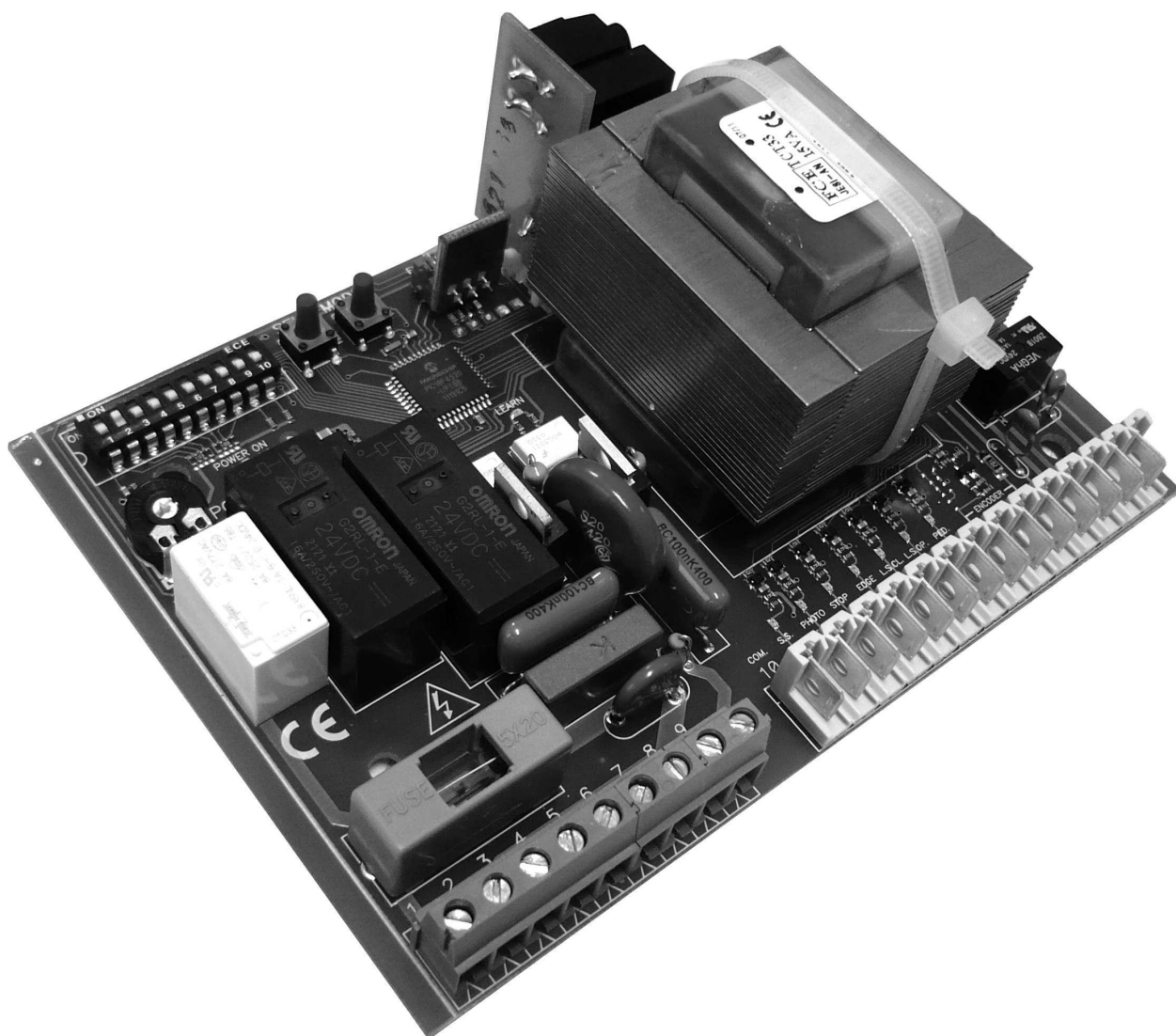


CENTRALINA B1EE ERMES2

Quadro di comando programmabile per portoni scorrevoli e basculanti



Guida per l'installazione



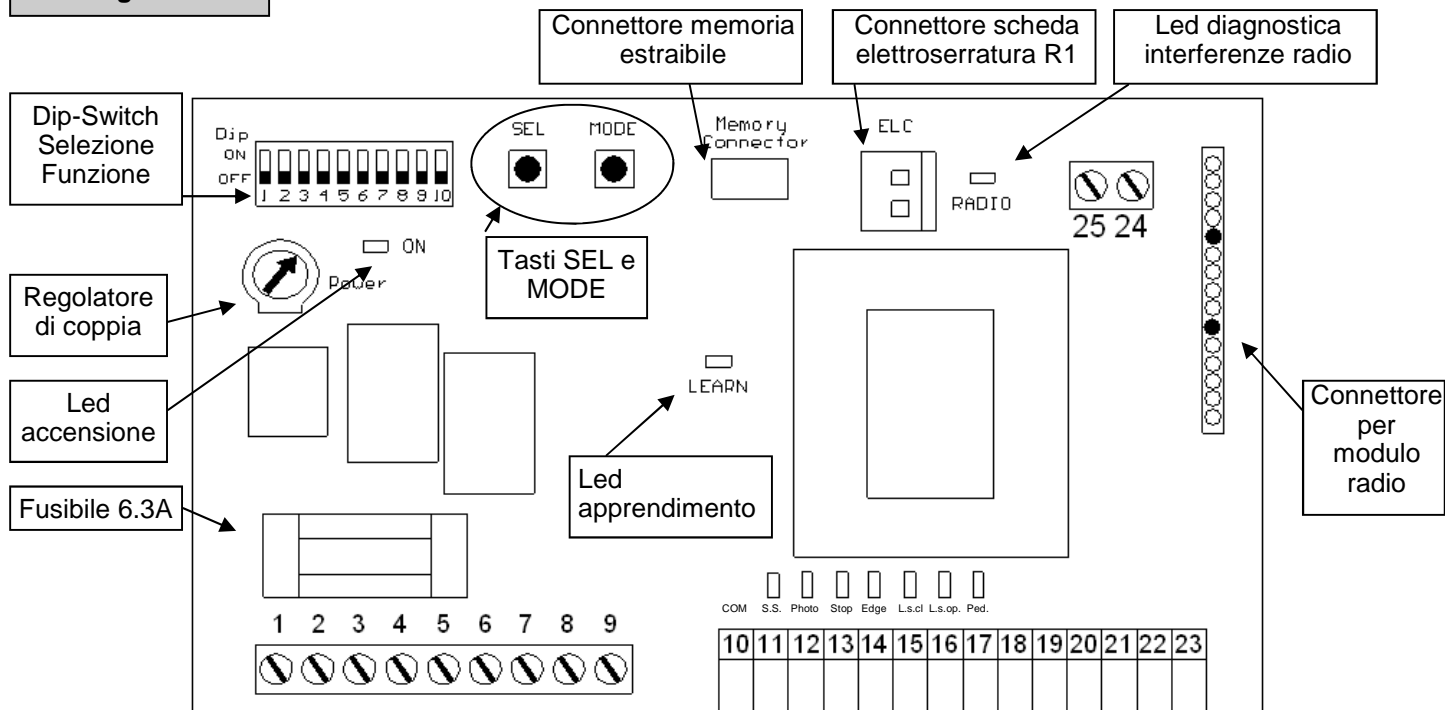
1. Introduzione

Il quadro di comando B1EE ERMES2 è un'apparecchiatura universale adatta a gestire l'azionamento ed il controllo di porte e portoni scorrevoli o basculanti in modo semplice e completo, progettato per soddisfare qualsiasi esigenza. Questo prodotto comanda motori a 230V in corrente alternata fino a 600W di potenza con o senza encoder. Tramite l'apposito switch di selezione della ricezione, questa centralina è in grado di decodificare sia il tradizionale sistema di codifica a codice fisso, sia il più sicuro ed innovativo sistema a codice variabile.

In ogni centralina è installato un modulo memoria che permette di memorizzare fino a **1000 diversi trasmettitori**, sia del tipo a codice fisso che a codice variabile.

ATTENZIONE: NON INSTALLARE IL QUADRO DI COMANDO SENZA AVER PRIMA LETTO LE ISTRUZIONI !!!

2. Configurazione



3. Collegamenti Elettrici

La centralina viene fornita con tutti gli ingressi normalmente chiusi delle sicurezze ponticellati al comune. Prima di collegare una sicurezza alla centralina, rimuovere il ponticello della sicurezza che si vuole cablare lasciando inalterato quello delle altre sicurezze.

- Alimentazione 230 Vac 50Hz
Non collegare la scheda direttamente alla rete elettrica ma prevedere un dispositivo che possa assicurare la disconnessione onnipolare dall'alimentazione della centralina.
- Collegando un carico 230Vac 100W MAX si può illuminare la zona di azione dell'automatismo durante ogni suo movimento. Lo spegnimento è temporizzato con un tempo pari a **1 minuto** dopo l'arresto dell'automazione. Durante il test fotocellule (se abilitato) la luce di cortesia esegue un breve lampeggio.
- Collegare il neutro del motore al morsetto 6 della centralina.
 - Collegare la fase "1" del motore al morsetto 5 della centralina.
 - Collegare la fase "2" del motore al morsetto 7 della centralina.

Prima di effettuare la programmazione delle corse, controllare che il cablaggio del motore e dei finecorsa siano coerenti con l'installazione. Per fare questo, seguire la procedure dei **controlli preliminari**.

Collegare il condensatore del motore tra i morsetti 5 e 7 della centralina.

Condensatore motore 230Vac !!! Rischio scarica elettrica !!!
- Collegare il lampeggiante tra il morsetto 8 e 9 della centralina. Il lampeggiante collegato deve avere una potenza massima di 60W a 230Vac.

ATTENZIONE: Collegare un lampeggiante di tipo B.RO LIGHT FIX (Senza scheda di auto lampeggio)

5  Collegare il pulsante PASSO-PASSO (S.S.) tra il morsetto 10 e 11 della morsettiere.
ATTENZIONE: Lasciare aperto se non utilizzato.

