertura, a velocità piena. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LOP.</p>	
11.	<p>L'automazione muove in chiusura con il ritardo seconda anta impostato da menu dLY e con i rallentamenti impostati da menu LSI.</p>	

ATTENZIONE - in caso di intervento di un dispositivo di sicurezza, la procedura viene arrestata e appare a display la scritta L--.
Premere il tasto "SS" per ricominciare l'apprendimento dal punto 4.

NOTA - se i motori non si fermano automaticamente durante l'apprendimento, incrementare i valori della sensibilità su ostacolo e/o della sensibilità su ostacolo in rallentamento (menu SEN e SEL), vedere paragrafo 8, e verificare che la modalità di intervento del sensore di corrente sia compatibile con l'utilizzo come fine movimentazione (menu Snt.), vedere paragrafo 9.

7.2 - APPRENDIMENTO AVANZATO

<p>1.</p>	<p>Collegare all'uscita MOTORE 1 l'anta che va in battuta e a cui è collegata un'eventuale elettroserratura. Il MOTORE 1 viene attivato sempre per primo in apertura e per secondo in chiusura. Effettuare un controllo delle impostazioni ed eventualmente personalizzarle prima di effettuare l'apprendimento. Assicurarsi di aver impostato il menu $L5I = P$. I rallentamenti dovranno essere impostati durante la procedura di apprendimento e le ampiezze nelle due direzioni saranno indipendenti. Il ritardo della seconda anta sarà quello impostato da menu (default: $dL4 = 2$).</p>	
<p>2.</p>	<p>Sbloccare l'automazione, portarla a metà corsa e ribloccare i motori. Premere contemporaneamente il tasto "UP" e il tasto "MENU" per almeno 5 secondi fino a quando il display mostra LDP.</p>	
<p>3.</p>	<p>Se il MOTORE 1 <u>NON MUOVE</u> in apertura, premere il tasto "DOWN" per fermare l'apprendimento. Il display mostra $L--$.</p>	
<p>4.</p>	<p>Premere il tasto "SS" per riprendere la procedura: il MOTORE 1 muove in apertura a bassa velocità. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LDP.</p>	
<p>5.</p>	<p>Se il MOTORE 2 <u>NON MUOVE</u> in apertura, premere il tasto "DOWN" per fermare l'apprendimento. Il display mostra $L--$.</p>	
<p>6.</p>	<p>Premere il tasto "SS" per riprendere la procedura: il MOTORE 2 muove in apertura a bassa velocità. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LDP.</p>	
<p>7.</p>	<p>Il MOTORE 2 muove automaticamente in chiusura, a velocità piena. Quando l'automazione raggiunge la posizione di inizio rallentamento fornire un comando passo passo (SS). In questa fase il display mostra LCL.</p>	
<p>8.</p>	<p>Il MOTORE 2 procede a velocità ridotta. Raggiunto il fermo meccanico di chiusura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LCL.</p>	

9.	<p>Il MOTORE 1 muove automaticamente in chiusura, a velocità piena. Quando l'automazione raggiunge la posizione di inizio rallentamento fornire un comando passo passo (SS). In questa fase il display mostra <i>LCL</i>.</p>	
10.	<p>Il MOTORE 1 procede a velocità ridotta. Raggiunto il fermo meccanico di chiusura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra <i>LCL</i>.</p>	
11.	<p>Il MOTORE 1 muove automaticamente in apertura, a velocità piena. Quando l'automazione raggiunge la posizione di inizio rallentamento fornire un comando passo passo (SS). In questa fase il display mostra <i>LOP</i>.</p>	
12.	<p>Il MOTORE 1 procede a velocità ridotta. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra <i>LOP</i>.</p>	
13.	<p>Il MOTORE 2 muove automaticamente in apertura, a velocità piena. Quando l'automazione raggiunge la posizione di inizio rallentamento fornire un comando passo passo (SS). In questa fase il display mostra <i>LOP</i>.</p>	
14.	<p>Il MOTORE 2 procede a velocità ridotta. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra <i>LOP</i>.</p>	
15.	<p>L'automazione muove in chiusura con il ritardo seconda anta impostato da menu <i>dLY</i> e con i rallentamenti impostati.</p>	

**ATTENZIONE - in caso di intervento di un dispositivo di sicurezza, la procedura viene arrestata e appare a display la scritta *L--*.
Premere il tasto "SS" per ricominciare l'apprendimento dal punto 4.**

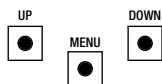
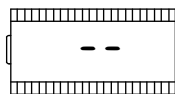
NOTA - se i motori non si fermano automaticamente durante l'apprendimento, incrementare i valori della sensibilità su ostacolo e/o della sensibilità su ostacolo in rallentamento (menu *SEN* e *SEL*), vedere paragrafo 8, e verificare che la modalità di intervento del sensore di corrente sia compatibile con l'utilizzo come fine movimentazione (menu *Sen.ii.*), vedere paragrafo 9.

8 - MODIFICA PARAMETRI - MENU BASE

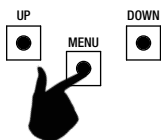
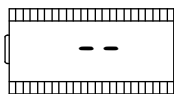
È possibile accedere a un MENU BASE per la modifica dei parametri principali dell'unità di controllo.
Per entrare nel menu, procedere come sotto riportato.

ATTENZIONE - dopo 2 minuti di inattività la centrale esce automaticamente dal menu.

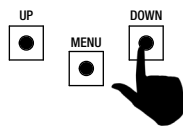
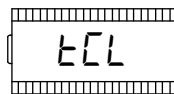
Esempio di navigazione e modifica nel MENU BASE



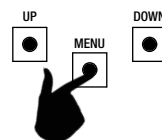
Assicurarsi di essere fuori dai menu di programmazione (premere brevemente il tasto "MENU").



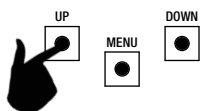
Per entrare nel menu base, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno un secondo.



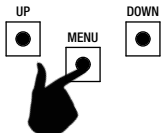
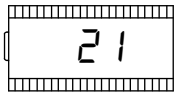
Per scorrere le funzioni, premere i tasti "UP" e "DOWN".



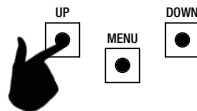
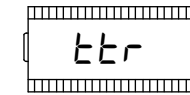
Per entrare nel parametro, premere il tasto "MENU" per 1 secondo fino a quando il valore lampeggia.



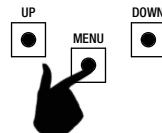
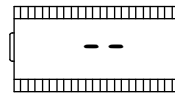
Utilizzare i tasti "UP" e "DOWN" per modificare il valore.



Per salvare, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno un secondo. Per uscire senza salvare premere brevemente il tasto "MENU".



Per scorrere le funzioni, premere i tasti "UP" e "DOWN".



Per uscire, premere brevemente il tasto "MENU".

	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITÀ
1	tCL	Tempo richiusura automatica (0 = disabilitato).	0	0	900	s
2	ttr	Tempo richiusura dopo transito (0 = disabilitato).	0	0	30	s
3	SEn	Sensibilità su ostacolo a regime (0 = disabilitata).	50	0	100	%
4	SEL	Sensibilità su ostacolo in rallentamento (0 = disabilitata).	70	0	100	%
5	SPn	Velocità a regime.	100	50	100	%
6	SPL	Velocità in rallentamento.	50	10	100	%
7	Sbs	Configurazione SS: 0 = normale (AP-ST-CH-ST-AP-ST...) 1 = alternato STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH...) 2 = alternato (AP-CH-AP-CH...) 3 = condominiale - timer. 4 = condominiale con richiusura immediata.	0	0	4	
8	blt	Comportamento dopo black out: 0 = nessuna azione, l'automazione rimane ferma. 1 = chiusura.	0	0	1	

	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITÀ
9	<i>dLY</i>	Ritardo seconda anta.	2	0	300	s
10	<i>LSI</i>	Ampiezza rallentamento: P = personalizzato da apprendimento. 0...100% = percentuale della corsa.	15	0	100	%
11	<i>ASL</i>	Antislittamento / Tempo extra.	0	0	300	s
12	<i>mot</i>	Numero motori: 1 = 1 motore. 2 = 2 motori.	2	1	2	

NOTA - i parametri evidenziati in grigio dipendono dal motore selezionato. In tabella vengono riportati i dati del motore CUSTOM. Per maggiori dettagli fare riferimento al capitolo 12.

1. TEMPO DI RICHIUSURA AUTOMATICA *EL*

Attiva ad automazione ferma nella posizione di apertura totale, l'automazione richiude dopo aver atteso il tempo *EL*. In questa fase il display mostra -*EL* con il trattino lampeggiante, che negli ultimi 10 secondi viene sostituito dal conto alla rovescia. Un comando di apertura o l'intervento delle fotocellule fanno ricominciare il conteggio.

2. TEMPO RICHIUSURA DOPO TRANSITO *ET*

Se durante l'apertura o nella permanenza di apertura il fascio delle fotocellule è stato oscurato e poi liberato, l'automazione richiude dopo aver atteso il tempo *ET* una volta raggiunta la posizione di apertura totale. In questa fase il display mostra -*EL* con il trattino lampeggiante, che negli ultimi 10 secondi viene sostituito dal conto alla rovescia.

3. SENSIBILITÀ SU OSTACOLO A REGIME *SE*

Regolare la sensibilità su ostacolo in modo da ottenere un corretto funzionamento dell'automazione, intervenendo in caso di ostacolo ma tale da garantire la movimentazione anche nelle condizioni peggiori di funzionamento (es. inverno, indurimento dei motori dovuti all'usura, etc). Si consiglia dopo la regolazione del parametro di eseguire una movimentazione completa di apertura e chiusura, prima di verificare l'intervento su ostacolo. Valori inferiori corrispondono ad una maggiore spinta sull'ostacolo.

L'intervento per ostacolo arresta l'automazione ed inverte brevemente il moto.

4. SENSIBILITÀ SU OSTACOLO IN RALLENTAMENTO *SE*

Regolare la sensibilità su ostacolo nelle aree di rallentamento in modo da ottenere un corretto funzionamento dell'automazione, intervenendo in caso di ostacolo ma tale da garantire la movimentazione anche nelle condizioni peggiori di funzionamento (es. inverno, indurimento dei motori dovuti all'usura, etc). Si consiglia dopo la regolazione del parametro di eseguire una movimentazione completa di apertura e chiusura, prima di verificare l'intervento su ostacolo.

Valori inferiori corrispondono ad una maggiore spinta sull'ostacolo.

L'intervento per ostacolo arresta l'automazione ed inverte brevemente il moto.

5. VELOCITÀ A REGIME *SP*

Regolare la velocità di regime per assicurare il corretto funzionamento dell'automazione. È possibile regolare la percentuale di velocità da un minimo di 50% a un massimo di 100%.

ATTENZIONE - dopo aver modificato questo parametro è necessario eseguire un nuovo apprendimento delle corse.

6. VELOCITÀ IN RALLENTAMENTO *SP*

Regolare la velocità in rallentamento per assicurare il corretto funzionamento dell'automazione. È possibile regolare la percentuale di velocità da un minimo di 10% a un massimo di 100% della velocità a regime *SP*.

ATTENZIONE - dopo aver modificato questo parametro è necessario eseguire un nuovo apprendimento delle corse.

7. CONFIGURAZIONE PASSO PASSO (SS) *SS*

È possibile impostare 5 modalità di funzionamento per il comando SS:

- *SS* = 0 normale (AP-ST-CH-ST-AP-ST-CH-...).
Tipico funzionamento Step by Step. Durante la movimentazione una pressione di SS comporta l'arresto dell'automazione.
- *SS* = 1 alternato STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH-...).
Funzionamento alternato con STOP in apertura. Durante la movimentazione di apertura una pressione di SS comporta l'arresto dell'automazione.
- *SS* = 2 alternato (AP-CH-AP-CH-...).
L'utente non ha modo di fermare l'automazione con il comando di SS.
Inviando il comando SS si ottiene l'immediata inversione della marcia.
- *SS* = 3 condominiale - timer.
Il comando SS, qualora presente, comanda solo l'apertura completa dell'automazione. Se il comando persiste con automazione aperta, si attenderà il rilascio prima di iniziare l'eventuale temporizzazione per la richiusura automatica (se attiva), un'ulteriore pressione e rilascio di un comando di Passo Passo in questa fase fa ripartire il timer della richiusura automatica.
- *SS* = 4 condominiale con richiusura immediata.
Come condominiale con timer (punto precedente) ma con la possibilità di chiudere manualmente con un comando di passo-passo.

8. COMPORTAMENTO DOPO BLACK OUT *BL*

Al riavvio della scheda, dopo aver tolto alimentazione (black out), il comportamento della scheda è determinato dal parametro *BL*:

- *BL* = 0 nessuna azione - alla riaccensione l'automazione rimane ferma fino alla ricezione di un comando utente. La prima movimentazione è in apertura.
- *BL* = 1 chiusura - la centrale, appena riavviata, comanda autonomamente una chiusura.

9. RITARDO SECONDA ANTA $dL\bar{Y}$

Permette di definire lo sfasamento tra le ante allo scopo di evitare che si accavallino durante il moto.

10. AMPIEZZA RALLENTAMENTO $L\bar{S}l$

Con questo parametro è possibile definire l'ampiezza dei rallentamenti ed eventualmente la loro esclusione ($L\bar{S}l = \emptyset$). Nel caso si desideri avere rallentamenti più precisi o diversi per ciascuna direzione/anta, è possibile impostare il parametro $L\bar{S}l$ su P (personalizzati) ed eseguire l'apprendimento corsa avanzato specificando i punti di inizio rallentamento desiderati.

11. ANTISLITTAMENTO / TEMPO EXTRA $R\bar{S}L$

Parametro per compensare un eventuale slittamento del motore, vengono aggiunti $R\bar{S}L$ secondi ai tempi di movimentazione per assicurare la completa movimentazione dell'automazione in ogni situazione.

12. NUMERO MOTORI $n\bar{m}t$

Parametro per impostare il numero di motori: le operazioni di apprendimento e le modalità di funzionamento verranno modificate a seconda del valore di questo parametro.

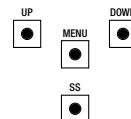
9 - MODIFICA PARAMETRI - MENU AVANZATO

Questo menu permette una personalizzazione più dettagliata di alcuni parametri.

Per entrare, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno 5 secondi.

Per modificare i parametri si procede come indicato per il menu base.

ATTENZIONE - dopo 2 minuti di inattività la centrale esce automaticamente dal menu.



	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITÀ
1	$S\bar{n}i.$	Modalità intervento sensore di corrente: 0 = totalmente disabilitato. 1 = completa (fine movimento + ostacolo). 2 = solo ostacolo in qualsiasi punto della corsa. 3 = solo fine movimento in qualsiasi punto della corsa.	1	0	3	
2	$\bar{n}i.A.$	Ampiezza area di resync.	60	0	100	
3	$S\bar{i}.t.$	Tempo intervento sensore di corrente.	2	1	10	x 100ms
4	$S\bar{d}.t.$	Tempo disabilitazione sensore di corrente allo spunto.	15	0	30	x 100ms
5	$U\bar{r}.A.$	Durata rampa di accelerazione: 0...20 = Durata rampa. $5\bar{S}r$ = singolo gradino al 50% della velocità di regime. $1\bar{S}r$ = singolo gradino al 100% della velocità di regime.	10	0	20	x 35ms
6	$d\bar{r}.A.$	Durata rampa di decelerazione.	10	0	20	x 35ms
7	$S\bar{P}h.$	Comportamento PH1 in partenza da chiuso: 0 = verifica PH1. 1 = l'automazione apre anche con PH1 impegnata.	1	0	1	
8	$P\bar{h}.2.$	Comportamento PH2: 0 = abilitata sia in apertura che in chiusura. 1 = abilitata solo in apertura.	0	0	1	
9	$t\bar{P}h.$	Test fotodispositivi: 0 = disabilitato. 1 = abilitato PH1. 2 = abilitato PH2. 3 = abilitato PH1 e PH2.	0	0	3	
10	$E\bar{d}i.$	Tipologia costa: 0 = contatto (NC). 1 = resistiva (8k2).	0	0	1	
11	$i\bar{E}.d.$	Modalità intervento costa: 0 = interviene solo in chiusura con inversione del moto. 1 = ferma l'automazione (sia apertura che chiusura) e libera l'ostacolo (breve inversione).	0	0	1	
12	$t\bar{E}.d.$	Test costa: 0 = disabilitato. 1 = abilitato.	0	0	1	
13	$L\bar{P}.o.$	Apertura parziale.	30	0	100	%

	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITÀ
14	<i>tP.C.</i>	Tempo richiusura automatica da apertura parziale (0 = disabilitato).	0	0	900	s
15	<i>FP.r.</i>	Configurazione uscita lampeggiante: 0 = fissa. 1 = lampeggiante.	1	0	1	
16	<i>tP.r.</i>	Tempo prelampeggio (0 = disabilitato).	0	0	10	s
17	<i>FC.y.</i>	Configurazione luce di cortesia: 0 = a fine manovra accesa per tempo <i>tC.y.</i> 1 = accesa se automazione non chiusa + durata <i>tC.y.</i> 2 = accesa se timer luce di cortesia (<i>tC.y.</i>) non scaduto. 3 = spia automazione aperta on/off. 4 = spia automazione aperta lampeggio proporzionale.	0	0	4	
18	<i>tC.y.</i>	Tempo durata luce cortesia.	180	0	900	s
19	<i>dE.R.</i>	Uomo presente: 0 = disabilitato. 1 = abilitato.	0	0	1	
20	<i>SE.r.</i>	Soglia cicli richiesta assistenza. Raggiunta la soglia impostata i cicli successivi verranno eseguiti con lampeggio veloce (solo se <i>FP.r.</i> è attivo). 0 = disabilitato.	0	0	100	x 1000 cicli
21	<i>SE.F.</i>	Abilitazione al lampeggio continuo per richiesta assistenza (funzione eseguita solo ad automazione chiusa): 0 = disabilitato. 1 = abilitato.	0	0	1	
22	<i>HA.o.</i>	Colpo d'ariete in apertura (0 = disabilitato).	0	0	100	x 100ms
23	<i>HA.c.</i>	Colpo d'ariete in chiusura (0 = disabilitato).	0	0	100	x 100ms
24	<i>EL.ñ.</i>	Modalità utilizzo elettroserratura: 0 = disabilitata o non installata. 1 = abilitata senza attivazione preventiva. 2 = abilitata con attivazione preventiva. 3 = abilitata e configurata come serratura magnetica.	0	0	3	
25	<i>ri.ñ.</i>	Modalità utilizzo uscita R1 (plug-in): 0 = uscita non utilizzata. 1 = elettroserratura (replica dell'uscita su scheda). 2 = luce di cortesia (replica dell'uscita su scheda).	0	0	1	
26	<i>ñP.r.</i>	Pressione motori in chiuso, funzione antivento.	0	0	480	min
27	<i>ñr.E.</i>	Funzione di rilassamento meccanica motori.	0	0	10	x 50ms
28	<i>EC.o.</i>	Funzione ECOMODE (0 = disabilitata).	0	0	1	
29	<i>dE.F.</i>	Ripristino valori di default in base alla tipologia motore: 0 = CUSTOM. 1 = XTILUS. 2 = INT VS. 3 = MINIART. 4 = KINEO 400.	0	0	4	
30	<i>tr.S.</i>	Visualizzazione posizione di memoria singolo trasmettitore.				
31	<i>tr.C.</i>	Cancellazione singolo trasmettitore.				
32	<i>tr.F.</i>	Cancellazione di tutti i trasmettitori. Entrare per modificare il parametro e poi tenere premuto il tasto "MENU", appare un conto alla rovescia e termina con la scritta <i>don.</i>				
33	<i>Si.d.</i>	Primo accoppiamento tra dispositivo Bluetooth e centralina.				

NOTA - i parametri evidenziati in grigio dipendono dal motore selezionato. In tabella vengono riportati i dati del motore CUSTOM. Per maggiori dettagli fare riferimento al capitolo 12.

1. MODALITÀ DI INTERVENTO SENSORE *Sn.ñ.*

È possibile scegliere fino a 4 modalità d'intervento per il sensore di corrente che rileva il motore fermo:

- *Sn.ñ.* = 0 il sensore è disabilitato.
- *Sn.ñ.* = 1 funzionamento completo: intervento per ostacolo nella zona centrale della corsa ed intervento per fine movimentazione nelle aree di resync (vedere parametro *ñr.A.*).

- $S_{n,i} = 2$ il sensore interviene solo come ostacolo, a prescindere dalla posizione.
- $S_{n,i} = 3$ il sensore interviene solo come fine movimentazione, a prescindere dalla posizione.

2. AMPIEZZA AREA DI RESYNC $r_i .R.$

Con questo parametro è possibile definire l'ampiezza dell'area di resync ed eventualmente la sua esclusione ($r_i .R. = 0$). In questa zona, l'intervento del sensore di corrente arresta il movimento e imposta la posizione raggiunta come posizione di chiusura / apertura totale. Il valore 100 corrisponde al 25% della corsa totale del motore.

3. TEMPO DI INTERVENTO SENSORE $S_i .t.$

Tempo oltre il quale interviene il sensore di rilevamento motore fermo (sensore di corrente) in presenza di un ostacolo.

4. TEMPO DISABILITAZIONE ALLO SPUNTO $S_d.t.$

Tempo durante il quale il sensore di corrente è disabilitato all'avvio del motore.

5. RAMPA DI ACCELERAZIONE $U_r .R.$

Questo parametro permette di impostare la durata della rampa di accelerazione durante l'avvio del motore. Maggiore è il valore e più lunga sarà la rampa. Con $U_r .R. = 0$, vengono disattivate le rampe e il motore si avvia direttamente alla velocità di regime o alla velocità di rallentamento in base alla posizione nella corsa.

Oltre ai valori numerici sono presenti 2 opzioni aggiuntive:

- $55.r.$ - il motore si avvia al 50% della velocità di regime per 0,6 secondi.
- $H5.r.$ - il motore si avvia al 100% della velocità di regime per 0,6 secondi.

6. RAMPA DI DECELERAZIONE $d_r .R.$

Questo parametro permette di impostare la durata della rampa di decelerazione dalla velocità di regime a quella di rallentamento. Maggiore è il valore e più lunga sarà la rampa.

7. COMPORTAMENTO PH1 DA CHIUSO $SP.h.$

La fotocellula di chiusura ha il seguente funzionamento:

- Chiusura: immediata inversione del moto.
- Apertura da punto intermedio: nessun intervento.
- Apertura da chiuso totale:
 - $SP.h. = 0$ l'automazione non parte se PH1 è impegnata.
 - $SP.h. = 1$ l'automazione parte anche se PH1 è impegnata.

8. COMPORTAMENTO PH2 $Ph.z.$

La fotocellula di apertura ha il seguente funzionamento:

- Apertura: ferma il moto dell'automazione ed attende che il fascio venga liberato, quindi riparte in apertura.
- Chiusura:
 - $Ph.z. = 0$ ferma il moto dell'automazione ed attende che il fascio venga liberato, quindi riparte in apertura.
 - $Ph.z. = 1$ nessun intervento.

9. TEST FOTODISPOSITIVI $tP.h.$

Abilitando la funzione si ottiene la verifica funzionale dei fotodispositivi prima di ogni movimentazione che abbia inizio ad automazione ferma. Non viene eseguita nel caso di inversioni veloci di marcia. Fare riferimento al paragrafo 4.1 per il collegamento corretto dei fotodispositivi.

10. TIPOLOGIA COSTA $E_d.i.$

Sono selezionabili due tipologie di coste:

- $E_d.i. = 0$ meccanica con contatto normalmente chiuso.
- $E_d.i. = 1$ costa resistiva 8,2K Ω .

11. MODALITÀ INTERVENTO COSTA $iE.d.$

Per permettere l'installazione delle coste di sicurezza in entrambi i fronti di marcia dell'automazione, sono disponibili due modalità di intervento:

- $iE.d. = 0$ solo in chiusura con inversione totale del moto.
- $iE.d. = 1$ in entrambi i sensi di marcia con arresto e breve inversione per liberare l'ostacolo.

12. TEST COSTA $tE.d.$

Abilitando la funzione si ottiene la verifica funzionale della costa. Tale operazione è utile nel caso sia collegata una costa con circuito elettronico di test (es. costa radio R.CO.O). Per il corretto funzionamento collegare il contatto di test della costa all'alimentazione del trasmettitore delle fotocelle (paragrafo 4.1) e abilitare il test con livello logico basso 0Vdc (per la compatibilità fare riferimento al manuale della costa con circuito elettronico di test).

13. APERTURA PARZIALE $L.P.d.$

L'apertura parziale è una movimentazione attivabile solo a partire da automazione completamente chiusa. Il parametro imposta l'apertura come percentuale della corsa totale.

14. TEMPO RICHIUSURA AUTOMATICA DA APERTURA PARZIALE $tP.C.$

Attiva ad automazione ferma nella posizione di apertura parziale, l'automazione richiude dopo aver atteso il tempo $tP.C.$, in questa fase il display mostra $-tC$ con il trattino lampeggiante che negli ultimi 10 secondi viene sostituito dal conto alla rovescia.

15. CONFIGURAZIONE USCITA LAMPEGGIANTE $FP.r.$

Sono selezionabili due modalità per l'uscita lampeggiante:

- $FP.r. = 0$ l'uscita rimane fissa. Sarà necessario utilizzare un lampeggiante con circuito di autolampeggio (B.RO LIGHT 24 Vac).
- $FP.r. = 1$ uscita lampeggiante. Sarà necessario utilizzare un lampeggiante a luce fissa (B.RO LIGHT FIX 24 Vac).

16. TEMPO PRELAMPEGGIO $tP.r.$

Lampeggio preventivo alla movimentazione, eseguito in entrambe le direzioni, la cui durata è definita dal parametro $tP.r.$

17. CONFIGURAZIONE LUCE DI CORTESIA $FC.y.$

Sono selezionabili diverse modalità per l'uscita luce di cortesia:

- $FC.y. = 0$ la luce si spegne alla fine di una manovra dopo aver atteso il tempo $tC.y.$
- $FC.y. = 1$ la luce si spegne solo ad automazione chiusa dopo aver atteso il tempo $tC.y.$ impostato.
- $FC.y. = 2$ accesa fino allo scadere del tempo $tC.y.$ impostato, indipendentemente dallo stato dell'automazione (la luce potrebbe spegnersi prima della fine della movimentazione).

- $EC.Y.$ = 3 spia automazione aperta - la luce si spegne immediatamente al raggiungimento della posizione di chiusura totale.
- $EC.Y.$ = 4 spia automazione aperta con lampeggio proporzionale allo stato dell'automazione:
 - **Apertura:** lampeggio lento.
 - **Chiusura:** lampeggio veloce.
 - **Aperto:** accesa.
 - **Chiuso:** spenta.
 - **Fermo:** 2flash + intervallo lungo + 2flash + intervallo lungo +...

18. TEMPO LUCE DI CORTESIA $EC.Y.$

Tempo di attivazione della luce di cortesia.

19. UOMO PRESENTE $dE.R.$

Nella modalità UOMO PRESENTE l'automazione muove esclusivamente finché il comando è presente; al rilascio l'automazione si pone in stop. I comandi abilitati sono OPEN e CLOSE. Sono inattivi SS e PED. In modalità uomo presente sono disabilitate tutte le operazioni automatiche, comprese le brevi o totali inversioni. Tutte le sicurezze sono disabilitate tranne lo STOP.

20. SOGLIA CICLI RICHIESTA PER ASSISTENZA $SE.r.$

E' possibile impostare da menu il numero di cicli previsti prima che la scheda richieda l'assistenza. La richiesta viene segnalata con la sostituzione del normale lampeggio funzionale con un lampeggio veloce durante le movimentazioni (solo se $FP.r. = 1$).

21. LAMPEGGIO PER RICHIESTA ASSISTENZA $SE.F.$

L'abilitazione della funzione comporta che il lampeggiante continui a lampeggiare con automazione chiusa come richiesta di assistenza.

22. COLPO D'ARIETE IN APERTURA $HR.D.$

Questa funzione è legata all'uso dell'elettroserratura che deve essere attivata da menu $EL.r.$. Consiste nel premere brevemente contro il fermo meccanico di chiusura per permetterne il disinnesto prima di operare un'apertura, partendo da cancello chiuso. Da menu è possibile determinare la durata della pressione sul fermo meccanico da un minimo di 0,1s ad un massimo di 10s.

23. COLPO D'ARIETE IN CHIUSURA $HR.C.$

Questa funzione è legata all'uso dell'elettroserratura che deve essere attivata da menu $EL.r.$. La centrale, una volta che il cancello ha raggiunto il fermo meccanico di chiusura, esegue una pressione sul fermo meccanico. Da menu è possibile determinare la durata della pressione sul fermo meccanico da un minimo di 0,1s ad un massimo di 10s.

24. MODALITÀ UTILIZZO ELETTROSERRATURA $EL.r.$

Questo parametro permette di selezionare il funzionamento dell'uscita ELECTRICAL LOCK:

- $EL.r. = 0$ elettroserratura disabilitata o non installata.
 - $EL.r. = 1$ l'elettroserratura viene attivata contemporaneamente ai motori.
 - $EL.r. = 2$ l'elettroserratura viene attivata 1,5 secondi prima dei motori.
 - $EL.r. = 3$ elettroserratura magnetica: la serratura viene attivata solo con automazione in posizione di chiuso totale. Al comando di apertura la serratura viene disattivata. Durante la funzione "pressione motori in chiuso" la serratura viene disattivata.
- ATTENZIONE - con l'elettroserratura magnetica è assolutamente necessario l'utilizzo della scheda R1.**

25. MODALITÀ UTILIZZO SCHEDA R1 $r1.r.$

Questo parametro permette di selezionare il funzionamento della scheda R1 (opzionale):

- $r1.r. = 0$ l'uscita è disattivata.
- $r1.r. = 1$ elettroserratura: il contatto NO (senza tensione) della scheda R1 ha lo stesso funzionamento dell'uscita ELECTRICAL LOCK.
- $r1.r. = 2$ luce di cortesia: il contatto NO (senza tensione) della scheda R1 ha lo stesso funzionamento dell'uscita OPEN GATE LIGHT.

26. PRESSIONE MOTORE IN CHIUSO, FUNZIONE ANTIVENTO $rP.r.$

Funzione per il mantenimento della pressione del motore sul fermo meccanico, eseguita solo ad automazione chiusa. La centrale attiva il motore per un minuto ogni $rP.r.$ minuti al fine di mantenere la pressione sui fermi meccanici (ad esempio per compensare il vento).

27. RILASSAMENTO MECCANICA $r.r.E.$

Funzione per il rilassamento della meccanica dei motori: è utile in quei motori in cui lo sblocco per il movimento manuale può rimanere bloccato a causa della pressione del motore sul fincorsa meccanico. Una volta raggiunto il fincorsa, in apertura o chiusura, il motore farà una breve inversione di durata $r.r.E. \times 50ms$.

NOTA - con funzione $rP.r.$ attiva (pressione motori in chiuso), il rilassamento della meccanica avviene solo al primo posizionamento sul fincorsa.

28. FUNZIONE ECOMODE $EC.D.$

Questo parametro permette di abilitare la funzione ECOMODE. Vedere capitolo 10.

29. RIPRISTINO VALORI DI DEFAULT (VEDI PARAGRAFO 2) $dE.F.$

Accedendo alla voce $dE.F.$ è possibile ripristinare la configurazione di fabbrica della centrale. Il reset interessa tutti i parametri del menu base e del menu avanzato mentre non agisce sull'ampiezza delle corse programmate.

Per eseguire il reset accedere alla voce $dE.F.$ quindi confermare con la pressione prolungata del tasto "MENU". Mantenere premuto finché il display stampa un numero (per esempio 0), rilasciare il tasto.

Selezionare il motore utilizzato con i tasti "UP" e "DOWN":

- 0: CUSTOM
- 1: XTILUS
- 2: INT VS
- 3: MINIART
- 4: KINEO 400

Mantenere premuto il tasto "MENU" fino a quando il numero non lampeggia, rilasciare il tasto. Premere e mantenere premuto il tasto "MENU", parte un conto alla rovescia $d00, d79, \dots, d0$ terminato il quale il reset è eseguito e viene visualizzato a display $d00$.

NOTA - per conoscere la tipologia di motore precedente scelta, posizionarsi nella voce di menu $dE.F.$: verrà alternativamente visualizzato il numero del motore selezionato. Se sono stati modificati dei parametri dipendenti dal motore (capitolo 12) apparirà anche il carattere c (ad esempio $c 1$).

30. VISUALIZZAZIONE POSIZIONE DI MEMORIA SINGOLO TRASMETTITORE $Er.5.$

Accedendo alla voce $Er.5.$ è possibile visualizzare la posizione di memoria in cui un trasmettitore è stato memorizzato.

Per eseguire la funzione accedere alla voce $Er.5.$ quindi confermare con la pressione prolungata del tasto "MENU". Mantenere premuto finché il display

stampa *5EE*, rilasciare il tasto.

A questo punto premere un pulsante del trasmettitore memorizzato (non attiva alcun comando). Il display mostra:

- la posizione nella memoria per 2 secondi, se era stato memorizzato;
- la scritta *noE* per 2 secondi, se non era stato memorizzato.

Trascorsi 2 secondi il display torna alla schermata *5EE* e sarà possibile eseguire la funzione con un altro trasmettitore.

Per uscire dalla funzione premere il tasto "MENU", altrimenti dopo 15 secondi senza trasmissioni la centrale esce dalla funzione mostrando a display la scritta *EoUt*.

31. CANCELLAZIONE SINGOLO TRASMETTITORE *E.r.L*.

Accedendo alla voce *E.r.L*. è possibile cancellare dalla memoria un singolo trasmettitore memorizzato.

Per eseguire la funzione accedere alla voce *E.r.L*. quindi confermare con la pressione prolungata del tasto "MENU". Mantenere premuto finché il display stampa il valore *0*, rilasciare il tasto. Selezionare la posizione nella memoria del trasmettitore. Premere e mantenere premuto il tasto "MENU" finché il display stampa *Lr*, rilasciare il tasto.

Per uscire dalla funzione premere brevemente il tasto "MENU". Se a display appare la scritta *E.r.r* ci sono problemi con la memoria (ad esempio posizione vuota o memoria scollegata).

32. RESET MEMORIA RADIOCOMANDI *E.r.F*.

Accedendo alla voce *E.r.F*. del menu è possibile cancellare tutti i trasmettitori appresi.

Per eseguire il reset accedere alla voce *E.r.F*. quindi confermare con la pressione prolungata del tasto "MENU". Mantenere premuto finché il display stampa il valore *0*, rilasciare il tasto. Premere e mantenere premuto nuovamente il tasto "MENU", parte un conto alla rovescia *d80,d79,...,d0* terminato il quale il reset è eseguito e viene visualizzato a display *d0n*.

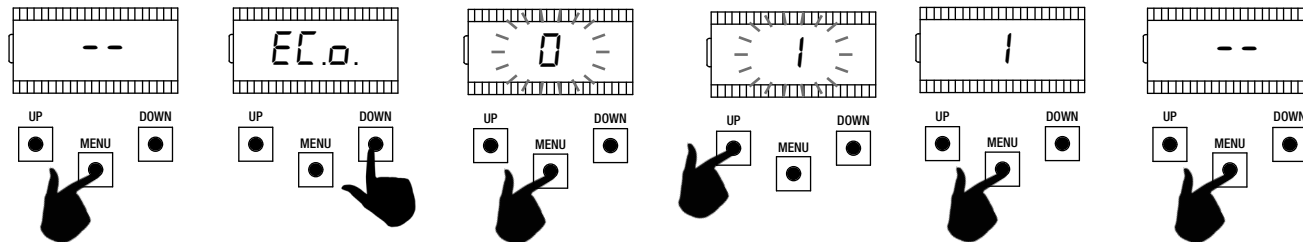
33. BLUETOOTH *5i .d*.

Voce del menu necessaria per il primo accoppiamento tra un dispositivo Android e la centrale di comando. Fare riferimento alla guida dell'applicazione Android per la procedura di connessione.

10 - ECOMODE

La funzione ECOMODE permette di aumentare la durata delle batterie in caso di mancanza di tensione di rete.

Per abilitare la funzione:



Assicurarsi di essere fuori dai menu di programmazione (premere brevemente il tasto "MENU"). Per entrare nel menu, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno 5 secondi.

Per scorrere le funzioni, premere i tasti "UP" e "DOWN". Selezionare la voce *EE.o*.

Per entrare nel parametro, premere il tasto "MENU" per 1 secondo fino a quando il valore lampeggia.

Utilizzare i tasti "UP" e "DOWN" per modificare il valore.

Per salvare, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno un secondo.

Per uscire, premere brevemente il tasto "MENU".

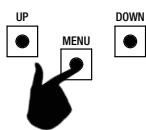
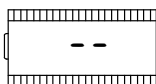
Durante il funzionamento a batteria, con ECOMODE attiva, la centrale muove il motore a velocità ridotta (50% della velocità nominale) e tutti gli accessori, esclusa l'elettroserratura, sono spenti.

ATTENZIONE - in questa situazione i dispositivi di sicurezza NON SONO ATTIVI. Per una maggiore sicurezza, si consiglia di muovere l'automazione a vista.

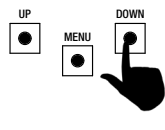
Se durante il funzionamento a batteria torna la tensione di rete, dopo 5 secondi (tempo di accensione degli accessori), il motore viene riportato alla velocità di regime e le sicurezze vengono nuovamente monitorate.