Il funzionamento dell'ingresso PASSO-PASSO (S.S.) può essere di tipo Apre - Stop - chiude - stop (Dip 1 su OFF) o di tipo Apre - chiude (Dip1 su ON) Vedi 8.1. Per la funzione orologio, vedi 10.4.

6  Collegare il contatto **NORMALMENTE CHIUSO** della fotocellula (PHOTO.) tra il morsetto 10 e 12 della morsettiere.
ATTENZIONE: ponticellare l'ingresso 10 all'ingresso 12 se non utilizzato.

Il funzionamento dell'ingresso FOTOCELLULA (PHOTO) può funzionare come STOP automatico fino alla rimozione dell'ostacolo per poi riaprire (dip4 su OFF) o provocare la riapertura completa se l'automazione sta chiudendo (dip4 su ON). Vedi 8.4

7  Collegare il contatto **NORMALMENTE CHIUSO** dello STOP tra il morsetto 10 e 13 della morsettiere.
ATTENZIONE: ponticellare l'ingresso 10 all'ingresso 13 se non utilizzato.

Se l'ingresso STOP viene aperto, provoca l'arresto immediato dell'automazione fino a quando il contatto non si chiude. Una volta chiuso, l'automazione riprende a funzionare regolarmente.

8  Collegare il contatto **NORMALMENTE CHIUSO** della COSTA FISSA (EDGE) tra il morsetto 10 e 14 della morsettiere.
ATTENZIONE: ponticellare l'ingresso 10 all'ingresso 14 se non utilizzato.

L'attivazione della costa fissa durante una chiusura o un'apertura provoca una breve inversione del moto dell'automatismo per circa 2 secondi e quindi uno stop.

9  Collegare il contatto **NORMALMENTE CHIUSO** del FINECORSA CHIUSURA (L.S.CL.) tra il morsetto 10 e 15 della morsettiere.
Collegare il contatto **NORMALMENTE CHIUSO** del FINECORSA APERTURA (L.S.OP.) tra il morsetto 10 e 16 della morsettiere.
ATTENZIONE: ponticellare l'ingresso 15 e 16 all'ingresso 10 se non utilizzati.

Prima di effettuare la programmazione delle corse, controllare che il cablaggio dei finecorsa sia coerente con l'installazione. Per fare questo, seguire la procedure dei **controlli preliminari**

10  Collegare il pulsante PEDONALE (PED.) tra il morsetto 10 e 17 della morsettiere.
Lasciare aperto se non utilizzato.

L'apertura PEDONALE (PED.) permette di effettuare un'apertura parziale dell'automazione.
Vedi capitolo 9

11  Collegare il cavo di SEGNALE dell'encoder al morsetto 18 della morsettiere.
Collegare il cavo di GND dell'encoder al morsetto 19 della morsettiere.
Collegare il cavo di +Vdc dell'encoder al morsetto 20 della morsettiere.
ATTENZIONE: Lasciare aperto se non utilizzato.

L'attivazione / disattivazione delle funzionalità dell'encoder viene gestito con il DIP10.
Vedi **8.10**

12  Collegare il **morsetto 21** della centralina al **primo morsetto** di alimentazione del trasmettitore delle fotocellule.
Collegare il **morsetto 22** della centralina al **secondo morsetto** di alimentazione del ricevitore e del trasmettitore delle fotocellule.
Collegare il **morsetto 23** della centralina al **primo morsetto** di alimentazione del ricevitore fotocellule.

ATTENZIONE: la centralina fornisce una tensione di 24 Vac e può fornire una potenza massima di 3W

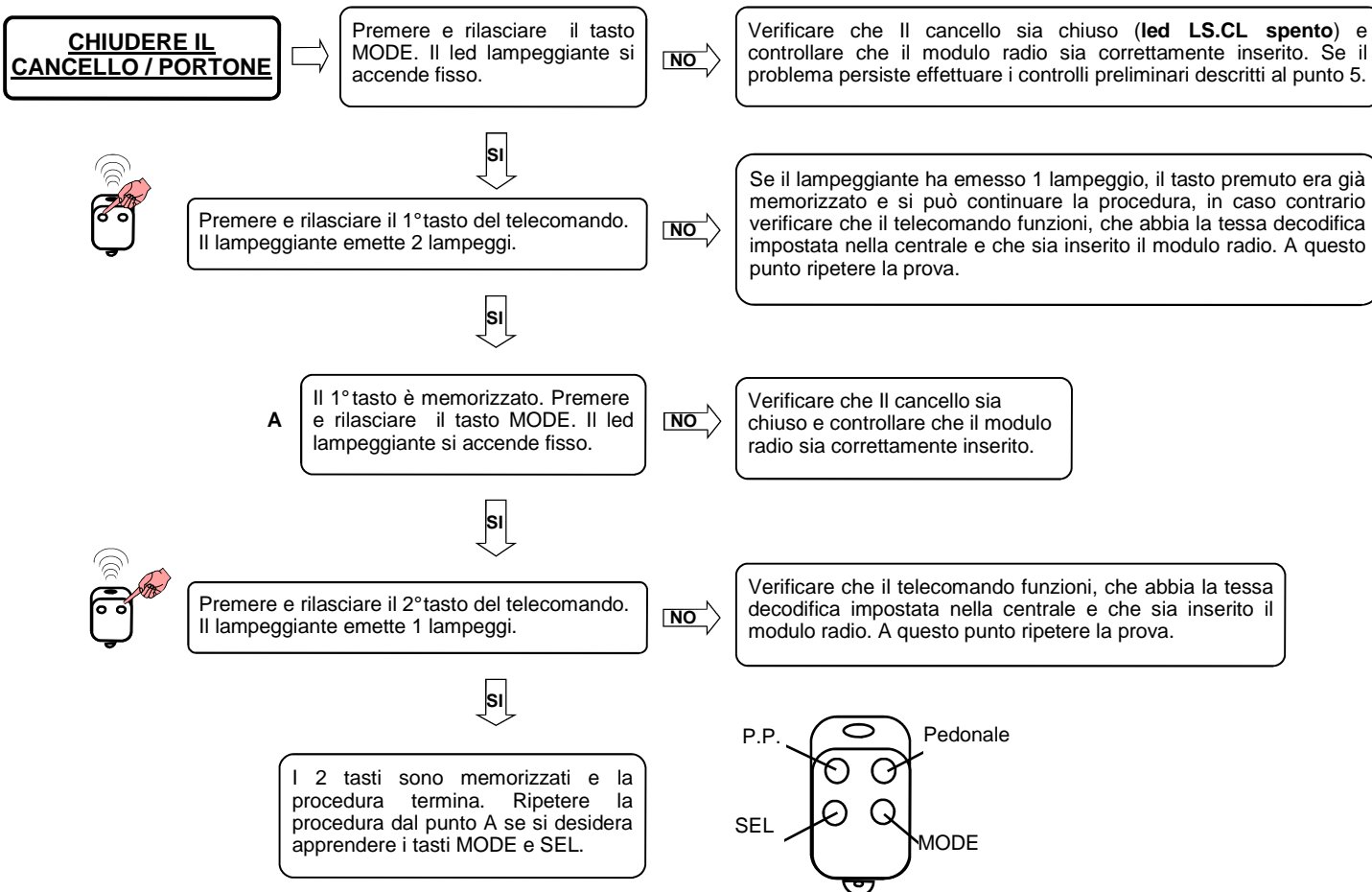
13  Collegare il cavo di segnale dell'antenna al morsetto 24 della centralina.
Collegare la massa dell'antenna al morsetto 25 della centralina .

La presenza di parti metalliche o di umidità nei muri potrebbe avere influenze negative sulla portata del sistema, si consiglia pertanto di evitare il posizionamento dell'antenna ricevente e/o i trasmettitori in prossimità di oggetti metallici voluminosi, vicino al suolo o per terra.

4. Apprendimenti

4.1 Apprendimento di un trasmettitore

L'apprendimento di un singolo trasmettitore **deve essere effettuato sempre con l'automazione chiusa.**

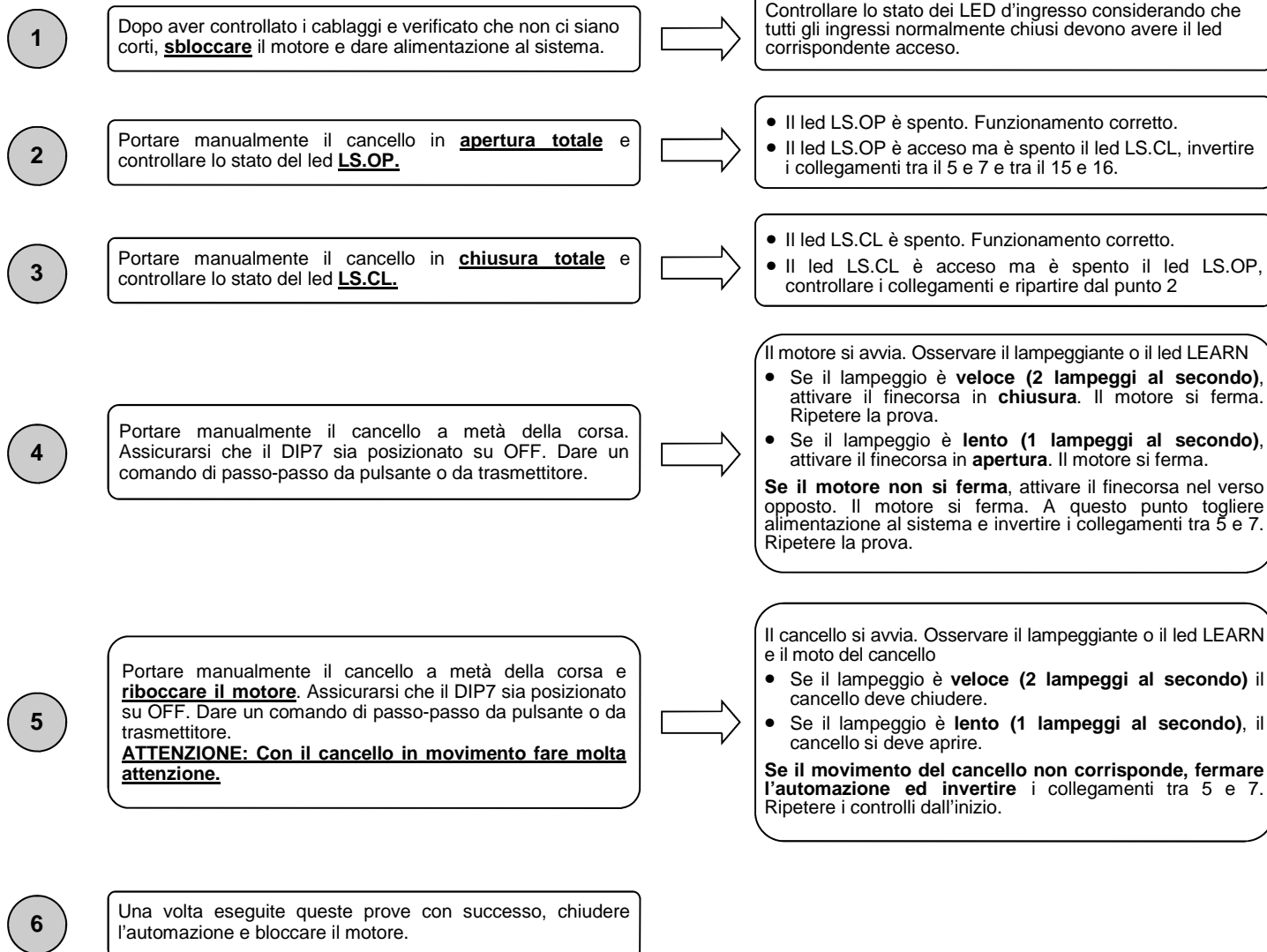


4.2 Con il tasto nascosto di un trasmettitore abilitato già appreso (solo per i modelli B.RO a codice variabile).

Sempre con l'automazione chiusa, premere, con l'aiuto di una graffetta, il tasto nascosto di un trasmettitore già precedentemente appreso. L'entrata in apprendimento è segnalata dall'accensione del lampeggiante. Premere il tasto del trasmettitore che si vuole memorizzare, il lampeggiante esegue un lampeggio (due volte se il codice è nuovo, una volta se era già stato appreso). La centrale torna in modo di funzionamento normale e il nuovo trasmettitore può attivare il motore.

5. Controlli preliminari

I controlli preliminari vanno effettuati da una personale qualificato ponendo la massima attenzione. Il corretto cablaggio del motore e dei finecorsa è di fondamentale importanza per un corretto funzionamento dell'automazione.

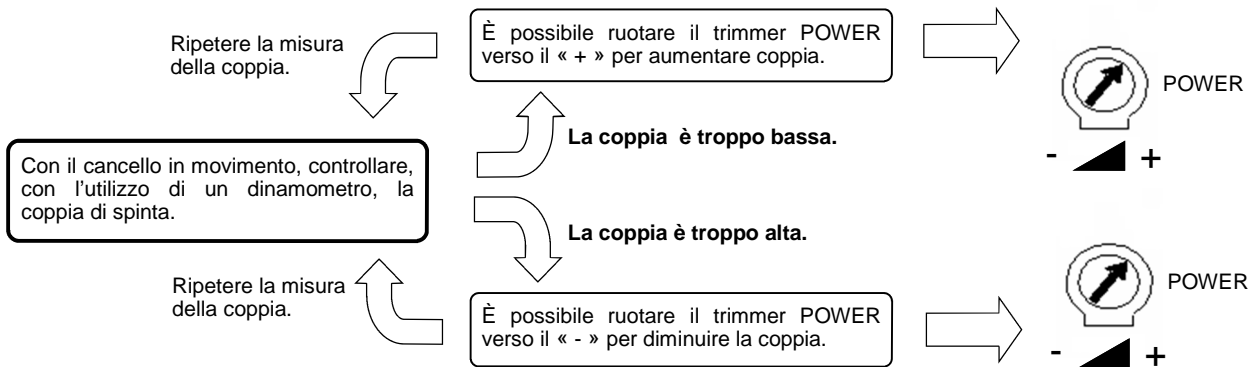


AVVERTENZE:

- nel caso di posizione non nota all'accensione della centralina (non su un finecorsa) la centralina esegue le prima movimentazione in rallentamento fine all'arrivo su un finecorsa (**se i rallentamenti sono disabilitati, la corsa viene eseguita a velocità normale**).
- Se al ricevimento di un comando entrambi i finecorsa sono attivi, la centralina segnala l'anomalia e non esegue alcuna movimentazione

6. Regolazione della coppia

Questa procedura va effettuata SOLO dall'installatore e SOLO durante la messa in opera del sistema. Per una corretta programmazione, prima di effettuare modifiche, riportare sempre il cancello in posizione totalmente chiusa. La coppia durante la fase di rallentamento è fissa e non dipende dalla posizione del trimmer "POWER".

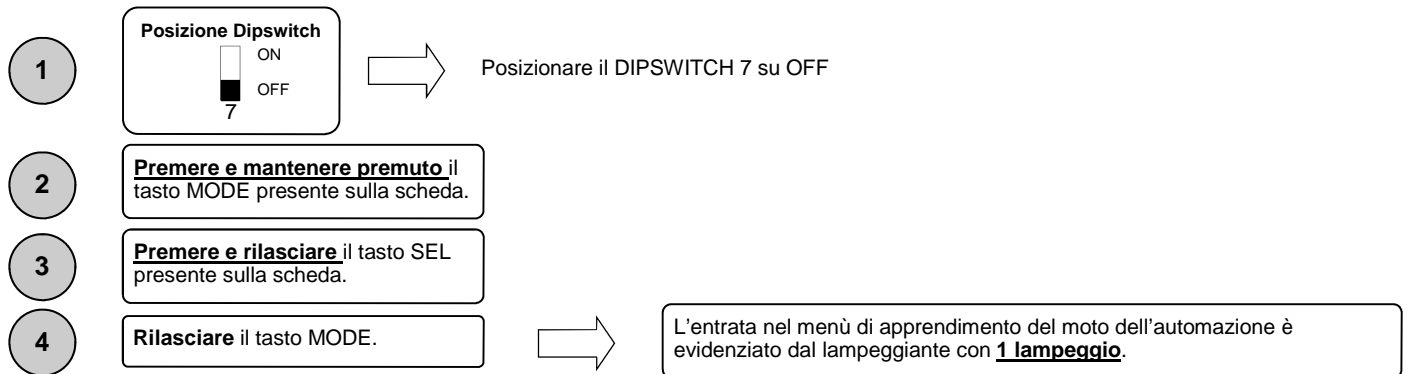


E' consigliabile regolare la coppia prima di effettuare l'apprendimento dei tempi di lavoro dell'automazione.

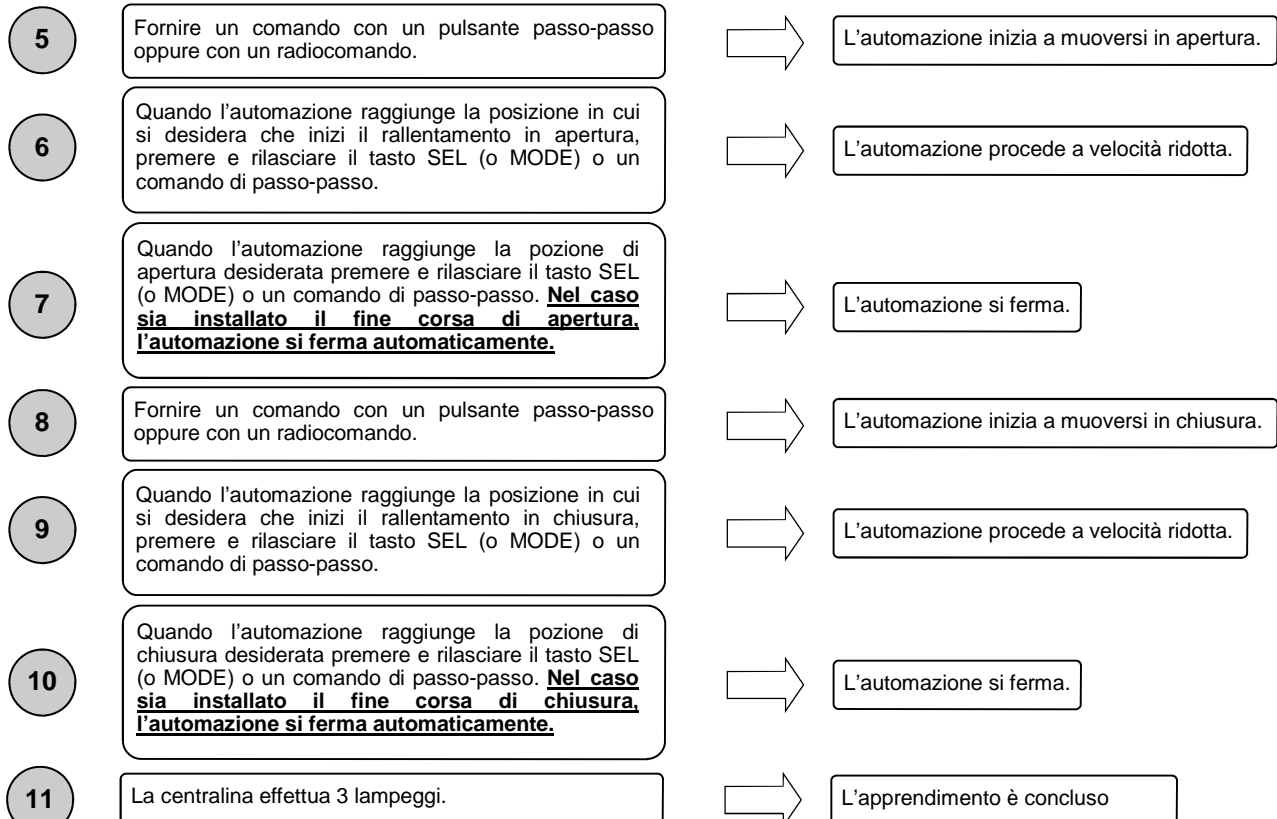
7. Apprendimento delle corse.