11 - APPRENDIMENTO DELLA CORSA - SINGOLO MOTORE

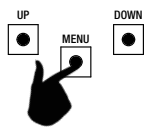
Selezionare il funzionamento con un motore:



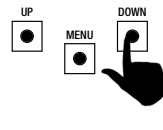
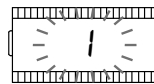
Assicurarsi di essere fuori dai menu di programmazione (premere brevemente il tasto "MENU"). Per entrare nel menu, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno 1 secondo.



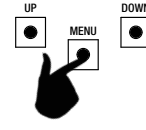
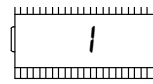
Per scorrere le funzioni, premere i tasti "UP" e "DOWN". Selezionare la voce n1t.



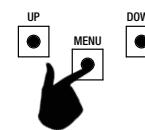
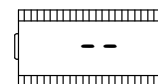
Per entrare nel parametro, premere il tasto "MENU" per 1 secondo fino a quando il valore lampeggia.



Utilizzare i tasti "UP" e "DOWN" per modificare il valore.



Per salvare, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno un secondo.



Per uscire, premere brevemente il tasto "MENU".

ATTENZIONE - Per un corretto funzionamento dell'automazione, è assolutamente indispensabile l'uso dei fermi meccanici in apertura e in chiusura.

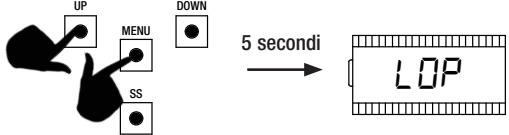
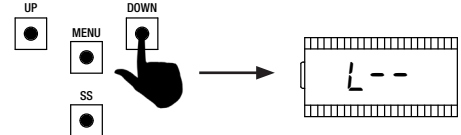
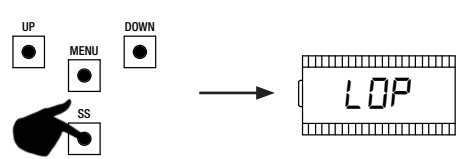




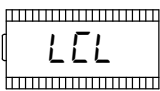
11.1 - APPRENDIMENTO SEMPLICE - SINGOLO MOTORE

1.	<p>Collegare all'uscita MOTORE 1 l'automazione e controllare di aver impostato n1t = 1. Effettuare un controllo delle impostazioni ed eventualmente personalizzarle prima di effettuare l'apprendimento. I rallentamenti saranno quelli impostati da menu con la medesima percentuale sia in apertura che in chiusura (LS1 ≠ P).</p>	
2.	<p>Sbloccare l'automazione, portarla a metà corsa e ribloccare il motore. Premere contemporaneamente il tasto "UP" e il tasto "MENU" per almeno 5 secondi fino a quando il display mostra LOP.</p>	
3.	<p>Se l'automazione <u>NON MUOVE</u> in apertura, premere il tasto "DOWN" per fermare l'apprendimento. Il display mostra L--.</p>	
4.	<p>Premere il tasto "SS" per riprendere la procedura: l'automazione muove in apertura a bassa velocità. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LOP.</p>	
5.	<p>L'automazione muove automaticamente in chiusura a velocità piena. Raggiunto il fermo meccanico di chiusura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LCL.</p>	
6.	<p>L'automazione muove automaticamente in apertura a velocità piena. Raggiunto il fermo meccanico di chiusura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LOP.</p>	
7.	<p>L'automazione muove automaticamente in chiusura con i rallentamenti impostati da menu LS1.</p>	

ATTENZIONE - in caso di intervento di un dispositivo di sicurezza, la procedura viene arrestata e appare a display la scritta $L--$.
Premere il tasto "SS" per ricominciare l'apprendimento dal punto 4.

NOTA - se i motori non si fermano automaticamente durante l'apprendimento, incrementare i valori della sensibilità su ostacolo e/o della sensibilità su ostacolo in rallentamento (menu SEn e SEL), vedere paragrafo 8, e verificare che la modalità di intervento del sensore di corrente sia compatibile con l'utilizzo come fine movimentazione (menu $Sn.\bar{n}$), vedere paragrafo 9.

11.2 - APPRENDIMENTO AVANZATO - SINGOLO MOTORE

1.	<p>Collegare all'uscita MOTORE 1 l'anta e controllare di aver impostato $n\bar{n}k = 1$. Effettuare un controllo delle impostazioni ed eventualmente personalizzarle prima di effettuare l'apprendimento. Assicurarsi di aver impostato il menu $L5I = P$. I rallentamenti dovranno essere impostati durante la procedura di apprendimento e le ampiezze nelle due direzioni saranno indipendenti.</p>	
2.	<p>Sbloccare l'automazione, portarla a metà corsa e ribloccare il motore. Premere contemporaneamente il tasto "UP" e il tasto "MENU" per almeno 5 secondi fino a quando il display mostra LDP.</p>	
3.	<p>Se l'automazione NON MUOVE in apertura, premere il tasto "DOWN" per fermare l'apprendimento. Il display mostra $L--$.</p>	
4.	<p>Premere il tasto "SS" per riprendere la procedura: l'automazione muove in apertura a bassa velocità. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LDP.</p>	
5.	<p>L'automazione muove automaticamente in chiusura a velocità piena. Quando l'automazione raggiunge la posizione di inizio rallentamento fornire un comando passo passo (SS). In questa fase il display mostra LCL.</p>	
6.	<p>L'automazione procede a velocità ridotta. Raggiunto il fermo meccanico di chiusura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LCL.</p>	
7.	<p>L'automazione muove automaticamente in apertura, a velocità piena. Quando l'automazione raggiunge la posizione di inizio rallentamento fornire un comando passo passo (SS). In questa fase il display mostra LDP.</p>	
8.	<p>L'automazione procede a velocità ridotta. Raggiunto il fermo meccanico di apertura, il motore si ferma automaticamente. ATTENZIONE - se il motore non si ferma automaticamente, premere il tasto "SS". In questa fase il display mostra LDP.</p>	
9.	<p>L'automazione muove automaticamente in chiusura con i rallentamenti impostati.</p>	

ATTENZIONE - in caso di intervento di un dispositivo di sicurezza, la procedura viene arrestata e appare a display la scritta $L--$.
Premere il tasto Passo Passo per ricominciare l'apprendimento dal punto 4.

NOTA - se i motori non si fermano automaticamente durante l'apprendimento, incrementare i valori della sensibilità su ostacolo e/o della sensibilità su ostacolo in rallentamento (menu SEn e SEL), vedere paragrafo 8, e verificare che la modalità di intervento del sensore di corrente sia compatibile con l'utilizzo come fine movimentazione (menu $Sn.\bar{n}$), vedere paragrafo 9.

12 - VALORI DI DEFAULT

La centralina BIOS2 24V ha la possibilità di selezionare il modello del motore utilizzato. Questo permette di configurare di default alcuni parametri per il funzionamento ottimale del motore.

Di seguito viene inserita la tabella dei parametri dipendenti dal motore con il valore di default assegnato.

MENU	DISPLAY	DESCRIZIONE BREVE	VALORI DI DEFAULT				
			CUSTOM	XTILUS	INT VS	MINIART	KINEO 400
BASE	SEn	Sensibilità su ostacolo a regime (0 = disabilitata).	50	45	35	60	40
BASE	SEL	Sensibilità su ostacolo in rallentamento (0 = disabilitata).	70	75	60	60	50
BASE	SPn	Velocità a regime.	100	80	70	100	100
BASE	SPL	Velocità in rallentamento.	50	40	60	50	50
BASE	ASL	Antislittamento / Tempo extra.	0	15	15	15	15
AVANZATO	Si t	Tempo intervento sensore di corrente.	2	2	2	2	2
AVANZATO	Sdt	Tempo disabilitazione sensore di corrente allo spunto.	15	15	25	15	15
AVANZATO	UrA	Durata rampa di accelerazione.	10	15	10	15	10
AVANZATO	drA	Durata rampa di decelerazione.	10	10	5	15	10
AVANZATO	dEF	Ripristino valori di default.	0	1	2	3	4

NOTA - per conoscere la tipologia di motore selezionata, posizionarsi nella voce di menu dE.F.: verrà alternativamente visualizzato il numero del motore selezionato. Se sono stati modificati dei parametri dipendenti dal motore apparirà anche il carattere ϵ (ad esempio ϵ .f).

13 - GARANZIA

La garanzia del produttore ha validità a termini di legge dalla data stampigliata sul prodotto ed è limitata alla riparazione o sostituzione gratuita dei pezzi riconosciuti dallo stesso come difettosi per mancanza di qualità essenziali nei materiali o per deficienza di lavorazione. La garanzia non copre danni o difetti dovuti ad agenti esterni, deficienza di manutenzione, sovraccarico, usura naturale, scelta del tipo inesatto, errore di montaggio, o altre cause non imputabili al produttore. I prodotti manomessi non saranno né garantiti né riparati. I dati riportati sono puramente indicativi. Nessuna responsabilità potrà essere addebitata per riduzioni di portata o disfunzioni dovute ad interferenze ambientali. La responsabilità a carico del produttore per i danni derivati a chiunque da incidenti di qualsiasi natura cagionati da nostri prodotti difettosi, sono soltanto quelle che derivano inderogabilmente dalla legge.

14 - SMALTIMENTO

Questo prodotto è parte integrante dell'automazione, e dunque, deve essere smaltito insieme con essa. Come per le operazioni d'installazione, anche al termine della vita di questo prodotto, le operazioni di smantellamento devono essere eseguite da personale qualificato. Questo prodotto è costituito da vari tipi di materiali: alcuni possono essere riciclati, altri devono essere smaltiti. Informatevi sui sistemi di riciclaggio o smaltimento previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, per questa categoria di prodotto.



ATTENZIONE! – alcune parti del prodotto possono contenere sostanze inquinanti o pericolose che, se disperse nell'ambiente, potrebbero provocare effetti dannosi sull'ambiente stesso e sulla salute umana.

Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici. Eseguire quindi la "raccolta separata" per lo smaltimento, secondo i metodi previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, oppure riconsegnare il prodotto al venditore nel momento dell'acquisto di un nuovo prodotto equivalente.

ATTENZIONE! – i regolamenti vigenti a livello locale possono prevedere pesanti sanzioni in caso di smaltimento abusivo di questo prodotto.

ALLMATIC S.r.l

32020 Lentiai - Belluno - Italy

Via dell'Artigiano, n°1 - Z.A.

Tel. 0437 751175 - 751163 r.a. Fax 0437 751065

<http://www.allmatic.com> - E-mail: info@allmatic.com

BIOS2 24V

CONTROL UNIT FOR WING
GATES AT 24V



 **ALLMATIC**[®]

MADE IN ITALY

CE

1 - GENERAL WARNINGS

! WARNING! Before installing the product, it is mandatory to read the document relating to **GENERAL SAFETY WARNINGS** supplied with the product. Document **6-1620001**.
The supplementary sheet can also be downloaded from www.allmatic.com.

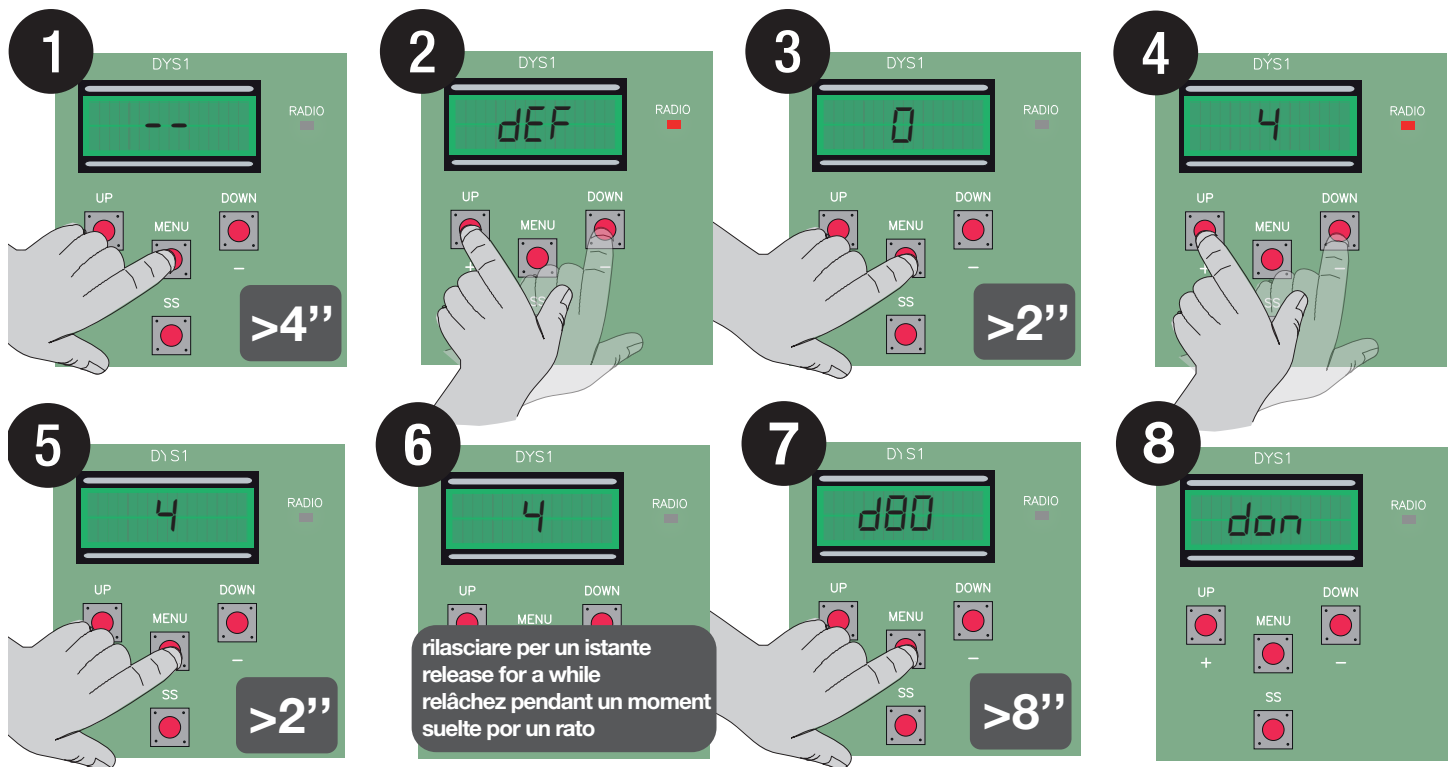
2 - SELECTION OF THE MOTOR

! WARNING! Before executing the learning of the strokes, the memorization of the transmitters and before performing any other setting, it is necessary to select the motorization in use, this allows to optimize the operation of BIOS2 24.
ACCESS TO THE ADVANCED MENU VOICE dE.F., select the value corresponding to the motor to be controlled and perform a reset by completing the countdown on the display. Refer to the table on page 18.
The procedure is as follows, in the example the KINEO 400 motor is selected (4):

WARNING! The procedure performs a restoration of the factory values causing the loss of any customizations. It does not affect the amplitude of the programmed strokes and the memorized transmitters.

ENG

0	OTHER MOTORS (EXECUTE NECESSARY PERSONALIZATIONS)
1	XTILUS
2	INT VS
3	MINIART
4	KINEO 400



3 - PRODUCT DESCRIPTION

The control unit BIOS2 24V is suitable for the installations of 2 motor with direct current 24V and a maximum absorption of 10A. This device has an easy and intuitive functioning thanks to the display interface and 4 buttons. The control unit allows a precise regulation of all parameters. The control unit can memorize up to 1000 transmitters (external memory) with the step by step, partial opening, open and close functions. It is supplied with inputs for opening and closing photocells, safety edge (mechanical or resistive) and buttons for step by step, partial opening, open, close and stop. The outputs include a 24 Vac flashing light, 24Vac courtesy light/open automation light, 24 Vdc accessories power supply and an electrical lock 12 Vac 15 VA. The electrical lock is also available with the expansion card R1 (not supplied) with dry contact 230 Vac 5A max/30 Vdc 5A max. Buffer batteries use is available in case it would be necessary to ensure the temporary service in case of lack of power.

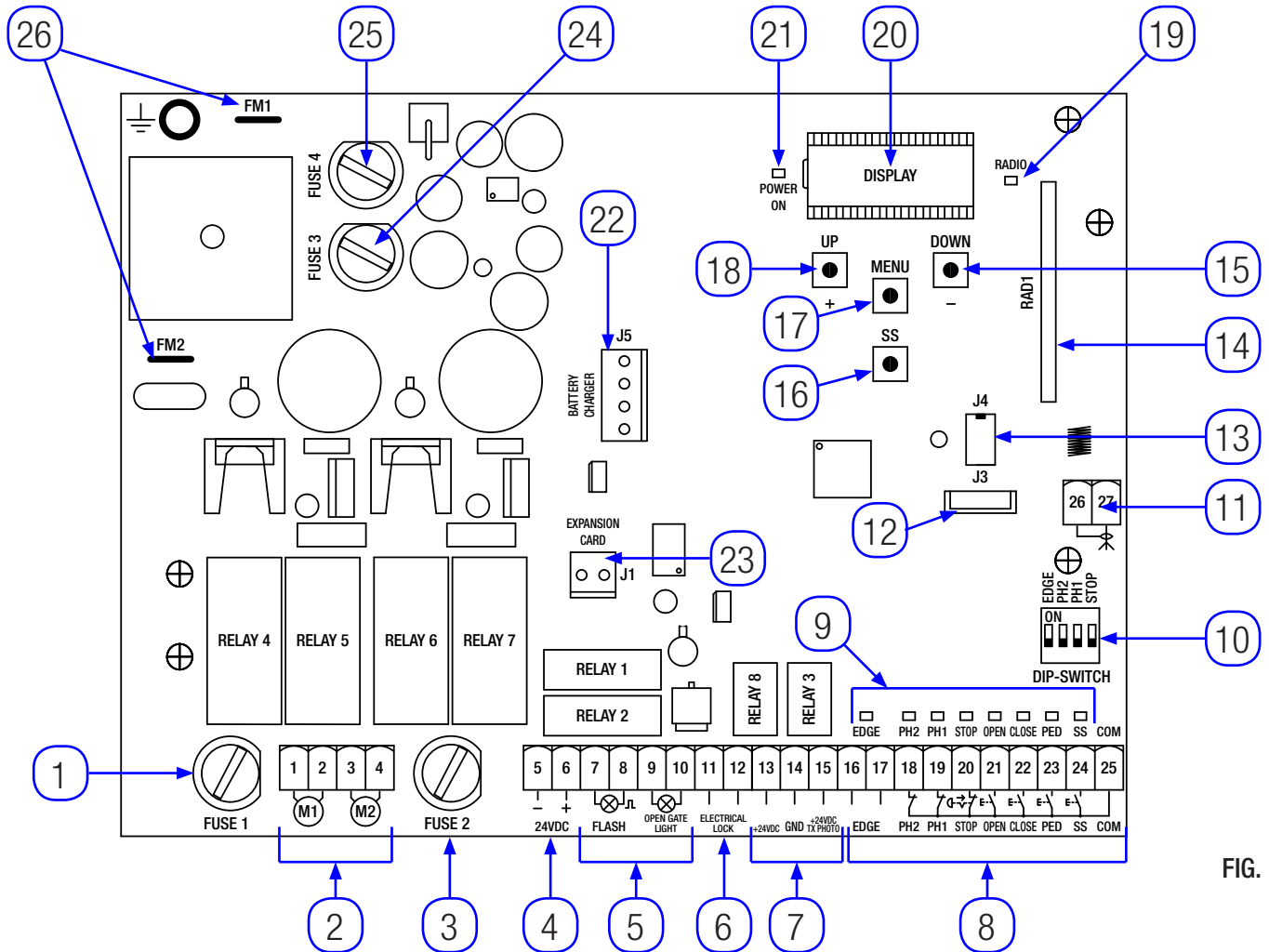


FIG. 1

3.1 - MAIN COMPONENTS / CONNECTIONS

- | | |
|--|---|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Fuse 1: T 10A fuse for motor protection. 2. Connection for motors. 3. Fuse 2: T 10A fuse for motor protection. 4. Connection for 24Vdc accessories. 5. Connection for 24Vac accessories (flashing light, courtesy light / open automation light). 6. Connection for electrical lock 12Vac 15VA. 7. Connection for 24Vdc photocells power supply. 8. Connection for command and safety devices. 9. Signaling Led for the inputs state. 10. DIP-SWITCH for safety devices. 11. Connection for antenna. 12. Connector for Bluetooth module. 13. Connector for external memory. | <ol style="list-style-type: none"> 14. Connector for radio module. 15. DOWN (-) button. 16. Step-by-Step (SS) button. 17. MENU button. 18. UP (+) button. 19. Signaling Led for the radio signal. 20. Display. 21. Led for the presence of the power supply. 22. Connector for the batteries charger card (24CBA). 23. Connector for optional R1 card. 24. Fuse 2: F200mA fuse for 24Vdc protection. 25. Fuse 3: T 2,5A fuse for 24Vac outputs protection. 26. Connection for transformer. |
|--|---|

3.2 - MODELS AND TECHNICAL FEATURES

CODE	DESCRIPTION
12006661	BIOS2 24V control unit for two motors
60551000	Transformer 230 / 23 Vac 150VA
60551040	Transformer 230 / 23 Vac 300VA, for INT VS motors.
12006730	Bluetooth module
12000760	R1 card
12000780	Battery charger 24CBA card

Transformer power supply	230Vac 50-60Hz
Fuse for transformer protection	T 1A
BIOS2 24V power supply	24Vac 50-60Hz
Maximum power of the motor output	240W
Flashing light output	24Vac 25W
Courtesy light / Open automation light output	24Vac 25W
Electrical lock output	12Vac 15VA
24Vdc accessories power supply	24Vdc 5W
433MHz radio receiver	Rolling Code
Memorisable transmitters	1000
Operating temperature	-10°C +55°C

ENG

3.3 - LIST OF THE SUGGESTED CABLES

The suggested cables for the connection of the various devices in a standard system are listed in the following list. The used cables must be suitable for the type of installation; for example, an H03VV-F type cable is recommended for indoor applications, while H07RN-F is suitable for outdoor applications.

Connection	Cable	Maximum length
Line for the power supply	3 x 1,5 mm ²	20 m *
Motor	2 x 1,5 mm ²	10 m *
Flashing light	2 x 0,5 mm ²	20 m
Courtesy light / Open automation light	2 x 0,5 mm ²	20 m
Electrical lock	2 x 1,0 mm ²	10 m
Photocells - transmitter	2 x 0,5 mm ²	20 m
Photocells - receiver	4 x 0,5 mm ²	20 m
Safety edge	2 x 0,5 mm ²	20 m
Key selector	4 x 0,5 mm ²	20 m

* If the cable is more than 10 m long, it must be of larger gauge and a safety grounding system must be installed near the automation unit.

3.4 - PRELIMINARY CHECKS

- The gate shall move frictionless.

Note: Gate features must be uniformed with the standards and laws in force. The door/gate can be automated only if it is in a good condition and if its conditions comply with the EN 12604 norm.

- The door/gate leaf should not have a pedestrian opening. In the opposite case it is necessary to take the appropriate steps, in accordance with EN 12453 norm (for instance: by preventing the operation of the motor when the pedestrian opening is opened, by installing a safety microswitch connected with the control panel).

- Must not generate points of entrapment (e.g. between the leaf of the opened gate and the fence).

- No mechanical stop shall be on top of the gate, since mechanical stops are not safe enough.

Note: the leaf must be fixed firmly on the hinges to the pillars, must not be flexible during the movement and must move without frictions.

Parts to install meeting the EN 12453 standard			
COMMAND TYPE	USE OF THE SHUTTER		
	Skilled persons (out of public area*)	Skilled persons (public area)	Unrestricted use
with manned operation	A	B	non possible
with visible impulses (e.g. sensor)	C or E	C or E	C and D, or E
with not visible impulses (e.g. remote control)	C or E	C and D, or E	C and D, or E
automatic	C and D, or E	C and D, or E	C and D, or E

* a typical example are those shutters which do not have access to any public way
A: Command button with manned operation (that is, operating as long as activated).
B: Key selector with manned operation.
C: Adjustable power of the motor.
D: Safety strips and/or other safety devices to keep thrust force within the limits of EN12453 regulation - Appendix A.
E: Photocells.

4 - ELECTRICAL CONNECTIONS

WARNING - Before making the connections, be sure that the control unit is not powered up.

DIP-SWITCH FOR SAFETY DEVICE: Set on "ON" to disable inputs EDGE, PH2, PH1 AND STOP. Eliminates the need to bridge the terminal board inputs.

WARNING - with the dip switch ON, the safety devices are disabled

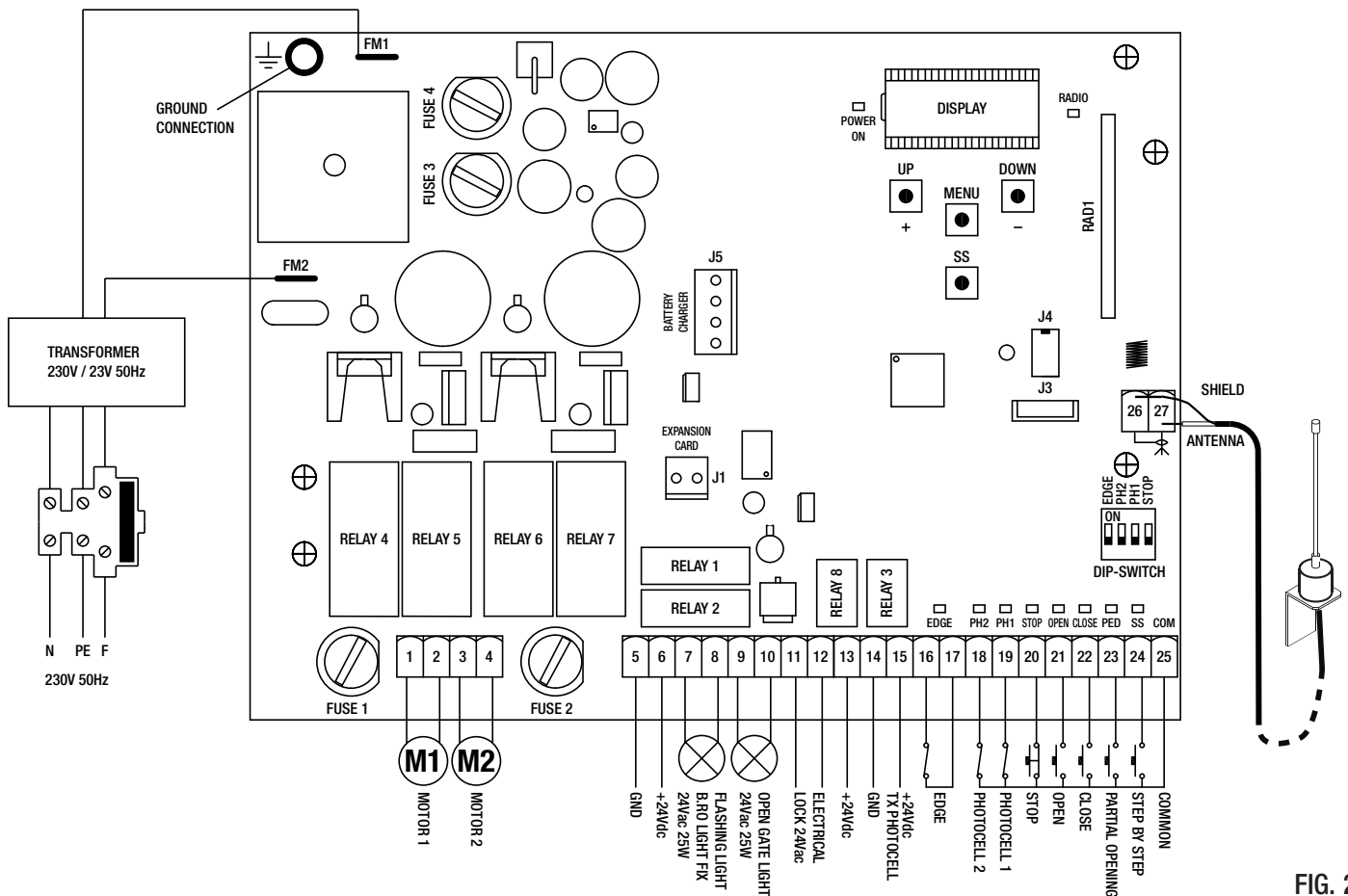
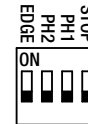


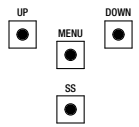
FIG. 2

4.1 - LIST OF TERMINAL BOARDS AND CONNECTORS

Number	Name	Description
1 - 2	M1	Connect the motor 1.

Number	Name	Description
3 - 4	M2	Connect the motor 2.
5 - 6	24VDC	24Vdc accessories power supply. WARNING - The control unit supplies up to a maximum of 200 mA (5W) for all the accessories at 24Vdc.
7 - 8	FLASH	Flashing light output at 24Vac. Use a flashing light without self flashing card 24Vac 25W max.
9 - 10	OPEN GATE LIGHT	Courtesy light / Open automation light output at 24Vac. Use a light 24Vac 25W max. The functioning of the auxiliary light and its activation time are managed from advanced items <i>F.C.U.</i> and <i>E.C.U.</i>
11-12	ELECTRICAL LOCK	Electrical lock output, 12Vac 15VA.
13	+24VDC	+24Vdc accessories power supply. Used for the receiver of the photocells.
14	GND	0Vdc accessories power supply. WARNING - The control unit supplies up to a maximum of 200 mA (5W) for all the accessories at 24Vdc.
15	+24VDC TX PHOTO	+24Vdc accessories power supply. Used for the transmitter of the photocells. This connection is necessary in case of use of the photocells test. It is possible to enable the photocells test from the advanced menu <i>E.P.h.</i>
16 - 17	EDGE	Safety edge input (NC contact). Select the type of the used safety edge (mechanical or resistive) through the advanced menu <i>E.d.i.</i> and the mode of intervention with the advanced menu <i>i.E.d.</i> WARNING - with DIP EDGE on "ON" the input is disabled.
18 - 25	PH2 - COM	Opening photocell input (NC contact). The photocell intervenes at any time during the opening of the automation system and stops immediately the movement; the automation system will continue the opening when the photocell beam is freed. In the event of intervention on closure (parameter <i>Ph.z.</i> = 0), the automation stops and, when the beam is freed, moves on opening. In the advanced item <i>Ph.z.</i> , it is possible to select the behaviour of the photocell. WARNING - with DIP PH2 on "ON" the input is disabled.
19 - 25	PH1 - COM	Closing photocell input (NC contact). The photocell intervenes at any time during the closing of the automation system, stops immediately and inverts the movement. The photocell doesn't intervene during the opening. In the advanced item <i>SP.h.</i> it is possible to select the behaviour of the photocell with the closed automation. WARNING - with DIP PH1 on "ON" the input is disabled.
20 - 25	STOP - COM	Connect the STOP command (NC contact). This input is classified as a safety device; the opening of the contact stops immediately the automation that remains blocked up to the restoring of the state of the input contact. WARNING - with DIP STOP on "ON" the input is disabled.
21 - 25	OPEN - COM	Connect the button for the OPEN command (NO contact).
22 - 25	CLOSE - COM	Connect the button for the CLOSE command (NO contact).
23 - 25	PED - COM	Connect the button for the PARTIAL OPENING command (NO contact).
24 - 25	SS - COM	Connect the button for the STEP-BY-STEP command (NO contact).
25	COM	Common for safety and command inputs.
26	SHIELD	Connect the antenna braiding.
27	ANTENNA	Connect the antenna
J1	EXPANSION CARD	Connector for the optional R1 card.
J3		Connector for the Bluetooth module.
J4		Connector for the external memory.
J5	BATTERY CHARGER	Connector for the battery charger card (24CBA).
FM1 - FM2		Connectors for the power supply from the transformer.
	GROUND CONNECTION	Ground connection.

5 - DISPLAY AND STATES OF THE CONTROL UNIT



By pressing the "DOWN" button it is possible to read on the display the following parameters.

DISPLAY	DESCRIPTION
State showing (- -, <i>OP</i> , <i>CL</i> , ...)	Description of the control unit state. Refer to the STATES OF THE CONTROL UNIT table for the description of the single states of functioning.
Maneuvers performed, e.g.: <i>02.0.</i> (unit) / <i>00 1</i> (thousand), that is 1020 cycles.	Maneuvers count: the display shows alternately the thousands (without dots) and the units (with dots).

5.1 - STATE OF THE CONTROL UNIT

DISPLAY	DESCRIPTION
--	Standby - Automation closed or after the switch on of the control unit.
<i>OP</i>	Opening phase.
<i>CL</i>	Closing phase.
<i>SO</i>	Automation stopped by the user during the opening.
<i>SC</i>	Automation stopped by the user during the closing.
<i>HA</i>	Automation stopped by an external event (photocells, stop).
<i>oP</i>	Automation opened without automatic reclosing.
<i>PE</i>	Automation opened on partial opening position without automatic reclosing
- <i>tc</i>	Automation opened with auto reclosing; in the last 10 seconds the dash will be replaced by the countdown.
- <i>tP</i>	Automation opened on partial opening position with auto reclosing; in the last 10 seconds the dash will be replaced by the countdown.

5.2 - SIGNALLINGS DURING THE FUNCTIONING

DISPLAY	DESCRIPTION
<i>rAd</i>	Visualized during the learning of transmitters.
<i>don</i>	Visualized when a new transmitter is memorized or at the end of a reset
<i>Fnd</i>	Visualized when a key of a transmitter already memorized is stored.
<i>CLr</i>	Visualized when a transmitter is erased.
<i>LOP</i>	Visualized during the learning of strokes to indicate that the control unit is opening the automation.
<i>LCL</i>	Visualized during the learning of strokes to indicate that the control unit is closing the automation.
<i>L--</i>	Visualized during the learning of strokes if there is an intervention of safety devices.
<i>SEE</i>	Visualized when the control unit waits for a transmitter signal, during the function of viewing of the memory location.
<i>not</i>	Visualized when the transmitter is not stored on the memory, during the function of viewing of the memory location.
<i>toUt</i>	Visualized when the control unit exits from the function of viewing of the memory location for inactivity.
<i>Snd</i>	Visualized during the first coupling with the Bluetooth device.
<i>c --</i>	Visualized when the control unit is connected to a Bluetooth device.
<i>L --</i>	Visualized when the Bluetooth device is disconnecting from the control unit.
<i>POUEr</i>	Visualized when the power supply is not enough.

ENG

5.3 - MALFUNCTION SIGNALLINGS

DISPLAY	DESCRIPTION
<i>EiE</i>	Memory error: the external memory not installed or not recognised.
<i>EEx</i>	Memory error during the writing: the value x is a number from 1 to 6. In the event of the error, contact the technical assistance.
<i>EFO</i>	Impact sensor intervention.
<i>EEd</i>	Safety edge intervention.
<i>EPH</i>	Malfunctioning of photocells.
<i>Eth</i>	Thermal intervention to preserve the control unit.
<i>FUL</i>	Full external memory.
<i>Err</i>	Memory error during functions viewing memory location or cancellation of a single transmitter.
<i>EEL</i>	Electrical lock error: the restore after the evaluation of the error must be done manually. Press and hold the "DOWN" button, the display will show <i>rEL</i> and then <i>rE5</i> . Release the button.

ENG

NOTE - The visualization of an error on the display, with the exception of the *EEL* error, persists until the "DOWN" button is pressed or until another command is given.

WARNING - the restore from an *EEx* error must be carried out through one of the 3 buttons of the control unit (UP, MENU or DOWN).

5.4 - SIGNALLING LED

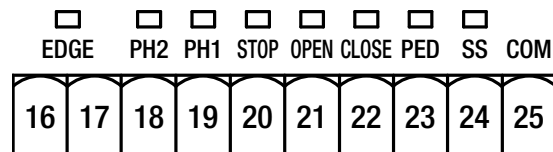


FIG. 3

LED	COLOUR	DESCRIPTION
EDGE	RED	Safety signalling, Led normally ON.
PH2	RED	Safety signalling, Led normally ON.
PH1	RED	Safety signalling, Led normally ON.
STOP	RED	Safety signalling, Led normally ON.
OPEN	GREEN	Led normally OFF. It is turned on when the button is pressed.
CLOSE	GREEN	Led normally OFF. It is turned on when the button is pressed.
PED	GREEN	Led normally OFF. It is turned on when the button is pressed.
SS	GREEN	Led normally OFF. It is turned on when the button is pressed.
RADIO	RED	Led ON with a radio transmission or interferences.
POWER ON	GREEN	Led normally ON. It shows the presence of the power supply.

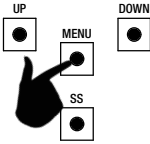
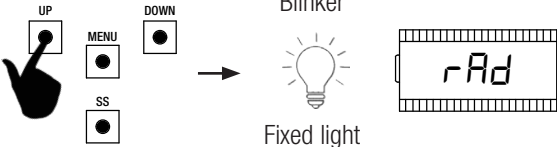

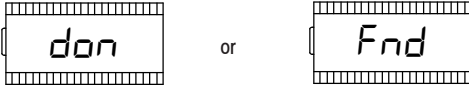

6 - REMOTE CONTROL LEARNING

The learning of a transmitter can be enabled with the "UP" button of the control unit or with the hidden key of a transmitter already memorized. The BIOS2 24V control unit can memorize up to 4 functions in as many keys of the remote control. During the learning procedure, described at paragraph 6.1, a single key is stored. So, it will be necessary to carry out up to 4 learnings for the assignment of all possible functions.

The functions will be assigned following the order below:

1. 1st memorized key: STEP-BY-STEP function.
2. 2nd memorized key: PARTIAL OPENING function.
3. 3rd memorized key: OPEN function.
4. 4th memorized key: CLOSE function.

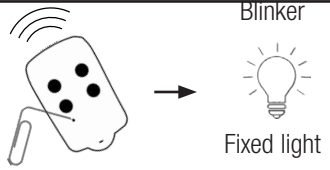

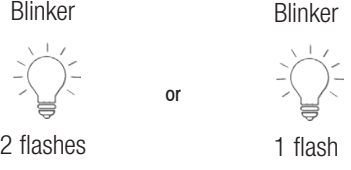
6.1 - LEARNING OF A TRANSMITTER

1.	Make sure that the board is out from any programming menus. To quit, press briefly the "MENU" button until the display shows the state of the control unit.	
2.	Press and release the "UP" button. The display shows <i>rAd</i> and the blinker will be turned on with a fixed light.	
3.	Press the key of the remote control to be memorised within 10 seconds.	
4.	If the memorisation has been successful, the display shows <i>don</i> or <i>Fnd</i> (transmitter already memorized).	
5.	After 2 seconds the display will show the memory location of the memorized transmitter (for example <i>235</i>).	
6.	To memorise another key of the remote control (or a new transmitter), repeat the procedure from the point 2.	

WARNING - after 10 seconds of inactivity, the control unit exits from the learning phase (the display shows *LoUe*).

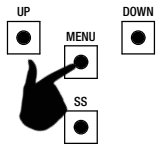
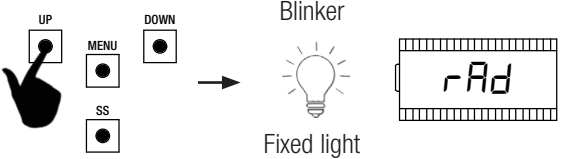

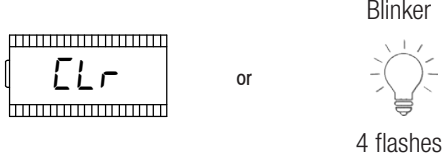

ENG

6.2 - LEARNING WITH THE HIDDEN KEY OF A TRANSMITTER ALREADY MEMORIZED

1.	With the automation steady, with the aid of a clip press the hidden key of a transmitter already memorized, the flashing light lights on: now it is possible to memorize new keys or transmitters.	
2.	Press the key of the remote control to be memorised within 10 seconds.	
3.	If the memorisation has been successful, the blinker flashes 2 times (new transmitter) or 1 time (transmitter already memorized).	
4.	To memorise another key of the remote control (or a new transmitter), repeat the procedure from the point 1.	

WARNING - after 10 seconds of inactivity, the control unit exits from the learning phase (the display shows $\epsilon\alpha\Delta\epsilon$).

6.3 - CANCELLATION OF A SINGLE TRANSMITTER

1.	Make sure that the board is out from any programming menus. To quit, press briefly the "MENU" button until the display shows the state of the control unit.	
2.	Press and release the "UP" button or the hidden key of a transmitter already memorized. The display shows rAd and the flashing light will be turned on fixed.	
3.	Press at the same time the hidden key and the 1st key of the transmitter that you want to delete within 10 seconds.	
4.	If the deleting has been successful, the display shows $\epsilon L r$ and the blinker flashes 4 times.	
5.	After 2 seconds the display will show the memory location of the deleted transmitter (for example 235).	

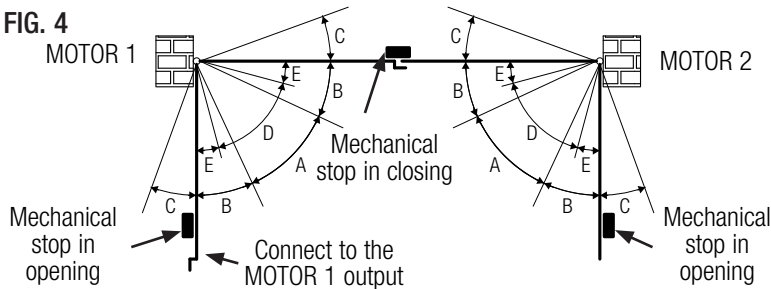
WARNING - after 10 seconds of inactivity, the control unit exits from the learning phase (the display shows $\epsilon\alpha\Delta\epsilon$).

7 - SETTING OF THE STROKE

NOTE - check with the advanced menu *dE.F.* (chapter 9) if the selected motor type is correct, before carrying out the learning.
At the first power up, it is necessary to carry out a learning of the stroke for the acquisition of the stroke length and the slowdowns.
After this procedure the installation is complete. To customize the automation, proceed as described in the chapter 8.

WARNING - For a correct functioning of the system, it is absolutely indispensable the use of mechanical stops in opening and closing.

FIG. 4



A = area at running speed.

B = area at slowdown speed.

C = overstroke zone (the movement is at slowdown speed, if the slowdown is enabled).

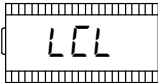
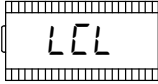


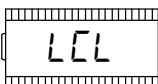
D = intervention zone of the amperometric sensor with movement inversion (detects the obstacle).

E = intervention zone of the amperometric sensor with the stop of the movement and the setting of the reached position as total closing/opening position (resync area, see *iii .P.* parameter).

7.1 - EASY SETTINGS OF THE STROKE

1.	<p>Connect to the MOTOR 1 output the wing which beats. Install an eventual electrical lock on this wing. MOTOR 1 is always activated first during opening phase and in second during closing phase.</p> <p>Carry out a check of the menus and, if needed, customize the settings before the learning of the stroke.</p> <p>The slowdowns will be those set in the menu, with the same percentage during both opening and closing ($L5i \neq P$).</p> <p>The second wing delay will be those set in the menu (default: $dLY = 2$).</p>	
2.	<p>Unlock the automation and move it to the middle of the stroke.</p> <p>Press at the same time the "UP" and "MENU" buttons for at least 5 seconds until the display shows <i>LOP</i>.</p>	
3.	<p>If the MOTOR 1 <u>DOESN'T MOVE</u> in opening, press the "DOWN" button to stop the learning. The display shows <i>L--</i>.</p>	
4.	<p>Press the "SS" button to restart the procedure: the MOTOR 1 moves in opening, at reduced speed.</p> <p>Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically.</p> <p>WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button.</p> <p>In this phase the display shows <i>LOP</i>.</p>	
5.	<p>If the MOTOR 2 <u>DOESN'T MOVE</u> in opening, press the "DOWN" button to stop the learning. The display shows <i>L--</i>.</p>	
6.	<p>Press the "SS" button to restart the procedure: the MOTOR 2 moves in opening, at reduced speed.</p> <p>Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically.</p> <p>WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button.</p> <p>In this phase the display shows <i>LOP</i>.</p>	

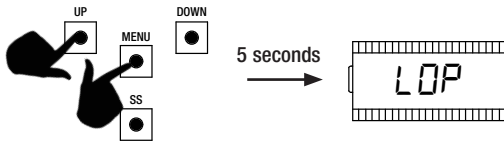
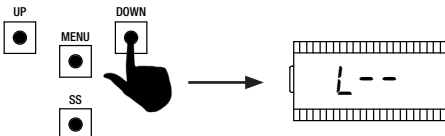
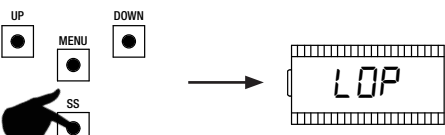
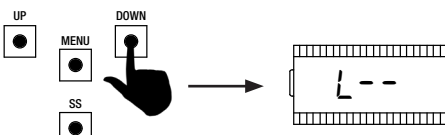
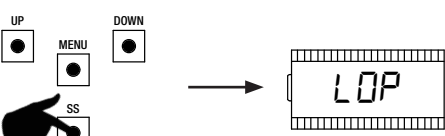

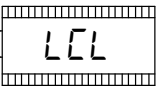
ENG

7.	<p>The MOTOR 2 moves automatically in closing, at running speed. Reached the closing mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows <i>LCL</i>.</p>	
8.	<p>The MOTOR 1 moves automatically in closing, at running speed. Reached the closing mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows <i>LCL</i>.</p>	
9.	<p>The MOTOR 1 moves automatically in opening, at running speed. Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows <i>LOP</i>.</p>	
10.	<p>The MOTOR 2 moves automatically in opening, at running speed. Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows <i>LOP</i>.</p>	
11.	<p>The automation moves in closing with the second wing delay set into the menu <i>dLY</i> and with the slowdowns set into the menu <i>LSi</i>.</p>	


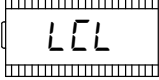




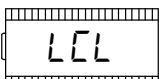
**WARNING - in the event of a safety device intervention, the learning is stopped and will appear on the display *L--*.
Press the "SS" button to start again the learning from the 4th point.**

NOTE - if the motors don't stop automatically during the learning, increase the value of the obstacle sensitivity and /or the obstacle sensitivity during slowdowns (menu *SEn* and *SEL*), see paragraph 8, and check that the intervention mode of the current sensor is suitable for the use as limit switch (menu *Sn.r.*), see paragraph 9.

7.2 - ADVANCED SETTINGS OF THE STROKE

1.	<p>Connect to the MOTOR 1 output the wing which beats. Install an eventual electrical lock on this wing. MOTOR 1 is always activated first during opening phase and in second during closing phase.</p> <p>Carry out a check of the menus and, if needed, customize the settings before the learning of the stroke.</p> <p>Be sure to have set the item menu $LSI = P$. The slowdowns should be set during the learning procedure and the amplitudes will be independent in the two directions.</p> <p>The second wing delay will be those set in the menu (default: $dLY = 2$).</p>	
2.	<p>Unlock the automation and move it to the middle of the stroke.</p> <p>Press at the same time the "UP" and "MENU" buttons for at least 5 seconds until the display shows LOP.</p>	
3.	<p>If the MOTOR 1 <u>DOESN'T MOVE</u> in opening, press the "DOWN" button to stop the learning. The display shows $L--$.</p>	
4.	<p>Press the "SS" button to restart the procedure: the MOTOR 1 moves in opening, at reduced speed.</p> <p>Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically.</p> <p>WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button.</p> <p>In this phase the display shows LOP.</p>	
5.	<p>If the MOTOR 2 <u>DOESN'T MOVE</u> in opening, press the "DOWN" button to stop the learning. The display shows $L--$.</p>	
6.	<p>Press the "SS" button to restart the procedure: the MOTOR 2 moves in opening, at reduced speed.</p> <p>Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically.</p> <p>WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button.</p> <p>In this phase the display shows LOP.</p>	
7.	<p>The MOTOR 2 moves automatically in closing, at running speed.</p> <p>When the automation reaches the position for the beginning of the slowdown, give a Step-by-Step command (SS).</p> <p>In this phase the display shows LCL.</p>	
8.	<p>The MOTOR 2 proceeds at slowdown speed.</p> <p>Reached the closing mechanical stop, the motor stops automatically.</p> <p>WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button.</p> <p>In this phase the display shows LCL.</p>	

ENG

9.	<p>The MOTOR 1 moves automatically in closing, at running speed. When the automation reaches the position for the beginning of the slowdown, give a Step-by-Step command (SS). In this phase the display shows <i>LCL</i>.</p>	
10.	<p>The MOTOR 1 proceeds at slowdown speed. Reached the closing mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows <i>LCL</i>.</p>	
11.	<p>The MOTOR 1 moves automatically in opening, at running speed. When the automation reaches the position for the beginning of the slowdown, give a Step-by-Step command (SS). In this phase the display shows <i>LOP</i>.</p>	
12.	<p>The MOTOR 1 proceeds at slowdown speed. Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows <i>LOP</i>.</p>	
13.	<p>The MOTOR 2 moves automatically in opening, at running speed. When the automation reaches the position for the beginning of the slowdown, give a Step-by-Step command (SS). In this phase the display shows <i>LOP</i>.</p>	
14.	<p>The MOTOR 2 proceeds at slowdown speed. Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows <i>LOP</i>.</p>	
15.	<p>The automation moves in closing with the second wing delay set into the menu <i>dLY</i> and with the slowdowns set.</p>	

WARNING - in the event of a safety device intervention, the learning is stopped and will appear on the display *L--*. Press the "SS" button to start again the learning from the 4th point.

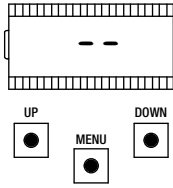
NOTE - if the motors don't stop automatically during the learning, increase the value of the obstacle sensitivity and /or the obstacle sensitivity during slowdowns (menu *SEn* and *SEL*), see paragraph 8, and check that the intervention mode of the current sensor is suitable for the use as limit switch (menu *Sn.i.*), see paragraph 9.

8 - CHANGE PARAMETERS - BASIC MENU

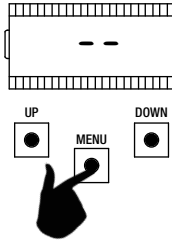
It is possible to access a BASIC MENU to change the main parameters of the control unit.
To enter the menu, proceed as described below.

WARNING - after 2 minutes of inactivity, the control unit exits automatically from the menu.

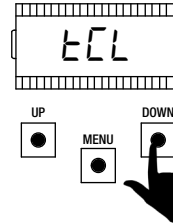
Example of use and modify in the BASIC MENU



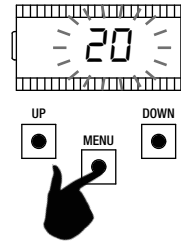
Make sure that the board is out from any programming menus (press briefly the "MENU" button).



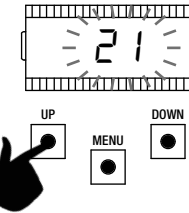
To enter the basic menu, press and hold the "MENU" button for at least 1 second.



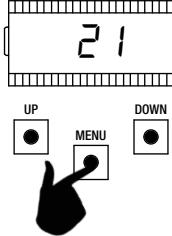
Use the "UP" and "DOWN" buttons to move inside the items of the menu.



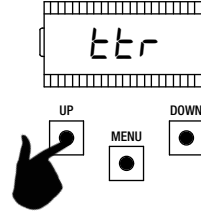
To enter the item, press and hold the "MENU" button for at least 1 second until the value blinks.



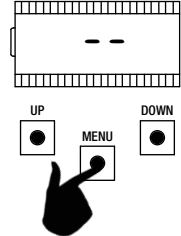
Use the "UP" and "DOWN" buttons to change the value.



To save the value, press and hold the "MENU" button for at least 1 second.
To quit without saving, press briefly the "MENU" button.



Use the "UP" and "DOWN" buttons to move inside the items of the menu.



To quit, press briefly the "MENU" button.

	PARAMETERS	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNIT
1	tCL	Auto reclosing time (0 = disabled).	0	0	900	s
2	tTr	Auto reclosing time after transit (0 = disabled).	0	0	30	s
3	SEn	Obstacle sensitivity with running speed (0 = disabled).	50	0	100	%
4	SEL	Obstacle sensitivity during slowdowns (0 = disabled).	70	0	100	%
5	SPn	Running speed.	100	50	100	%
6	SPL	Slowdowns speed	50	10	100	%
7	Sbs	SS configuration 0 = normal (OP-ST-CL-ST-OP-ST...) 1 = alternated STOP (OP-ST-CL-OP-ST-CL...) 2 = alternated (OP-CL-OP-CL...) 3 = condominium – timer 4 = condominium with immediate auto reclosing	0	0	4	
8	blt	After black-out 0 = no action 1 = closing	0	0	1	

	PARAMETERS	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNIT
9	<i>dLY</i>	Second wing delay.	2	0	300	s
10	<i>LSI</i>	Amplitude of slowdown. P = personalized during learning. 0...100% = percentage of stroke.	15	0	100	%
11	<i>ASL</i>	Anti slipping / Extra time.	0	0	300	s
12	<i>nit</i>	Number of motors: 1 = 1 motor. 2 = 2 motors.	2	1	2	

NOTE - the parameters highlighted in grey depend on the selected motor. In the table are reported the data of the CUSTOM motor. For more information, refer to chapter 12.

1. AUTO RECLOSING TIME $\epsilon\epsilon\epsilon$

Active when the automation is in the completely open position, the automation automatically closes after $\epsilon\epsilon\epsilon$ seconds. In this phase the display shows $-\epsilon\epsilon$ with the blinking dash, that during the last 10 seconds will be replaced by the count down. An opening command or the photocells intervention restarts the counting.

2. AUTO RECLOSING TIME AFTER TRANSIT $\epsilon\epsilon\tau$

If in the opening phase or in the completely open position the beam of the photocells is obscured and freed, the automation automatically closes after $\epsilon\epsilon\tau$ seconds when the completely open position is reached. In this phase the display shows $-\epsilon\epsilon$ with the blinking dash, that during the last 10 seconds will be replaced by the count down.

3. OBSTACLE SENSITIVITY WITH RUNNING SPEED $5E\tau$

Adjust the obstacle sensitivity to ensure a correct functioning of the automation, it must stop if there is an obstacle but also it must ensure the complete movement in the worst conditions (exp. winter, hardening of motors, etc). After the adjustment of this parameter it is recommended to perform a complete movimentation (opening and closing) before trying the obstacle detection.

Lower values correspond to a greater thrust on the obstacle.

The intervention for obstacle stops the automation and makes a short inversion of the movement.

4. OBSTACLE SENSITIVITY DURING SLOWDOWNS $5EL$

Adjust the obstacle sensitivity during the slowdown to ensure a correct functioning of the automation, it must stop if there is an obstacle but also it must ensure the complete movement in the worst conditions (exp. winter, hardening of motors, etc). After the adjustment of this parameter it is recommended to perform a complete movimentation (opening and closing) before trying the obstacle detection.

Lower values correspond to a greater thrust on the obstacle.

The intervention for obstacle stops the automation and makes a short inversion of the movement.

5. RUNNING SPEED $5P\tau$

Adjust the running speed to ensure a correct functioning of the automation. It is possible to adjust the percentage of speed between 50% and 100%.

WARNING - after the amendment of this parameter, it is necessary to carry out a new setting of the strokes.

6. SLOWDOWNS SPEED $5PL$

Adjust the slowdowns speed to ensure a correct functioning of the automation. It is possible to adjust the percentage of speed between 10% and 100% of the running speed $5P\tau$.

WARNING - after the amendment of this parameter, it is necessary to carry out a new setting of the strokes.

7. STEP BY STEP CONFIGURATION (SS) $5b5$

It is possible to set 5 different working modes for the SS command:

- $5b5 = 0$ normal (AP-ST-CH-ST-AP-ST-CH-...).
Typical functioning of Step by Step. During the movement a SS command stops the automation.
- $5b5 = 1$ alternated STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH-...).
Alternated functioning with STOP during the opening. During the opening phase a SS command stops the automation.
- $5b5 = 2$ alternated (AP-CH-AP-CH-...).
The user cannot stop the automation during the movement with a SS command.
A SS command during the movement inverts the movement.
- $5b5 = 3$ condominium – timer.
A SS command only opens the automation. When the automation is completely open, if the command persists the control unit will wait until the opening of the contact before beginning the countdown of the automatic reclosing (if enabled), another SS command in this phase will restart the countdown of the automatic reclosing.
- $5b5 = 4$ condominium with immediate auto reclosing.
Like condominium – timer (previous point) but during the countdown a SS command will close the automation.

8. AFTER BLACK-OUT $b\epsilon\epsilon$

When the control unit switches on after a black-out, the behaviour of the control unit depends on the parameter $b\epsilon\epsilon$:

- $b\epsilon\epsilon = 0$ no action – when the control unit turns on the automation doesn't move until the first command. The first movement is an opening.
- $b\epsilon\epsilon = 1$ closing – at the turning on of the control unit it will perform a closing.

9. SECOND WING DELAY dLY

This is the setting of the second wing delay to ensure a correct working.

10. AMPLITUDE OF SLOWDOWN LSI

With this parameter it is possible to adjust the amplitude of the slowdown and eventually disable it ($LSI = 0$). If you need more precise or different slowdown between opening and closing it is possible to set the parameter LSI on P (personalized) and perform an advanced learning of strokes providing also the beginning of slowdowns during the learning.

11. ANTI SLIPPING / EXTRA TIME ASL

This parameter is used if the motor slips, the control unit adds ASL seconds to the movement, to ensure a complete movement of the automation also in the worst conditions.

12. NUMBER OF MOTORS n_{mT}

This parameter is used to set the number of motors: the learning operations and the functionality will be modified depending on this parameter.

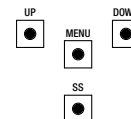
9 - CHANGE PARAMETERS - ADVANCED MENU

This menu allows a more detailed setting of some parameters.

To enter the ADVANCED MENU, press and hold the "MENU" button for at least 5 seconds.

To change the parameters, proceed as described for the BASIC MENU.

WARNING - after 2 minutes of inactivity, the control unit exits automatically from the menu.



	PARAMETERS	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNIT
1	$S_{n.i.}$	Intervention mode of the current sensor: 0 = disabled. 1 = complete (end of the movement and obstacle). 2 = only obstacle detection in any point of the stroke. 3 = only end of the movement in any point of the stroke.	1	0	3	
2	$r_{i.A.}$	Amplitude of the resync area.	60	0	100	
3	$S_{i.t.}$	Intervention time of the current sensor.	2	1	10	x 100ms
4	$S_{d.t.}$	The disabling time of the current sensor during the start of the motor.	15	0	30	x 100ms
5	$U_{r.A.}$	Acceleration ramp amplitude: 0...20 = ramp amplitude. $55r$ = single step at 50% of the running speed. ² $155r$ = single step at 100% of the running speed. ²	10	0	20	x 35ms
6	$d_{r.A.}$	Deceleration ramp amplitude.	10	0	20	x 35ms
7	$S_{P.h.}$	Functioning of closing photocell (PH1) moving from closed: 0 = check PH1. 1 = the automation opens also with PH1 obscured.	1	0	1	
8	$P_{h.2.}$	Functioning of opening photocell PH2 0 = enabled in opening and closing. 1 = enabled only in opening.	0	0	1	
9	$t_{P.h.}$	Photocells test: 0 = disabled. 1 = enabled PH1. 2 = enabled PH2. 3 = enabled PH1 and PH2.	0	0	3	
10	$E_{d.i.}$	Safety edge type: 0 = contact (NC). 1 = resistive (8k2).	0	0	1	
11	$i_{E.d.}$	Operation mode of safety edge: 0 = working only in closing with inversion of movement. 1 = stops the automation (both opening and closing) and free the obstacle (short inversion).	0	0	1	
12	$t_{E.d.}$	Safety edge test: 0 = disabled. 1 = enabled.	0	0	1	
13	$L_{P.o.}$	Partial opening.	30	0	100	%

ENG

	PARAMETERS	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNIT
14	<i>tP.C.</i>	Auto reclosing time from partial opening (0 = disabled).	0	0	900	s
15	<i>FP.r.</i>	Blinker output mode: 0 = fix. 1 = blinking.	1	0	1	
16	<i>tP.r.</i>	Pre-flashing time (0 = disabled).	0	0	10	s
17	<i>FC.y.</i>	Courtesy ligh settings: 0 = at the end of the movement for a <i>tC.y.</i> time. 1 = on if the automation is not closed + <i>tC.y.</i> time. 2 = on if the courtesy light timer (<i>tC.y.</i>) is not expired. 3 = open automation light on/off. 4 = open automation light with proportional flashing.	0	0	4	
18	<i>tC.y.</i>	Courtesy light time.	180	0	900	s
19	<i>dE.A.</i>	Dead-man: 0 = disabled. 1 = enabled.	0	0	1	
20	<i>SE.r.</i>	Threshold of cycles for assistance request. Once the limit is reached the next cycles will be done with fast blinking (only if <i>FP.r.</i> enabled). 0 = disabled.	0	0	100	x 1000 cicli
21	<i>SE.F.</i>	Continuous blinking for assistance request (done only with closed automation): 0 = disabled. 1 = enabled.	0	0	1	
22	<i>HA.o.</i>	Water-hammer in opening phase (0 = disabled).	0	0	100	x 100ms
23	<i>HA.c.</i>	Water-hammer in closing phase (0 = disabled).	0	0	100	x 100ms
24	<i>EL.i.</i>	Mode of use of the electrical lock: 0 = disabled or not installed. 1 = enabled without the preventive activation. 2 = enabled with the preventive activation. 3 = enabled and set as electromagnetic lock.	0	0	3	
25	<i>rl.i.</i>	Mode of use of the R1 output (plug-in): 0 = output not used. 1 = electrical lock (copy of the control unit output). 2 = courtesy light (copy of the control unit output).	0	0	1	
26	<i>iP.r.</i>	Pressure of the motor in closed position, anti-wind function.	0	0	480	min
27	<i>iR.E.</i>	Function for the mechanical relaxation of the motor.	0	0	10	x 50ms
28	<i>EC.o.</i>	ECOMODE function (0 = disabled).	0	0	1	
29	<i>dE.F.</i>	Restore default settings depending on the motor type: 0 = CUSTOM. 1 = XTILUS. 2 = INT VS. 3 = MINIART. 4 = KINEO 400.	0	0	4	
30	<i>tr.S.</i>	Viewing of the memory location for a single transmitter.				
31	<i>tr.C.</i>	Cancellation of a single transmitter.				
32	<i>tr.F.</i>	Cancelling all transmitters. Enter to modify the parameter and then keep pressed the "MENU" button, a count down appears that ends with <i>don</i> on the display.				
33	<i>Si.d.</i>	First coupling between Bluetooth device and control unit.				

NOTE - the parameters highlighted in grey depend on the selected motor. On the table are reported the data of the CUSTOM motor. For more information, refer to chapter 12.

1. MODE OF THE SENSOR INTERVENTION *Sn.i.*

It is possible to select 4 intervention types for the current sensor that detect the motor blocked:

- *Sn.i.* = 0 sensor is disabled.
- *Sn.i.* = 1 complete functioning: intervention for obstacle detection in the central zone of the stroke and intervention for the ends of the movement in the resync areas (see *iR.A.* parameter).

- $S_{n,i} = 2$ the sensor intervenes only for obstacle detection in any position.
- $S_{n,i} = 3$ the sensor intervenes only as end of the movement in any position.

2. AMPLITUDE OF THE RESYNC AREA $\bar{r}.A.$

With this parameter it is possible to adjust the amplitude of the resync area and eventually disable it ($\bar{r}.A. = 0$). In this area, the intervention of the current sensor stops the movement and set the reached position as a full closed / open position. The value 100 corresponds to the 25% of the complete stroke of the motor.

3. INTERVENTION TIME OF THE SENSOR $S_i.t.$

Time after which intervenes the sensor for the motor blocked detection (current sensor) with an obstacle.

4. DISABLING TIME DURING THE START OF THE MOTOR $S_d.t.$

Time in which the current sensors is disabled during the start of the motor.

5. ACCELERATION RAMP $U_r.A.$

This parameter allows to set the acceleration ramp amplitude during the start of the motor. Higher is the value and longer will be the ramp. With $U_r.A. = 0$, the ramps are disabled and the motor starts directly at the running speed or at the slowdown speed, depending on the position during the stroke.

In addition to the numerical values, there are 2 additional options:

- $55.r.$ - the motor starts at the 50% of the running speed for 0,6 seconds.
- $H5.r.$ - the motor starts at the 100% of the running speed for 0,6 seconds.

6. DECELERATION RAMP $d_r.A.$

This parameter allows to set the deceleration ramp amplitude from the running speed to the slowdown speed. Higher is the value and longer will be the ramp.

7. FUNCTIONING OF PH1 FROM CLOSED POSITION $SP.h.$

The closing photocell has the following functioning:

- Closing: immediate inversion of the movement.
- Opening from an intermediate position: no intervention.
- Opening from closed position:
 - $SP.h. = 0$ the automation doesn't move if PH1 beam is cut.
 - $SP.h. = 1$ the automation moves while PH1 beam is cut.

8. FUNCTIONING OF PH2 $Ph.z.$

The opening photocell has the following functioning:

- Opening: stops the movement and waits until the beam is freed, then moves in opening.
- Closing:
 - $Ph.z. = 0$ stops the movement and waits until the beam is freed, then moves in opening.
 - $Ph.z. = 1$ no intervention.

9. PHOTOCELLS TEST $tP.h.$

By enabling this function, before each movement starting from steady automation, the control unit does a functional check of the photocells. The check will not be done in case of fast movement after the intervention of a safety device. Follow paragraph 4.1 for the connections of the photocells.

10. SAFETY EDGE TYPE $Ed.i.$

The control unit can work with two different types of safety edges:

- $Ed.i. = 0$ mechanical with normally closed contact.
- $Ed.i. = 1$ resistive edge 8,2K Ω .

11. OPERATION MODE OF SAFETY EDGE $iE.d.$

To allow the installation of the safety edges in both the directions of movements, it is possible to choose 2 different functionings:

- $iE.d. = 0$ only in closing with total inversion of the movement.
- $iE.d. = 1$ both directions of movements, stop and short inversion to free the obstacle.

12. SAFETY EDGE TEST $tE.d.$

By enabling this function the control unit does a functional check of the safety edge. This function is used if the edge connected to the control unit has an electronic self test (exp. radio edge R.CO.O). Connect the test contact of the edge to the power supply of the transmitter of the photocells (paragraph 4.1) and enable the self test with low voltage 0Vdc (for the compatibility follow the instruction of the safety edge with the electronic self test).

13. PARTIAL OPENING $L.P.o.$

Partial opening can be performed only starting from a closed position. The parameter sets the opening like a percentage of the total stroke.

14. AUTO RECLOSING TIME FROM PARTIAL OPENING $tP.c.$

Active when the automation is in the partial opening, it automatically closes after $tP.c.$ seconds. In this phase the display shows $-tC$ with the blinking dash, that during the last 10 seconds will be replaced by the count down.

15. FLASHING LIGHT OUTPUT MODE $FP.r.$

It is possible to choose 2 different functionings for the blinker output:

- $FP.r. = 0$ fixed output. It will be necessary to connect a self flashing blinker (B.RO LIGHT 24 Vac).
- $FP.r. = 1$ flashing light output. It will be necessary to connect a fix light blinker (B.RO LIGHT FIX 24 Vac).

16. PRE-FLASHING TIME $tP.r.$

Pre-flashing before each movement in both directions, $tP.r.$ seconds of pre-flashing.

17. COURTESY LIGHT SETTINGS $FC.y.$

The control unit has 4 different functionings for the courtesy light:

- $FC.y. = 0$ the light switches off at the end of a movement after $tC.y.$ seconds.
- $FC.y. = 1$ the light switches off only with closed automation after $tC.y.$ seconds $tC.y.$
- $FC.y. = 2$ lighted on for $tC.y.$ seconds from the beginning of a movement, independently on the conditions of the automation (the light could switch off before the end of the movement).

- $FL.Y.$ = 3 open automation light - the light switches off immediately when the automation reaches the closed position.
- $FL.Y.$ = 4 open automation light with proportional blinking:
 - Opening: slow blinking.
 - Closing: fast blinking
 - Opened: light on
 - Closed: light off.
 - Stopped: 2flash + long wait + 2flash + long wait + ...

18. COURTESY LIGHT TIME $EL.Y.$

Activation time of the courtesy light.

19. DEAD MAN $dE.R.$

During the DEAD MAN functioning mode the automation moves only with a permanent command.

The enabled commands are OPEN and CLOSE. SS and PED are disabled. During the dead man functioning all the automatic movements are disabled, like short or total inversions. All safety devices are disabled except for STOP.

20. SETTING THE CYCLES THRESHOLD FOR ASSISTANCE REQUEST $SE.r.$

It is possible to set a number of cycles before the request of assistance. Once the limit is reached, the next cycles will be done with a fast blinking (only if $FP.r. = 1$).

21. CONTINUOUS FLASHING LIGHT FOR ASSISTANCE REQUEST $SE.F.$

Once the limit $SE.F.$ is reached the flashing light will blink also with the automation closed to show the request of assistance.

22. WATER-HAMMER IN OPENING PHASE $HR.o.$

This function is used with an electrical lock that has to be enabled by the menu $EL.r.$. The gate presses briefly on the mechanical stop to allow the disengagement of the electrical lock before an opening movement, starting from a closed gate. By the menu it is possible to set the duration of the pressure from a minimum of 0,1s to a maximum of 10s.

23. WATER-HAMMER IN CLOSING PHASE $HR.c.$

This function is used with an electrical lock that has to be enabled by the menu $EL.r.$. When the gate reaches the closing mechanical stop, the control unit perform a strong pressure, to ensure the locking of the electrical lock. By the menu it is possible to set the duration of the pressure from a minimum of 0,1s to a maximum of 10s.

24. MODE OF USE OF THE ELECTRICAL LOCK $EL.r.$

This parameter allows to select the functioning of the ELECTRICAL LOCK output:

- $EL.r. = 0$ electrical lock disabled or not installed.
- $EL.r. = 1$ the electrical lock will be enabled in the same time of the motors.
- $EL.r. = 2$ the electrical lock will be enabled 1,5s before the motors.
- $EL.r. = 3$ electromagnetic lock: the lock will be enabled only with the automation in the totally closed position. With an opening command the lock will be disabled. During the function "pressure of the motor in closed position", the electromagnetic lock will be disabled.

WARNING - with the electromagnetic lock it is absolutely necessary the use of the R1 card.

25. MODE OF USE OF THE R1 OUTPUT $r1.r.$

This parameter allows to select the functioning of the R1 card (optional):

- $r1.r. = 0$ the output is disabled.
- $r1.r. = 1$ electrical lock: the NO contact (without voltage) of the R1 card has the same functioning of the output ELECTRICAL LOCK.
- $r1.r. = 2$ courtesy light: the NO contact (without voltage) of the R1 card has the same functioning of the output OPEN GATE LIGHT.

26. PRESSURE OF THE MOTOR IN CLOSED POSITION, ANTI-WIND FUNCTION $rP.r.$

This function is used to keep the pressure of the motors on the mechanical stop, performed only with closed automation. The control unit performs 1 minute of closing every $rP.r.$ minutes to keep the pressure on the mechanical stops (for example to compensate the wind).

27. MECHANICAL RELAXATION $r.r.E.$

Function for the mechanical relaxation of the motor: it is useful on those motors that have the unlock for the manual movement which can remain locked due to the pressure of the motor on the mechanical stop. When it arrives on the mechanical stop, opening or closing, the motor will do a short inversion of $r.r.E. \times 50ms$.

NOTE - with $rP.r.$ with function enabled (pressure of the motor in closed position), the mechanical relaxation is performed only on the first positioning on the mechanical stop.

28. ECOMODE FUNCTION $EC.o.$

This parameter allows to enable the ECOMODE function. See chapter 10.

29. RESTORE DEFAULT SETTINGS $dE.F.$

With the item of the menu $dE.F.$ it is possible to restore the default settings of the control unit. The reset will restore all the parameters of the base and advanced menu, but doesn't modify the learnt strokes.

Move to $dE.F.$ then press and hold the "MENU" button until the display shows a number (for example 0), then release the button.

Select the used motor with the "UP" and "DOWN" buttons:

- 0: CUSTOM
- 1: XTILUS
- 2: INT VS
- 3: MINIART
- 4: KINEO 400

Press and hold the "MENU" button until the number stops blinking, then release the button. Press and hold the "MENU" button, the display will show a count down $d80, d79, \dots, d0$ I don't release the button until the display shows $d0r$.

NOTE - to know the type of the selected motor, move on the item menu $dE.F.$: the display shows alternating the $dE.F.$ and the selected motor. If a parameter changes (that depends on the motor type, see chapter 12), on the display will also appear the letter c (for example $c 1$).

30. VIEWING OF THE MEMORY POSITION FOR A SINGLE TRANSMITTER $Er.5.$

With the item of the menu $Er.5.$ it is possible to view the memory location in which a transmitter is memorized.

To perform the function, move to $Er.5.$ and then confirm by pressing the "MENU" button. Keep pressed the "MENU" button until the display will show

5EE, then release the button.

At this point press a button of the memorized transmitter (it does not active any command). The display shows:

- the memory location for 2 seconds, if is memorized;
- the written *noE* for 2 seconds, if is not memorized.

After 2 seconds the display returns to the screen 5EE and it will be possible to perform this function with another transmitter.

To exit the function, press the "MENU" button. Otherwise, after 15 seconds without transmission, the control unit exits the function and shows the written *LoUe*.

31. CANCELLATION OF A SINGLE TRANSMITTER *Er.C*.

With the item of the menu *Er.C*, it is possible to delete a single transmitter from the memory.

To perform the function, move to *Er.C*, and then confirm by pressing the "MENU" button. Keep pressed the "MENU" button until the display will show *0*, then release the button. Select the memory location of the transmitter. Press and hold the "MENU" button until the display will show *ELr*, then release the button.

To exit the function, press the "MENU" button. If the display shows the written *Err* there are problems with the memory (for example empty position or disconnected memory).

32. CANCELLING ALL THE TRANSMITTERS *Er.F*.

With the item of the menu *Er.F*, it is possible to erase all the transmitters learnt.

Move to *Er.F*, then keep pressed the "MENU" button until the display shows *0*, then release the button. Press again and keep pressed the "MENU" button, the display will show a count down *d80,d79,...,d0* I do not release the button until the display shows *d0n*.

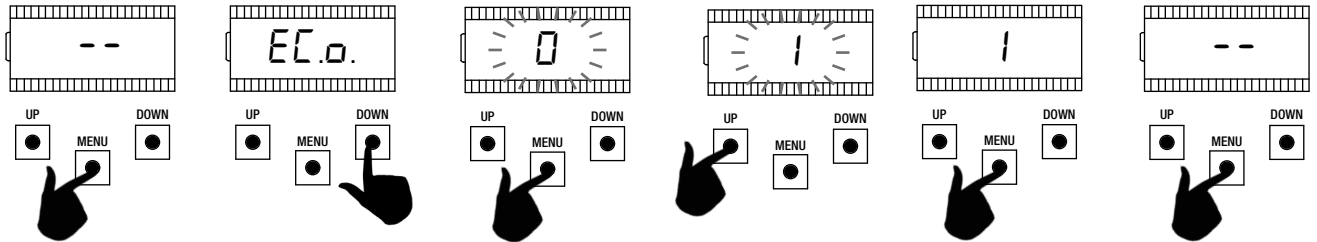
33. BLUETOOTH *Si.d*.