7.1 Per applicazioni con motori con o senza finecorsa (DIP 7 SU OFF)

Questa procedura va effettuata SOLO dall'installatore e SOLO durante la messa in opera del sistema. Per una corretta programmazione, prima di effettuare modifiche, **riportare sempre il cancello in posizione totalmente chiusa.** Durante la fase di apprendimento, si deve decidere se e dove il cancello deve iniziare la fase di rallentamento.



Evitare durante l'apprendimento di entrare nel fascio delle fotocellule o di far intervenire la costa fissa perché l'apprendimento è da rifare; Una volta entrati nell'apprendimento del moto, operare come segue:

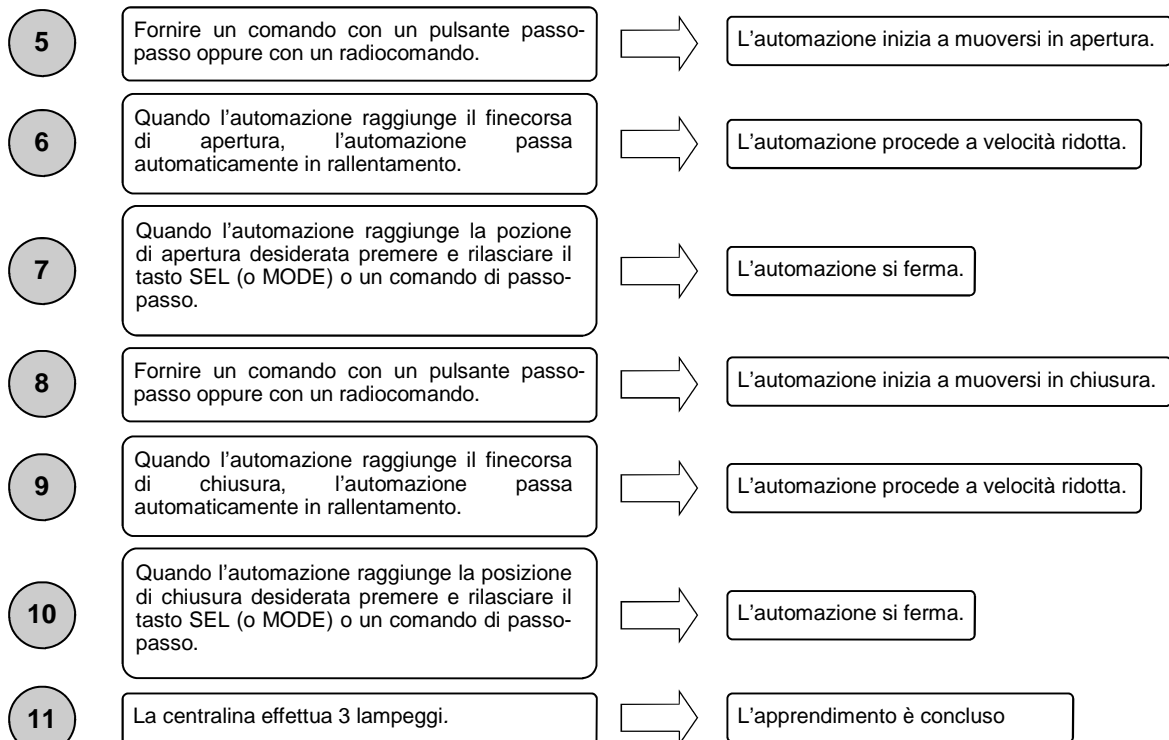


7.2 Per applicazioni con motori con finecorsa che comandano l'inizio rallentamenti (DIP 7 SU ON)

Questa procedura va effettuata SOLO dall'installatore e SOLO durante la messa in opera del sistema. Per una corretta programmazione, prima di effettuare modifiche, **riportare sempre il cancello in posizione totalmente chiusa**. Durante la fase di apprendimento, i finecorsa decidono dove il cancello deve iniziare la fase di rallentamento.



Evitare durante l'apprendimento di entrare nel fascio delle fotocellule o di far intervenire la costa fissa perché l'apprendimento è da rifare; Per una volta entrati nell'apprendimento del moto, operare come segue:



8. Funzioni selezionabili tramite dip-switch



**E' importante cambiare la configurazione dei dip-switch solo a scheda spenta!!!
Togliere l'alimentazione durante il cambio di configurazione.**

Impostazioni di default

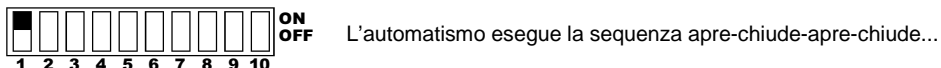
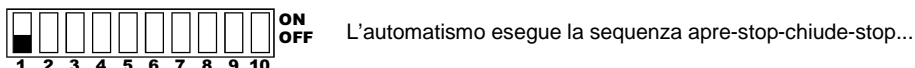
Il quadro di comando viene fornito con i dip-switch impostati come indicato nella figura seguente. Nella tabella vengono riassunti le funzioni selezionabili tramite questi dip-switch.



N° dip	Funzione	Dip OFF	Dip ON
1	Passo passo	Apri - stop - chiudi	Apri - chiudi
2	Test fotocellule	Attivo	Non attivo
3	Richiusura automatica	Non attiva	Attiva
4	Funzionamento fotocellule	Arresto movimento	Arresto e inversione
5	prelampeggio	Non attivo	Attivo
6	Funzione condominiale (Apri Sempre)	Non attiva	Attiva
7	Modo funzionamento finecorsa	Stop automatismo	Rallentamento automatismo
8	Modo ricezione	Codice variabile	Codice fisso
9	Coppia e velocità Rallentamenti	Normali	Massimi
10	Encoder	Non Attivo	Attivo

8.1 Funzione di passo-passo

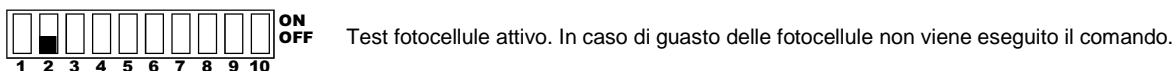
E' possibile impostare la risposta della centrale a successivi comandi dati o dal telecomando o da pulsante di passo-passo:



Il comando di passo-passo può essere impartito sia tramite l'apposito ingresso (vedi pulsante di passo-passo sulla morsettiera), che tramite la pressione del primo tasto di un trasmettitore memorizzato (vedere paragrafo apprendimento di un trasmettitore).

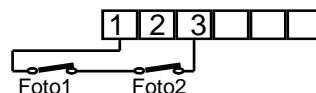
8.2 Test sul funzionamento delle fotocellule

Questa centrale è dotata di un sistema che permette di effettuare un controllo sul funzionamento delle fotocellule prima di ogni azionamento del motore, si ha così la possibilità di incrementare la sicurezza del sistema in caso di danneggiamento del fotodispositivo (p.e. relè di uscita incollato) o di un cortocircuito indesiderato sull'ingresso fotocellule. Questo controllo viene effettuato dopo che la centrale ha ricevuto un comando (ad esempio un comando di apertura) ma prima di dare tensione al motore.



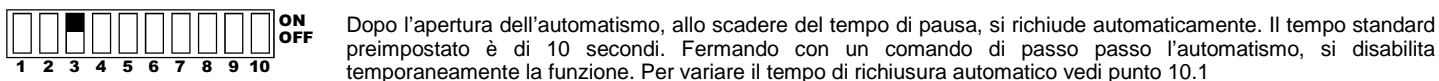
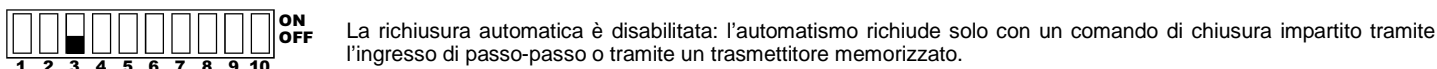
Nota: Il test delle fotocellule, se attivo, comporta un ritardo di attivazione del motore di circa un secondo dal momento di avvenuta ricezione del comando.

La centrale prevede un solo ingresso fotocellula. È possibile comunque collegare al massimo 2 coppie di fotocellule: in questo caso i contatti Normalmente Chiusi vanno posti in serie tra loro, come visibile nella figura a fianco.



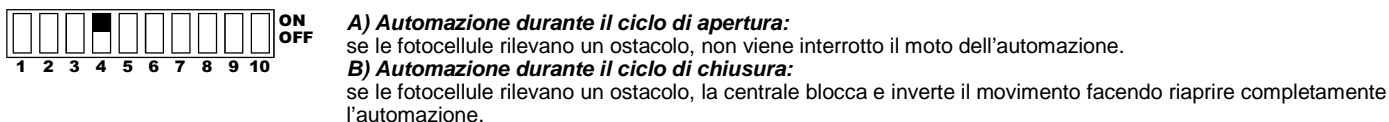
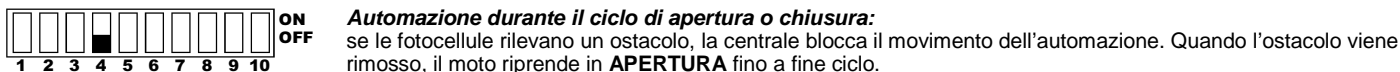
8.3 Richiusura automatica:

La richiusura automatica, se abilitata, chiude l'automatismo dopo un tempo preimpostato.