Item of the menu needed for the first coupling between an Android device and the control unit. Refer to the Help of the Android application for the connection procedure.

10 - ECOMODE

The ECOMODE function allows to increase the batteries life in the event of a black-out of the grid.

To enable the function:



Make sure that the board is out from any programming menus (press briefly the "MENU" button).

To enter the menu, press and hold the "MENU" button for at least 5 seconds.

Use the "UP" and "DOWN" buttons to move inside the items of the menu. Select the item *EC.d*.

To enter the item, press and hold the "MENU" button for at least 1 second until the value blinks.

Use the "UP" and "DOWN" buttons to change the value.

To save the value, press and hold the "MENU" button for at least 1 second.

To quit, press briefly the "MENU" button.

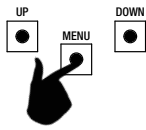
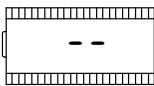
During the functioning with batteries and the ECOMODE enabled, the control unit activates the motor at reduced speed (50% of the nominal speed) and all the accessories, except to the electrical lock, are switched OFF.

WARNING - in this situation the safety devices ARE NOT ACTIVATED. For a greater safety, we suggest to move the automation on sight.

If during the the functioning with batteries, the power supply comes back, after 5 seconds (activation time of the accessories), the motor will be restored to the running speed and the safety devices will be again monitored.

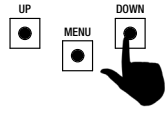
11 - SETTING OF THE STROKE - SINGLE MOTOR

Select the functioning with a single motor:



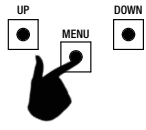
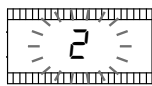
Make sure that the board is out from any programming menus (press briefly the "MENU" button).

To enter the menu, press and hold the "MENU" button for at least 1 second.

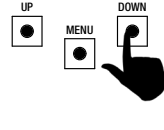
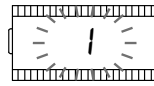


Use the "UP" and "DOWN" buttons to move inside the items of the menu.

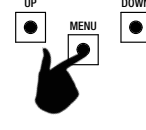
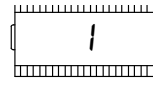
Select the item *stroke*.



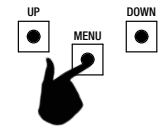
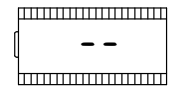
To enter the item, press and hold the "MENU" button for at least 1 second until the value blinks.



Use the "UP" and "DOWN" buttons to change the value.



To save the value, press and hold the "MENU" button for at least 1 second.



To quit, press briefly the "MENU" button.

WARNING - For a correct functioning of the system, it is absolutely indispensable the use of mechanical stops in opening and closing.

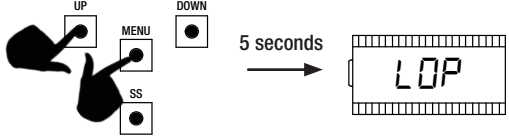
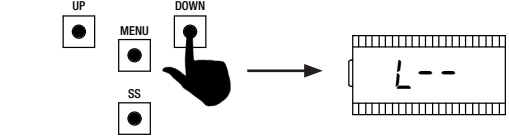
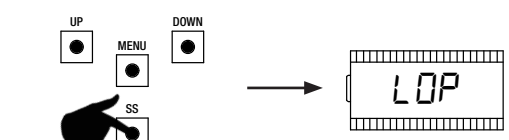

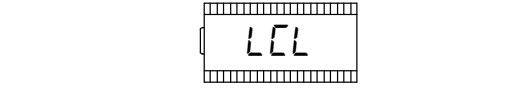

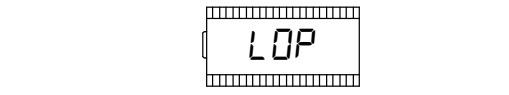
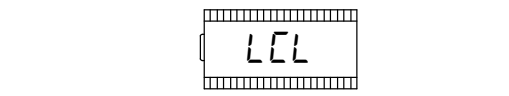
11.1 - EASY SETTINGS OF THE STROKE - SINGLE MOTOR

1.	<p>Connect the automation to the MOTOR 1 output and check to have set the $stroke = 1$.</p> <p>Carry out a check of the menus and, if needed, customize the settings before the learning of the stroke.</p> <p>The slowdowns will be those set in the menu, with the same percentage during both opening and closing ($L5i \neq P$).</p>	
2.	<p>Unlock the automation and move it to the middle of the stroke.</p> <p>Press at the same time the "UP" and "MENU" buttons for at least 5 seconds until the display shows <i>LDP</i>.</p>	
3.	<p>If the automation <u>DOESN'T MOVE</u> in opening, press the "DOWN" button to stop the learning. The display shows <i>L--</i>.</p>	
4.	<p>Press the "SS" button to restart the procedure: the automation moves in opening, at reduced speed.</p> <p>Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically.</p> <p>WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button.</p> <p>In this phase the display shows <i>LDP</i>.</p>	
5.	<p>The automation moves automatically in closing, at running speed.</p> <p>Reached the closing mechanical stop, the motor stops automatically.</p> <p>WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button.</p> <p>In this phase the display shows <i>LCL</i>.</p>	
6.	<p>The automation moves automatically in opening, at running speed.</p> <p>Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically.</p> <p>WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button.</p> <p>In this phase the display shows <i>LDP</i>.</p>	
7.	<p>The automation moves in closing with the slowdowns set into the menu $L5i$.</p>	

WARNING - in the event of a safety device intervention, the learning is stopped and will appear on the display L -- .
Press the "SS" button to start again the learning from the 4th point.

NOTE - if the motors don't stop automatically during the learning, increase the value of the obstacle sensitivity and /or the obstacle sensitivity during slowdowns (menu SEn and SEL), see paragraph 8, and check that the intervention mode of the current sensor is suitable for the use as limit switch (menu $Sn.r.$), see paragraph 9.

11.2 - ADVANCED SETTINGS OF THE STROKE - SINGLE MOTOR

1.	<p>Connect the automation to the MOTOR 1 output and check to have set the $n_{it} = 1$. Carry out a check of the menus and, if needed, customize the settings before the learning of the stroke. Be sure to have set the item menu $LSi = P$. The slowdowns should be set during the learning procedure and the amplitudes will be independent in the two directions.</p>	
2.	<p>Unlock the automation and move it to the middle of the stroke. Press at the same time the "UP" and "MENU" buttons for at least 5 seconds until the display shows LDP.</p>	
3.	<p>If the automation DOESN'T MOVE in opening, press the "DOWN" button to stop the learning. The display shows $L--$.</p>	
4.	<p>Press the "SS" button to restart the procedure: the automation moves in opening, at reduced speed. Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows LDP.</p>	
5.	<p>The automation moves automatically in closing, at running speed. When the automation reaches the position for the beginning of the slowdown, give a Step-by-Step command (SS). In this phase the display shows LCL.</p>	
6.	<p>The automation proceeds at slowdown speed. Reached the closing mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows LCL.</p>	
7.	<p>The automation moves automatically in opening, at running speed. When the automation reaches the position for the beginning of the slowdown, give a Step-by-Step command (SS). In this phase the display shows LDP.</p>	
8.	<p>The automation proceeds at slowdown speed. Reached the opening mechanical stop, the motor stops automatically. WARNING - if the motor doesn't stop automatically, press the "SS" button. In this phase the display shows LDP.</p>	
9.	<p>The automation moves in closing with the slowdowns set.</p>	

WARNING - in the event of a safety device intervention, the learning is stopped and will appear on the display L -- .
Press the "SS" button to start again the learning from the 4th point.

NOTE - if the motors don't stop automatically during the learning, increase the value of the obstacle sensitivity and /or the obstacle sensitivity during slowdowns (menu SEn and SEL), see paragraph 8, and check that the intervention mode of the current sensor is suitable for the use as limit switch (menu $Sn.r.$), see paragraph 9.

12 - DEFAULT VALUES

The BIOS2 24V control unit has the possibility to select the used motor. This allows to set, as defaults, some parameters for the optimal functioning of the motor.

Here below, the table of the parameters with the default values assigned that depend on the motor.

MENU	DISPLAY	SHORT DESCRIPTION	DEFAULT VALUES				
			CUSTOM	XTILUS	INT VS	MINIART	KINEO 400
BASIC	<i>SEn</i>	Obstacle sensitivity with running speed (0 = disabled).	50	45	35	60	40
BASIC	<i>SEL</i>	Obstacle sensitivity during slowdowns (0 = disabled).	70	75	60	60	50
BASIC	<i>SPn</i>	Running speed.	100	80	70	100	100
BASIC	<i>SPL</i>	Slowdowns speed.	50	40	60	50	50
BASIC	<i>ASL</i>	Anti slipping / Extra time.	0	15	15	15	15
ADVANCED	<i>Si t</i>	Intervention time of the current sensor.	2	2	2	2	2
ADVANCED	<i>Sdt</i>	Disabling time of the current sensor during the start of the motor.	15	15	25	15	15
ADVANCED	<i>UrA</i>	Acceleration ramp amplitude.	10	15	10	15	10
ADVANCED	<i>drA</i>	Deceleration ramp amplitude.	10	10	5	15	10
ADVANCED	<i>dEF</i>	Restore default settings.	0	1	2	3	4

NOTE - To know the type of the selected motor, move on the item menu *dE.F.*: the display shows in alternancethe selected motor number. If a parameter changes (that depends on the motor type), on the display will also appear the letter *c* (for example *c i*).

13 - WARRANTY

In compliance with legislation, the manufacturer's warranty is valid from the date stamped on the product and is restricted to the repair or free replacement of the parts accepted by the manufacturer as being defective due to poor quality materials or manufacturing defects. The warranty does not cover damage or defects caused by external agents, faulty maintenance, overloading, natural wear and tear, choice of incorrect product, assembly errors, or any other cause not imputable to the manufacturer. Products that have been misused will not be guaranteed or repaired. Printed specifications are only indicative. The manufacturer does not accept any responsibility for range reductions or malfunctions caused by environmental interference. The manufacturer's responsibility for damage caused to persons resulting from accidents of any nature caused by our defective products, are only those responsibilities that come under law.

14 - DISPOSAL OF THE PRODUCT

This product is an integral part of the automation, and therefore, they must be disposed of together. As for the installation operations, at the end of the life of this product, the dismantling operations must be performed by qualified personnel. This product is made from different types of materials: some can be recycled, others must be disposed of. Please inform yourselves on the recycling or disposal systems provided for by the laws in force in your area, for this category of product.



CAUTION! – some parts of the product can contain polluting or dangerous substances which, if dispersed in the environment, may cause serious harm to the environment and human health.

As indicated by the symbol at the side, it is forbidden to throw this product into domestic refuse. Therefore, follow the "separated collection" instructions for disposal, according to the methods provided for by local regulations in force, or redeliver the product to the retailer at the moment of purchase of a new, equivalent product.

CAUTION! – the regulations in force at local level may envisage heavy sanctions in case of abusive disposal of this product.

ALLMATIC S.r.l

32020 Lentiai - Belluno – Italy

Via dell'Artigiano, n°1 – Z.A.

Tel. 0437 751175 – 751163 r.a. Fax 0437 751065

<http://www.allmatic.com> - E-mail: info@allmatic.com

BIOS2 24V

CENTRAL DE COMMANDE
POUR PORTAIL BATTANT À
24V



 **ALLMATIC[®]**

MADE IN ITALY

CE

1 - AVERTISSEMENTS GÉNÉRALES

ATTENTION! Avant d'installer le produit il est obligatoire de lire le dossier concernant **LES AVERTISSEMENTS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ** fournies avec le produit. Dossier **6-1620001**. Téléchargeable aussi à partir du site internet www.allmatic.com.

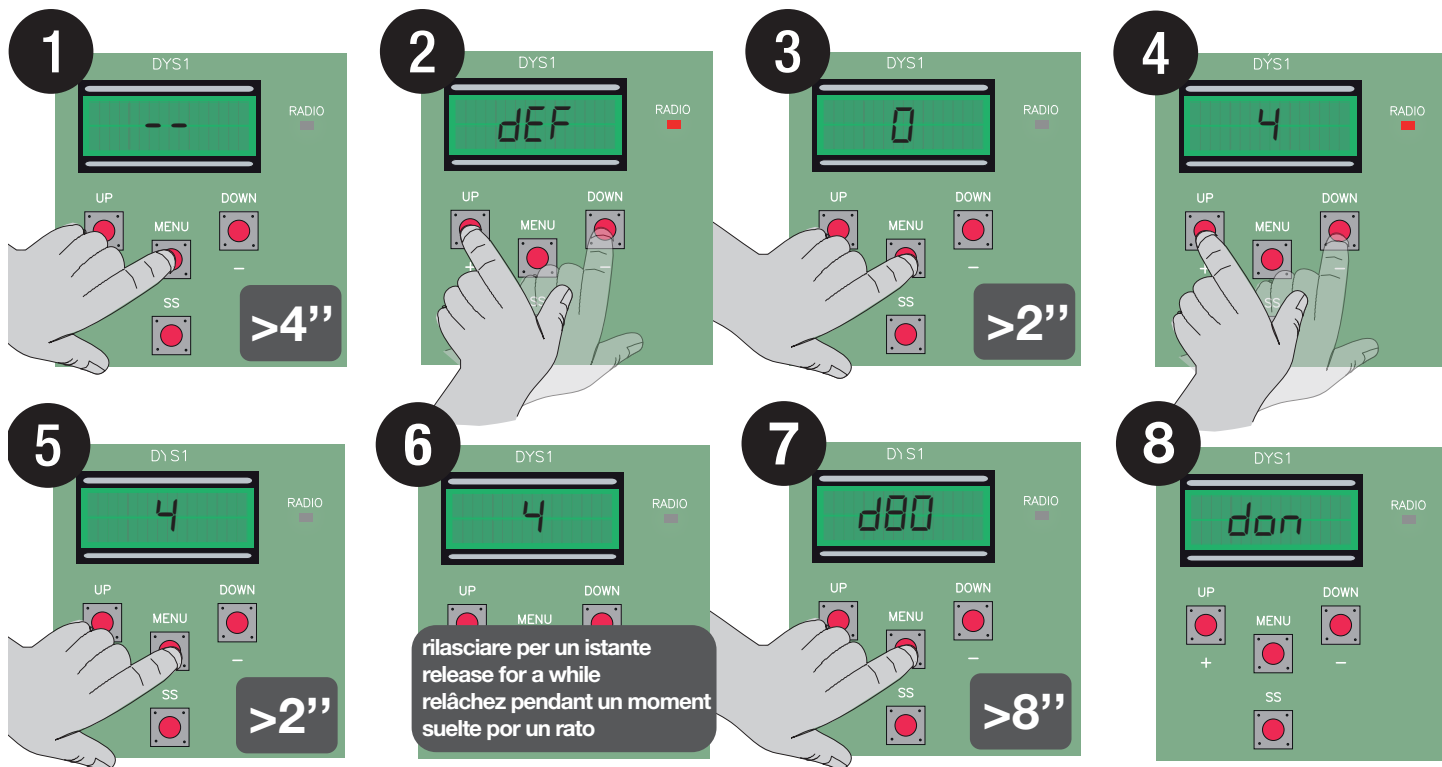
2 - SÉLECTION AUTOMATISATION EN UTILISATION

ATTENTION! Avant d'effectuer les apprentissages des courses, l'apprentissages des émetteurs et avant d'effectuer n'importe quoi d'autre configuration, il est nécessaire de choisir l'automatisation en utilisation. Ça permettra d'optimiser le fonctionnement de BIOS2 24. **ACCÉDER AU MENU AVANCÉ POSITION dE.F.**, sélectionner la valeur correspondante à l'automatisation à contrôler et faire une réinitialisation en complétant le compte à rebours sur l'écran. Faire référence au tableau page 18. La procédure est la suivante, dans l'exemple, le moteur KINEO 400 est sélectionné (4)

ATTENTION! La procédure effectue une réinitialisation des paramètres d'usine causant la perte d'éventuelles personnalisations. Il n'opere pas sur l'extension des courses programmées et sur les émetteurs mémorisées

0	AUTRES AUTOMATISATION (EFFECTUER LES PERSONALISATIONS NÉCESSAIRES)
1	XTILUS
2	INT VS
3	MINIART
4	KINEO 400

FRA



3 - DESCRIPTION DU PRODUIT

La centrale de commande BIOS2 24V est indiquée pour les installations de 2 moteurs à courant continu 24V et d'une absorption maximum de 10A. Son fonctionnement est simple et intuitif grâce à l'interface d'affichage et aux 4 boutons. Le tableau de commande permet un réglage précis de tous les paramètres. La centrale peut mémoriser jusqu'à 1000 émetteurs (mémoire extérieure) avec la fonction pas à pas, ouverture partielle, ouvre et ferme. Elle est équipée des entrées pour photocellule d'ouverture et de fermeture, barre palpeuse (mécanique ou résistive) et boutons pour les fonctions pas à pas, ouverture partielle, ouvre, ferme et stop. Les sorties incluent un clignotant à 24 Vac, lumière de courtoisie/voyant motorisation ouvert à 24 Vac, alimentation accessoires 24 Vdc et une serrure électrique 12Vac 15VA. La serrure électrique est également disponible avec la carte supplémentaire R1 (non incluse) avec contact sec 230Vac 5A max / 30Vdc 5A max.

L'usage de batteries tampon est prévu là où il se rend nécessaire d'assurer le service temporaire en cas de panne de courant.

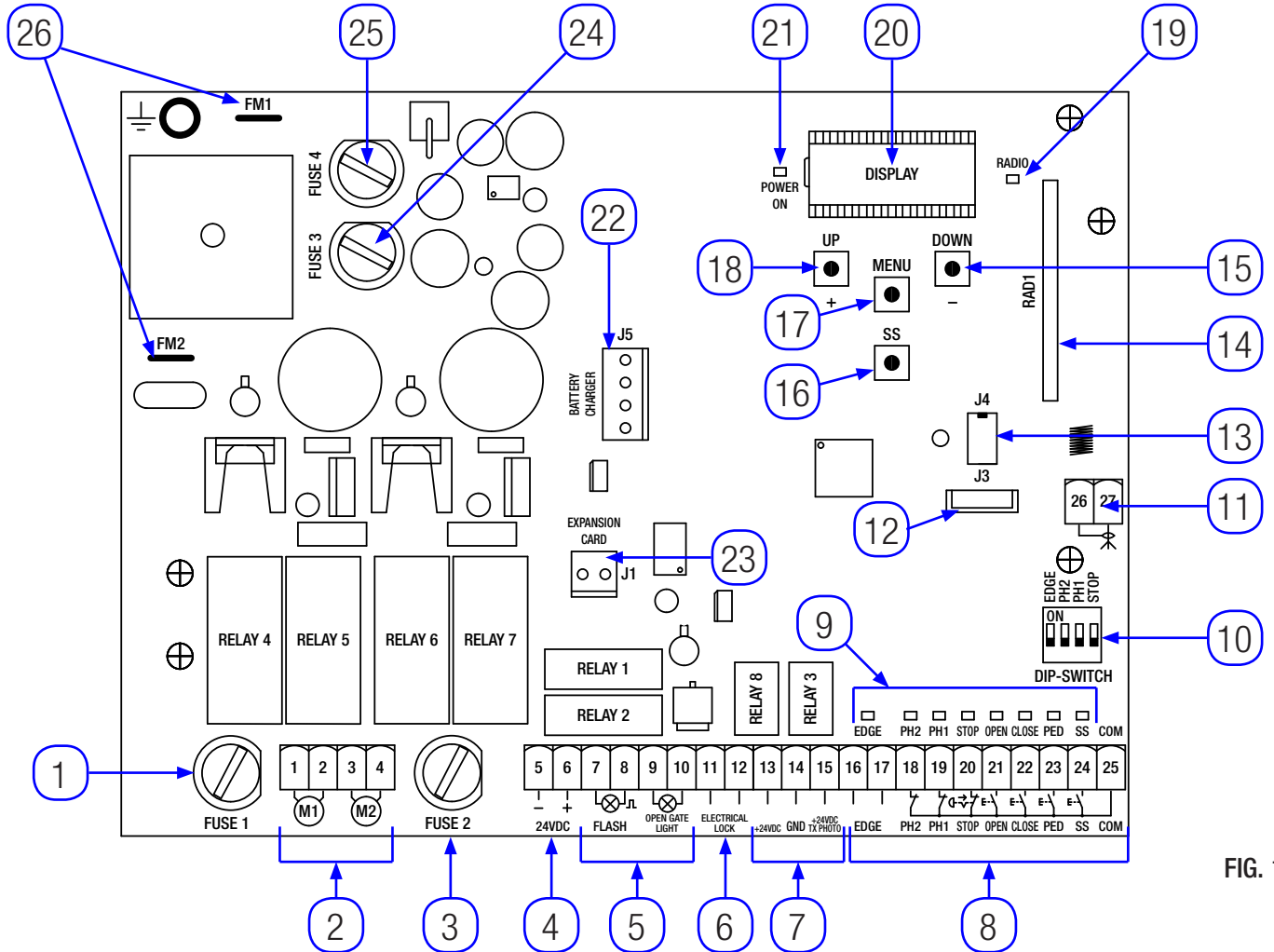


FIG. 1

3.1 - COMPOSANTS PRINCIPAUX / CONNECTIONS

- | | |
|--|--|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Fusible 1: fusible T 10A pour la protection du moteur. 2. Branchements de l'alimentation des moteurs. 3. Fusible 2: fusible T 10A pour la protection du moteur. 4. Branchement accessoires 24Vdc. 5. Branchement accessoires 24Vac (clignotant, lumière de courtoisie / voyant motorisation ouvert). 6. Branchement serrure électrique. 7. Branchement alimentation photocellules 24Vdc. 8. Branchement commandes et sécurités. 9. LED de signalisation de l'état des entrées. 10. DIP SWITCH sécurité. 11. Branchement antenne. 12. Connecteur pour module Bluetooth. 13. Connecteur pour mémoire externe. | <ol style="list-style-type: none"> 14. Connecteur pour module radio. 15. Bouton DOWN -. 16. Bouton PAS À PAS (SS). 17. Bouton MENU. 18. Bouton UP +. 19. LED signal radio. 20. Écran. 21. LED alimentation. 22. Connecteur pour la carte chargeur batterie (24CBA). 23. Connecteur pour carte optionnelle R1. 24. Fusible 3: fusible F200mA pour protection 24Vdc. 25. Fusible 4: fusible T 2,5A pour protection sorties 24Vac. 26. Branchements de l'alimentation du transformateur. |
|--|--|

3.2 - MODÈLES ET CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

CODE	DESCRIPTION
12006661	Central de commande BIOS2 24V pour 2 moteurs.
60551000	Transformateur 220 / 23 Vac 150VA.
60551040	Transformateur 220 / 23 Vac 300VA, pour moteurs INT VS.
12006730	Module Bluetooth.
12000760	Carte R1.
12000780	Carte chargeur de batteries 24CBA.

Alimentation du transformateur	230Vac 50-60Hz
Fusible protection ligne du transformateur	T 1A
Alimentation BIOS2 24V	24Vac 50-60Hz
Puissance maximale du sortie moteur	240W
Sortie clignotant	24Vac 25W
Sortie lumière de courtoisie/voyant motorisation ouvert	24Vac 25W
Sortie serrure électrique	12Vac 15VA
Sortie alimentation accessoires 24 Vdc	24Vdc 5W
Récepteur radio 433MHz	Rolling Code
Émetteurs mémorisables	1000
Température de fonctionnement	-10°C +55°C

3.3 - LISTE DES CÂBLES RECOMMANDÉS

Sur une installation typique, les câbles recommandés pour les branchements des divers dispositifs sont indiqués dans le tableau des câbles. Les câbles utilisés doivent être adaptés au type d'installation; par exemple, il est conseillé d'utiliser un câble du type H03VV-F pour la pose à l'intérieur ou H07RN-F pour l'extérieur.

Branchement	Câbles	Longueur maximale
Ligne électrique d'alimentation	3 x 1,5 mm ²	20 m *
Moteur	2 x 1,5 mm ²	10 m *
Clignotant	2 x 0,5 mm ²	20 m
Lumière de courtoisie/voyant motorisation ouvert	2 x 0,5 mm ²	20 m
Serrure électrique	2 x 1,0 mm ²	10 m
Photocellules - émetteur	2 x 0,5 mm ²	20 m
Photocellules - récepteur	4 x 0,5 mm ²	20 m
Barre palpeuse	2 x 0,5 mm ²	20 m
Sélecteur à clé	4 x 0,5 mm ²	20 m

* Si le câble d'alimentation fait plus de 10 m de long, il faut utiliser un câble d'une section supérieure (par exemple 3x2,5 mm²) et il faut réaliser une mise à la terre de sécurité à proximité de l'automatisme.

3.4 - CONTRÔLE PRÉ-INSTALLATION

- Le portail doit se déplacer sans frotter.

Note: Il est impératif d'uniformiser les caractéristiques du portail avec les normes et les lois en vigueur. La porte peut être automatisée seulement si elle est en bon état et si elle est conforme à la norme EN 12604.

- Le vantail ne doit pas comporter de portillon intégré. Dans le cas contraire, il sera opportun de prendre les précautions décrites au point 5.4.1 de la EN 12453 (interdire, par le biais d'un contact raccordé aux bornes adaptées de la platine électronique, la mise en marche de l'automatisme si le portillon est ouvert).

- Ne pas générer de zone d'écrasement (par exemple entre le vantail ouvert et la clôture).

- Il ne devra y avoir aucun arrêt mécanique au-dessus du portail, étant donné que les arrêts mécaniques ne sont pas suffisamment sûrs.

Note: le portail à battant doit être solidement fixé aux cardans des colonnes, ne doit pas flechir pendant le mouvement et doit pouvoir manoeuvrer sans effort.

Parties à installer conformément à la norme EN12453			
TYPE DE COMMANDE	USAGE DE LA FERMETURE		
	Personne experte (au dehors d'une zone publique*)	Personne experte (Zone publique)	Usage illimité
A homme mort	A	B	Non possible
A commande en vue (Ex. Capteur)	C ou E	C ou E	C et D, ou E
A commande hors de vue (Ex. Boîtier de commande)	C ou E	C et D, ou E	C et D, ou E
Automatique	C et D, ou E	C et D, ou E	C et D, ou E

* exemple typique: fermetures qui n'ont pas d'accès à un chemin public.
A: Touche de commande à homme mort (à action maintenue).
B: Sélecteur à clé à homme mort.
C: Réglage de la puissance du moteur.
D: Barre palpeuse et/ou autres dispositifs de limitation des forces dans les limites de la norme EN12453- appendice A.
E: Photocellules.

4 - BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

ATTENTION - Avant d'effectuer les branchements, vérifier que la logique de commande n'est pas sous tension.

DIP SWITCH SÉCURITÉ: Sur ON, il désactive les entrées EDGE, PH2, PH1 et STOP. Il évite de devoir shunter les entrées sur le bornier.

ATTENTION - avec le DIP-SWITCH sur ON, les dispositifs de sécurité raccordés sont exclus.

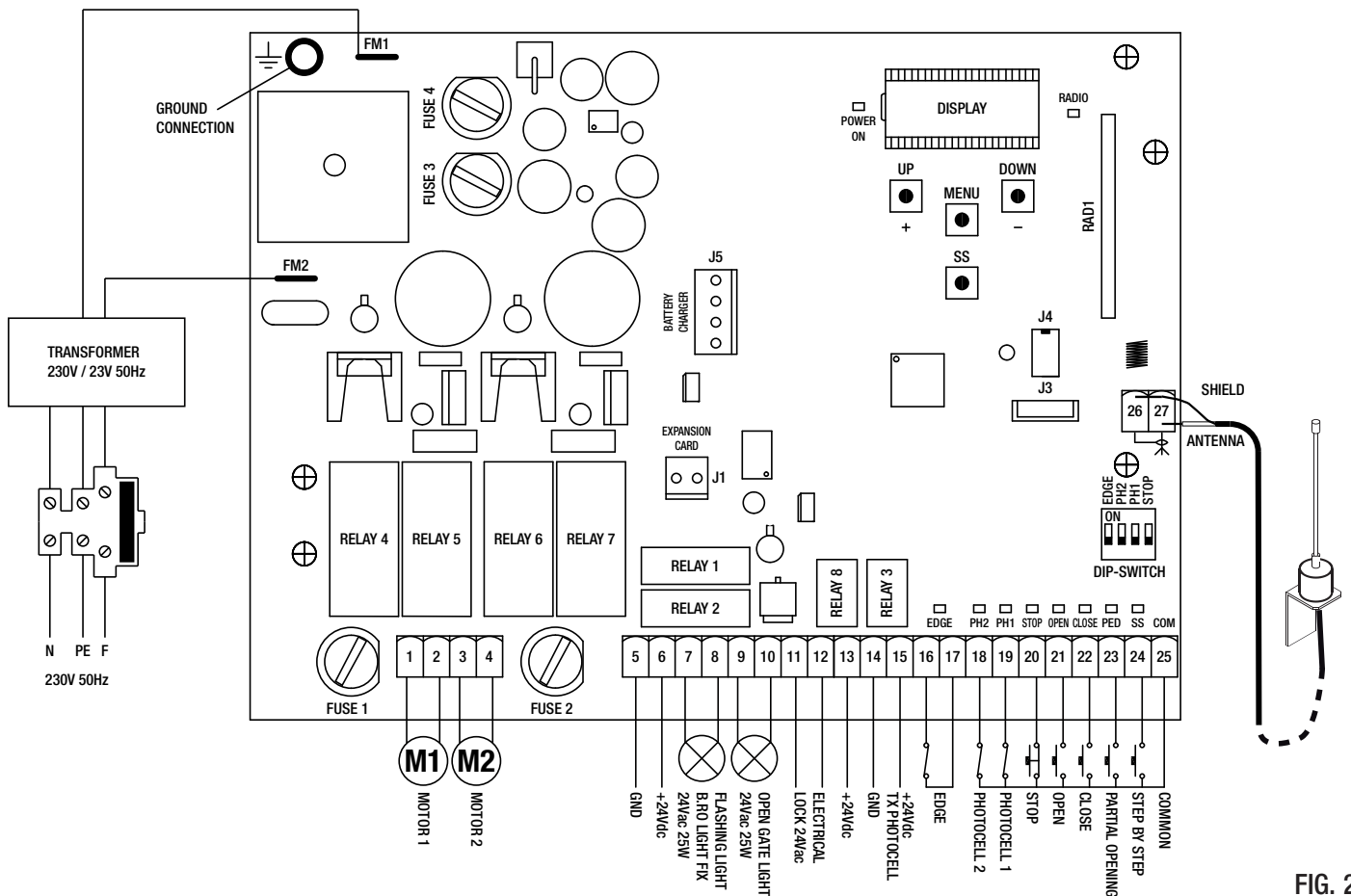
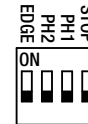


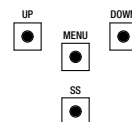
FIG. 2

4.1 - LISTE DES BORNES ET CONNECTEURS

Nombre	Nom	Description
1 - 2	M1	Brancher l'alimentation du moteur 1.

Nombre	Nom	Description
3 - 4	M2	Brancher l'alimentation du moteur 2.
5 - 6	24VDC	Alimentation accessoires 24Vdc. ATTENTION: la centrale fournit jusqu'à un maximum de 200mA (5W) pour tous les accessoires à 24Vdc.
7 - 8	FLASH	Sortie clignotant à 24 Vac. Utiliser un clignotant sans circuit auto-clignotement 24Vac 25W max.
9 -10	OPEN GATE LIGHT	Sortie lumière de courtoisie/voyant motorisation ouvert à 24Vac. Utiliser une lumière 24Vac 25W max. Le fonctionnement de la lumière et la durée des activations sont gérés, respectivement, par les menus avancés <i>F.C.U.</i> et <i>E.C.U.</i>
11-12	ELECTRICAL LOCK	Sortie serrure électrique 12Vac 15VA.
13	+24VDC	Alimentation accessoires +24Vdc. Utiliser pour l'alimentation du récepteur des photocellules.
14	GND	Alimentation accessoires 0Vdc. ATTENTION: la centrale fournit jusqu'à un maximum de 200mA (5W) pour tous les accessoires à 24Vdc.
15	+24VDC TX PHOTO	Alimentation accessoires +24Vdc. Utiliser pour l'alimentation de l'émetteur des photocellules. Cette connexion est nécessaire dans le cas d'usage du test photocellule. Vous pouvez activer le test photocellule par le menu avancé <i>E.P.H.</i>
16 - 17	EDGE	Entrée barre palpeuse (contact NC). Sélectionner le type de barre utilisée (mécanique ou résistive) par le menu <i>E.d.r.</i> et la gestion du fonctionnement par le menu <i>E.d.</i> ATTENTION: avec le DIP EDGE sur ON, l'entrée est désactivée.
18 - 25	PH2 - COM	Entrée photocellule d'ouverture (contact NC). La photocellule est activée à tout moment pendant l'ouverture de la motorisation et provoque l'arrêt immédiat du mouvement ; une fois libéré le faisceau des photocellules, la motorisation continuera l'ouverture. En cas d'intervention en fermeture (paramètre <i>Ph.2. = 0</i>) la motorisation s'arrête et une fois libérée se rouvre. Dans le menu avancé <i>Ph.2.</i> il est possible de sélectionner le comportement de la photocellule. ATTENTION: avec le DIP PH2 sur ON, l'entrée est désactivée.
19 - 25	PH1 - COM	Entrée photocellule de fermeture (contact NC). La photocellule est activée à tout moment pendant la fermeture de la motorisation, provoque l'arrêt immédiat et l'inversion du mouvement. Les photocellules n'interviennent pas lors de l'ouverture. Dans le menu avancé <i>SP.H.</i> il est possible de sélectionner le comportement de la photocellule avec la motorisation fermée. ATTENTION: avec le DIP PH1 sur ON, l'entrée est désactivée.
20 - 25	STOP - COM	Brancher la commande STOP (contact NC). Cette entrée est considérée comme une sécurité; l'ouverture du contact arrête immédiatement la motorisation, qui reste bloquée jusqu'au rétablissement des conditions du contact en entrée. ATTENTION: avec le DIP STOP sur ON, l'entrée est désactivée.
21 - 25	OPEN - COM	Brancher le bouton pour la commande OUVRE (contact NO).
22 - 25	CLOSE - COM	Brancher le bouton pour la commande FERME (contact NO).
23 - 25	PED - COM	Brancher le bouton pour la commande OUVERTURE PARTIELLE (contact NO).
24 - 25	SS - COM	Brancher le bouton pour la commande PAS À PAS (contact NO)
25	COM	Commun pour entrées sécurités et commandes.
26	SHIELD	Brancher la masse de l'antenne.
27	ANTENNA	Brancher le câble de signal de l'antenne.
J1	EXPANSION CARD	Connecteur pour la carte optionnelle R1.
J3		Connecteur pour le module Bluetooth.
J4		Connecteur pour la mémoire externe.
J5	BATTERY CHARGER	Connecteur pour la carte chargeur de batterie (24CBA).
FM1 - FM2		Connecteur pour l'alimentation de la carte de transformateur.
	GROUND CONNECTION	Connexion a terre.

5 - AFFICHAGE ET ÉTATS DE LA CENTRALE



Appuyer sur la touche "DOWN" pour lire sur l'écran les paramètres suivants.

ÉCRAN	DESCRIPTION
Visualisation état (--, OP, CL, ...)	Description de l'état de la centrale. Faites référence à la table ÉTATS DE LA CENTRALE pour la description des états de fonctionnement.
Manœuvres effectuées, par exemple: 02.0. (unité) / 00 1 (milliers), c'est à dire 1020 cycles.	Comptage des manœuvres, les milliers (sans points) et les unités (avec points) sont alternés

5.1 - ÉTATS DE LA CENTRALE

ÉCRAN	DESCRIPTION
--	Standby - motorisation fermé ou ré-allumage après extinction
OP	Motorisation en ouverture.
CL	Motorisation en fermeture.
SO	Motorisation arrêté par l'utilisateur pendant l'ouverture.
SC	Motorisation arrêté par l'utilisateur pendant la fermeture.
HA	Motorisation arrêté par intervention externe (photocellules, stop).
oP	Motorisation ouvert sans ré-fermeture automatique.
PE	Motorisation ouvert en mode ouverture partielle sans ré-fermeture automatique.
-tc	Motorisation ouvert avec ré fermeture automatique, les dernières 10 secondes le tiret est remplacé par le compte à rebours.
-tP	Motorisation ouvert en mode ouverture partielle avec ré-fermeture automatique, les dernières 10 secondes le tiret est remplacé par le compte à rebours.

5.2 - SIGNAUX PENDANT LE FONCTIONNEMENT

ÉCRAN	DESCRIPTION
rAd	Il est affiché pendant l'apprentissage des émetteurs.
don	Il est affiché lorsqu'un nouvel émetteur est appris ou à la fin d'une réinitialisation.
Fnd	Il est affiché lorsqu'une touche est apprise d'un émetteur déjà appris.
CLr	Il est affiché quand un émetteur est effacé.
LOP	Il est affiché pendant l'apprentissage des courses pour indiquer que la centrale est en phase d'ouverture.
LCL	Il est affiché pendant l'apprentissage des courses pour indiquer que la centrale est en phase de fermeture.
L--	Il est affiché pendant l'apprentissage en cas d'intervention d'un dispositif de sécurité.
SEE	Il apparaît lorsque la centrale reste en attente d'un signal de la part d'un émetteur pendant la visualisation de l'emplacement dans la mémoire.
not	Il apparaît lorsque l'émetteur n'est pas présent dans la mémoire pendant la visualisation de la position dans la mémoire.
toUt	Il apparaît lorsque la centrale quitte pour inactivité la visualisation de l'emplacement dans la mémoire.
Snd	Il apparaît pendant le premier appariement au dispositif Bluetooth.
c --	Il est affiché lorsque la centrale est connectée au dispositif Bluetooth.
L --	Il apparaît lorsque l'appareil Bluetooth est déconnecté de la centrale.
POUEr	Il est affiché lorsque la tension d'alimentation ne suffit pas.

5.3 - SIGNALISATION ANOMALIES

ÉCRAN	DESCRIPTION
EiE	Erreur mémoire: mémoire externe non installée ou non reconnue.
EEx	Erreur écriture mémoire: la valeur x est un numéro de 1 à 6. Si une erreur se produit, contactez l'assistance technique.
EFO	Intervention capteur d'impact.
EEd	Intervention barre palpeuse.
EPH	Panne des photocellules.
Eth	Intervention thermique pour la sauvegarde de la centrale.
FUL	Mémoire extérieure pleine.
Err	Erreur de mémoire pendant les fonctions « visualisation position » ou « effacement d'émetteurs individuels ».
EEL	Erreur serrure électrique : le rétablissement après la vérification de l'erreur doit être fait manuellement. Appuyez et gardez appuyé le bouton "DOWN", apparaîtra initialement le code rEL, puis le code rES. Relâchez le bouton.

NOTE - La visualisation d'une erreur sur l'écran, à l'exception d'EEL, persiste jusqu'à la pression de la touche DOWN [-] ou à une commande de mouvement, quel qu'elle soit.

ATTENTION - la réinitialisation après une erreur EEx doit être faite par l'une des 3 touches de la centrale de commande (UP, MENU ou DOWN).

5.4 - LED DE SIGNALISATION

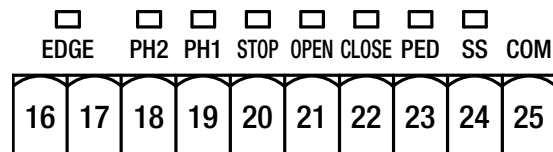


FIG. 3

LED	COULEUR	DESCRIPTION
EDGE	ROUGE	Signalisation de sécurité, Led normalement allumée.
PH2	ROUGE	Signalisation de sécurité, Led normalement allumée.
PH1	ROUGE	Signalisation de sécurité, Led normalement allumée.
STOP	ROUGE	Signalisation de sécurité, Led normalement allumée.
OPEN	VERT	Led normalement éteinte. Elle est allumée lorsque le bouton est pressé.
CLOSE	VERT	Led normalement éteinte. Elle est allumée lorsque le bouton est pressé.
PED	VERT	Led normalement éteinte. Elle est allumée lorsque le bouton est pressé.
SS	VERT	Led normalement éteinte. Elle est allumée lorsque le bouton est pressé.
RADIO	ROUGE	Led allumée en présence d'une transmission radio.
POWER ON	VERT	Led normalement allumée. Indique la présence de tension en entrée à la carte.

FRA

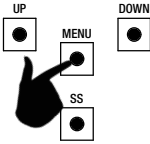
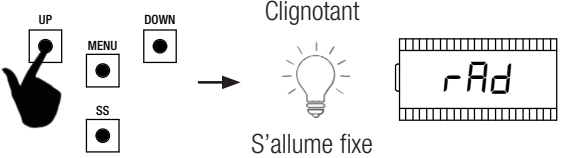



6 - APPRENTISSAGE D'UN ÉMETTEUR

L'apprentissage d'un émetteur peut être activé par le bouton "UP" de la centrale de commande, ou par la touche cachée d'un émetteur déjà mémorisé. La centrale BIOS2 24V peut mémoriser jusqu'à quatre fonctions dans autant de touches de la télécommande. Pendant la procédure d'apprentissage, expliquée au paragraphe 6.1, on mémorise le bouton individuel de l'émetteur. En conséquence, il sera nécessaire d'effectuer jusqu'à 4 apprentissages pour attribuer toutes les fonctions possibles.

Les fonctions seront attribuées selon l'ordre suivant:

1. 1ère touche mémorisée: fonction ETAPE-PAR-ETAPE.
2. 2ème touche mémorisée: fonction OUVERTURE PARTIELLE.
3. 3ème touche mémorisée: fonction OUVRE.
4. 4ème touche mémorisée: fonction FERME.

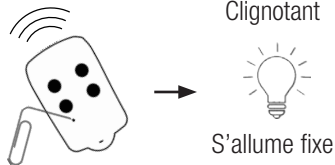

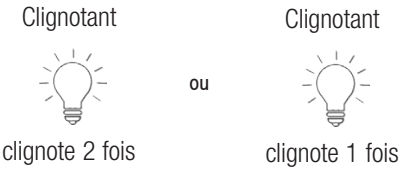
6.1 - APPRENTISSAGE D'UN ÉMETTEUR

1.	S'assurer d'être au dehors des menus de programmation. Pour quitter, appuyez brièvement sur le bouton "MENU" jusqu'à la visualisation de l'état de la centrale.	
2.	Appuyer et relâcher la touche "UP". Sur l'écran le mot <i>rAd</i> apparaît et le clignotant s'allume fixe.	
3.	Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer sur une touche de l'émetteur que l'on veut mémoriser.	
4.	Si la mémorisation a été correctement effectuée, sur l'écran apparaît le mot <i>don</i> , ou <i>Fnd</i> , si l'émetteur est déjà mémorisé.	
5.	Après 2 secondes, l'écran affiche la position dans la mémoire dans laquelle l'émetteur a été mémorisé, par exemple <i>235</i> .	
6.	Pour mémoriser une autre touche de l'émetteur (ou des nouvelles télécommandes), répéter la procédure à partir de l'étape 2.	

ATTENTION - Au bout de 10 secondes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement de la phase de programmation (le display affiche *EXIT*).

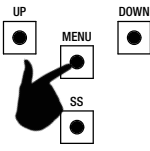
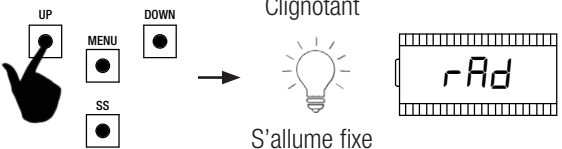

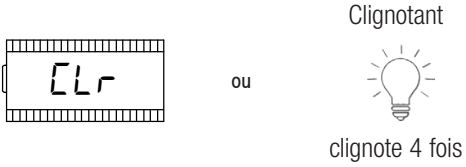

FRA

6.2 - APPRENTISSAGE PAR LA TOUCHE CACHÉE D'UN ÉMETTEUR DÉJÀ APPRIS

1.	Quand la motorisation est arrêté, appuyer par l'aide d'une agrafe sur la touche cachée d'un émetteur déjà appris; la centrale de commande indique le début de l'apprentissage avec l'allumage du clignotant.	
2.	Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer sur une touche de l'émetteur que l'on veut mémoriser.	
3.	Si la mémorisation a été correctement effectuée, le clignotant clignote 2 fois (nouvel émetteur) ou 1 fois (émetteur déjà appris).	
4.	Pour mémoriser une autre touche de l'émetteur (ou des nouvelles télécommandes), répéter la procédure à partir de l'étape 1.	

ATTENTION - Au bout de 10 secondes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement de la phase de programmation (le display affiche EOLt).

6.3 - EFFACEMENT D'UN ÉMETTEUR

1.	S'assurer d'être au dehors des menus de programmation. Pour quitter, appuyez brièvement sur le bouton "MENU" jusqu'à la visualisation de l'état de la centrale.	
2.	Appuyer et relâcher la touche "UP" ou la touche cachée d'un émetteur déjà appris. Sur l'écran le mot rAd apparaît et le clignotant s'allume fixe.	
3.	Dans les 10 secondes qui suivent, appuyer au même temps la touche cachée et la touche 1 de l'émetteur à effacer.	
4.	Si l'effacement a été correctement effectué, sur l'écran le mot ELr apparaît et le clignotant clignote 4 fois.	
5.	Après 2 secondes, l'écran affiche la position dans la mémoire effacée, par exemple 235 .	

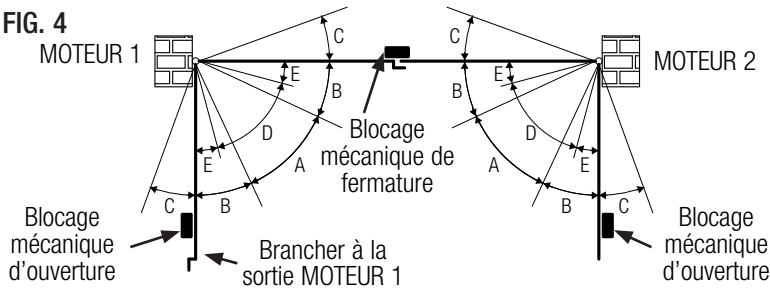
ATTENTION - Au bout de 10 secondes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement de la phase de programmation (le display affiche EOLt).

7 - APPRENTISSAGE DES COURSES

NOTE - avant d'effectuer l'apprentissage vérifiez à travers le menu avancé de.f. (chapitre 9) si le type de moteur sélectionné est correct. Lors de la première activation il est nécessaire d'effectuer une procédure d'apprentissage pour détecter la longueur de la course et des ralentissements. Après cette procédure, l'installation est terminée. Pour personnaliser la motorisation, procéder comme décrit dans le chapitre 8.

ATTENTION - Pour un correct fonctionnement de la motorisation, il est absolument indispensable l'utilisation des butées mécaniques en ouverture et fermeture.

FIG. 4

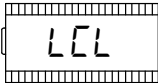
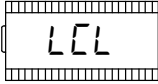


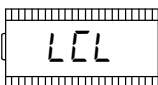


A = zone de marche à vitesse normale.
 B = zone de marche à vitesse ralentie.
 C = zone dépassement de course (mouvement à vitesse de ralentissement, si actif).
 D = zone d'intervention du capteur ampérométrique avec inversion du mouvement (il détecte un obstacle).
 E = zone d'intervention du capteur ampérométrique avec arrêt du mouvement et mémorisation de la position atteinte comme position de fermeture / ouverture totale (Resynchronisation, voir le paramètre $\tau_i . A$).

7.1 - APPRENTISSAGE FACILITÉ DES COURSES

1.	<p>Brancher à la sortie MOTEUR1 le battant qui ferme et auquel est connecté une éventuelle serrure électrique. Le MOTEUR 1 est activé toujours en premier et en deuxième en fermeture.</p> <p>Effectuer un contrôle des réglages et éventuellement les personnaliser avant de procéder avec l'apprentissage.</p> <p>Les ralentissements seront conformes aux paramètres sélectionnés dans le menu, avec le même pourcentage en phase d'ouverture qu'en phase de fermeture ($L5i \neq P$). Le retard du deuxième battant sera celui réglé par le menu (par défaut: $dL4 = 2$).</p>	
2.	<p>Débloquer la motorisation, la positionner à mi-course et ré-bloquer les moteurs. Appuyer et garder appuyés les boutons "UP" et "MENU" pendant au moins 5 secondes jusqu'à quand le display affiche LOP.</p>	
3.	<p>Si le MOTEUR 1 <u>NE FONCTIONNE PAS</u> en ouverture, appuyer sur la touche "DOWN" pour arrêter l'apprentissage. Le display affiche L--.</p>	
4.	<p>Appuyer sur la touche "SS" pour reprendre la procédure: le MOTEUR 1 bouge automatiquement en ouverture à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LOP.</p>	
5.	<p>Si le MOTEUR 2 <u>NE FONCTIONNE PAS</u> en ouverture, appuyer sur la touche "DOWN" pour arrêter l'apprentissage. Le display affiche L--.</p>	
6.	<p>Appuyer sur la touche "SS" pour reprendre la procédure: le MOTEUR 2 bouge automatiquement en ouverture à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LOP.</p>	

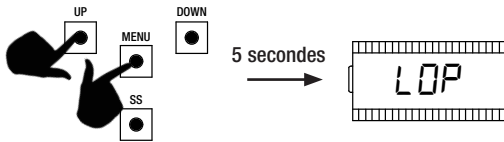
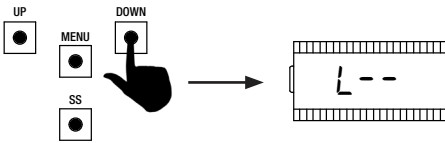
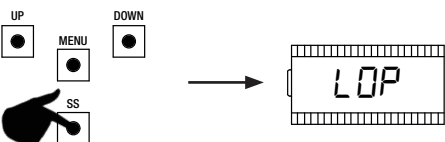
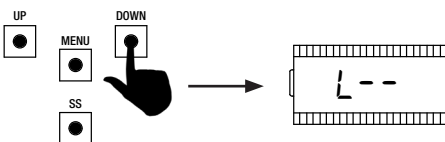
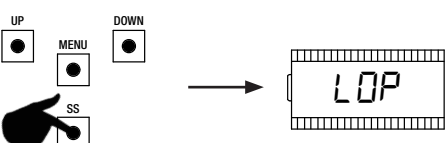

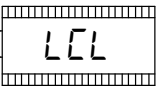
FRA


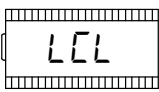




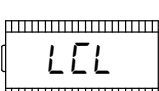
7.	<p>Le MOTEUR 2 bouge automatiquement en fermeture à vitesse normale. Une fois atteint le blocage mécanique de fermeture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LCL.</p>	
8.	<p>Le MOTEUR 1 bouge automatiquement en fermeture à vitesse normale. Une fois atteint le blocage mécanique de fermeture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LCL.</p>	
9.	<p>Le MOTEUR 1 bouge automatiquement en ouverture à vitesse normale. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LOP.</p>	
10.	<p>Le MOTEUR 2 bouge automatiquement en ouverture à vitesse normale. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LOP.</p>	
11.	<p>La motorisation se déplace en fermeture avec le délai du deuxième battant réglé par le menu dLY et les ralentissements réglés par le menu LSi.</p>	

ATTENTION - en cas d'intervention d'un dispositif de sécurité, la procédure sera arrêtée et l'écran affichera le message L -- . Appuyer sur la touche étape-par-étape pour redémarrer l'apprentissage à partir de l'étape 4.

NOTE - Si les moteurs ne s'arrêtent pas automatiquement lors de l'apprentissage, augmenter la valeur de la sensibilité sur obstacle et/ou de la sensibilité sur obstacle en ralentissement (menu SEN et SEL), voir la section 8, et vérifier que le mode d'intervention du capteur de courant soit compatible avec l'utilisation comme fin-de-course (menu Sn.i.), voir la section 9.

7.2 - APPRENTISSAGE DES COURSES AVANCÉ

1.	<p>Brancher à la sortie MOTEUR1 le battant qui batte et à laquelle est connecté une éventuelle serrure électrique. Le MOTEUR 1 est activé toujours en premier et en deuxième en fermeture.</p> <p>Effectuer un contrôle des réglages et éventuellement les personnaliser avant de procéder avec l'apprentissage.</p> <p>S'assurer d'avoir réglé le menu $L5: = P$. Les ralentissements devront être réglés pendant la procédure d'apprentissage et les amplitudes dans les deux directions seront indépendantes.</p> <p>Il ritardo della seconda anta sarà quello impostato da menu (default: $dL5 = 2$).</p>	
2.	<p>Débloquer la motorisation, le positionner à mi-course et ré-bloquer les moteurs.</p> <p>Appuyer et maintenir appuyés les boutons "UP" et "MENU" pendant au moins 5 secondes jusqu'à quand le display affiche LOP.</p>	
3.	<p>Si le MOTEUR 1 <u>NE FONCTIONNE PAS</u> en ouverture, appuyer sur la touche "DOWN" pour arrêter l'apprentissage. Le display affiche $L--$.</p>	
4.	<p>Appuyer sur la touche "SS" pour reprendre la procédure: le MOTEUR 1 bouge automatiquement en ouverture à vitesse réduite.</p> <p>Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LOP.</p>	
5.	<p>Si le MOTEUR 2 <u>NE FONCTIONNE PAS</u> en ouverture, appuyer sur la touche "DOWN" pour arrêter l'apprentissage. Le display affiche $L--$.</p>	
6.	<p>Appuyer sur la touche "SS" pour reprendre la procédure: le MOTEUR 2 bouge automatiquement en ouverture à vitesse réduite.</p> <p>Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LOP.</p>	
7.	<p>Le MOTEUR 2 bouge automatiquement en fermeture à vitesse normale.</p> <p>Lorsque la motorisation atteint la position de début ralentissement, fournir une commande étape-par-étape (SS). Le display affiche LCL.</p>	
8.	<p>Le MOTEUR 2 avance à vitesse réduite.</p> <p>Une fois atteint le blocage mécanique de fermeture, le moteur s'arrête automatiquement.</p> <p>ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS".</p> <p>Le display affiche LCL.</p>	

9.	Le MOTEUR 1 bouge automatiquement en fermeture à vitesse normale. Lorsque la motorisation atteint la position de début ralentissement, fournir une commande étape-par-étape (SS). Le display affiche LCL.	
10.	Le MOTEUR 1 avance à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique de fermeture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LCL.	
11.	Le MOTEUR 1 bouge automatiquement en ouverture à vitesse normale. Lorsque la motorisation atteint la position de début ralentissement, fournir une commande étape-par-étape (SS). Le display affiche LOP.	
12.	Le MOTEUR 1 avance à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LOP.	
13.	Le MOTEUR 2 bouge automatiquement en ouverture à vitesse normale. Lorsque la motorisation atteint la position de début ralentissement, fournir une commande étape-par-étape (SS). Le display affiche LOP.	
14.	Le MOTEUR 2 avance à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LOP.	
15.	La motorisation se déplace en fermeture avec le délai du deuxième battant réglé par le menu dLY et avec les ralentissements définis.	

ATTENTION - en cas d'intervention d'un dispositif de sécurité, la procédure sera arrêtée et l'écran affichera le message L--.
Appuyer sur la touche étape-par-étape pour redémarrer l'apprentissage à partir de l'étape 4.

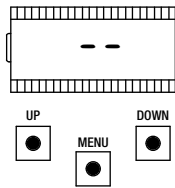
NOTE - Si les moteurs ne s'arrêtent pas automatiquement lors de l'apprentissage, augmenter la valeur de la sensibilité sur obstacle et/ou de la sensibilité sur obstacle en ralentissement (menu SEN et SEL), voir la section 8, et vérifier que le mode d'intervention du capteur de courant soit compatible avec l'utilisation comme fin-de-course (menu Snt.), voir la section 9.

8 - MODIFICATION DES PARAMETRES - MENU BASE

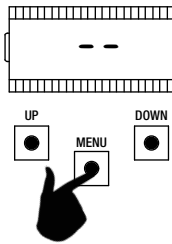
Il est possible d'accéder au menu de base pour la modification des principaux paramètres de la centrale de commande.
Pour entrer dans le MENU BASE, procéder comme il suit.

ATTENTION - Au bout de 2 minutes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement du menu.

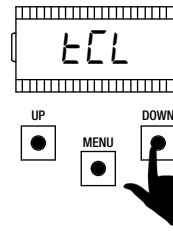
Exemple de modification d'un paramètre du MENU BASE



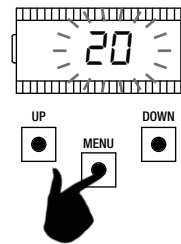
S'assurer d'être au dehors des menus de programmation (appuyez brièvement sur la touche "MENU").



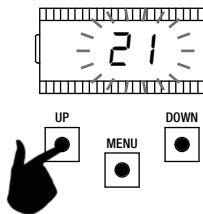
Pour entrer dans le menu de base, appuyer sur la touche "MENU" pendant 1 seconde.



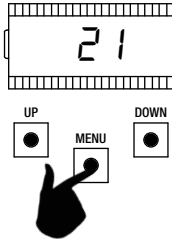
Pour faire défiler les fonctions, appuyer sur les touches "UP" et "DOWN".



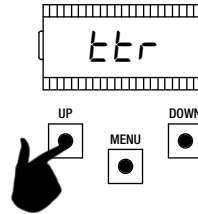
Pour entrer dans le paramètre, appuyer sur la touche "MENU" pendant 1 seconde jusqu'à ce que la valeur clignote.



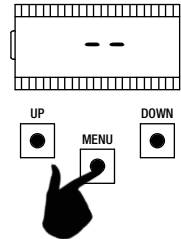
Pour modifier la valeur, utiliser les touches "UP" et "DOWN".



Pour enregistrer, appuyez et gardez appuyée la touche "MENU" pendant au moins une seconde. Pour quitter sans sauvegarder, appuyez brièvement sur la touche "MENU".



Pour faire défiler les fonctions, appuyer sur les touches "UP" et "DOWN".



Appuyez brièvement sur la touche "MENU" pour sortir du menu.

	PARAMÈTRES	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITE
1	tCL	Temps de fermeture automatique (0 = désactivé).	0	0	900	s
2	tCr	Temps de fermeture après passage (0 = désactivé).	0	0	30	s
3	SEn	Sensibilité sur obstacle (0 = désactivé).	50	0	100	%
4	SEL	Sensibilité sur obstacle pendant le ralentissement (0 = désactivé).	70	0	100	%
5	SPn	Vitesse normale.	100	50	100	%
6	SPL	Vitesse en décélération.	50	10	100	%
7	Sbs	Configuration SS 0 = normal (AP-ST-CH-ST-AP-ST...) 1 = alterné STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH...) 2 = alterné (AP-CH-AP-CH...) 3 = copropriété-timer. 4 = copropriété avec fermeture immédiate.	0	0	4	
8	blt	Comportement après black-out : 0 = aucune action, reste comme il était. 1 = fermeture.	0	0	1	

	PARAMÈTRES	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITE
9	<i>dLY</i>	Retard deuxième battant.	2	0	300	s
10	<i>LSI</i>	Amplitude ralentissement : P = personnalisé par l'apprentissage. 0...100% = pourcentage de la course.	15	0	100	%
11	<i>ASL</i>	Anti-glissement / Temps supplémentaire.	0	0	300	s
12	<i>n̄it</i>	Nombre des moteurs 1 = 1 moteur 2 = 2 moteurs	2	1	2	

NOTE - Les paramètres mis en évidence en gris dépendent du moteur sélectionné. Dans le tableau, les données du moteur CUSTOM sont représentées. Pour plus de détails faire référence au chapitre 12.

1. TEMPS DE REFERMÉTURE AUTOMATIQUE t_{CL}

Active lorsque la motorisation est arrêté dans la position d'ouverture totale, la motorisation referme après le temps t_{CL} . En cette phase l'afficheur montre - t_{CL} avec le tiret clignotant, qui pendant les dernières 10 secondes est remplacé par le compte à rebours. Une commande d'ouverture ou l'intervention des photocellules font recommencer le compte à rebours.

2. TEMPS DE REFERMÉTURE APRÈS LE PASSAGE t_{tr}

Si pendant l'ouverture ou la permanence d'ouverture le faisceau des photocellules a été obscurci et ensuite libéré, la motorisation ferme après avoir attendu le temps t_{tr} une fois atteinte la position d'ouverture totale. En cette phase l'afficheur montre - t_{tr} avec le tiret clignotant, qui pendant les dernières 10 secondes est remplacé par le compte à rebours.

3. SENSIBILITÉ SUR OBSTACLES SE_n

Régler la sensibilité sur obstacle pour obtenir un fonctionnement correct de la motorisation, en intervenant en cas d'obstacle mais en garantissant le fonctionnement aussi dans les pires des conditions (ex. hiver, durcissement des moteurs causé par usure, etc.). On conseille après le réglage du paramètre d'exécuter un mouvement complet d'ouverture et fermeture avant de vérifier l'intervention sur obstacle.

Des valeurs inférieures correspondent à un plus grand effort sur l'obstacle.

L'intervention pour obstacle arrête la motorisation et inverse brièvement le mouvement.

4. SENSIBILITÉ SUR OBSTACLE PENDANT LE RALENTISSEMENT SE_L

Régler la sensibilité sur obstacle pendant le ralentissement pour obtenir un fonctionnement correct de la motorisation, en intervenant en cas d'obstacle mais en garantissant le fonctionnement aussi dans les pires des conditions (ex. hiver, durcissement des moteurs causé par usure, etc.). On conseille après le réglage du paramètre d'exécuter un mouvement complet d'ouverture et fermeture avant de vérifier l'intervention sur obstacle.

Des valeurs inférieures correspondent à un effort majeur sur l'obstacle.

L'intervention pour obstacle arrête la motorisation et inverse brièvement le mouvement.

5. VITESSE NORMALE SP_n

Régler la vitesse normale pour assurer le correct fonctionnement de l'automatisme. Il est possible de régler le pourcentage du couple à partir d'un minimum de 50% à un maximum de 100%.

ATTENTION - après avoir modifié ce paramètre, il est nécessaire d'effectuer un nouvel apprentissage des courses.

6. VITESSE EN DÉCÉLÉRATION SP_L

Régler la vitesse pendant le ralentissement pour assurer le correct fonctionnement de l'automatisme. Il est possible de régler le pourcentage du couple à partir d'un minimum de 50% à un maximum de 100% de la vitesse normale SP_n .

ATTENTION - après avoir modifié ce paramètre, il est nécessaire d'effectuer un nouvel apprentissage des courses.

7. CONFIGURATION ETAPE-PAR-ETAPE (SS) $5b5$

Il est possible de définir cinq modes de fonctionnement pour la commande SS:

- $5b5 = 0$ normal (AP-ST-CH-ST-AP-ST-CH-...)
Fonctionnement typique Étape-par-étape. Pendant un mouvement une pression de SS cause l'arrêt automatique de l'automatisme.
- $5b5 = 1$ alterné STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH-...)
Fonctionnement alterné avec STOP en ouverture. Pendant le mouvement d'ouverture une pression de SS comporte l'arrêt de l'automatisme.
- $5b5 = 2$ alterné (AP-CH-AP-CH-...)
L'utilisateur ne peut pas arrêter l'automatisme avec la commande SS.
En donnant la commande de SS on obtient l'immédiate inversion de direction.
- $5b5 = 3$ copropriété- temporisateur.
La commande de SS, si présente, contrôle seulement l'ouverture complète de la motorisation. Si la commande persiste avec l'automatisme ouvert, on attendra le relâchement avant de commencer l'éventuelle temporisation pour la re-fermeture automatique (si activée), une ultérieure pression et le relâchement d'une commande d'étape-par-étape en cette phase fait répartir le temporisateur de la ré-fermeture automatique.
- $5b5 = 4$ copropriété avec re-fermeture immédiate.
Comme copropriété avec temporisateur (point précédent) mais avec possibilité de fermer la motorisation manuellement après la commande étape-par-étape.

8. COMPORTEMENT APRÈS BLACK OUT b_{LE}

Au moment du redémarrage de la carte, après avoir coupé l'alimentation (black-out), le comportement de la carte est déterminé per le paramètre b_{LE} du menu:

- $b_{LE} = 0$ aucune action – au moment du rallumage la motorisation reste arrêté jusqu'à la réception d'une commande de l'utilisateur. Le premier mouvement est en ouverture.
- $b_{LE} = 1$ fermeture – la centrale, dès qu'elle est rallumée, commande indépendamment une fermeture.

9. RETARD DEUXIÈME BATTANT $dL4$

Permet de définir le décalage entre les battants pour éviter qu'ils se superposent pendant le mouvement.

10. AMPLITUDE RALENTISSEMENT $L5i$

Avec ce paramètre, il est possible de définir l'amplitude des ralentissements et éventuellement leur exclusion ($L5i = 0$). Au cas où on souhaite des ralentissements plus précis ou différents pour chaque direction/battant, il est possible de régler le paramètre $L5i$ sur P (personnalisés) et exécuter l'apprentissage des courses avancé en spécifiant les points de début ralentissement souhaités.

11. ANTI-GLISSEMENT / TEMPS SUPPLÉMENTAIRE $R5L$

Paramètre pour compenser un possible glissement du moteur: ils sont ajoutés $R5L$ secondes aux temps de fonctionnement pour assurer la complète opérativité de la motorisation en chaque situation.

12. NOMBRE DES MOTEURS $n\bar{r}t$

Paramètre pour régler le nombre des moteurs, les opérations d'apprentissage et les modalités de fonctionnement seront indiquées selon la valeur de ce paramètre.

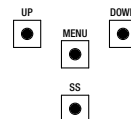
9 – MODIFICATION DES PARAMÈTRES - MENU AVANCÉ

Ce menu permet une personnalisation plus détaillée de certains paramètres.

Pour entrer, appuyer et garder appuyée la touche "MENU" pendant 5 secondes.

Pour modifier les paramètres, suivre les indications fournies par le MENU BASE.

ATTENTION - Au bout de 2 minutes d'inactivité, la centrale de commande sort automatiquement du menu.



	PARAMÈTRES	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITE
1	$S_{n\bar{r}t}$	Mode d'intervention capteur de courant: 0 = totalement désactivé. 1 = complet (fin du mouvement + obstacle). 2 = seulement obstacle à tout point de la course. 3 = seulement fin du mouvement à tout point de la course.	1	0	3	
2	$\bar{r}t.A.$	Ampleur zone de resync.	60	0	100	
3	$S_{i.t.}$	Temps d'intervention du capteur de courant.	2	1	10	x 100ms
4	$S_{d.t.}$	Temps de désactivation capteur de courant au démarrage.	15	0	30	x 100ms
5	$U_{r.A.}$	Durée rampe d'accélération: 0...20 = durée de la rampe. $55r$ = étape individuelle au 50% de la vitesse de fonctionnement. $H5r$ = étape individuelle au 100% de la vitesse de fonctionnement.	10	0	20	x 35ms
6	$d_{r.A.}$	Durée rampe de décélération.	10	0	20	x 35ms
7	$S_{P.h.}$	Comportement PH1 au départ d'état fermé: 0 = vérification PH1. 1 = le battant ouvre aussi avec PH1 occupée.	1	0	1	
8	$P_{h.2.}$	Comportement PH2: 0 = activé soit en ouverture qu'en fermeture. 1 = activé seulement en ouverture.	0	0	1	
9	$t_{P.h.}$	Test dispositifs photo: 0 = désactivé. 1 = activé PH1. 2 = activé PH2. 3 = activé PH1 et PH2.	0	0	3	
10	$E_{d.\bar{r}t.}$	Typologie barre palpeuse: 0 = contact (NC). 1 = résistive (8k2).	0	0	1	
11	$i_{E.d.}$	Modalité intervention de la barre palpeuse : 0 = intervient seulement en fermeture avec inversion du mouvement. 1 = arrête la motorisation (soit en ouverture qu'en fermeture) et libère l'obstacle (brève inversion).	0	0	1	
12	$t_{E.d.}$	Test barre palpeuse: 0 = désactivé. 1 = activé.	0	0	1	
13	$L_{P.o.}$	Ouverture partielle.	30	0	100	%

FRA

	PARAMÈTRES	DESCRIPTION	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNITE
14	<i>tP.C.</i>	Temps fermeture automatique ouverture partielle (0 = désactivé).	0	0	900	s
15	<i>FP.r.</i>	Configuration sortie clignotant: 0 = fixe. 1 = clignotant.	1	0	1	
16	<i>tP.r.</i>	Temps pré-clignotement (0 = désactivé).	0	0	10	s
17	<i>FC.y.</i>	Configuration lumière de courtoisie : 0 = a la fin du mouvement, allumée pendant le temps <i>tC.y.</i> 1 = allumée si la motorisation n'est pas fermé + durée <i>tC.y.</i> 2 = allumée si le timer lumière de courtoisie (<i>tC.y.</i>) n'a pas expiré. 3 = voyant motorisation ouvert on/off. 4 = voyant motorisation ouvert clignotement proportionnel.	0	0	4	
18	<i>tC.y.</i>	Temps de durée lumière de courtoisie.	180	0	900	s
19	<i>dE.A.</i>	Homme mort: 0 = désactivé. 1 = activé.	0	0	1	
20	<i>SE.r.</i>	Limite cycles de requête assistance. Si la limite configurée est atteinte, les cycles suivants seront exécutés avec clignotement rapide (seulement si <i>FP.r.</i> est activé). (0 = désactivé)	0	0	100	x 1000 cicli
21	<i>SE.F.</i>	Habilitation au clignotement continu pour la requête d'assistance (fonction exécutée seulement avec l'automatisme fermé): 0 = désactivé. 1 = activé.	0	0	1	
22	<i>HA.o.</i>	Coup de bélier en ouverture (0 = désactivé).	0	0	100	x 100ms
23	<i>HA.c.</i>	Coup de bélier en fermeture (0 = désactivé).	0	0	100	x 100ms
24	<i>EL.i.</i>	Mode d'utilisation de la serrure électrique: 0 = désactivée ou non installée. 1 = activée sans activation préalable. 2 = activée avec activation préalable. 3 = activée et configurée comme une serrure magnétique.	0	0	3	
25	<i>ri.i.</i>	Mode utilisation sortie R1 (plug-in): 0 = sortie non utilisée. 1 = serrure électrique (réplique de la sortie sur la carte). 2 = lumière de courtoisie (réplique de la sortie sur la carte).	0	0	1	
26	<i>iP.r.</i>	Pression de moteur en état de fermeture, fonction anti-vent.	0	0	480	min
27	<i>iR.E.</i>	Fonction de relâchement mécanique des moteurs.	0	0	10	x 50ms
28	<i>EC.o.</i>	Fonction ECOMODE (0 = désactivé).	0	0	1	
29	<i>dE.F.</i>	Réinitialisation valeurs par défaut en fonction du type de moteur: 0 = CUSTOM. 1 = XTILUS. 2 = INT VS. 3 = MINIART. 4 = KINEO 400.	0	0	4	
30	<i>tr.S.</i>	Affichage de la position de chaque émetteur dans la mémoire.				
31	<i>tr.C.</i>	Effacement des émetteurs individuels.				
32	<i>tr.F.</i>	Effacement de tous les émetteurs. Entrer pour modifier le paramètre et ensuite garder appuyée la touche "MENU", il apparait un compte à rebours qui termine par le mot <i>don.</i>				
33	<i>Si.d.</i>	Premier appariement entre le dispositif Bluetooth et la centrale de commande.				

NOTE - Les paramètres mis en évidence en gris dépendent du moteur sélectionné. Dans le tableau sont reportés les données du moteur CUSTOM. Pour plus de détails faire référence au chapitre 12.

1. MODE D'INTERVENTION CAPTEUR *Sn.i.*

Il est possible de choisir jusqu'à 4 modes d'intervention pour le capteur de courant qui détectent le moteur arrêté:

- *Sn.i.* = 0 le capteur est désactivé.
- *Sn.i.* = 1 fonctionnement complet : intervention pour obstacle dans la zone centrale de la course et intervention pour mettre fin au mouvement dans les zones de resync (voir le paramètre *iR.A.*).

- $S_{n,i} = 2$ le capteur intervient seulement en tant qu'obstacle, indépendamment de la position.
- $S_{n,i} = 3$ le capteur intervient seulement en tant que fin du mouvement, indépendamment de la position.

2. AMPLEUR ZONE DE RESYNC $i_i .R.$

Avec ce paramètre, il est possible de définir l'ampleur de la zone de resync et éventuellement son exclusion ($i_i .R. = 0$). Dans cette zone, l'intervention du capteur de courant arrête le mouvement et règle la position atteinte en tant que position de fermeture/ouverture totale. La valeur 100 correspond au 25% de la course totale du moteur.

3. TEMPS D'INTERVENTION CAPTEUR $S_i .t.$

Temps après lequel intervient le capteur de détection moteur en arrêt (capteur de courant) en présence d'un obstacle.

4. TEMPS DE DÉSACTIVATION AU DÉMARRAGE $S_d.t.$

Temps pendant lequel les capteurs de courant sont désactivés lors du démarrage du moteur.

5. RAMPE D'ACCELERATION $U_r .R.$

Ce paramètre permet de définir la durée de la rampe d'accélération pendant le démarrage du moteur. Plus la valeur est élevée, plus longue sera la rampe. Avec $U_r .R. = 0$, les rampes sont désactivées et le moteur démarre directement à la vitesse de fonctionnement ou à la vitesse de ralentissement en fonction de la position dans la course.

En plus des valeurs numériques, deux options supplémentaires sont présentes:

- $55.r.$ - le moteur démarre au 50% de la vitesse de fonctionnement pendant 0,6 secondes.
- $H5.r.$ - le moteur démarre au 100% de la vitesse de fonctionnement pendant 0,6 secondes.

6. RAMPE DE DECELERATION $d_r .R.$

Ce paramètre permet de régler la durée de la rampe de décélération de la vitesse de fonctionnement à celle de ralentissement. Plus la valeur est élevée, plus longue sera la rampe.

7. COMPORTEMENT PH1 A PARTIR DE L'ETAT DE FERMETURE $SP.h.$

La photocellule de fermeture a le fonctionnement suivant:

- Fermeture: inversion immédiate du mouvement.
- Ouverture du point intermédiaire: aucune intervention.
- Ouverture à partir de l'état de fermeture totale:
 - $SP.h. = 0$ la motorisation ne part pas si PH1 est occupée.
 - $SP.h. = 1$ la motorisation part même si PH1 est occupée.

8. COMPORTEMENT PH2 $Ph.z.$

La photocellule d'ouverture a le fonctionnement suivant:

- Ouverture: arrête le mouvement de l'automatisme et attend que le faisceau soit libéré, ensuite repart en ouverture.
- Fermeture:
 - $Ph.z. = 0$ arrête le mouvement de la motorisation et attend que le faisceau soit libéré, ensuite repart en fermeture.
 - $Ph.z. = 1$ aucune intervention.