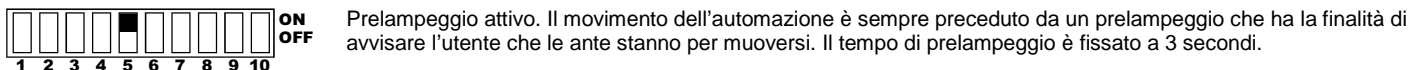
8.4 Fotocellule di protezione e sicurezza:

Quando viene interrotto il fascio tra le fotocellule del trasmettitore e quelle del ricevitore, queste ultime modificano il comportamento della centrale secondo le seguenti modalità:



8.5 Prelampeggio:

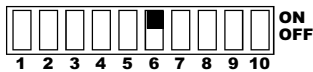
Il lampeggiante segnala con un lampeggio lento (circa 1 ogni 2 secondi) l'apertura dell'automazione e con uno più veloce (circa 1 al secondo) la chiusura.



8.6 Condominiale:



Funzione condominiale non attiva.

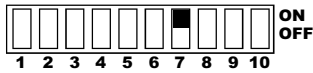


Funzione condominiale attiva. Ogni comando impartito via radio o con i pulsanti di passo-passo e/o pedonale provoca solo l'apertura dell'automatismo. La richiusura è affidata alla funzione di richiusura automatica (Dip 3 su on), che dovrà pertanto essere attivata in quanto ogni comando di chiusura viene ignorato. Si consiglia di attivare anche la funzione apre – chiude con il dip 1 ON.

8.7 Modo di funzionamento dei finecorsa:



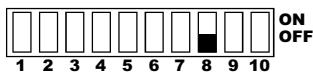
L'intervento dei finecorsa provoca l'arresto dell'automatismo.



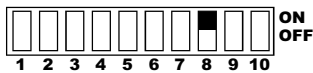
L'intervento dei finecorsa provoca l'inizio del rallentamento. Questa impostazione è consigliata nel caso che si disponga di finecorsa meccanici sull'automatismo.

8.8 Selezione del tipo di ricezione:

Il quadro di comando è stato pensato per l'utilizzo in abbinamento con due tipologie di trasmettitori: a codice fisso e a codice variabile serie *Biro*®.



Se si sta utilizzando trasmettitori della serie a codice fisso porre il dip 8 in posizione ON ed effettuare un RESET memoria.



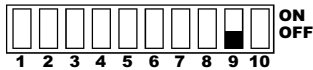
Con la trasmissione a codice variabile, posizionare il dip 8 in posizione OFF ed effettuare un RESET memoria.

NOTA: Ogni volta che si seleziona una codifica diversa è necessario operare un RESET memoria (vedere paragrafo 10.2).

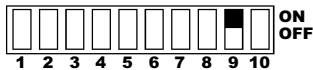
Il led LEARN che lampeggia non appena viene data tensione alla centralina avverte che o non è stata inserita alcuna memoria o la memoria e la posizione del dip n°8 (selezione tipo ricezione) non corrispondono. Non è possibile memorizzare sullo stesso modulo memoria sia trasmettitori a codice fisso che trasmettitori a codice variabile. Si ricorda, inoltre, di togliere l'alimentazione prima di inserire o disinserire la memoria.

8.9 Selezione del tipo di rallentamento:

Il quadro di comando è in grado di effettuare 2 diverse tipologie di rallentamento:



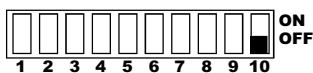
Il rallentamento rimane quello classico con conseguente riduzione di coppia.



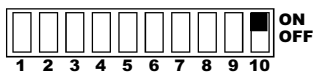
Il rallentamento viene effettuato con velocità e con coppia superiore. Questo è particolarmente indicato nella movimentazione di portoni / cancelli particolarmente pesanti. Attivando questa funzione si consiglia di prevedere una ampia zona di rallentamento visto che la posizione d'inizio rallentamento può leggermente variare da una movimentazione all'altra.

8.10 Attivazione / disattivazione Encoder

Il quadro di comando è stato pensato per potere essere utilizzato con motori dotati di Encoder. È possibile abilitare e disabilitare l'encoder



ENCODER non attivo



ENCODER attivato. Con l'encoder attivo la centralina controlla l'avanzamento del cancello e in caso di ostacolo inverte la corsa.

NOTA: L'encoder non controlla la posizione del cancello ma viene esclusivamente utilizzato per il rilevamento ostacoli. Al fine di ottenere un funzionamento ottimale, si consiglia di effettuare una corretta regolazione della coppia in abbinamento all'encoder.

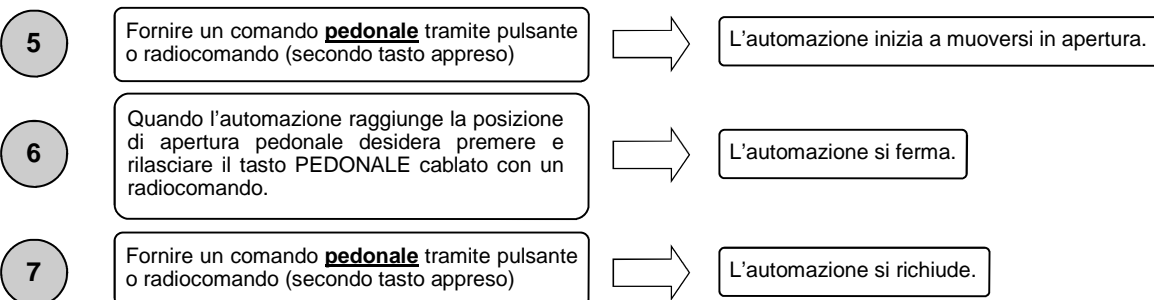
9. Apprendimento apertura pedonale.

Questa procedura va effettuata SOLO dall'installatore e SOLO durante la messa in opera del sistema. Per una corretta programmazione, prima di effettuare modifiche, **riportare sempre il cancello in posizione totalmente chiusa.**

METODO 1

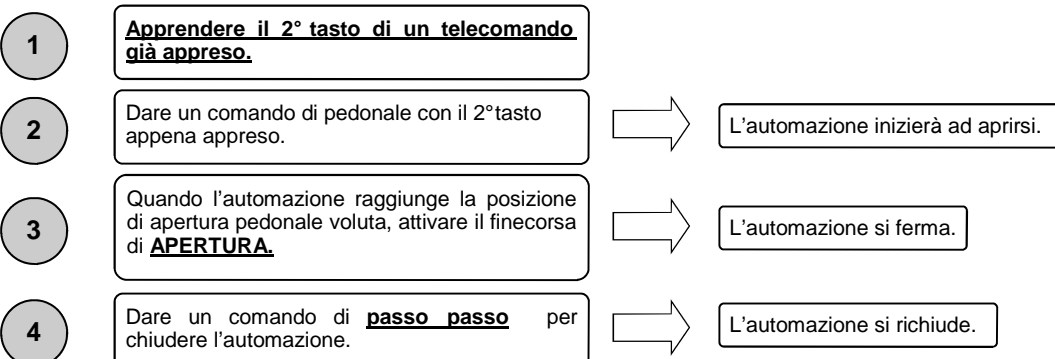


Evitare durante l'apprendimento di entrare nel fascio delle fotocellule o di far intervenire la costa fissa perché l'apprendimento è da rifare; Per una volta entrati nell'apprendimento del moto, operare come segue:



NOTA BENE: Per comandare l'apertura pedonale è necessario apprendere il secondo tasto di un telecomando (già appreso) a 2 o a 4 tasti. Dopo un RESET memoria, la posizione di apertura pedonale viene riportata al valore di default.

METODO 2



NOTA BENE: Per comandare l'apertura pedonale è necessario apprendere il secondo tasto di un telecomando (già appreso) a 2 o a 4 tasti. Dopo un RESET memoria, la posizione di apertura pedonale viene riportata al valore di default, e cioè automatismo completamente aperto.

10. Impostazioni avanzate

10.1 Variazione del tempo di richiusura automatica.

Nel caso in cui si voglia attivare questa funzione mettere il dip-switch 3 in posizione ON .

La sequenza di attivazione del presente menù di apprendimento è la seguente:

1. premere il tasto **MODE** e mantenerlo premuto
2. premere e rilasciare il tasto **SEL** 2 volte, rilasciare il tasto **MODE**. L'entrata nel menù di apprendimento del tempo di pausa è evidenziato da 2 lampeggi ravvicinati del lampeggiante.
3. Premendo il tasto **MODE** si determina un aumento del tempo di richiusura automatica di circa 10 secondi ogni volta che viene premuto, mentre premendo il tasto **SEL** si determina una diminuzione del tempo di richiusura automatica di circa 10 secondi ogni volta che viene premuto.

Il valore di fabbrica per il tempo di richiusura automatica è di circa 10 secondi.

Per uscire dall'apprendimento è sufficiente dare un comando di Passo Passo.

10.2 Variazione del tempo di colpo d'ariete ed attivazione dell'elettroserratura.

Come impostazione di base il colpo d'ariete è disabilitato. La sequenza di attivazione del presente menù di apprendimento è la seguente:

1. Chiudere L'automazione tramite un comando di passo-passo.
2. Con l'automazione ferma e lampeggiante spento, premere il tasto **MODE** e tenerlo premuto.
3. Premere il tasto **SEL** 3 volte.
4. Rilasciare il tasto **MODE**.
5. L'entrata nel menù di apprendimento del tempo di colpo d'ariete è evidenziato da 3 lampeggi ravvicinati del lampeggiante.
6. Premendo il tasto **MODE** si determina un **aumento** del tempo di colpo di ariete di circa **0.1 secondi** ogni volta che viene premuto, mentre premendo il tasto **SEL** si determina una **diminuzione** del tempo di colpo di ariete di circa **0.1 secondi** ogni volta che viene premuto fino al valore di default.
7. Per uscire dall'apprendimento è sufficiente dare un comando di Passo Passo.

L'utilizzo del colpo d'ariete non è indicato per i cancelli scorrevoli e portoni basculante.

10.3 Variazione del tempo di oltrecorsa in apertura e in chiusura.

Il tempo d'oltrecorsa rappresenta un prolungamento del tempo di lavoro in apertura e in chiusura.