9. TEST DISPOSITIFS PHOTO $tP.h.$

En activant la fonction on obtient la vérification des fonctions des dispositifs photo avant chaque mouvement qui commence avec la motorisation arrêté. Elle n'est pas activée en cas d'inversions rapides de marche. Faire référence au paragraphe 4.1 pour le branchement direct des dispositifs photo.

10. TYPE DE BARRE PALPEUSE $E_d.i.$

On peut sélectionner deux types de barre palpeuses:

- $E_d.i. = 0$ mécanique avec contact normalement fermé.
- $E_d.i. = 1$ barre palpeuse résistive 8,2K Ω .

11. MODALITÉ D'INTERVENTION BARRE PALPEUSE $iE.d.$

Pour permettre l'installation des barres palpeuses dans toutes les deux directions de marche de la motorisation, deux modalités d'intervention sont disponibles:

- $iE.d. = 0$ seulement en fermeture avec inversion totale du mouvement.
- $iE.d. = 1$ dans toutes les deux directions de marche avec arrêt et brève inversion pur libérer l'obstacle.

12. TEST BARRE PALPEUSE $tE.d.$

En habilitant la fonction on obtient la vérification fonctionnelle de la barre. Cette opération est utile au cas où une barre palpeuse avec circuit électronique de test (ex. palpeuse radio R.CO.0) est connectée. Pour un fonctionnement correct, connecter le contact de test de la palpeuse à l'alimentation de l'émetteur des photocellules (paragraphe 4.1) et activer le test avec niveau logique bas 0 Vdc (pour la compatibilité faire référence au manuel de la barre palpeuse avec circuit électronique de test).

13. OUVERTURE PARTIELLE $L.P.d.$

L'ouverture partielle est un mouvement qui peut être activé seulement à partir de la motorisation complètement fermé. Le paramètre règle l'ouverture comme pourcentage de la course totale.

14. TEMPS DE RÉ-FERMETURE AUTOMATIQUE PAR OUVERTURE PARTIELLE $tP.L.$

Activée avec la motorisation arrêtée dans la position d'ouverture partielle, la motorisation se referme après avoir attendu le temps $tP.L.$. Dans cette phase le display montre $-tL$ avec le tiret clignotant qui pendant les 10 dernières secondes est remplacé par le compte au rebours.

15. CONFIGURATION SORTIE CLIGNOTANT $FP.r.$

On peut sélectionner deux modalités pour la sortie clignotant:

- $FP.r. = 0$ la sortie reste fixe. Il sera nécessaire d'utiliser un clignotant avec circuit auto-clignotant (B.RO LIGHT 24 Vac).
- $FP.r. = 1$ sortie clignotant. Il sera nécessaire d'utiliser un clignotant à lumière fixe (B.RO LIGHT FIX 24 Vac).

16. TEMPS DE PRÉ-CLIGNOTEMENT $tP.r.$

Clignotement préventif au mouvement, exécuté dans toutes les deux directions, dont la durée est définie par le paramètre $tP.r.$

17. CONFIGURATION LUMIÈRE DE COURTOISIE $FL.Y.$

On peut sélectionner des modalités différentes pour la lumière de courtoisie:

- $FL.Y. = 0$ la lumière s'éteint à la fin de la manœuvre après avoir attendu le temps $tL.Y.$.
- $FL.Y. = 1$ la lumière s'éteint seulement avec la motorisation fermé, après avoir attendu le temps $tL.Y.$ réglé.
- $FL.Y. = 2$ allumée jusqu'à l'échéance du temps $tL.Y.$ réglé, indépendamment de l'état de l'automatisme (la lumière pourrait s'éteindre avant

la fin du mouvement).

- $FL.Y = 3$ voyant motorisation ouverte - la lumière s'éteint immédiatement lorsque la position de fermeture totale est atteinte.
- $FL.Y = 4$ voyant motorisation ouverte avec clignotement proportionnel à l'état de l'automatisme:
 - Ouverture: clignotement lent.
 - Fermeture: clignotement rapide.
 - Ouvert: allumée.
 - Fermé: éteinte.
 - Arrêté: 2 flash + délai long + 2 flash + délai long + ...

18. TEMPS LUMIÈRE DE COURTOISIE $EL.Y$.

Temps d'activation de la lumière de courtoisie.

19. HOMME MORT $dE.A$.

Dans la modalité homme mort la motorisation bouge exclusivement jusqu'à quand la commande est présente; au relâchement, la motorisation se pose en stop. Les commandes activées sont OPEN et CLOSE. SS et PED sont inactives. En modalité homme mort sont désactivés toutes les opérations automatiques, y comprises les brèves ou totales inversions. Toutes les sécurités sont désactivées sauf le STOP.

20. SEUIL CYCLES REQUÊTE POUR ASSISTANCE $SE.r$.

Il est possible de régler par le menu le nombre de cycles prévus avant que la centrale nécessite d'assistance. La requête consiste dans le remplacement du normal clignotement fonctionnel par un clignotement rapide pendant les mouvements (seulement si $FP.r = 1$).

21. CLIGNOTEMENT POUR REQUÊTE D'ASSISTANCE $SE.F$.

L'activation de la fonction comporte que le clignotant continue à clignoter avec la motorisation fermée, pour la requête d'assistance.

22. COUP DE BÉLIER EN OUVERTURE $HR.d$.

Cette fonction est liée à l'utilisation de la serrure électrique, qui doit être activée par le menu $EL.r$. Il s'agit d'appuyer brièvement contre le blocage mécanique de fermeture pour permettre son désengagement, avant d'effectuer une ouverture, à partir du portail fermé. Par le menu, il est possible de déterminer la durée de la pression sur le blocage mécanique d'un minimum de 0,1s à un maximum de 10s.

23. COUP DE BÉLIER EN FERMETURE $HR.c$.

Cette fonction est liée à l'utilisation de la serrure électrique, qui doit être activée par le menu $EL.r$. La centrale, une fois que le portail a atteint le blocage mécanique de fermeture, exerce une pression sur le blocage mécanique. Par le menu, il est possible de déterminer la durée de la pression sur le blocage mécanique d'un minimum de 0,1s à un maximum de 10s.

24. MODE D'UTILISATION DE LA SERRURE ELECTRIQUE $EL.r$.

Ce paramètre permet de sélectionner le fonctionnement de la sortie ELECTRICAL LOCK:

- $EL.r = 0$ serrure électrique désactivée ou non installée.
- $EL.r = 1$ la serrure électrique est activée simultanément aux moteurs.
- $EL.r = 2$ la serrure électrique est activée 1,5s avant les moteurs.
- $EL.r = 3$ serrure électrique magnétique : la serrure est activée uniquement avec une motorisation en position de fermeture totale. A la commande d'ouverture la serrure est désactivée. Pendant la fonction "pressions moteurs en fermeture" la serrure est désactivée.

ATTENTION - avec la serrure électrique magnétique il est absolument nécessaire d'utiliser la carte R1.

25. MODE D'UTILISATION DE LA CARTE R1 $rl.r$.

Ce paramètre permet de sélectionner le fonctionnement de la carte R1 (facultatif):

- $rl.r = 0$ la sortie est désactivée.
- $rl.r = 1$ serrure électrique: le contact NO (sans tension) de la carte R1 a le même fonctionnement de la sortie ELECTRICAL LOCK.
- $rl.r = 2$ lumière de courtoisie : le contact NO (sans tension) de la carte R1 a le même fonctionnement de la sortie OPEN GATE LIGHT.

26. PRESSION DU MOTEUR EN ÉTAT DE FERMETURE, FONCTION ANTI-VENT $rp.r$.

Fonction pour le maintien de la correcte position de fermeture totale du moteur, exécutée seulement avec la motorisation fermé. La centrale de commande actionne le moteur pendant une minute chaque $rp.r$ minutes afin de maintenir la pression sur les fins de course mécaniques (par exemple pour compenser le vent).

27. RELÂCHEMENT MÉCANIQUE $rr.E$.

Fonction pour le relâchement de la mécanique des moteurs : c'est utile dans les moteurs où le déblocage pour le mouvement manuel peut rester bloqué en raison de la pression du moteur sur le fin de course mécanique. Une fois atteint le fin de course, en ouverture ou en fermeture, le moteur fera une brève inversion de durée $rr.E \times 50ms$.

NOTE - avec la fonction $rp.r$ active (pression moteurs en position fermée), le relâchement de la mécanique se passera seulement pendant le premier positionnement sur le fin de course.

28. FONCTION ECOMODE $EL.d$.

Ce paramètre vous permet d'activer la fonction ECOMODE. Voir le chapitre 10.

29. RÉINITIALISATIONS VALEURS PAR DÉFAUT $dE.F$.

En accédant à l'entrée $dE.F$, il est possible de retourner à la configuration d'usine de la centrale. La réinitialisation concerne tous les paramètres du menu de base et du menu avancé tandis que n'agit pas sur les amplitudes des courses programmées et sur la direction des moteurs.

Pour effectuer la réinitialisation accéder à l'entrée $dE.F$, donc confirmer avec une pression prolongée de la touche "MENU". Gardez-la appuyée jusqu'à quand le display affiche un nombre (par exemple 0), ensuite relâcher la touche.

Sélectionner le moteur utilisé avec les touches "UP" et "DOWN":

- 0: CUSTOM
- 1: XTILUS
- 2: INT VS
- 3: MINIART
- 4: KINEO 400

Gardez appuyée la touche "MENU" jusqu'à quand le numéro clignote, ensuite relâcher la touche. Garder appuyée à nouveau la touche "MENU" : un compte au rebours $d00, d79, \dots, d01$ va partir. Une fois que celui-ci aura terminé, la réinitialisation sera effectuée et le mot don sera affichée sur l'écran.

NOTE - pour connaître le type de moteur précédemment choisi, positionnez-vous dans l'élément de menu de f: en alternance, le numéro du moteur sélectionné sera affiché. Si vous avez modifié des paramètres dépendants du moteur (chapitre 12) apparaîtra aussi la lettre c (par exemple, $c1$).

30. AFFICHAGE DE LA POSITION DE CHAQUE ÉMETTEUR DANS LA MÉMOIRE E.F.5.

En accédant à l'option E.F.5, il est possible de visualiser la position dans la mémoire dans laquelle un émetteur a été mémorisé. Pour activer la fonction, accédez à l'option E.F.5. - puis validez en appuyant sur le bouton "MENU". Gardez appuyé jusqu'à ce que sur l'écran apparait SEE, ensuite relâchez le bouton.

À ce point, appuyez sur un bouton de l'émetteur mémorisé (il n'active aucune commande). Sur l'écran apparaissent:

- la position dans la mémoire pendant 2 secondes, s'il a été mémorisé;
- l'écriture n.a. pendant 2 secondes, s'il n'a pas été mémorisé.

Après 2 secondes, l'écran revient à SEE et il sera possible d'activer la fonction avec un autre émetteur.

Pour quitter la fonction, appuyez sur la touche "MENU". Autrement, après 15 secondes sans transmissions, la centrale quittera la fonction, en montrant à l'écran l'écriture E.a.U.E.

31. EFFACEMENT DES ÉMETTEURS INDIVIDUELS E.F.6.

En accédant à l'option E.F.6, il est possible d'effacer de la mémoire un émetteur individuel mémorisé.

Pour activer la fonction, accédez à l'option E.F.6. - puis validez en appuyant sur le bouton "MENU". Gardez-le appuyé jusqu'à ce que sur l'écran apparait la valeur 0, ensuite relâchez le bouton. Sélectionnez l'emplacement dans la mémoire du transmetteur. Appuyez et gardez appuyée la touche "MENU" jusqu'à quand à l'écran apparait CLR, ensuite relâchez la touche.

Pour quitter la fonction, appuyez sur la touche "MENU". Si à l'écran apparait l'écriture E.F.F., cela signifie qu'il pourrait y avoir des problèmes avec la mémoire (par exemple, l'emplacement est vide ou la mémoire déconnectée).

32. EFFACEMENT DE TOUS LES ÉMETTEURS E.F.7.

En accédant à l'entrée E.F.7 du menu il est possible d'effacer tous les émetteurs appris.

Pour effectuer la réinitialisation, accéder à l'entrée E.F.7. donc confirmer par la pression prolongée de la touche "MENU". Gardez-la appuyée jusqu'à ce que le display affiche la valeur 0, ensuite relâcher la touche. Appuyez et gardez appuyée de nouveau la touche "MENU", un compte au rebours 000,079, ..., 001 va partir. Une fois que celui-ci aura terminé, la réinitialisation sera effectuée et le mot done sera affichée sur l'écran.

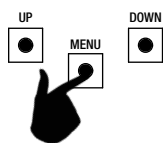
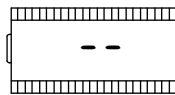
33. BLUETOOTH S1.d.

Point du menu nécessaire pour le premier appariement entre un dispositif Android et la centrale de commande. Faites référence au manuel (aide) de l'application Android pour la procédure de connexion.

10 - ECOMODE

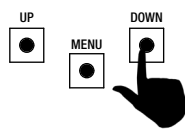
La fonction ECOMODE permet d'augmenter la durée de vie des batteries en cas de coupure de courant.

Pour activer la fonction:

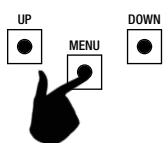
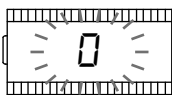


S'assurer d'être au dehors des menus de programmation (appuyez brièvement sur la touche "MENU").

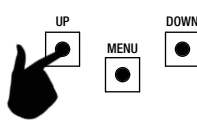
Pour entrer dans le menu, appuyez sur la touche "MENU" pendant 5 secondes.



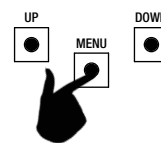
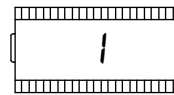
Pour faire défiler les fonctions, appuyez sur les touches "UP" et "DOWN". Sélectionnez le menu E.C.a..



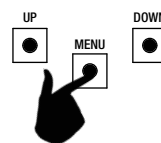
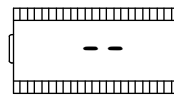
Pour entrer dans le paramètre, appuyez sur la touche "MENU" pendant 1 seconde jusqu'à ce que la valeur clignote.



Pour modifier la valeur, utiliser les touches "UP" et "DOWN".



Pour enregistrer, appuyez et gardez appuyée la touche "MENU" pendant au moins une seconde.



Appuyez brièvement sur la touche "MENU" pour sortir du menu.

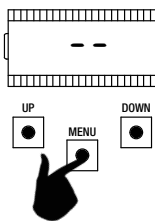
Pendant le fonctionnement à batterie, avec ECOMODE active, la centrale bouge le moteur à vitesse réduite (50% de la vitesse nominale) et tous les accessoires, à l'exclusion de la serrure électrique, sont éteints.

ATTENTION - dans cette situation, les dispositifs de sécurité NE SONT PAS ACTIFS. Pour plus de sécurité, nous recommandons de bouger la motorisation à vue.

Si pendant le fonctionnement à batterie, la tension d'alimentation revient, après 5 secondes (temps d'allumage des accessoires), le moteur est reporté à la vitesse de fonctionnement et les dispositifs de sécurité sont à nouveau monitorés.

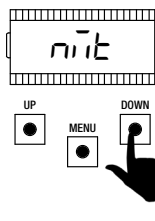
11 - APPRENTISSAGE DES COURSES - 1 MOTEUR

Sélectionner le fonctionnement avec un moteur:

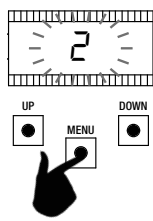


S'assurer d'être au dehors des menus de programmation (appuyez brièvement sur la touche "MENU").

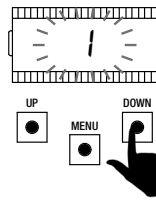
Pour entrer dans le menu, appuyer sur la touche "MENU" pendant 1 seconde.



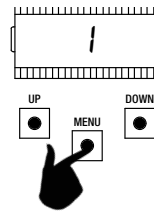
Pour faire défiler les fonctions, appuyer sur les touches "UP" et "DOWN". Sélectionnez le menu n̄it.



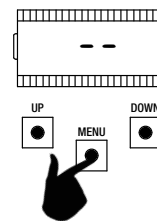
Pour entrer dans le paramètre, appuyer sur la touche "MENU" pendant 1 seconde jusqu'à ce que la valeur clignote.



Pour modifier la valeur, utiliser les touches "UP" et "DOWN".



Pour enregistrer, appuyez et gardez appuyée la touche "MENU" pendant au moins une seconde.



Appuyez brièvement sur la touche "MENU" pour sortir du menu.

ATTENTION - Pour un correct fonctionnement de la motorisation, il est absolument indispensable l'utilisation des butées mécaniques en ouverture et fermeture.

11.1 - APPRENTISSAGE FACILITÉ DES COURSES - 1 MOTEUR

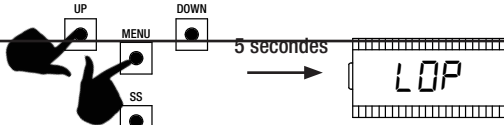
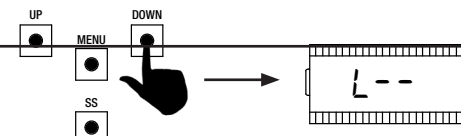
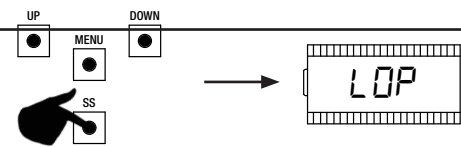

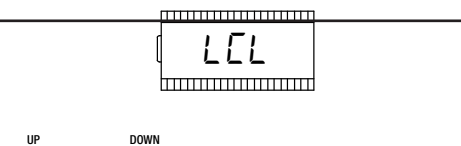
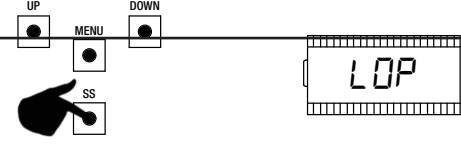

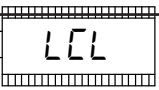
1.	<p>Connecter à la sortie MOTEUR1 la motorisation et vérifier d'avoir réglé n̄it = 1. Effectuer un contrôle des réglages et éventuellement les personnaliser avant de procéder avec l'apprentissage. Les ralentissements seront conformes aux paramètres sélectionnés dans le menu, avec le même pourcentage en phase d'ouverture qu'en phase de fermeture ($L5f \neq P$).</p>	
2.	<p>Débloquer la motorisation, le positionner à mi-course et ré-bloquer les moteurs. Appuyer et maintenir appuyés les boutons "UP" et "MENU" pendant au moins 5 secondes jusqu'à quand le display affiche LOP.</p>	
3.	<p>Si la motorisation NE FONCTIONNE PAS en ouverture, appuyer sur la touche "DOWN" pour arrêter l'apprentissage. Le display affiche L--.</p>	
4.	<p>Appuyer sur la touche "SS" pour reprendre la procédure: la motorisation bouge automatiquement en ouverture à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LOP.</p>	
5.	<p>La motorisation bouge automatiquement en fermeture à vitesse normale. Une fois atteint le blocage mécanique de fermeture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LCL.</p>	
6.	<p>La motorisation bouge automatiquement en ouverture à vitesse normale. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LOP.</p>	
7.	<p>La motorisation bouge en fermeture avec les ralentissements réglés par le menu L5f.</p>	

FRA

**ATTENZIONE - in caso di intervento di un dispositivo di sicurezza, la procedura viene arrestata e appare a display la scritta L -- .
Premere il tasto "SS" per ricominciare l'apprendimento dal punto 4.**

NOTE - Si les moteurs ne s'arrêtent pas automatiquement lors de l'apprentissage, augmenter la valeur de la sensibilité sur obstacle et/ou de la sensibilité sur obstacle en ralentissement (menu SE_n et SEL), voir la section 8, et vérifier que le mode d'intervention du capteur de courant soit compatible avec l'utilisation comme fin-de-course (menu $Sn_{r,i}$), voir la section 9.

11.2 - APPRENTISSAGE DES COURSES AVANCÉ - 1 MOTEUR

1.	<p>Connecter à la sortie MOTEUR1 la motorisation et vérifier d'avoir réglé $n_{iL} = 1$. Effectuer un contrôle des réglages et éventuellement les personnaliser avant de procéder avec l'apprentissage. S'assurer d'avoir réglé le menu $LSI = P$. Les ralentissements devront être réglés pendant la procédure d'apprentissage et les amplitudes dans les deux directions seront indépendantes.</p>	
2.	<p>Débloquer la motorisation, le positionner à mi-course et ré-bloquer les moteurs. Appuyer et maintenir appuyés les boutons "UP" et "MENU" pendant au moins 5 secondes jusqu'à quand le display affiche LOP.</p>	
3.	<p>Si la motorisation NE FONCTIONNE PAS en ouverture, appuyer sur la touche "DOWN" pour arrêter l'apprentissage. Le display affiche L -- .</p>	
4.	<p>Appuyer sur la touche "SS" pour reprendre la procédure: la motorisation bouge automatiquement en ouverture à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LOP.</p>	
5.	<p>La motorisation bouge automatiquement en fermeture à vitesse normale. Lorsque la motorisation atteint la position de début ralentissement, fournir une commande étape-par-étape (SS). Le display affiche LCL.</p>	
6.	<p>La motorisation avance à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique de fermeture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LCL.</p>	
7.	<p>La motorisation bouge automatiquement en ouverture à vitesse normale. Lorsque la motorisation atteint la position de début ralentissement, fournir une commande étape-par-étape (SS). Le display affiche LOP.</p>	
8.	<p>La motorisation avance à vitesse réduite. Une fois atteint le blocage mécanique d'ouverture, le moteur s'arrête automatiquement. ATTENTION - si le moteur ne s'arrête pas automatiquement, appuyez sur le bouton "SS". Le display affiche LOP.</p>	
9.	<p>La motorisation bouge en fermeture avec les ralentissements réglés.</p>	

**ATTENZIONE - in caso di intervento di un dispositivo di sicurezza, la procedura viene arrestata e appare a display la scritta L -- .
Premere il tasto Passo Passo per ricominciare l'apprendimento dal punto 4.**

NOTE - Si les moteurs ne s'arrêtent pas automatiquement lors de l'apprentissage, augmenter la valeur de la sensibilité sur obstacle et/ou de la sensibilité sur obstacle en ralentissement (menu SE_n et SEL), voir la section 8, et vérifier que le mode d'intervention du capteur de courant soit compatible avec l'utilisation comme fin-de-course (menu $Sn_{r,i}$), voir la section 9.

12 - VALEURS PAR DEFAULT

La centrale de commande BIOS2 24V a la possibilité de sélectionner le modèle du moteur utilisé. Cela vous permet de configurer certains paramètres par défaut, pour le fonctionnement optimal du moteur.

Veillez trouver ci-dessous la table des paramètres dépendants du moteur, avec la valeur par défaut attribuée.

MENU	DISPLAY	DESCRIPTION	VALEURS PAR DEFAULT				
			CUSTOM	XNILUS	INT VS	MINIART	KINEO 400
BASE	SEn	Sensibilité sur obstacle (0 = désactivé).	50	45	35	60	40
BASE	SEL	Sensibilité sur obstacle pendant le ralentissement (0 = désactivé).	70	75	60	60	50
BASE	SPn	Vitesse normale.	100	80	70	100	100
BASE	SPL	Vitesse en décélération.	50	40	60	50	50
BASE	ASL	Anti-glissement / Temps supplémentaire.	0	15	15	15	15
AVANCÉ	St	Temps d'intervention du capteur de courant.	2	2	2	2	2
AVANCÉ	Sdt	Temps de désactivation capteur de courant au démarrage.	15	15	25	15	15
AVANCÉ	UrA	Durée rampe d'accélération.	10	15	10	15	10
AVANCÉ	drA	Durée rampe de décélération.	10	10	5	15	10
AVANCÉ	dEF	Réinitialisation valeurs de défaut.	0	1	2	3	4

NOTE - pour connaître le type de moteur sélectionné, positionnez-vous dans l'élément de menu de.f: en alternance, le numéro du moteur sélectionné sera affiché. Si vous avez modifié des paramètres dépendants du moteur apparaîtra aussi la lettre c (par exemple, c l).

13 - GARANTIE

La garantie du fabricant est valable aux termes de la loi à compter de la date estampillée sur le produit et est limitée à la réparation ou substitution gratuite des pièces reconnues comme défectueuses par manque de qualité essentielle des matériaux ou pour cause de défaut de fabrication. La garantie ne couvre pas les dommages ou défauts dus à des agents externes, manque d'entretien, surcharge, usure naturelle, choix du produit inadapté, erreur de montage, ou autres causes non imputables au producteur. Les produits trafiqués ne seront ni garantis ni réparés. Les données reportées sont purement indicatives. Aucune responsabilité ne pourra être attribuée pour les réductions de portée ou les dysfonctionnements dus aux interférences environnementales. Les responsabilités à la charge du producteur pour les dommages causés aux personnes pour cause d'incidents de toute nature dus à nos produits défectueux, sont uniquement celles qui sont visées par les lois.

14 - ÉLIMINATION DU PRODUIT

Ce produit fait partie intégrante de l'automatisme et comme tel doit être éliminé avec celui-ci. Comme pour les opérations d'installation, à la fin de la vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent elles aussi être accomplies par un personnel qualifié. Ce produit est composé de différents types de matériaux: certains peuvent être recyclés alors que d'autres doivent être éliminés. Informez-vous à propos des systèmes de recyclage ou d'élimination prévus par les règlements en vigueur sur votre territoire pour cette catégorie de produit.



ATTENTION! – certaines parties du produit peuvent présenter des substances polluantes ou dangereuses qui, si elles sont jetées dans la nature, pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et la santé humaine.

Comme cela est indiqué par le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les déchets ménagers. Procédez donc à un "tri sélectif" en vue de son élimination en respectant les méthodes prévues par les règlements en vigueur sur votre territoire ou bien remettre le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.

ATTENTION! – les règlements en vigueur au niveau local peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination abusive de ce produit.

ALLMATIC S.r.l

32020 Lentiai - Belluno – Italy

Via dell'Artigiano, n°1 – Z.A.

Tel. 0437 751175 – 751163 r.a. Fax 0437 751065

<http://www.allmatic.com> - E-mail: info@allmatic.com

BIOS2 24V

CUADRO DE MANDO PARA
CANCELAS A HOJA 24V



 **ALLMATIC**[®]

MADE IN ITALY

CE

1 - ADVERTENCIAS GENERALES

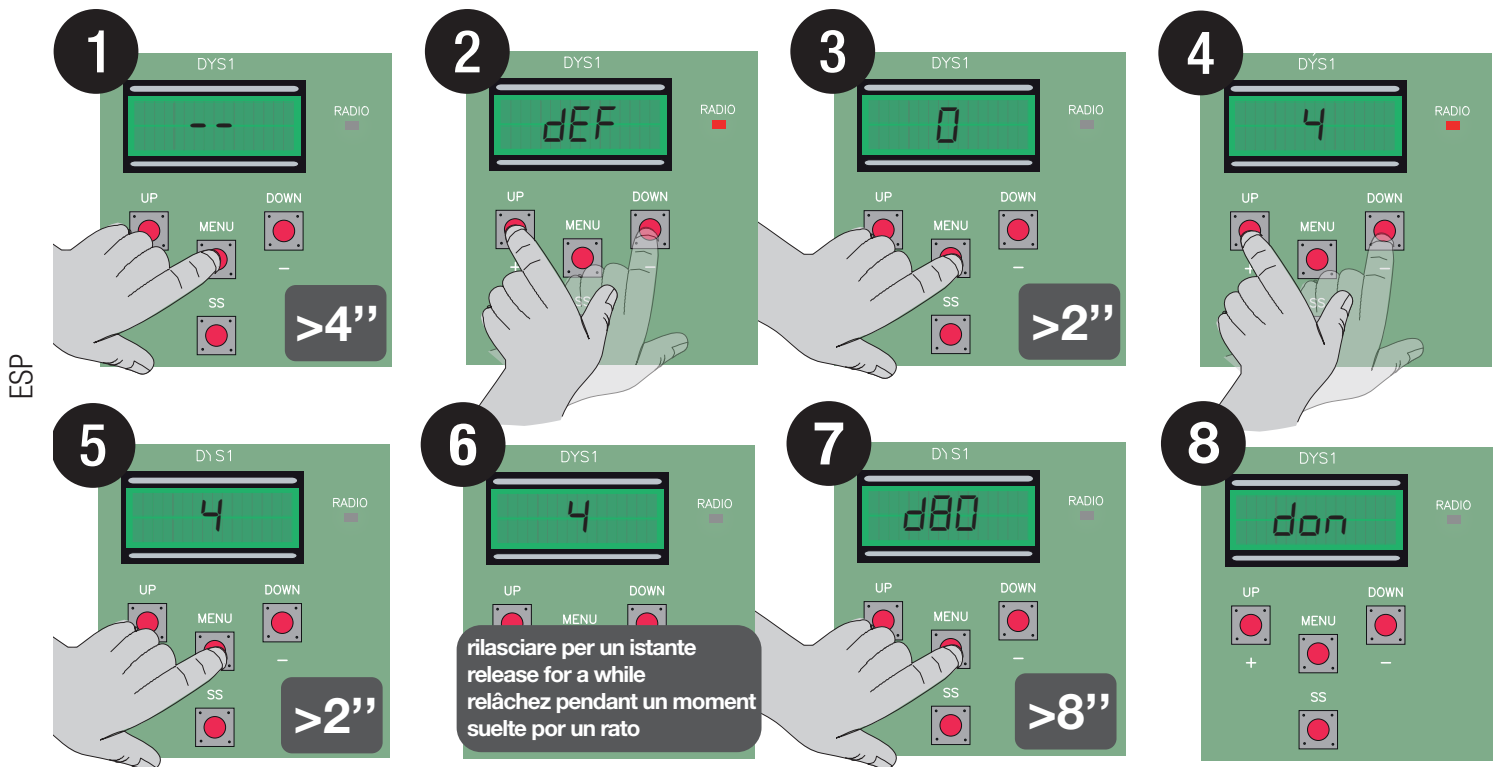
! CUIDADO! Antes de instalar el producto es obligatorio leer el documento relativo a las **ADVERTENCIAS DE SEGURIDAD GENERAL** en dotación con el producto. Documento **6-1620001**. La página integrativa se puede descargar también del sitio www.allmatic.com.

2 - SELECCIÓN DE LA MOTORIZACIÓN EN USO

! CUIDADO! Antes de realizar los aprendizajes de los recorridos, la memorización de los mandos y antes de realizar cualquier otra regulación, es necesario seleccionar la motorización en uso, esto permite optimizar el funcionamiento de BIOS2 24. **ENTRAR EN EL MENU AVANZADO VOZ dE.F**, seleccionar el valor correspondiente a la motorización controlar y realizar un reset completando la cuenta regresiva en el display. Hace referencia a la tabla de la página 18. A continuación el procedimiento (en el ejemplo se ha seleccionado el motor KINEO 400 (4):

CUIDADO! El procedimiento realiza una renovación de los valores de fábrica causando la pérdida total de las eventuales personalizaciones. No acciona sobre la totalidad de los recorridos programados y sobre los mandos programados.

0	OTRAS MOTORIZACIONES (REALIZAR LAS PERSONALIZACIONES NECESARIAS)
1	XTILUS
2	INT VS
3	MINIART
4	KINEO 400



3 - DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

La central de mando BIOS2 24V es indicada para la instalación de 2 motores 24 Vdc con absorción máxima de 10A. Su funcionamiento es fácil e intuitivo gracias al interfaz display y a las 4 teclas. El cuadro de mando permite una regulación precisa de todos los parámetros. La central puede memorizar hasta 1000 mandos (memoria externa) con la función paso-paso, apertura parcial, abre y cierra. Además, tiene una entrada para las fotocélulas de apertura y de cierre, banda (mecánica o resistiva) y pulsadores para el paso paso, apertura parcial, abre, cierre y el stop. Las salidas comprenden una luz intermitente de 24 Vac, luz de cortesía/luz indicadora automatización abierta de 24 Vac, alimentación accesorios 24 Vdc y una electrocerradura 12Vac 15VA. La electrocerradura es también disponible con tarjeta adicional R1 (no incluida) con contacto limpio 230Vac 5A max / 30Vdc 5A máx.

Si es necesario el funcionamiento en caso de falta de energía eléctrica esta predispuesto para el uso de baterías flotantes.

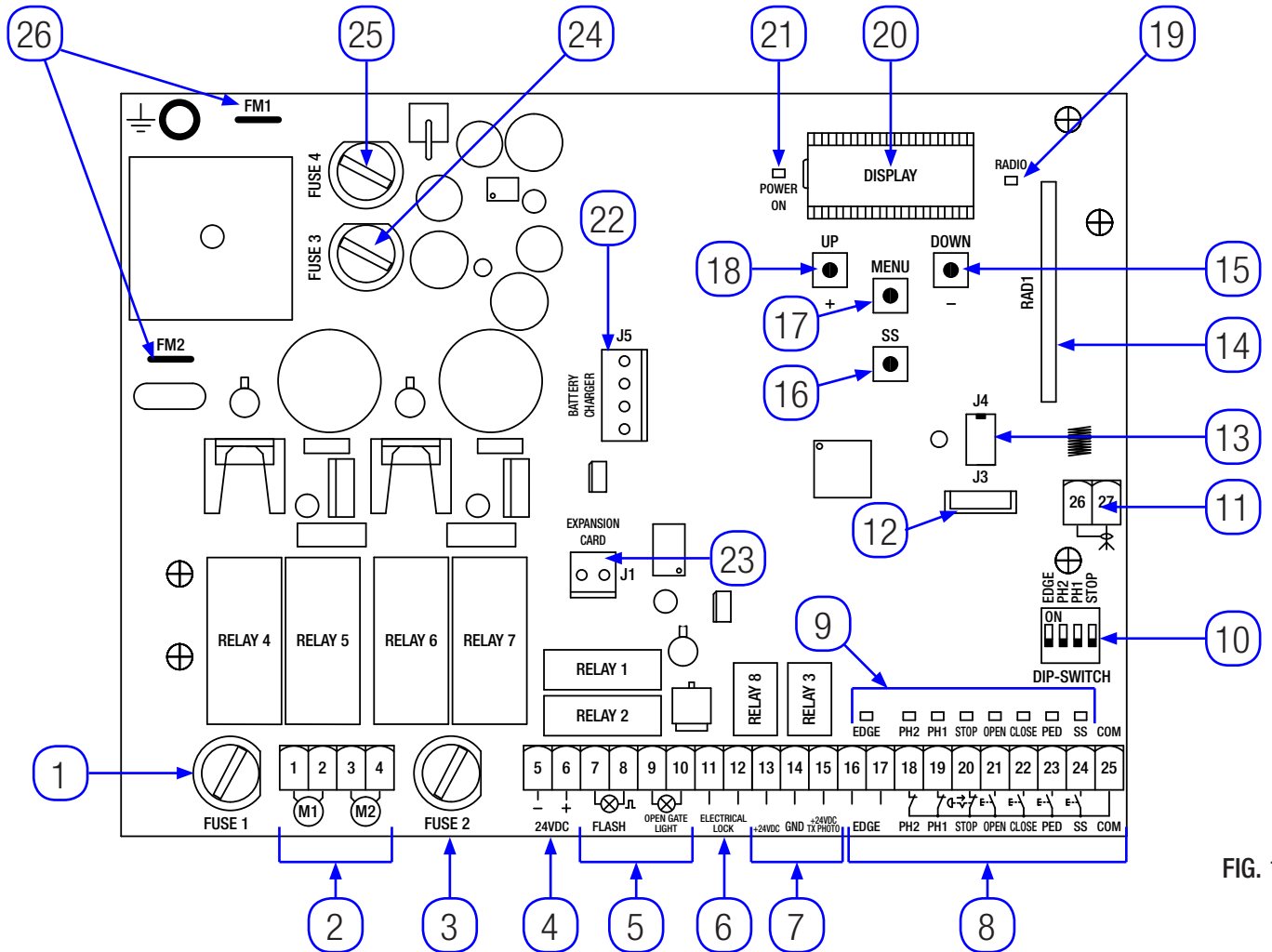


FIG. 1

3.1 – PRINCIPALES COMPONENTES / CONEXION

- | | |
|---|---|
| 1. Fusible 1: fusible T 10A para protección motor. | 14. Conector para módulo radio. |
| 2. Conexión alimentación motores. | 15. Pulsador DOWN -. |
| 3. Fusible 2: fusible T 10A para protección motor. | 16. Pulsador Paso-Paso (SS). |
| 4. Conexión accesorios 24Vdc. | 17. Pulsador MENU. |
| 5. Conexión accesorios 24Vac (destellador, luz de cortesía/indicador automatización abierta). | 18. Pulsador UP +. |
| 6. Conexión electrocerradura. | 19. Led señal radio. |
| 7. Conexión alimentación fotocélulas 24Vdc. | 20. Display. |
| 8. Conexión mandos y seguridades. | 21. Led alimentación. |
| 9. Led de señal del estado de las entradas. | 22. Conector para tarjeta carga baterías (24CBA). |
| 10. Dip-switch seguridades. | 23. Conector para tarjeta opcional R1. |
| 11. Conexión antena. | 24. Fusible 3: fusible F 200mA para protección 24Vdc. |
| 12. Conector para módulo Bluetooth. | 25. Fusible 4: fusible T 2,5A para protección salida 24Vac. |
| 13. Conector para memoria externa. | 26. Conexión transformador de alimentación. |

3.2 - MODELOS Y CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

CÓDIGO	DESCRIPCIÓN
12006661	Cuadro de mando BIOS2 24V para 2 motores
60551000	Transformador 230 / 23 Vac 150VA
60551040	Transformador 230 / 23 Vac 300VA para motores INT VS
12006730	Módulo bluetooth
12000760	Placa R1
12000780	Placa cargadora de batería 24CBA

Alimentación transformador	230Vac 50-60Hz
Fusibles línea de alimentación transformador	T 1A
Alimentación BIOS2 24V	24Vac 50-60Hz
Potencia máxima salida motor	240W
Salida luz intermitente	24Vac 25W
Salida luz de cortesía / luz indicadora automatización abierta	24Vac 25W
Salida electrocerradura	12Vac 15VA
Salida alimentación accesorios 24Vdc	24Vdc 5W
Receptor radio 433MHz	Rolling Code
Mandos memorizables	1000
Temperatura de funcionamiento	-10°C +55°C

3.3 - LISTA DE LOS CABLES ACONSEJABLE

En el sistema típico los cables para las conexiones de los distintos dispositivos están indicados en la tabla lista de los cables. Los cables utilizados deben ser adecuados para el tipo de instalación; por ejemplo, se aconseja un cable H03VV-F para interiores o H07RN-F para exteriores.

Conexión	Cable	Longitud máxima
Línea eléctrica de alimentación	3 x 1,5 mm ²	20 m *
Motor	2 x 1,5 mm ²	10 m *
Luz intermitente	2 x 0,5 mm ²	20 m
Luz de cortesía / luz indicadora automatización abierta	2 x 0,5 mm ²	20 m
Electrocerradura	2 x 1,0 mm ²	10 m
Fotocélulas – transmisor	2 x 0,5 mm ²	20 m
Fotocélulas – receptor	4 x 0,5 mm ²	20 m
Banda de seguridad	2 x 0,5 mm ²	20 m
Selector de llave	4 x 0,5 mm ²	20 m

* Si la longitud del cable es más de 10 mts., tendrá que utilizar un cable de sección más larga y habrá que instalar una puesta a tierra de seguridad cerca del automatismo.

3.4 - CONTROL PRE-INSTALACIÓN

- La cancela tiene que moverse sin roces.

IMPORTANTE. Es obligatorio uniformar las características de la cancela a las normas y leyes en vigor. La puerta puede ser automatizada sólo si se encuentra en buen estado y responde a la normas EN 12604.

- La puerta no tiene que tener puertas peatonales. De lo contrario se tendrán que tomar las oportunas precauciones de acuerdo con el punto 5.4.1 de la EN12453 (por ejemplo, impedir el movimiento del motor cuando la puertecilla está abierta, gracias a un microinterruptor debidamente conectado a la central).

- No hay que generar puntos donde se pueda quedar atrapado (por ejemplo, entre la puerta de la cancela y la misma).

- No tiene que haber topes mecánicos por encima de la verja porque no son suficientemente seguros.

Nota: La puerta de batiente debe fijarse sólidamente a las bisagras de las columnas y no debe balancearse durante el movimiento.

Componentes a instalar según la norma EN12453			
TIPO DE MANDO	USO DEL CIERRE		
	Personas expertas (fuera de un área pública*)	Personas expertas (área pública)	Uso ilimitado
en presencia de alguien	A	B	no posible
con impulsos a la vista (ej. sensor)	C o E	C o E	C e D, o E
con impulso no a la vista (ej. mando)	C o E	C e D, o E	C e D, o E
automático	C e D, o E	C e D, o E	C e D, o E

*un ejemplo típico son los cierres que no dan a la calle.
A: Pulsador de mando en presencia de alguien, (es decir con acción mantenida).
B: Interruptor de llave en presencia de alguien.
C: Regulación de la fuerza del motor.
D: Banda de seguridad y / o otros dispositivos que limitan las fuerzas entre límites de las normas EN 12453 - Apéndice A.
Ej.: Fotocélulas.

4 - CONEXIONES ELÉCTRICAS

CUIDADO - Antes de realizar las conexiones, compruebe que la central no esté alimentada.

DIP-SWITCH SEGURIDAD: Ajustado en "ON" inhabilitar las entradas EDGE, PH2, PH1 y STOP. Elimina la necesidad de puentear las entradas en la regleta.

CUIDADO - con el dip switch en ON, los dispositivos de seguridad conectados quedan desactivados.

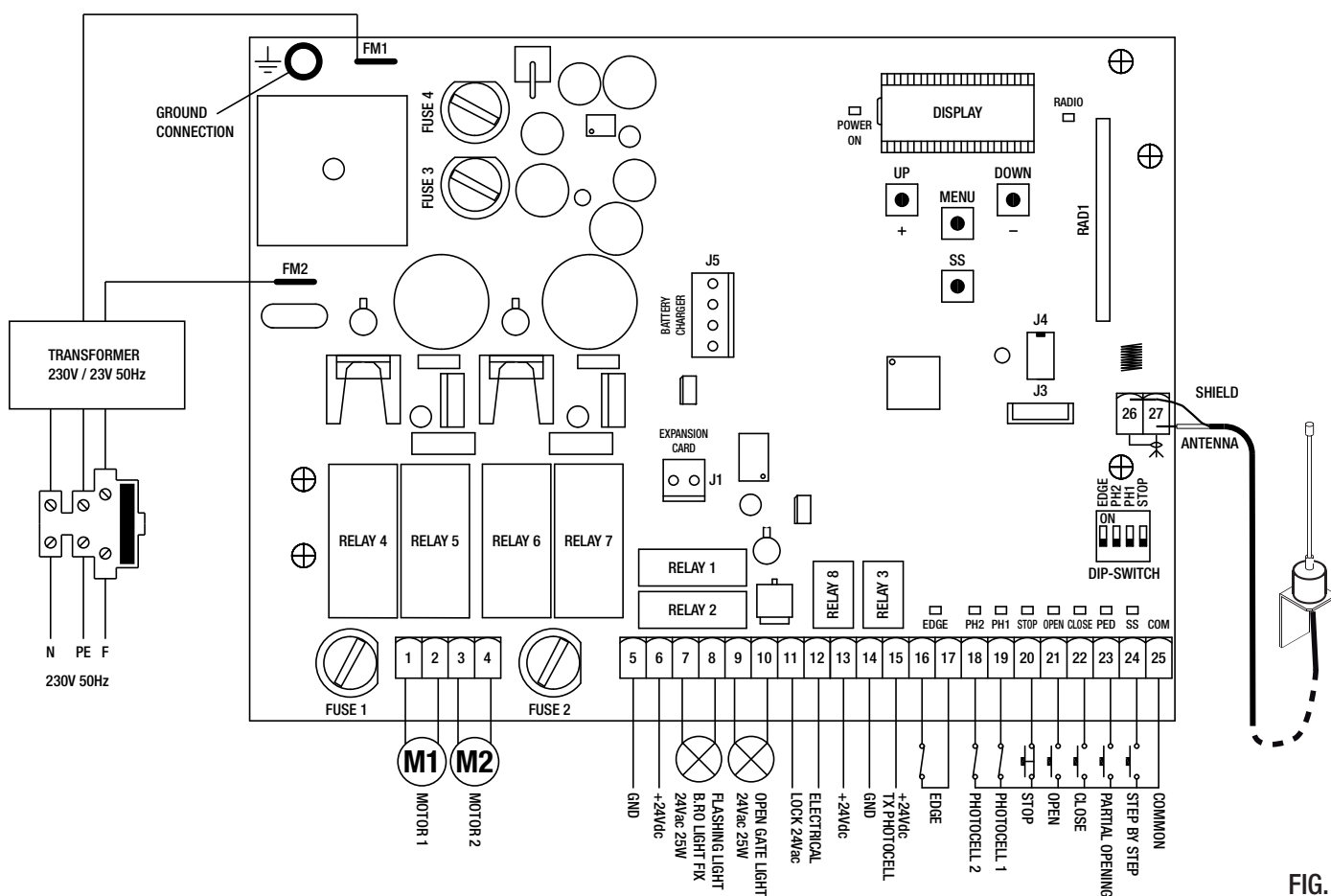


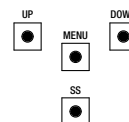
FIG. 2

4.1 - INDICE BORNES Y CONECTORES

Número	Nombre	Descripción
1 - 2	M1	Conectar la alimentación del motor 1.

Número	Nombre	Descripción
3 - 4	M2	Conectar la alimentación del motor 2.
5 - 6	24VDC	Alimentación accesorios 24Vdc. CUIDADO: La central suministra hasta un máximo de 200mA (5W) para los accesorios de 24Vdc.
7 - 8	FLASH	Salida luz intermitente de 24Vac. Utilizar una luz intermitente sin autodesello 24Vac 25W max.
9 - 10	OPEN GATE LIGHT	Salida luz de cortesía / luz indicadora automatización abierta de 24Vac. Utilizar una luz 24Vac 25W max. El funcionamiento de la luz y la duración de activaciones son accionados respectivamente de los menu avanzados <i>F.C.U.</i> y <i>L.C.U.</i>
11-12	ELECTRICAL LOCK	Salida electrocerradura 12Vac 15VA.
13	+24VDC	Alimentación accesorios +24Vdc. Utilizar para el receptor de la fotocélula.
14	GND	Alimentación accesorios 0Vdc. CUIDADO: La central suministra hasta un máximo de 200mA (5W) para los accesorios de 24Vdc.
15	+24VDC TX PHOTO	Alimentación accesorios +24Vdc. Utilizar para el transmisor de la fotocélula. Esta conexión es necesaria en caso que se use el test fotocélulas. Es posible habilitar el test fotocélulas en el menú avanzado <i>L.P.h.</i>
16 - 17	EDGE	Entrada banda de seguridad (contacto NC). Seleccionar el tipo de banda que se tiene que usar (mecánica o resistiva) a través del menú <i>E.d.T.</i> y la gestión del funcionamiento desde el menú <i>E.d.</i> CUIDADO: con el DIP EDGE en ON, la entrada está desactivada.
18 - 25	PH2 - COM	Entrada fotocélula de apertura (contacto NC). La fotocélula se activa en cualquier momento durante la apertura del automatismo, provocando el bloqueo inmediato del movimiento; liberado el haz de las fotocélulas, el automatismo continua la apertura. En caso de intervención en cierre (parámetro <i>Ph.2.</i> = 0) el automatismo se detiene y a la salida abre. En el menú avanzado <i>Ph.2.</i> es posible seleccionar el funcionamiento de la fotocélula. CUIDADO: con el DIP PH2 en ON, la entrada está desactivada.
19 - 25	PH1 - COM	Entrada fotocélula de cierre (contacto NC). La fotocélula interviene en cualquier momento durante el cierre del automatismo, provoca el inmediato bloqueo del movimiento y la inversión del movimiento. Las fotocélulas no intervienen durante la apertura. En el menú avanzado <i>SP.h.</i> es posible seleccionar el funcionamiento de la fotocélula desde posición de cierre. CUIDADO: con el DIP PH1 en ON, la entrada está desactivada.
20 - 25	STOP - COM	Conectar el comando STOP (contacto NC). Dicha entrada es considerada una seguridad; la apertura del contacto para inmediatamente el automatismo y permanece bloqueada hasta el restablecimiento de las condiciones del contacto en entrada. CUIDADO: con el DIP STOP en ON, la entrada está desactivada.
21 - 25	OPEN - COM	Conectar el pulsador para el comando ABRE (contacto NO).
22 - 25	CLOSE - COM	Conectar el pulsador para el comando CIERRE (contacto NO).
23 - 25	PED - COM	Conectar el pulsador para el comando APERTURA PARCIAL (contacto NO).
24 - 25	SS - COM	Conectar el pulsador para el comando PASO PASO (contacto NO).
25	COM	Común para entradas de seguridad y comandos.
26	SHIELD	Conectar la masa de la antena.
27	ANTENNA	Conectar la antena.
J1	EXPANSION CARD	Conector para la placa opcional R1.
J3		Conector para el módulo Bluetooth.
J4		Conector para la memoria externa.
J5	BATTERY CHARGER	Conector para la placa cargadora de batería (24CBA).
FM1 - FM2		Conector para alimentación placa de transformador.
	GROUND CONNECTION	Conexión a tierra.

5 - DISPLAY Y ESTADO DE LA CENTRAL



Presionando el pulsador "DOWN" en la pantalla se pueden leer los siguientes parámetros:

DISPLAY	DESCRIPCIÓN
Visualización estado (--, OP, CL, ...)	Descripción del estado de la central. Hacer referencia al cuadro ESTADOS DE LA CENTRAL para la descripción de cada estado de funcionamiento.
Maniobras realizadas, ejemplo: 02.0. (unidades) / 001 (miles), o sea 1020 ciclos.	Cuenta de las maniobras: se alternan los miles (sin puntos) y las unidades (con puntos).

5.1 - ESTADOS DE LA CENTRAL

DISPLAY	DESCRIPCIÓN
--	Standby - Automatización cerrada o reencendido placa luego el apagado
OP	Automatización en apertura.
CL	Automatización en cierre.
SO	Automatización parada por el usuario durante la apertura.
SC	Automatización parada por el usuario durante el cierre.
HA	Automatización parada por una agente externo (fotocélulas, stop).
oP	Automatización abierta sin cerradura automática.
PE	Automatización abierta en apertura parcial sin cerradura automática.
-tc	Automatización abierta con cerradura automática, los últimos 10 segundos la raya es sustituida por la cuenta regresiva.
-tP	Automatización abierta en apertura parcial con cerradura automática, los últimos 10 segundos la raya es sustituida por la cuenta regresiva.

5.2 - SEÑALES DURANTE EL FUNCIONAMIENTO

DISPLAY	DESCRIPCIÓN
rAd	Se visualiza durante el aprendizaje de los mandos.
don	Se visualiza cuando se memoriza un nuevo mando o al final de un reset.
Fnd	Se visualiza cuando se memoriza una tecla de un mando ya memorizado.
CLr	Se visualiza cuando se borra un mando.
LOP	Se visualiza durante el aprendizaje recorrido indicando que la central esta en fase de apertura.
LCL	Se visualiza durante el aprendizaje recorrido indicando que la central esta en fase de cierre.
L--	Se visualiza durante el aprendizaje en caso de intervención de una seguridad.
SEE	Se visualiza cuando la central queda en espera de una señal de un transmisor durante la visualización de la posición de la memoria.
not	Se visualiza cuando el transmisor no esta presente en la memoria durante la visualización de la posición de la memoria.
toUt	Se visualiza cuando la central sale por inactividad de la visualización de la posición de memoria.
Snd	Se visualiza durante el primer acoplamiento con el dispositivo Bluetooth.
c --	Se visualiza cuando la central esta conectada al dispositivo Bluetooth.
L --	Se visualiza cuando el dispositivo Bluetooth se desconecta de la central.
PO!Er	Se visualiza cuando la tensión de alimentación no es suficiente.

5.3 - SEÑALIZACIÓN ERRORES

DISPLAY	DESCRIPCIÓN
<i>E_{TE}</i>	Error memoria: memoria externa no montada o no reconocida.
<i>EEx</i>	Error escritura memoria: el valor x es un número de 1 a 6. En caso de error contactar la asistencia técnica.
<i>EFD</i>	Intervención sensor de impacto.
<i>EEd</i>	Intervención banda de seguridad.
<i>EP_h</i>	Mal funcionamiento fotocélulas.
<i>E_{th}</i>	Intervención térmico para salvaguardar la central.
<i>FUL</i>	Memoria externa llena.
<i>Err</i>	Error memoria durante las funciones visualización posición o anulación individual del transmisor.
<i>EEL</i>	Error electrocerradura: la reprogramación luego la verificación del error tiene que ser realizada manualmente. Presionar y mantener presionada la tecla "DOWN", aparece primero las letras <i>rEL</i> y luego <i>rE5</i> . Liberar la tecla.

NOTA - La señal, a excepción de EEL, persiste hasta la presión de la tecla "DOWN" o con un mando de movimiento, sea cualquiera de las dos.
CUIDADO - El restablecimiento luego un error EEx debe ser realizado por medio de las 3 teclas de la central (UP, MENU o DOWN).

5.4 - LED DE SEÑALIZACIÓN

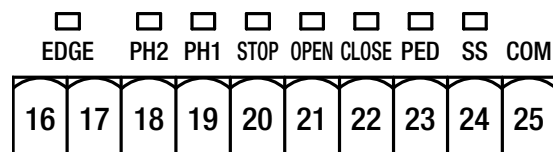


FIG. 3

LED	COLOR	DESCRIPCIÓN
EDGE	ROJO	Señalización de seguridad, Led normalmente encendido.
PH2	ROJO	Señalización de seguridad, Led normalmente encendido.
PH1	ROJO	Señalización de seguridad, Led normalmente encendido.
STOP	ROJO	Señalización de seguridad, Led normalmente encendido.
OPEN	VERDE	Led normalmente apagado. Se enciende cuando se presiona el pulsador.
CLOSE	VERDE	Led normalmente apagado. Se enciende cuando se presiona el pulsador.
PED	VERDE	Led normalmente apagado. Se enciende cuando se presiona el pulsador.
SS	VERDE	Led normalmente apagado. Se enciende cuando se presiona el pulsador.
RADIO	ROJO	Led encendido en presencia de una transmisión radio o interferencias.
POWER ON	VERDE	Led normalmente encendido. Señala la presencia de tensión en la entrada de la placa.

ESP

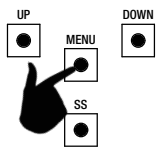
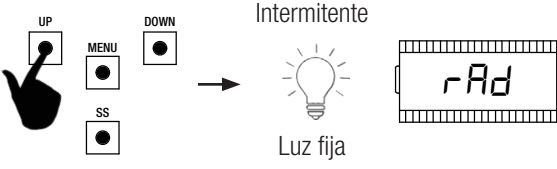



6 - APRENDIZAJE DE UN MANDO

El aprendizaje de un mando puede ser activado por medio de la tecla "UP" de la central o por la tecla escondida de un mando memorizado. La central BIOS2 24V puede memorizar hasta 4 funciones otras tantas teclas del mando. Durante el procedimiento de aprendizaje, mencionado en el parágrafo 6.1, se memoriza la singular tecla del mando. En consecuencia sera necesario realizar hasta 4 aprendizajes para asignar todas las funciones posibles.

Las funciones seran asignadas siguiendo este orden:

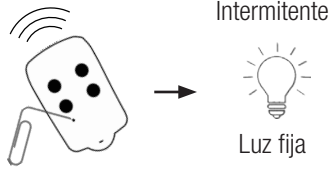

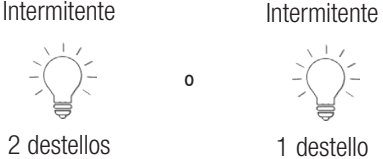
1. 1° tecla memorizada: función PASO-PASO.
2. 2° tecla memorizada: función APERTURA PARCIAL.
3. 3° tecla memorizada: función ABRE.
4. 4° tecla memorizada: función CIERRA.

6.1 - APRENDIZAJE DE UN MANDO

1.	Asegurarse de salir del menú de programación. Para salir, presionar brevemente la tecla "MENU" hasta visualizar el estado de la central.	
2.	Presionar y liberar la tecla "UP". En el display aparece la inscripción <i>rAd</i> y el intermitente se enciende fijo.	
3.	Antes de 10 segundos, presionar una tecla del mando que se quieren memorizar.	
4.	Si la memorización se ha realizado, en el display aparece la palabra <i>don</i> o <i>Fnd</i> , si el transmisor habia sido memorizado previamente.	
5.	Pasados 2 segundos el display muestra la posición en la memoria en la cual el transmisor ha sido memorizado (por ejemplo <i>235</i>).	
6.	Si se quieren memorizar otras teclas (o nuevos mandos), repita el procedimiento desde el paso 2.	

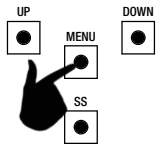
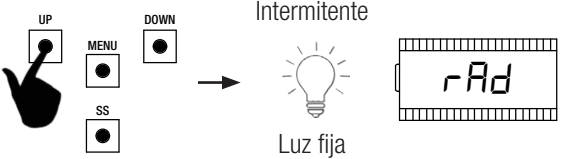

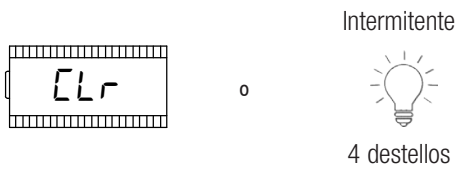

CUIDADO - la central sale de la modalidad de aprendizaje luego 10 segundos de inactividad (el display muestra *LOUT*).

6.2 - APRENDIZAJE CON LA TECLA ESCONDIDA DE UN MANDO YA MEMORIZADO

1.	Con la automatización cerrada presionar con la ayuda de una grapa, la tecla escondida de un mando memorizado; la central indica la entrada en aprendizaje con el encendido del intermitente.	
2.	Antes de 10 segundos, presionar una tecla del mando que se quieren memorizar.	
3.	Si la memorización se ha realizado, el intermitente destella 2 veces (nuevo mando) o 1 vez (mando memorizado previamente).	
4.	Si se quieren memorizar otras teclas (o nuevos mandos), repita el procedimiento desde el paso 1.	

CUIDADO - la central sale de la modalidad de aprendizaje luego 10 segundos de inactividad (el display muestra *LOUT*).

6.3 - BORRADO DE UN ÚNICO MANDO

1.	Asegurarse de estar fuera del menú de programación. Para salir, presionar brevemente la tecla "MENU" hasta visualizar el estado de la central.	
2.	Presionar y liberar la tecla "UP" o la tecla escondida de un mando ya memorizado. En el display aparece la inscripción <i>rAd</i> y el intermitente se enciende fijo.	
3.	Antes de 10 segundos, Presionar contemporáneamente la tecla escondida y la tecla 1 del mando que se tiene que cancelar.	
4.	Si la cancelación ha sido correcta, en el display aparece la inscripción <i>ELr</i> y el intermitente destella 4 veces.	
5.	Pasados 2 segundos el display muestra la ubicación de memoria borrada.	

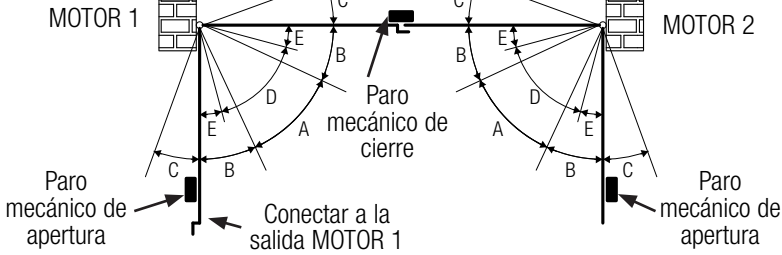
CUIDADO - la central sale de la modalidad de aprendizaje luego 10 segundos de inactividad (el display muestra *LOUT*).

7 - APRENDIZAJE RECORRIDO

NOTA – antes de realizar el aprendizaje verificar por medio del menú avanzado dE.F. (capítulo 9) si el tipo de motor seleccionado es correcto. Con el primer encendido es necesario realizar un procedimiento de aprendizaje para relevar la longitud del recorrido y de las deceleraciones. Luego este procedimiento la instalación se ha realizado. Para personalizar el automatismo procede como indica el capítulo 8.

CUIDADO - Para un correcto funcionamiento del automatismo, es absolutamente indispensable el uso de los paros mecánicos en apertura y en cierre.

FIG. 4



A = zona velocidad de régimen.

B = zona velocidad de desaceleración.

C = zona mas allá del recorrido (movimiento a velocidad de desaceleración, si ha sido activada la desaceleración).

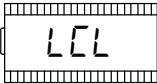
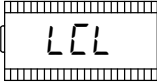


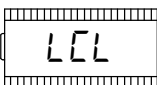
D = zona de intervención del sensor de corriente con inversión del movimiento (relevo el obstáculo).

E = zona de intervención del sensor de corriente con detención del movimiento y regulación de la posición alcanzada como posición de cierre/apertura total (área de resync, ver el parámetro $\tau R.$).

7.1 - APRENDIZAJE FACILITADO

1.	<p>Conectar la salida del MOTOR 1 la hoja que se cierra primero y a la cual se conecta eventualmente la electrocerradura. El MOTOR 1 se activa siempre primero en apertura y segundo en cierre.</p> <p>Efectuar un control de las regulaciones y eventualmente personalizar antes de efectuar el aprendizaje. Las ralentizaciones serán aquellas configuradas desde el menú con el mismo porcentaje durante la apertura y el cierre ($L51 \neq P$). El retraso de la segunda hoja sera el regulado por el menú (default: $dLY = 2$).</p>	
2.	<p>Desbloquear el automatismo, llevarlo a mitad del recorrido y bloquear los motores. Presionar y mantener presionada la tecla "UP" y "MENU" por al menos 5 segundos hasta cuando el display muestra LOP.</p>	
3.	<p>Si el MOTOR 1 NO SE MUEVE en apertura, presionar la tecla "DOWN" para detener el aprendizaje. El display muestra L--.</p>	
4.	<p>Presionar la tecla "SS" para retomar el procedimiento: el MOTOR 1 se mueve en apertura a baja velocidad. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LOP.</p>	
5.	<p>Si el MOTOR 2 NO SE MUEVE en apertura, presionar la tecla "DOWN" para detener el aprendizaje. El display muestra L--.</p>	
6.	<p>Presionar la tecla "SS" para retomar el procedimiento: el MOTOR 2 se mueve en apertura a baja velocidad. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LOP.</p>	


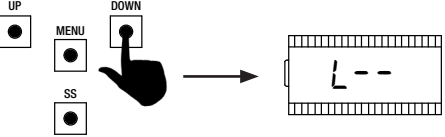
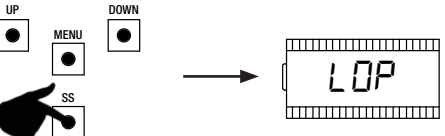
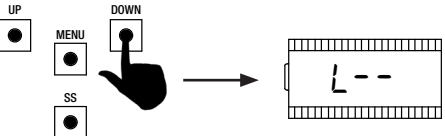
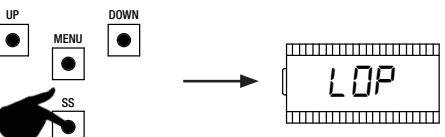

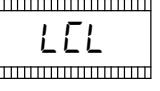
ESP


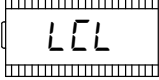




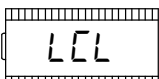
7.	<p>El MOTOR 2 mueve automáticamente en el cierre, a velocidad plena. Alcanzado el paro mecánico de cierre, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla “SS”. El display muestra LCL.</p>	
8.	<p>El MOTOR 1 mueve automáticamente en el cierre, a velocidad plena. Alcanzado el paro mecánico de cierre, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla “SS”. El display muestra LCL.</p>	
9.	<p>El MOTOR 1 mueve automáticamente en apertura, a velocidad plena. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla “SS”. El display muestra LOP.</p>	
10.	<p>El MOTOR 2 mueve automáticamente en apertura, a velocidad plena. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla “SS”. El display muestra LOP.</p>	
11.	<p>El automatismo se mueve en cierre con el retraso de la segunda hoja regulada desde el menú dLY y con las ralentizaciones reguladas desde menú L5I.</p>	

CUIDADO - en el caso de intervención de un dispositivo de seguridad, el procedimiento se detiene y aparece en el display la palabra L - - . Presionar la tecla “SS” para iniciar nuevamente el aprendizaje desde el punto 4.

NOTA – si los motores no se detienen automáticamente durante el aprendizaje, incrementar los valores de la sensibilidad sobre el obstáculo y/o de la sensibilidad sobre el obstáculo en ralentización (menú SEN y SEL), ver parágrafo 8, y verificar que la modalidad de intervención del sensor de corriente sea compatible con el uso como final de carrera (menú Srr.), ver parágrafo 9.

7.2 - APRENDIZAJE AVANZADO

1.	<p>Conectar la salida del MOTOR 1 la hoja que se cierra primero y a la cual se conecta eventualmente la electrocerradura. El MOTOR 1 se activa siempre primero en apertura y segundo en cierre. Efectuar un control de las regulaciones y eventualmente personalizar antes de efectuar el aprendizaje. Asegurarse de haber regulado el menú $L5i = P$. Las desaceleraciones deben ser reguladas durante el procedimiento de aprendizaje y las amplitudes en ambas direcciones serán independientes. El retraso de la segunda hoja será el regulado por el menú (default: $dL5 = 2$).</p>	
2.	<p>Desbloquear el automatismo, llevarlo a mitad del recorrido y bloquear los motores. Presionar y mantener presionada la tecla "UP" y "MENU" por al menos 5 segundos hasta cuando el display muestra LOP.</p>	
3.	<p>Si el MOTOR 1 NO SE MUEVE en apertura, presionar la tecla "DOWN" para detener el aprendizaje. El display muestra $L--$.</p>	
4.	<p>Presionar la tecla "SS" para retomar el procedimiento: el MOTOR 1 se mueve en apertura a baja velocidad. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LOP.</p>	
5.	<p>Si el MOTOR 2 NO SE MUEVE en apertura, presionar la tecla "DOWN" para detener el aprendizaje. El display muestra $L--$.</p>	
6.	<p>Presionar la tecla "SS" para retomar el procedimiento: el MOTOR 2 se mueve en apertura a baja velocidad. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LOP.</p>	
7.	<p>El MOTOR 2 mueve automáticamente en el cierre, a velocidad plena. Cuando la automatización alcanza la posición de inicio desaceleración suministrar un mando paso a paso (SS). El display muestra LCL.</p>	
8.	<p>El MOTOR 2 se mueve a velocidad reducida. Alcanzado el paro mecánico de cierre, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LCL.</p>	

9.	<p>El MOTOR 1 mueve automáticamente en el cierre, a velocidad plena. Cuando la automatización alcanza la posición de inicio desaceleración suministrar un mando paso paso (SS). El display muestra LCL.</p>	
10.	<p>El MOTOR 1 se mueve a velocidad reducida. Alcanzado el paro mecánico de cierre, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla “SS”. El display muestra LCL.</p>	
11.	<p>El MOTOR 1 mueve automáticamente en apertura, a velocidad plena. Cuando la automatización alcanza la posición de inicio desaceleración suministrar un mando paso paso (SS). El display muestra LOP.</p>	
12.	<p>El MOTOR 1 se mueve a velocidad reducida. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla “SS”. El display muestra LOP.</p>	
13.	<p>El MOTOR 2 mueve automáticamente en apertura, a velocidad plena. Cuando la automatización alcanza la posición de inicio desaceleración suministrar un mando paso paso (SS). El display muestra LOP.</p>	
14.	<p>El MOTOR 2 se mueve a velocidad reducida. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla “SS”. El display muestra LOP.</p>	
15.	<p>El automatismo se mueve en cierre con el retraso la segunda hoja regulada desde menu dLY y con las desaceleraciones reguladas.</p>	

CUIDADO - en el caso de intervención de un dispositivo de seguridad, el procedimiento se detiene y aparece en el display la palabra L--.
Presionar la tecla “SS” para iniciar nuevamente el aprendizaje desde el punto 4.

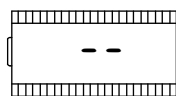
NOTA – si los motores no se detienen automáticamente durante el aprendizaje, incrementar los valores de la sensibilidad sobre el obstáculo y/o de la sensibilidad sobre el obstáculo en ralentización (menu SEN y SEL), ver parágrafo 8, y verificar que la modalidad de intervención del sensor de corriente sea compatible con el uso como final de carrera (menu Snt.), ver parágrafo 9.

8 – MODIFICACION PARAMETROS - MENU BASICO

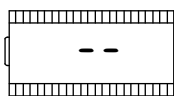
Es posible acceder a un MENU BASICO para la modificación de los parámetros principales de la unidad de control.
Para entrar en el MENÚ BÁSICO proceda de la siguiente manera.

CUIDADO - la central sale del menú de programación luego 2 minutos de inactividad.

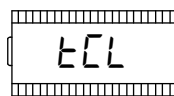
Ejemplo para utilizar y modificar un parámetro del MENÚ BÁSICO



Asegurarse de estar fuera del menú de programación (presionar brevemente la tecla "MENU").



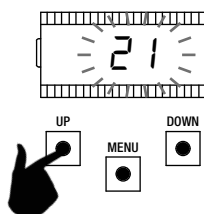
Para entrar en el MENÚ BÁSICO, mantener presionada la tecla "MENU" por lo menos 1 segundo.



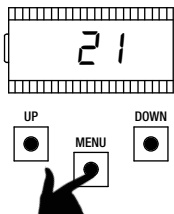
Para desplazarse en las funciones, presionar las teclas "UP" y "DOWN".



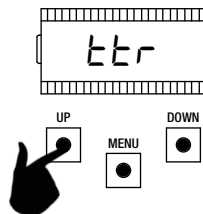
Para entrar en el parámetro, mantener presionada la tecla "MENU" por lo menos 1 segundo hasta cuando el parámetro destella.



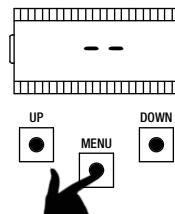
Utilizar las teclas "UP" y "DOWN" para modificar el valor.



Para salvar, presionar y mantener pulsada la tecla "MENU" por lo menos un segundo. Para salir sin salvar presionar brevemente la tecla "MENU".



Para desplazarse en las funciones, presionar las teclas "UP" y "DOWN".



Para salir, presionar brevemente la tecla "MENU".

	PARÁMETROS	DESCRIPCIÓN	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNIDAD
1	tCL	Tiempo cerradura automática (0 = deshabilitado).	0	0	900	s
2	ttr	Tiempo cerradura luego tránsito (0 = deshabilitado).	0	0	30	s
3	SEn	Sensibilidad sobre el obstáculo (0 = deshabilitado).	50	0	100	%
4	SEL	Sensibilidad sobre el obstáculo en desaceleración (0 = deshabilitado).	70	0	100	%
5	SPn	Velocidad de funcionamiento.	100	50	100	%
6	SPL	Velocidad de desaceleración.	50	10	100	%
7	Sbs	Configuración SS: 0 = normal (AP-ST-CH-ST-AP-ST...), 1 = alternado STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH...), 2 = alternado (AP-CH-AP-CH...), 3 = comunitario – timer. 4 = comunitario con cerradura inmediata.	0	0	4	
8	blt	Comportamiento luego black out: 0 = ninguna acción, el automatismo permanece parada. 1 = cierre.	0	0	1	

	PARÁMETROS	DESCRIPCIÓN	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNIDAD
9	<i>dL4</i>	Retraso segunda hoja.	2	0	300	s
10	<i>LSI</i>	Amplitud desaceleración: P = personalizado de aprendizaje. 0...100% = porcentual del recorrido.	15	0	100	%
11	<i>ASL</i>	Antideslizamiento / Tiempo extra.	0	0	300	s
12	<i>nib</i>	Número motores 1 = 1 motor 2 = 2 motores	2	1	2	

NOTA - los parámetros evidenciados en color gris dependen del motor seleccionado. En el cuadro son mencionados los datos del motor CUSTOM. Para mayores detalles remitimos al capítulo 12.

1. TIEMPO DE CERRADURA AUTOMÁTICA *EL*

Activa con automatismo detenido en la posición de apertura total, el automatismo se cierra luego de haber esperado el tiempo *EL*. En esta fase el display muestra *-EL* con el guión destellante, que en los últimos 10 segundos es sustituido de la cuenta regresiva. Un mando de apertura o la intervención de las fotocélulas hacen reiniciar la cuenta.

2. TIEMPO DE CERRADURA LUEGO EL TRÁNSITO *ELr*

Si durante la apertura o en la partida de apertura el haz de las fotocélulas ha sido oscurecido y luego liberado, el automatismo se cierra luego de haber esperado el tiempo *ELr* una vez alcanzado la posición de apertura total. En esta fase el display muestra *-EL* con el guión destellante, que en los últimos 10 segundos es sustituido por la cuenta regresiva.

3. SENSIBILIDAD SOBRE EL OBSTÁCULO *SEn*

Regular la sensibilidad sobre el obstáculo en modo de obtener un correcto funcionamiento del automatismo, interviniendo en caso de obstáculo para garantizar el movimiento también en las condiciones peores de funcionamiento (ej. invierno, endurecimiento de los motores debido al deterioro, etc). Se aconseja luego la regulación del parámetro realizar un movimiento completo de apertura y de cierre antes de verificar la intervención sobre el obstáculo. Valores inferiores corresponden a un mayor empuje sobre el obstáculo.

La intervención por un obstáculo detiene el automatismo e invierte brevemente el movimiento.

4. SENSIBILIDAD SOBRE EL OBSTÁCULO EN DESACELERACIÓN *SEL*

Regular la sensibilidad sobre el obstáculo en desaceleración en modo de obtener un correcto funcionamiento del automatismo, interviniendo en caso de obstáculo para garantizar el movimiento también en las condiciones peores de funcionamiento (ej. invierno, endurecimiento de los motores debido al deterioro, etc). Se aconseja luego la regulación del parámetro realizar un movimiento completo de apertura y de cierre antes de verificar la intervención sobre el obstáculo.

Valores inferiores corresponden a un mayor empuje sobre el obstáculo.

La intervención por un obstáculo detiene el automatismo e invierte brevemente el movimiento.

5. VELOCIDAD DE FUNCIONAMIENTO *SPn*

Regular la velocidad de régimen para asegurar el correcto funcionamiento del automatismo. Es posible regular el porcentaje de velocidad de un mínimo de 50% a un máximo de 100%.

CUIDADO – luego de haber modificado este parámetro es necesario realizar un nuevo aprendizaje del recorrido.