La sequenza di attivazione del presente menù di apprendimento è la seguente:

1. Premere il tasto **MODE** e mantenerlo premuto.
2. Premere e rilasciare il tasto **SEL** 4 volte.
3. Rilasciare il tasto **MODE**. L'entrata nel menù di apprendimento del tempo di pausa è evidenziato da 4 lampeggi ravvicinati del lampeggiante
4. Premendo il tasto **MODE** si determina un aumento del tempo d'oltrecorsa di 0.1 secondi ogni volta che viene premuto, mentre premendo il tasto **SEL** si determina una diminuzione del tempo d'oltrecorsa di 0,1 secondi ogni volta che viene premuto.

Il valore di fabbrica per il tempo d'oltrecorsa è di circa 4 secondi.

Per uscire dall'apprendimento è sufficiente dare un comando di Passo Passo

10.4. Tempo di inversione a fine movimentazione

Il tempo di inversione a fine movimentazione raggiunto il finecorsa di apertura o chiusura è il tempo durante il quale la centralina effettua una breve inversione nella direzione opposta per rilassare la meccanica.

La sequenza di attivazione del presente menù di apprendimento è la seguente:

1. Premere il tasto **MODE** e mantenerlo premuto
2. Premere e rilasciare il tasto **SEL** 5 volte
3. Rilasciare il tasto **MODE**. L'entrata nel menù di apprendimento dell'inversione a fine movimentazione è evidenziato da 5 lampeggi ravvicinati del lampeggiante
4. Premendo il tasto **MODE** si determina un aumento del tempo di inversione di 0.1 secondi ogni volta che viene premuto (la prima pressione del tasto **MODE** attiva l'inversione per 0.02 secondi), mentre premendo il tasto **SEL** si determina una diminuzione del tempo di inversione di 0,1 secondi ogni volta che viene premuto.

L'inversione a fine movimentazione è disattivata di fabbrica e dopo ogni reset della centralina.

Per uscire dall'apprendimento è sufficiente dare un comando di Passo Passo

L'attivazione della funzione di inversione DISATTIVA il colpo d'ariete in chiusura.

10.5. Attivazione / Disattivazione della funzione Orologio

La funzione orologio permette di fare in modo che il cancello si apra e rimanga aperto durante un periodo di tempo. Il cancello si richiude automaticamente alla fine di tale periodo. La sequenza di attivazione del presente menù di apprendimento è la seguente:

1. Premere il tasto **MODE** e mantenerlo premuto
2. Premere e rilasciare il tasto **SEL** 6 volte
3. Rilasciare il tasto **MODE**. L'entrata nel menù di attivazione / disattivazione della funzione orologio è evidenziato da 6 lampeggi ravvicinati del lampeggiante.
4. Premendo il tasto **MODE** o **SEL** per attivare / disattivare la funzione. Il led LEARN e il lampeggiante segnalano che la funzione è **attiva** con il led / lampeggiante **acceso fisso**. Se il led / lampeggiante è **spento** significa che la funzione è **disattiva**.

Per uscire dall'apprendimento è sufficiente dare un comando di Passo Passo.

Collegare il contatto dell'orologio (timer) sull'ingresso passo passo della centralina. La funzione viene attivata quando il contatto rimane chiuso per più di 15 secondi. Una volta la funzione attiva, ogni altro comando verrà ignorato. La centralina esce automaticamente della funzione e richiude il cancello quando il contatto si apre. L'intervento dello **STOP** o di una sicurezza blocca il movimento del cancello e la centralina non si muove più fino alla ricezione di un comando utente.

11. Operazioni sulla memoria

11.1. Cancellazione dei tempi di lavoro

Per eliminare i parametri relativi al moto dell'automatismo (tempi, ritardi, regolazioni) e ripristinare quelli di base, agire come segue:

1. togliere l'alimentazione della centrale, quindi premere uno qualsiasi dei due tasti SEL o MODE e mantenerlo premuto
2. alimentare la centrale.
3. il lampeggiante si accende per qualche secondo, quindi si spegne
4. rilasciare il tasto: in questo istante vengono ricaricati nel modulo memoria i parametri di fabbrica.

Rilasciando il tasto nella prima fase, quando il lampeggiante è ancora acceso, l'operazione viene abortita e i parametri non vengono cancellati.

11.2. Cancellazione totale della memoria

Per eliminare i parametri relativi al moto dell'automatismo (tempi, ritardi, regolazioni) e tutti i trasmettitori appresi, agire come segue:

1. togliere l'alimentazione della centrale, quindi premere contemporaneamente i tasti SEL e MODE e mantenerli premuti
2. alimentare la centrale
3. Il lampeggiante si accende per qualche secondo, quindi si spegne
4. rilasciare i tasti; allo spegnimento del lampeggiante la memoria è cancellata. Vengono ripristinati i parametri di base relativi al moto del basculante e tutti i trasmettitori precedentemente memorizzati sono stati cancellati dal modulo memoria.

Rilasciando il tasto nella prima fase, quando il lampeggiante è ancora acceso, l'operazione viene abortita e i parametri non vengono cancellati.

Parametri di fabbrica

La centralina viene fornita con delle impostazioni di default. Queste impostazioni vengono riassunte in seguito:

1. Tempo di lavoro totale (compresi i rallentamenti) = 20 secondi in apertura, 23 secondi in chiusura.
2. Tempo di rallentamento = 9 secondi in chiusura ed in apertura .
3. Tempo luce di cortesia 1 minuti .
4. Tempo di prelampeggio (se inserito) = 2 sec.
5. Tempo di richiusura automatica (se inserita) = 10 sec.
6. Regolazione della coppia del motore: regolata dal trimmer da 70% a 100%
7. Selezione del tipo di ricezione: Codice variabile **Rolling Code**.

Le funzioni possono essere variate agendo sul dip-switch a 10 vie. I tempi di lavoro dell'automatismo, in tutte le sue fasi di funzionamento, possono essere variate, tramite i due pulsanti SEL e MODE, che si trovano di fianco al dip switch a 10 vie. Si possono modificare questi tempi di lavoro anche a distanza, utilizzando un radiocomando a 4 tasti, con tutti 4 i tasti memorizzati nel modulo memoria.

12. Dispositivi supplementari e accessori

12.1 Funzione costa fissa

L'attivazione della costa fissa durante una chiusura o un'apertura provoca una breve inversione del moto dell'automatismo per circa 2 secondi e quindi uno stop. Se si intende utilizzare questa funzione, collegare la costa fissa all'ingresso contrassegnato con *Costa fissa* (vedere lo schema di pagina 1), in caso contrario questo ingresso deve essere cortocircuitato con il comune.

12.2 Uscita Lampeggiante

Il quadro di comando è dotato di un circuito lampeggiante, pertanto si può collegare all'esterno solo un **lampeggiante a luce fissa** (modello FIX) con una lampadina di potenza non superiore a 60W, 230V.

12.3 Led di segnalazione ingressi

La centrale è fornita di LED di segnalazione dello stato degli ingressi, in modo da facilitare le operazioni di installazione e le verifiche in caso di guasto all'impianto. I led di segnalazione hanno significato visibile nella seguente figura, dove con il termine "normalmente acceso" si intende che il led deve rimanere acceso quando l'ingresso relativo è cortocircuitato (ingresso NC).

	10
	11
	12
	13
	14
	15
	16
	17
	18

<input type="checkbox"/>	S.S.	S.S. = Passo – passo (normalmente spento)
<input type="checkbox"/>	PHOTO	PHOTO = Fotocellule (normalmente acceso)
<input type="checkbox"/>	STOP	STOP = Stop (normalmente acceso)
<input type="checkbox"/>	EDGE	EDGE = Costa Fissa (normalmente acceso)
<input type="checkbox"/>	L.S.CL.	L.S.CL. = Fine corsa chiusura(normalmente acceso)
<input type="checkbox"/>	L.S.OP.	L.S.OP. = Fine corsa apertura(normalmente acceso)
<input type="checkbox"/>	PED.	PED. = Pedonale (normalmente spento)

12.4 Uscita elettroserratura (uscita ottenibile solo con scheda aggiuntiva R1)

E' possibile collegare direttamente alla centralina la scheda per l'elettroserratura. All'uscita è disponibile un contatto normalmente aperto per l'attivazione dell'elettroserratura. Il contatto viene chiuso ad ogni comando di apertura.

12.5 Luce di cortesia

L'uscita luce di cortesia è fornita di serie. Collegando un carico 230Vac 100W MAX si può illuminare la zona di azione dell'automatismo durante ogni suo movimento. Lo spegnimento è temporizzato con un tempo pari a **1 minuto** dopo l'arresto dell'automazione oppure fino alla richiusura automatica se attivata. Durante il test fotocellule (se abilitato) la luce di cortesia esegue un breve lampeggio.

12.6 Diagnosi del segnale radio

Il quadro di comando è provvisto di un led per la diagnosi della radio: l'installatore è in grado di rilevare immediatamente se sono presenti disturbi radio in zona che possono influire negativamente sul corretto funzionamento dell'apparecchiatura:

led spento = assenza di disturbi

led lampeggiante = lieve disturbo

led sempre acceso = presenza di un forte disturbo

Avvertenze e consigli

E' necessario evitare di far scorrere i cavi di collegamento dei pulsanti, delle sicurezze e degli ingressi vicino a quelli di alimentazione della scheda e del motore. Alcuni punti della scheda elettrica sono sottoposti a tensioni pericolose. L'installazione e la programmazione del quadro andrà pertanto svolta solamente da personale qualificato. Prevedere l'uso di un mezzo che assicuri la disconnessione onnipolare dall'alimentazione della centralina. Questo può essere:

Un interruttore (collegato direttamente ai morsetti di alimentazione) con una distanza minima dei contatti di 3 mm per ciascun polo oppure un dispositivo integrato nella rete di alimentazione.

Per il collegamento all'alimentazione della scheda e dei motori, è preferibile usare cavi a doppio isolamento come previsto dalle normative e comunque con sezione minima del singolo conduttore non inferiore a 1 mm² e non superiore a 2.5mm²

La presenza di parti metalliche o di umidità nei muri potrebbe avere influenze negative sulla portata del sistema, si consiglia pertanto di evitare il posizionamento dell'antenna ricevente e/o i trasmettitori in prossimità di oggetti metallici voluminosi, vicino al suolo o per terra.

L'antenna accordata è necessaria per ottenere le massime prestazioni di portata dall'apparecchio, in caso contrario la portata si ridurrebbe a pochi metri. Qualora il cavo in dotazione fosse troppo corto, non eseguire giunture ma sostituire il cavo con uno di lunghezza necessaria e con impedenza 50 Ohm (tipo RG58). Non superare comunque i 10m di lunghezza. Questa centrale è dotata di un circuito di test delle fotocellule.

CARATTERISTICHE TECNICHE ERMES2

Tensione di alimentazione (morsetti 1, 2)	230 Vac +15%, -15% ; 50Hz
Assorbimento scheda	5W MAX (escluso accessori ed utenze)
Alimentazione fotocellule (morsetti 21, 22, 23)	24 Vac 3W MAX
Alimentazione trasmettitori fotocellule (morsetti 21, 22)	24Vac 1,5W MAX
Alimentazione ricevitori fotocellule (morsetti 22, 23)	24Vac 1,5W MAX
Uscita motore (morsetti 5, 6, 7)	230Vac 600W MAX cosj > 0.8
Uscita lampeggiante (morsetti 8, 9)	230 Vac 60W MAX per luce fissa, senza autolampeggio.
Uscita luce di cortesia (morsetti 3, 4)	230Vac 100W MAX
Uscita elettroserratura (solo con scheda R1). Uscita contatto pulito NON alimentato.	24Vac 0.5A MAX (12W MAX)
Temperatura di funzionamento	-10°C ... +60°C
Tempo luce di cortesia	1 minuto
Frequenza	433.92 MHz Superreattivo a banda larga (ERMES2 433) Superreattivo o banda stretta (ERMES2 433/S)
Ricezione disponibile	Codice fisso Codice variabile
Portata radio in campo libero con antenna accordata (condizioni ideali)	40 - 60 m (433) 60-100 m (433/S)
Impedenza antenna	50 Ω (antenna accordata)
Numero codici	4096 (ricezione CODICE FISSO) 18 miliardi di miliardi (ricezione CODICE VARIABILE)
Trasmettitori memorizzabili	1000 con modulo memoria B.RO 1000 (CODICE VARIABILE)

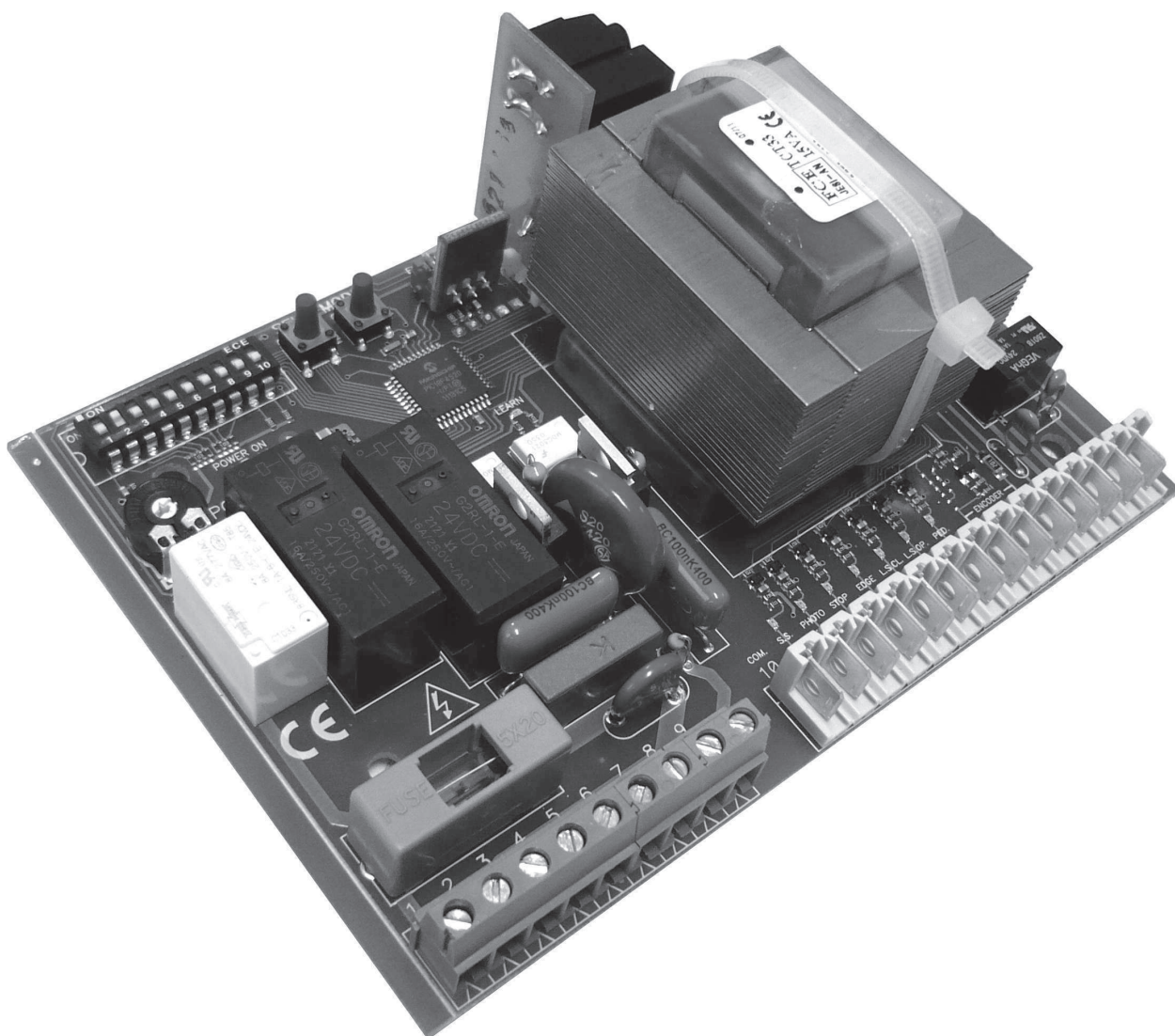
GARANZIA - La garanzia del produttore ha validità a termini di legge dalla data stampigliata sul prodotto ed è limitata alla riparazione o sostituzione gratuita dei pezzi riconosciuti dallo stesso come difettosi per mancanza di qualità essenziali nei materiali o per deficienza di lavorazione. La garanzia 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 italiana.



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

B1EE ERMES2 CONTROL UNIT

Programmable control unit for sliding and bascule doors



Manual for installation

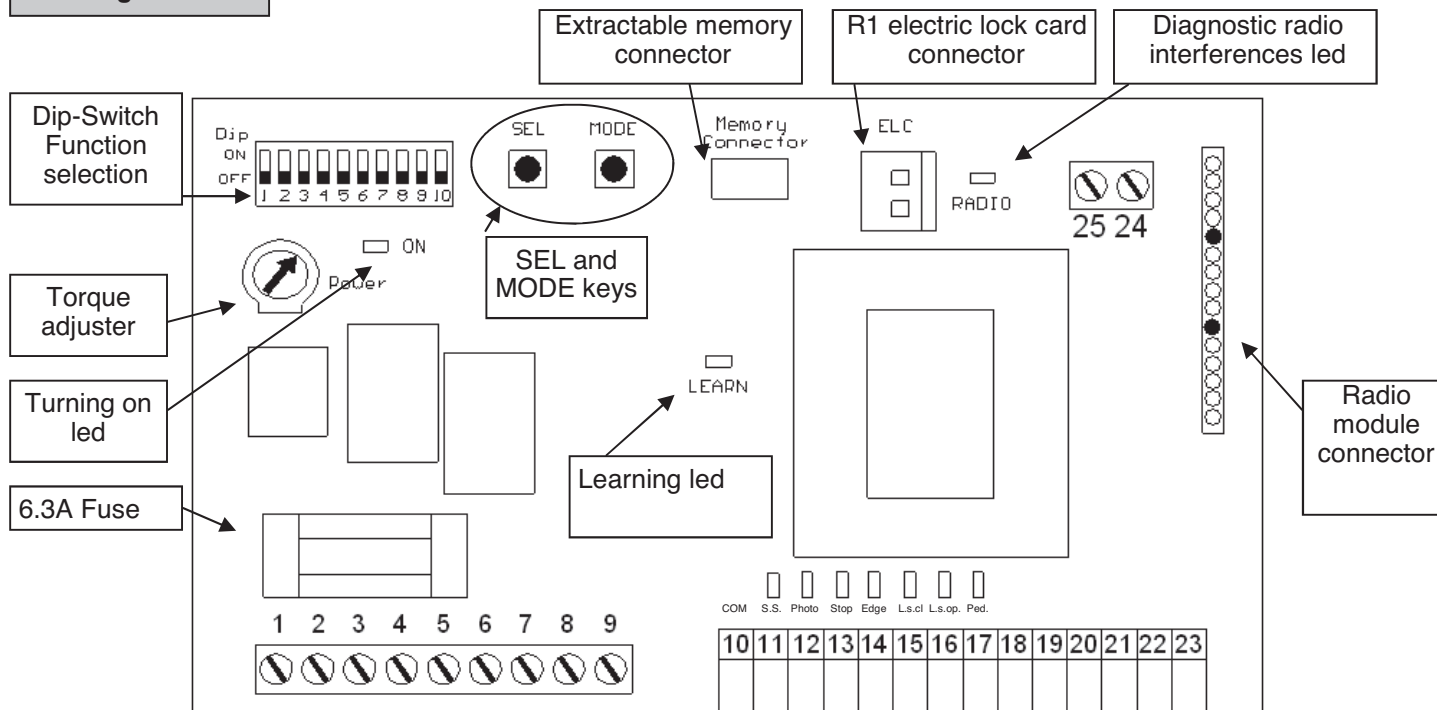


1. Introduction

The B1EE ERMES2 control unit is a universal equipment suitable for easily handling the functioning and control of sliding and bascule doors ; it is developed to satisfy all requirements. This product controls 230V motors in alternating current up to 600W of power, both with and without encoder. This control unit can decode the traditional fix code system and the safest and innovative Rolling code system through the special receiver selection switch. Each control owns a memory module which allows to memorize up to **1000 different transmitters**, both fix and rolling code.