6. VELOCIDAD DE DESACELERACIÓN *SPL*

Regular la velocidad en desaceleración para asegurar el correcto funcionamiento del automatismo. Es posible regular el porcentaje de velocidad desde un mínimo de 10% a un máximo de 100% de la velocidad en régimen *SPn*.

CUIDADO – luego de haber modificado este parámetro es necesario realizar un nuevo aprendizaje de los recorridos.

7. CONFIGURACIÓN PASO PASO (SS) *5b5*

Es posible regular 5 modalidades de funcionamiento para el mando SS:

- *5b5 = 0* normal (AP-ST-CH-ST-AP-ST-CH-...).
Típico funcionamiento Step by Step. Durante el movimiento una presión de SS comporta la detención del automatismo.
- *5b5 = 1* alternado STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH-...).
Funcionamiento alternado con STOP en apertura. Durante el movimiento de apertura una presión de SS comporta la detención del automatismo.
- *5b5 = 2* alternado (AP-CH-AP-CH-...).
El usuario no puede parar el automatismo con el mando de SS.
Enviando el mando SS se obtiene la inmediata inversión de la marcha.
- *5b5 = 3* comunitaria – timer.
El mando SS, en el caso sea presente, manda solo la apertura completa del automatismo. Si el mando persiste con automatización abierta, se espera la liberación antes de iniciar la eventual temporización para la cerradura automática (si ha sido activada), una sucesiva presión a liberar un mando de Paso Paso en esta fase hace repartir el timer de la cerradura automática.
- *5b5 = 4* comunitaria con cerradura inmediata.
Como comunitaria con timer (punto antecedente) pero con la posibilidad de cerrar manualmente con un mando de paso-paso.

8. COMPORTAMIENTO LUEGO UN BLACK OUT *bLÉ*

Al reencendido de la placa, luego haber quitado la alimentación (black out), el comportamiento de la placa es determinado del parámetro *bLÉ*:

- *bLÉ = 0* ninguna acción – al reencendido la automatización permanece cerrada hasta la recepción de un mando usuario. El primer movimiento es en apertura.
- *bLÉ = 1* cierre – la central, apenas reencendida, manda automáticamente en cierre.

9. RETRASO SEGUNDA HOJA $dL5$

Permite definir el desfase entre las hojas con la finalidad de evitar que se sobreponen durante el movimiento.

10. AMPLITUD DESACELERACIÓN $L5i$

Con este parámetro es posible definir la amplitud de las desaceleraciones y eventualmente su exclusión ($L5i = 0$). En el caso se desee tener desaceleraciones más precisas o diferentes para cada una de las direcciones/hojas, es posible regular el parámetro $L5i$ en P (personalizados) y realizar el aprendizaje recorrido y los puntos de inicio desaceleración deseados.

11. ANTIDESLIZAMIENTO / TIEMPO EXTRA $R5L$

Parámetro para compensar un eventual deslizamiento del motor, se adicionan $R5L$ segundos a los tiempos de movimentación para asegurar el completo movimiento del automatismo en cada situación.

12. NÚMERO MOTORES $n\bar{i}t$

Parámetro para regular el número de motores, las operaciones de aprendizaje y las modalidades de funcionamiento serán modificadas según el valor de este parámetro.

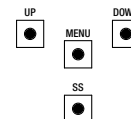
9 - MODIFICACION PARAMETROS - MENU AVANZADO

Este menú permite una personalización más detallada de algunos parámetros.

Para entrar, mantener presionada la tecla "MENU" por lo menos 5 segundos.

Para modificar los parámetros se procede como indicado por el menú básico.

CUIDADO - la central sale del menú de programación después de 2 minutos de inactividad.



	PARÁMETROS	DESCRIPCIÓN	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNIDAD
1	$Sn\bar{i}$	Modalidad intervención sensor de corriente: 0 = totalmente deshabilitado. 1 = completa (final del movimiento + obstáculo). 2 = solo obstáculo en cualquier punto del recorrido. 3 = solo final del movimiento en cualquier punto del recorrido.	1	0	3	
2	$\bar{i}i.A$	Amplitud área de resync.	60	0	100	
3	$S\bar{i}.t$	Tiempo intervención sensor de corriente.	2	1	10	x 100ms
4	$Sd.t$	Tiempo deshabilitación sensor de corriente a la salida.	15	0	30	x 100ms
5	$Ur.A$	Duración de la aceleración: 0...20 = duración rampa. $55r$ = singular peldaño al 50% de la velocidad de régimen. $15r$ = singular peldaño al 100% de la velocidad de régimen.	10	0	20	x 35ms
6	$dr.A$	Duración rampa de desaceleración.	10	0	20	x 35ms
7	$SP.h$	Comportamiento PH1 en partida de cerrado: 0 = verificar PH1. 1 = la automatización abre también con PH1 empuñada.	1	0	1	
8	$Ph.2$	Comportamiento PH2: 0 = habilitada sea en apertura que en el cierre. 1 = habilitada solo en apertura.	0	0	1	
9	tPh	Test fotodispositivos: 0 = deshabilitado. 1 = habilitado PH1. 2 = habilitado PH2. 3 = habilitado PH1 y PH2.	0	0	3	
10	$Ed\bar{i}$	Tipología banda de seguridad: 0 = contacto (NC). 1 = resistiva (8k2).	0	0	1	
11	iEd	Modalidad intervención banda de seguridad: 0 = interviene solo en cierre con inversión del movimiento. 1 = detiene el automatismo (sea en apertura que en el cierre) y libra el obstáculo (breve inversión).	0	0	1	
12	tEd	Test banda de seguridad: 0 = deshabilitado. 1 = habilitado.	0	0	1	
13	$LP.o$	Apertura parcial.	30	0	100	%

ESP

	PARÁMETROS	DESCRIPCIÓN	DEFAULT CUSTOM	MIN	MAX	UNIDAD
14	<i>tP.C.</i>	Tiempo cerradura automática desde apertura parcial (0 = deshabilitado).	0	0	900	s
15	<i>FP.r.</i>	Configuración salida luz destellante: 0 = fija. 1 = intermitente.	1	0	1	
16	<i>tP.r.</i>	Tiempo predestello (0 = deshabilitado).	0	0	10	s
17	<i>FC.y.</i>	Configuración luz de cortesía: 0 = al final de la maniobra encendida por tiempo <i>tC.y.</i> 1 = encendida si la automatización no está cerrada + duración <i>tC.y.</i> 2 = encendida si el timer luz de cortesía (<i>tC.y.</i>) no vencido. 3 = luz indicadora automatización abierta on/off. 4 = luz indicadora automatización abierta luz intermitente proporcional.	0	0	4	
18	<i>tC.y.</i>	Tiempo duración de la luz de cortesía.	180	0	900	s
19	<i>dE.A.</i>	Hombre presente: 0 = deshabilitado. 1 = habilitado.	0	0	1	
20	<i>SE.r.</i>	Umbral ciclos solicitada asistencia. Alcanzado el umbral regulado los ciclos sucesivos seran realizados con destellos veloces (solo si <i>FP.r.</i> es activo). 0 = deshabilitado.	0	0	100	x 1000 ciclos
21	<i>SE.F.</i>	Habilitación al destello para solicitud asistencia (función realizada solo con automatización cerrada): 0 = deshabilitado. 1 = habilitado.	0	0	1	
22	<i>HA.o.</i>	Golpe de ariete en apertura (0 = deshabilitado).	0	0	100	x 100ms
23	<i>HA.c.</i>	Golpe de ariete en cierre (0 = deshabilitado).	0	0	100	x 100ms
24	<i>EL.ñ.</i>	Modalidad uso electrocerradura: 0 = deshabilitada o no instalada. 1 = habilitada sin activación preventiva. 2 = habilitada con activación preventiva. 3 = habilitada y configurada como cerradura magnética.	0	0	3	
25	<i>ri.ñ.</i>	Modalidad uso salida R1 (plug-in): 0 = salida no utilizada. 1 = electrocerradura (réplica de la salida en la placa). 2 = luz de cortesía (réplica de la salida en la placa).	0	0	1	
26	<i>ñP.r.</i>	Presión motor en cierre, función anti-viento.	0	0	480	min
27	<i>ñr.E.</i>	Función de relajación mecánica de los motores.	0	0	10	x 50ms
28	<i>EC.o.</i>	Función ECOMODE (0 = deshabilitada).	0	0	1	
29	<i>dE.F.</i>	Restablecimiento valores de default en base al tipo de motor: 0 = CUSTOM. 1 = XTILUS. 2 = INT VS. 3 = MINIART. 4 = KINEO 400.	0	0	4	
30	<i>tr.S.</i>	Visualización posición de memoria individual del mando.				
31	<i>tr.C.</i>	Anulación individual de un mando.				
32	<i>tr.F.</i>	Cancelación de todos los mandos. Entrar para modificar los parámetros y luego mantener presionado la tecla "MENU", aparece una cuenta hacia atrás y termina con la inscripción <i>don.</i>				
33	<i>Si.d.</i>	Primer acoplamiento entre dispositivo Bluetooth y central.				

NOTA - los parámetros evidenciados en color gris depende del motor seleccionado. En el cuadro son especificados los datos del motor CUSTOM. Para mayores detalles remitimos al capítulo 12.

1. MODALIDAD DE INTERVENCIÓN SENSOR *Sn.ñ.*

Es posible seleccionar hasta 4 modalidades de intervención para el sensor de corriente que relevan el motor detenido:

- *Sn.ñ.* = 0 el sensor es deshabilitado.
- *Sn.ñ.* = 1 funcionamiento completo: intervención para obstáculo en la zona central del recorrido e intervención para el fin del movimiento en las áreas de resync (ver el parámetro *ñi.A.*).

- $S_{n,i} = 2$ el sensor interviene solo como obstáculo, prescindiendo de la posición.
- $S_{n,i} = 3$ el sensor interviene solo como final del movimiento, prescindiendo de la posición.

2. AMPLITUD AREA DE RESYNC $\bar{r}_i .R.$

Con este parámetro es posible definir la amplitud del área de resync y eventualmente su exclusión ($\bar{r}_i .R. = 0$). En esta zona, la intervención del sensor de corriente detiene el movimiento y regula la posición alcanzada como posición de cierre / apertura total. El valor 100 corresponde al 25% del recorrido total del motor.

3. TIEMPO DE INTERVENCION SENSOR $S_i .t.$

Tiempo durante el cual interviene el sensor de relevamiento motor fermo (sensor de corriente) en presencia de un obstáculo.

4. TIEMPO DESHABILITACION AL INICIO $S_d.t.$

Tiempo durante el cual el sensor de corriente es deshabilitado a la puesta en marcha del motor.

5. RAMPA DE ACELERACION $U_r .R.$

Este parámetro permite regular la duración de la rampa de aceleración durante la puesta en marcha del motor. Mayor es el valor y más larga es la rampa. Con $U_r .R. = 0$, son deshabilitadas las rampas y el motor se pone en marcha directamente a la velocidad de régimen o a la velocidad de desaceleración en base a la posición en el recorrido.

Más allá de los valores numérico hay 2 opciones adicionales:

- $55.r.$ - el motor se pone en marcha al 50% de la velocidad de régimen por 0,6 segundos.
- $15.r.$ - el motor se pone en marcha al 100% de la velocidad de régimen por 0,6 segundos.

6. RAMPA DE DESACELERACION $d_r .R.$

Este parámetro permite regular la duración de la rampa de desaceleración de la velocidad de régimen a la de ralentización. Mayor es el valor y más larga es la rampa.

7. MODALIDAD DE FUNCIONAMIENTO DE PH1 DESDE POSICIÓN DE CIERRE $SP.h.$

La fotocélula de cierre tiene el siguiente funcionamiento:

- Cierre: inmediata inversión del movimiento.
- Apertura desde punto intermedio: ninguna intervención.
- Apertura desde cierre total:
 - $SP.h. = 0$ la automatización no parte si PH1 es ocupada.
 - $SP.h. = 1$ la automatización parte también si PH1 es ocupada.

8. MODALIDAD DE FUNCIONAMIENTO DE PH2 $Ph.z.$

La fotocélula de apertura tiene el siguiente funcionamiento:

- Apertura: para el movimiento de la automatización y espera que el haz sea liberado, entonces parte nuevamente en apertura.
- Cierre:
 - $Ph.z. = 0$ para el movimiento de la automatización y espera que el haz sea liberado, entonces parte nuevamente en apertura.
 - $Ph.z. = 1$ ninguna intervención.

9. TEST FOTODISPOSITIVOS $tP.h.$

Habilitando la función se obtiene la verificación funcional de los fotodispositivos antes de cada movimiento que inicie con automatización parada. No se realiza con cambios rápidos de marcha. Hacer referencia al parágrafo 4.1 para la conexión correcta de los fotodispositivos.

10. TIPOLOGÍA BANDA DE SEGURIDAD $Ed.i.$

Son seleccionables dos tipos de bandas de seguridad:

- $Ed.i. = 0$ mecánica con contacto normalmente cerrado.
- $Ed.i. = 1$ banda resistiva 8,2K Ω .

11. MODALIDAD INTERVENCIÓN BANDA DE SEGURIDAD $iE.d.$

Para permitir la instalación de las bandas de seguridad en ambos frentes de marcha de la automatización, son disponibles dos modalidades de intervención:

- $iE.d. = 0$ solo en cierre con inversión total del movimiento.
- $iE.d. = 1$ en ambos sentidos de marcha con paro y breve inversión para liberar el obstáculo.

12. TEST BANDA DE SEGURIDAD $tE.d.$

Habilitando la función se obtiene la verificación funcional de la banda. Tal operación es útil en el caso sea conectada una banda con circuito electrónico de test (ej. banda radio R.CO.O). Para el correcto funcionamiento conectar el contacto de test de la banda a la alimentación del transmisor de las fotocélulas (parágrafo 4.1) y habilitar el test con nivel lógico bajo 0Vdc (para la compatibilidad hacer referencia al manual de la banda con circuito electrónico de test).

13. APERTURA PARCIAL $L.P.d.$

La apertura parcial es un desplazamiento que se puede activar solo con la automatización completamente cerrada. El parámetro regula la apertura como porcentual del recorrido total.

14. TIEMPO DE CERRADURA AUTOMÁTICA DESDE APERTURA PARCIAL $tP.C.$

Activa con automatización parada en la posición de apertura parcial, la automatización se cierra luego de haber esperado el tiempo $tP.C.$, en esta fase el display muestra $-tC$ con el guión destellante que en los últimos 10 segundos es sustituido por la cuenta regresiva.

15. CONFIGURACIÓN SALIDA LUZ INTERMITENTE $FP.r.$

Son seleccionables dos modalidades para la salida luz intermitente:

- $FP.r. = 0$ la salida permanece fija. Es necesario usar una luz intermitente con circuito di autostello (B.RO LIGHT 24 Vac).
- $FP.r. = 1$ salida luz intermitente. Es necesario usar una luz intermitente con luz fija (B.RO LIGHT FIX 24 Vac).

16. TIEMPO DE PREDESTELLO $tP.r.$

Destello para prevención del desplazamiento, realizado en ambas direcciones, la duración es definida por el parámetro $tP.r.$

17. CONFIGURACIÓN LUZ DE CORTESÍA $FC.y.$

Son seleccionables diferentes modalidades para la salida de la luz de cortesía:

- $FC.y. = 0$ la luz se apaga al final de la maniobra luego de haber esperado el tiempo $tC.y.$

- $FC.Y. = 1$ la luz se apaga solo con la automatización cerrada luego de haber esperado el tiempo $EC.Y.$ regulado.
- $FC.Y. = 2$ encendida hasta el vencimiento del tiempo $EC.Y.$ regulado, independientemente del estado de la automatización (la luz podría apagarse antes del fin del desplazamiento).
- $FC.Y. = 3$ luz indicadora automatización abierta - la luz se apaga inmediatamente al alcanzar la posición de cierre total.
- $FC.Y. = 4$ luz indicadora automatización abierta con destello proporcional al estado de la automatización:
 - **Apertura:** destello lento.
 - **Cierre:** destello veloz.
 - **Abierto:** encendida.
 - **Cerrado:** apagado.
 - **Parado:** 2 flash + intervalo largo + 2 flash + intervalo largo +...

18. TIEMPO LUZ DE CORTESÍA $EC.Y.$

Tiempo de activación de la luz de cortesía.

19. HOMBRE PRESENTE $dE.R.$

En la modalidad HOMBRE PRESENTE la automatización se mueve exclusivamente hasta que el mando es presente; al liberarlo el automatismo se pone en stop. Los mandos habilitados son OPEN y CLOSE. Son inactivos SS y PED. En modalidad hombre presente son deshabilitadas todas las operaciones automáticas, comprendidas las breves o totales inversiones. Todas las seguridades son deshabilitadas excepto el STOP.

20. UMBRAL CICLOS DE SOLICITUD PARA ASISTENCIA $SE.r.$

Es posible regular desde el menú el número de ciclos previstos antes que la placa solicite la asistencia. La solicitud consiste en la sustitución del normal destello funcional con un destello veloz durante el desplazamiento (solo si $FP.r. = 1$).

21. DESTELLO PARA SOLICITUD ASISTENCIA $SE.F.$

La habilitación de la función comporta que la luz intermitente continúe a destellar con la cancela cerrada como solicitud de asistencia.

22. GOLPE DE ARIETE EN APERTURA $HA.o.$

Esta función está vinculada al uso de la electrocerradura que debe ser activada desde el menú $EL.r.$. Consiste en presionar brevemente contra el paro mecánico de cierre per permite la desconexión antes de abrir, iniciando de la cancela cerrada. Desde el menú es posible determinar la duración de la presión sobre el paro mecánico desde un mínimo de 0,1 seg. a un máximo de 10 seg.

23. GOLPE DE ARIETE EN CIERRE $HA.c.$

Esta función está vinculada al uso de la electrocerradura que debe ser activada desde el menú $EL.r.$. La central, una vez que la cancela ha alcanzado el paro mecánico de cierre, realiza una presión sobre el paro mecánico. Desde el menú es posible determinar la duración de la presión sobre el paro mecánico desde un mínimo de 0,1 seg. a un máximo de 10 seg.

24. MODALIDAD USO ELECTROCERRADURA $EL.r.$

Este parámetro permite seleccionar el funcionamiento de la salida ELECTRICAL LOCK:

- $EL.r. = 0$ electrocerradura deshabilitada o no instalada.
- $EL.r. = 1$ la electrocerradura se activa contemporáneamente a los motores.
- $EL.r. = 2$ la electrocerradura se activa 1,5 segundos antes de los motores.
- $EL.r. = 3$ electrocerradura magnética: la cerradura se activa solo con el automatismo en posición de cierre total. Al mando de apertura la cerradura se desactiva. Durante la función "presión motores en cierre" la cerradura se desactiva.

CUIDADO - con la electrocerradura magnética es absolutamente necesario el uso de la tarjeta R1

25. MODALIDAD USO PLACA R1 $rl.r.$

Este parámetro permite seleccionar el funcionamiento de la placa R1 (opcional):

- $rl.r. = 0$ la salida está desactivada.
- $rl.r. = 1$ electrocerradura: el contacto NO (sin corriente) de la placa R1 tiene el mismo funcionamiento de la salida ELECTRICAL LOCK.
- $rl.r. = 2$ luz de cortesía: el contacto NO (sin corriente) de la placa R1 tiene el mismo funcionamiento de la salida OPEN GATE LIGHT.

26. PRESIÓN MOTOR EN CIERRE, FUNCIÓN ANTI-VIENTO $rP.r.$

Función para el mantenimiento de la presión de los motores sobre el paro mecánico, realizada solo con el automatismo cerrado. La central activa el motor por un minuto cada $rP.r.$ minutos con la finalidad de mantener la presión sobre los paros mecánicos (por ejemplo para compensar el viento).

27. RELAJAMIENTO DE LA MECANICA $r.r.E.$

Función para el relajamiento de la mecánica de los motores: es útil en los motores en los cuales el desbloqueo para el movimiento manual puede permanecer bloqueado a causa de la presión del motor sobre el final de carrera mecánico. Una vez alcanzado el final de carrera, en apertura o cierre, el motor hace una breve inversión de una duración de $r.r.E. \times 50ms$.

NOTA - con función $rP.r.$ activa (presión motores en cierre), el relajamiento de la mecánica se realiza al primer posicionamiento en el final de carrera.

28. FUNCIÓN ECOMODE $EC.o.$

Este parámetro permite habilitar la función ECOMODE. Ver capítulo 10.

29. RESTABLECIMIENTO DE LOS VALORE DE DEFAULT $dE.F.$

Entrando en la voz $dE.F.$ es posible restablecer la configuración de fábrica de la central. El reset interesa todos los parámetros del menú base y del menú avanzado mientras no actúa sobre la amplitud de los recorridos programados.

Para realizar el reset entrar en la voz $dE.F.$ por lo tanto confirmar con la presión prolongada de la tecla "MENU". Mantener presionada hasta que en el display aparece un número (por ejemplo 0), liberar la tecla.

Seleccionar el motor utilizado con las teclas "UP" y "DOWN":

- 0: CUSTOM
- 1: XTILUS
- 2: INT VS
- 3: MINIART
- 4: KINEO 400

Mantener presionada la tecla "MENU" hasta cuando el número no destella, liberar la tecla. Presionar y mantener pulsada la tecla "MENU", parte una cuenta regresiva $d00, d79, \dots, d0$ terminado el cual el reset se realiza y se visualiza en el display $d00$.

NOTA - para conocer el tipo de motor precedente seleccionado, posicionarse en la voz de menú $dE.F.$: será alternativamente visualizado el número del motor seleccionado. Si han sido modificados parámetros dependientes del motor (capítulo 12) aparece el carácter c (por ejemplo $c 1$).

30. VISUALIZACIÓN POSICIÓN DE MEMORIA INDIVIDUAL DEL MANDO $\epsilon r . 5$.

Entrando en $\epsilon r . 5$. es posible visualizar la posición en la memoria en la cual un transmisor ha sido memorizado.

Para realizar la función entrar en $\epsilon r . 5$. por lo tanto confirmar con la presión prolongada de la tecla "MENU". Mantener presionada hasta que el display imprime $5EE$, liberar la tecla.

A este punto, presionar un pulsador del mando memorizado (no acciona ningún mando). El display muestra:

- la posición en la memoria por 2 segundos, si había sido memorizado;
- la palabra noE por 2 segundos, si no había sido memorizado.

Pasados los 2 segundos el display regresa a la pantalla $5EE$ y será posible realizar la función con otro mando.

Para salir de la función presionar la tecla "MENU", de otro modo luego 15 segundos sin transmisión la central sale de la función mostrando en el display la palabra $EoUE$.

31. ANULACIÓN INDIVIDUAL DE UN MANDO $\epsilon r . \bar{L}$.

Entrando en $\epsilon r . \bar{L}$. es posible anular de la memoria un mando memorizado.

Para realizar la función entrar en $\epsilon r . \bar{L}$. de este modo confirmar con una presión prolongada de la tecla "MENU". Mantener presionado hasta que el display imprime el valor \bar{L} , liberar la tecla. Seleccionar la posición en la memoria del mando. Presionar y mantener pulsada la tecla "MENU" hasta que el display e imprime $\bar{L}r$, liberar la tecla.

Para salir de la función presionar la tecla "MENU". Si en el display aparece la palabra Err hay problemas con la memoria (por ejemplo, posición vacía o memoria desconectada).

32. BORRADO DE TODOS LOS MANDOS $\epsilon r . F$.

Accediendo a la voz $\epsilon r . F$. del menú es posible cancelar todos los mandos memorizados.

Para realizar el reset acceder a la voz $\epsilon r . F$., a este punto confirmar con la presión prolongada de la tecla "MENU". Mantener presionada hasta que el display inscribe el valor \bar{L} , liberar la tecla. Presionar y mantener pulsada nuevamente la tecla "MENU", parte una cuenta regresiva $d80, d79, \dots, d01$ terminado el cual el reset se realiza y se visualiza en el display $d00$.

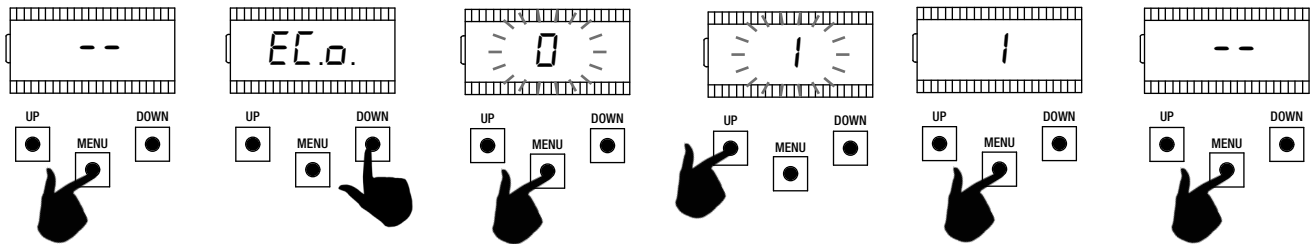
33. BLUETOOTH $5l . d$.

Voz del menú necesaria para el primer acoplamiento entre un dispositivo Android y la central de mando. Hacer referencia a la guía de aplicación Android para el procedimiento de conexión.

10 - ECOMODE

La función ECOMODE permite aumentar la duración de las baterías en caso de falta de corriente eléctrica.

Para habilitar la función:



Asegurarse de estar fuera del menú de programación (presionar brevemente la tecla "MENU"). Para entrar en el MENÚ, mantener presionada la tecla "MENU" por lo menos 5 segundos.

Para desplazarse en las funciones, presionar las teclas "UP" y "DOWN". Seleccionar el menú $EE.o.$

Para entrar en el parámetro, mantener presionada la tecla "MENU" por lo menos 1 segundo hasta cuando el parámetro destella.

Utilizar las teclas "UP" y "DOWN" para modificar el valor.

Para salvar, presionar y mantener pulsada la tecla "MENU" por lo menos un segundo.

Para salir, presionar brevemente la tecla "MENU".

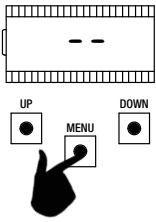
Durante el funcionamiento con baterías y función ECOMODE activada, la central mueve el motor a velocidad reducida (50% de la velocidad nominal) y todos los accesorios, excluida la electrocerradura, están apagados.

CUIDADO - en esta situación los dispositivos de seguridad NO SON ACTIVOS. Se aconseja mover la automatización a vista para una mayor seguridad.

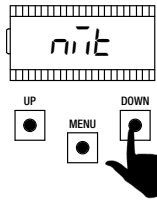
Si durante el funcionamiento con batería, regresa la tensión de alimentación, luego 5 segundos (tiempo de encendido de los accesorios), el motor se lleva nuevamente a la velocidad de régimen y las seguridades son nuevamente controladas.

11 - APRENDIZAJE RECORRIDO - 1 MOTOR

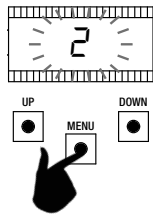
Seleccionar el funcionamiento con un motor:



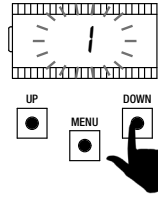
Asegurarse de estar fuera del menú de programación (presionar brevemente la tecla "MENU"). Para entrar en el MENÚ, mantener presionada la tecla "MENU" por lo menos 5 segundos.



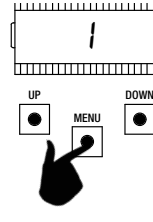
Para desplazarse en las funciones, presionar las teclas "UP" y "DOWN". Seleccionar el menú n1t.



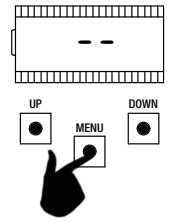
Para entrar en el parámetro, mantener presionada la tecla "MENU" por lo menos 1 segundo hasta cuando el parámetro destella.



Utilizar las teclas "UP" y "DOWN" para modificar el valor.



Para salvar, presionar y mantener pulsada la tecla "MENU" por lo menos un segundo.



Para salir, presionar brevemente la tecla "MENU".

CUIDADO - Para un correcto funcionamiento del automatismo, es absolutamente indispensable el uso de los paros mecánicos en apertura y en cierre.

11.1 - APRENDIZAJE FACILITADO - 1 MOTOR


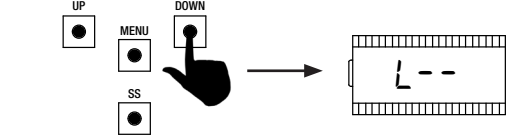
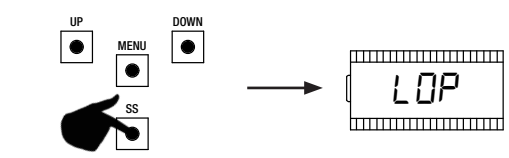

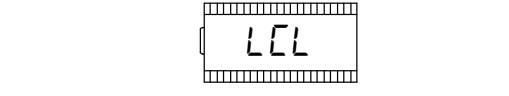
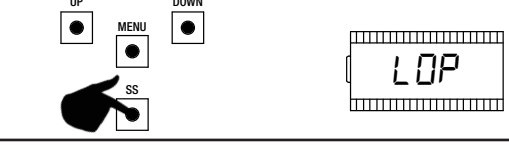
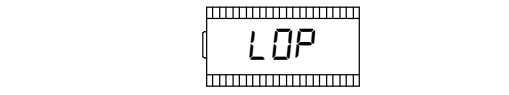
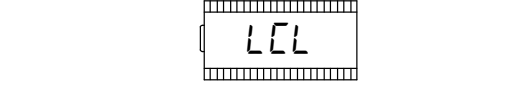
1.	<p>Conectar a la salida del MOTOR 1 el automatismo y controlar que haya sido regulado el n1t = 1. Efectuar un control de las regulaciones y eventualmente personalizar antes de efectuar el aprendizaje. Las ralentizaciones serán aquellas configuradas desde el menú con el mismo porcentaje durante la apertura y el cierre (L51 ≠ P).</p>	
2.	<p>Desbloquear el automatismo, llevarlo a mitad del recorrido y bloquear el motor. Presionar y mantener presionada la tecla "UP" y "MENU" por al menos 5 segundos hasta cuando el display muestra LOP.</p>	
3.	<p>Si el automatismo NO SE MUEVE en apertura, presionar la tecla "DOWN" para detener el aprendizaje. El display muestra L--.</p>	
4.	<p>Presionar la tecla "SS" para retomar el procedimiento: el automatismo se mueve en apertura a baja velocidad. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LOP.</p>	
5.	<p>El automatismo mueve automáticamente en el cierre, a velocidad plena. Alcanzado el paro mecánico de cierre, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LCL.</p>	
6.	<p>El automatismo mueve automáticamente en apertura, a velocidad plena. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LOP.</p>	
7.	<p>El automatismo se mueve automáticamente en el cierre y con las desaceleraciones reguladas en el menú L51.</p>	

ESP

CUIDADO - en el caso de intervención de un dispositivo de seguridad, el procedimiento se detiene y aparece en el display la palabra **L--**.
Presionar la tecla "SS" para iniciar nuevamente el aprendizaje desde el punto 4.

NOTA – si los motores no se detienen automáticamente durante el aprendizaje, incrementar los valores de la sensibilidad sobre el obstáculo y/o de la sensibilidad sobre el obstáculo en ralentización (menu SE_n y SEL), ver parágrafo 8, y verificar que la modalidad de intervención del sensor de corriente sea compatible con el uso como final de carrera (menu $Sn.\bar{i}$), ver parágrafo 9.

11.2 - APRENDIZAJE AVANZADO - 1 MOTOR

1.	<p>Conectar a la salida del MOTOR 1 el automatismo y controlar que haya sido regulado el $n\bar{i}E = I$. Efectuar un control de las regulaciones y eventualmente personalizar antes de efectuar el aprendizaje. Asegurarse de haber regulado el menú $LSi = P$. Las desaceleraciones deben ser reguladas durante el procedimiento de aprendizaje y las amplitudes en ambas direcciones seran independientes.</p>	
2.	<p>Desbloquear el automatismo, llevarlo a mitad del recorrido y bloquear el motor. Presionar y mantener presionada la tecla "UP" y "MENU" por al menos 5 segundos hasta cuando el display muestra LDP.</p>	
3.	<p>Si el automatismo NO SE MUEVE en apertura, presionar la tecla "DOWN" para detener el aprendizaje. El display muestra L--.</p>	
4.	<p>Presionar la tecla "SS" para retomar el procedimiento: el automatismo se mueve en apertura a baja velocidad. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LDP.</p>	
5.	<p>El automatismo mueve automáticamente en el cierre, a velocidad plena. Cuando la automatización alcanza la posición de inicio desaceleración suministrar un mando paso paso (SS). El display muestra LCL.</p>	
6.	<p>El automatismo se mueve a velocidad reducida. Alcanzado el paro mecánico de cierre, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LCL.</p>	
7.	<p>El automatismo mueve automáticamente en apertura, a velocidad plena. Cuando la automatización alcanza la posición de inicio desaceleración suministrar un mando paso paso (SS). El display muestra LDP.</p>	
8.	<p>El automatismo se mueve a velocidad reducida. Alcanzado el paro mecánico en apertura, el motor se detiene automáticamente. CUIDADO – si el motor no se detiene automáticamente, presionar la tecla "SS". El display muestra LDP.</p>	
9.	<p>El automatismo se mueve en cierre y con las desaceleraciones reguladas.</p>	

CUIDADO - en el caso de intervención de un dispositivo de seguridad, el procedimiento se detiene y aparece en el display la palabra **L--**.
Presionar la tecla "SS" para iniciar nuevamente el aprendizaje desde el punto 4.

NOTA – si los motores no se detienen automáticamente durante el aprendizaje, incrementar los valores de la sensibilidad sobre el obstáculo y/o de la sensibilidad sobre el obstáculo en ralentización (menu SE_n y SEL), ver parágrafo 8, y verificar que la modalidad de intervención del sensor de corriente sea compatible con el uso como final de carrera (menu $Sn.\bar{i}$), ver parágrafo 9.

12 - VALORES DE DEFAULT

La central BIOS2 24V tiene la posibilidad de seleccionar el modelo del motor utilizado. Esto permite configurar en default algunos parámetros para el funcionamiento óptimo del motor.

A continuación se acompaña cuadro de los parámetros dependiente del motor con el valor de default asignado.

MENÚ	DISPLAY	BREVE DESCRIPCIÓN	VALORES DE DEFAULT				
			CUSTOM	XNILUS	INT VS	MINIART	KINEO 400
BÁSICO	SEN	Sensibilidad sobre el obstáculo (0 = deshabilitado).	50	45	35	60	40
BÁSICO	SEL	Sensibilidad sobre el obstáculo en desaceleración (0 = deshabilitado).	70	75	60	60	50
BÁSICO	SPN	Velocidad de funcionamiento.	100	80	70	100	100
BÁSICO	SPL	Velocidad de desaceleración.	50	40	60	50	50
BÁSICO	ASL	Antideslizamiento / Tiempo extra.	0	15	15	15	15
AVANZADO	SIT	Tiempo intervención sensor de corriente.	2	2	2	2	2
AVANZADO	Sdt	Tiempo deshabilitación sensor de corriente al inicio.	15	15	25	15	15
AVANZADO	URR	Duración rampa de aceleración.	10	15	10	15	10
AVANZADO	drR	Duración rampa de desaceleración.	10	10	5	15	10
AVANZADO	DEF	Restablecimiento de los valore de default.	0	1	2	3	4

NOTA – para conocer el tipo de motor seleccionado, posicionarse en la voz del menú DEF.: será alternativamente visualizado el número del motor seleccionado. Si han sido modificados parámetros dependientes del motor aparece también el carácter ϵ (por ejemplo $\epsilon 1$).

13 - GARANTÍA

La garantía del fabricante tiene validez en términos legales a partir de la fecha impresa y se limita a la reparación o sustitución gratuita de las piezas reconocidas como defectuosas por falta de cuidados esenciales en los materiales o por defectos de fabricación. La garantía no cubre daños o defectos debidos a agentes externos, defectos de mantenimiento, sobrecarga, desgaste natural, elección incorrecta, error de montaje u otras causas no imputables al fabricante. Los productos manipulados no seran objeto de garantía y no seran reparados. Los datos expuestos son meramente indicativos. No podrá imputarse ninguna responsabilidad por reducciones de alcance o disfunciones debidas a interferencias ambientales. La responsabilidad a cargo del fabricante por daños derivados a personas por accidentes de cualquier tipo ocasionados por nuestros productos defectuosos, son solo aquellos derivados inderogablemente de la ley.

14 - ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO

Este producto es parte integrante del automatismo, y por lo tanto, debe eliminarse junto con éste.

Como para las operaciones de instalaciones, también al final de la vida de este producto, las operaciones de eliminación deben ser efectuadas por personal calificado. Este producto está formado por varios tipos de materiales: algunos pueden reciclarse, otros deben eliminarse. Infórmese sobre los sistemas de reciclaje o eliminación previstos por los reglamentos vigentes en el territorio, para esta categoría de producto.



¡ATENCIÓN! – Algunas partes del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, si se abandonan en el medio ambiente, podrían provocar efectos dañinos en el mismo medio ambiente y en la salud humana.

Como se indica en el símbolo de al lado, se prohíbe echar este productos en los residuos domésticos. Efectúe por lo tanto la “recogida separada” para la eliminación según los métodos previstos por los reglamentos vigentes en su territorio, o entregue de nuevo el producto al vendedor en el momento de la compra de un nuevo producto equivalente.

¡ATENCIÓN! – las reglas vigentes a nivel local pueden prever importantes sanciones en caso de eliminación abusiva de este producto.

ALLMATIC S.r.l

32020 Lentiai - Belluno – Italy

Via dell'Artigiano, n°1 – Z.A.

Tel. 0437 751175 – 751163 r.a. Fax 0437 751065

<http://www.allmatic.com> - E-mail: info@allmatic.com