WARNING: DO NOT INSTALL THE CONTROL UNIT WITHOUT READING THE INSTRUCTIONS FIRST!

2. Configuration



3. Electrical wiring

The control unit is supplied with all normally closed inputs jumpered to the common. Before connecting a safety device to the control unit, you must remove the jumper of the safety device to be wired by leaving untouched all other safety devices.

- 1**

Connect the power supply cable between clamp 1 and 2 of the control unit

Power supply 230 Vac 50 Hz
Do not connect the card directly to the electric network. Put a device which can ensure the disconnection of each pole from the power supply of the control unit.

- 2**

Connect an eventual courtesy light between clamp 3 and 4 of the control unit.

It is possible to light up the action area of the automation during each motions by connecting a charge of max 230Vac 100W. The turning off is timed **1 minute** after the stop of the automation. The courtesy light shortly blinks during the photocell test (if connected).

- 3**

 - Connect the neutral of the motor to clamp 6 of the control unit.
 - Connect phase "1" of the motor to clamp 5 of the control unit.
 - Connect phase "2" of the motor to clamp 7 of the control unit.

Connect the motor condenser between clamps 5 and 7 of the control unit

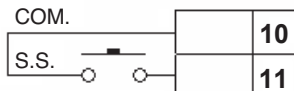
Before programming the strokes, check the correct wiring of the motor and the limit switches that must correspond to the installation manual. Follow the procedures of the **preliminary checks** for doing that.


Motor condenser 230 Vac
!Risk of electric shock!

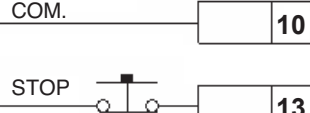
- 4**


Connect the flashing light between clamps 8 and 9 of the control unit. The connected flashing light must have a maximum power of 60W at 230 Vac.

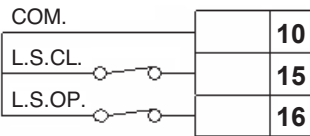
WARNING: connect a B.RO LIGHT FIX flashing light (without self-flashing card)

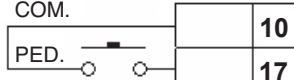
5  Connect the STEP BY STEP button (SS) between clamps 10 and 11 of the terminal board. **ATTENTION: leave it open if it is not used.** The functioning of the STEP BY STEP input (S.S.) can be open-stop-close-stop (dip1 on OFF) or Open-close (dip1 on ON). See 8.1. For time functions see 10.4.


6  Connect the **NORMALLY CLOSED** contact of the photocells (FOTO) between clamps 10 and 12 of the terminal board. **ATTENTION: Jumper input 10 to input 12 if it is not used.** The PHOTOCELLS (FOTO) input can work as a STOP automatism until the obstacle is removed, for then restart opening (dip4 on OFF) or causing the complete opening if the automatism is closing (dip4 on ON). See 8.4

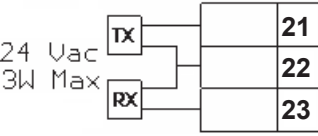
7  Connect the **NORMALLY CLOSED** STOP contact between clamps 10 and 13 of the terminal board. **ATTENTION: Jumper input 10 to input 13 if it is not used.** If the STOP input is opened, then this causes an immediate STOP of the automatism until the contact is closed. Once closed, the automation starts to work regularly again.

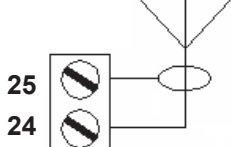
8  Connect the **NORMALLY CLOSED** FIX EDGE(C.F) contact between clamps 10 and 14 of the terminal board. **ATTENTION: Jumper input 10 to input 14 if it is not used.** The activation of the fix edge during the closing or opening phases causes a short inversion of the automatism for approximately 2 seconds and then a stop

9  Connect the **NORMALLY CLOSED** closing limit switch (FC. A) between clamps 10 and 15 of the terminal board. Connect the **NORMALLY CLOSED** opening limit switch (FC. C) between clamps 10 and 16 of the terminal board. **ATTENTION: Jumper inputs 15 and 16 to input 10 if they are not used.** The wiring of the limit switches must corresponds to the manual installation; check this before programming the strokes. Follow the procedures of the **preliminary checks** for doing that.

10  Connect the PEDESTRIAN (PED.) button between clamps 10 and 17 of the terminal board. **Leave it open if it is not used** The PEDESTRIAN (PED.) opening allows to partially open the automation. See chapter 9

11  Connect the encoder's SIGN cable to clamp 18 of the terminal board. Connect the encoder's GND cable to clamp 19 of the terminal board. Connect the encoder's +Vdc cable to clamp 20 of the terminal board. **ATTENTION: leave it open if it is not used.** The enabling/disabling of the encoder's functionality is managed by DIP10. See chapter 8.10

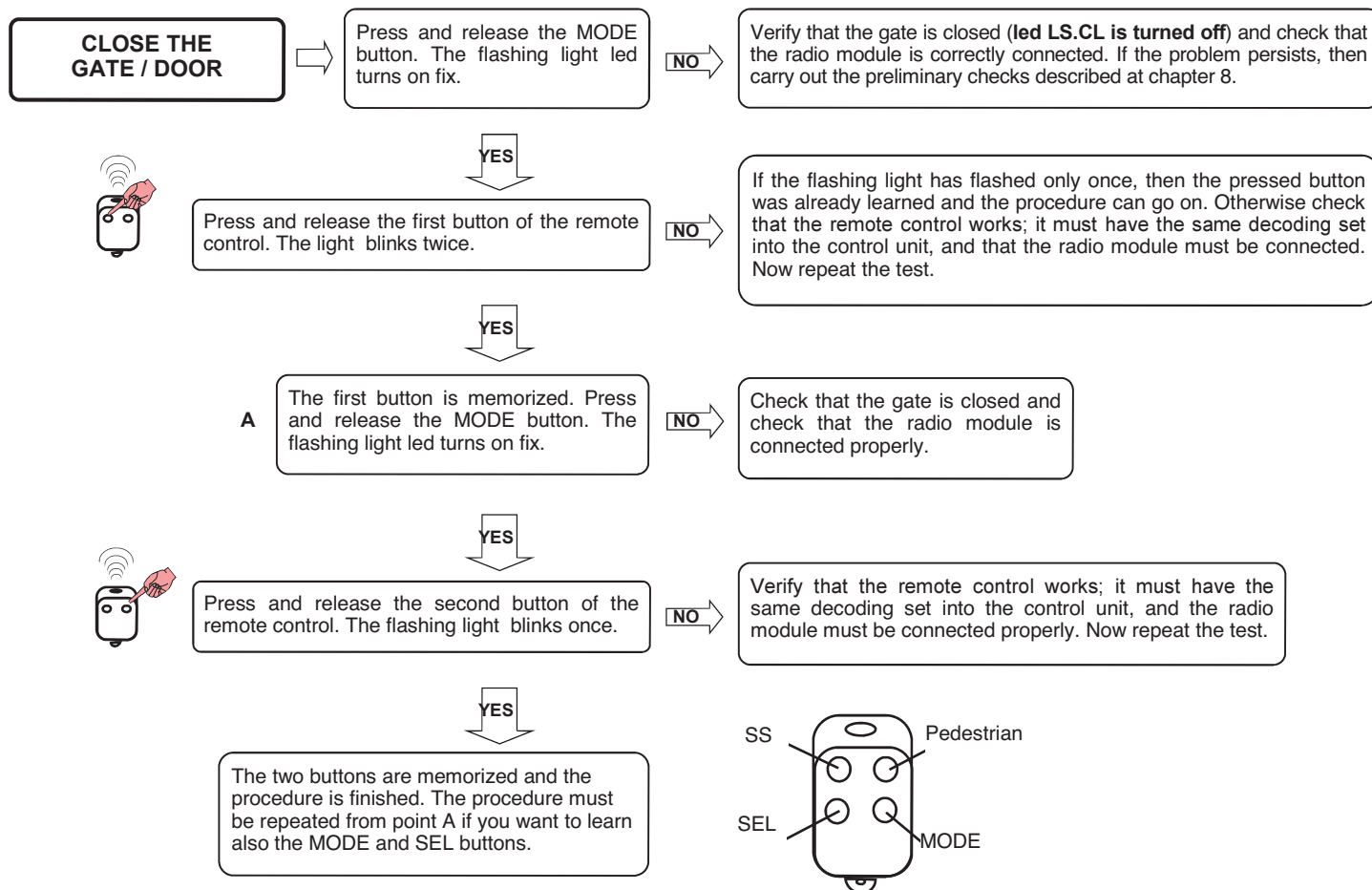
12  24 Vac
 3W Max Connect **clamp 21** of the control unit to the **first clamp** of power supply for the photocells transmitter. Connect **clamp 22** of the control unit to the **second clamp** of power supply for the photocells' receiver and transmitters. Connect **clamp 23** of the control unit to the **first clamp** of power supply for the photocells receiver. **WARNING:** The control unit supplies a voltage of 24 Vac and can supply a maximum power of 3 W

13  Connect the aerial's signal cable to **clamp 24** of the terminal board. Connect the aerial's earth to **clamp 25** of the control unit. The presence of metal parts or humidity into the walls can influence negatively the range of the system; therefore we recommend to avoid to put the receiver and/or transmitters aerials next to big metal objects, next to or on the floor.

4. Learnings

4.1 Transmitter's learning

The learning of each transmitter **must always be done when the automatism is closed.**

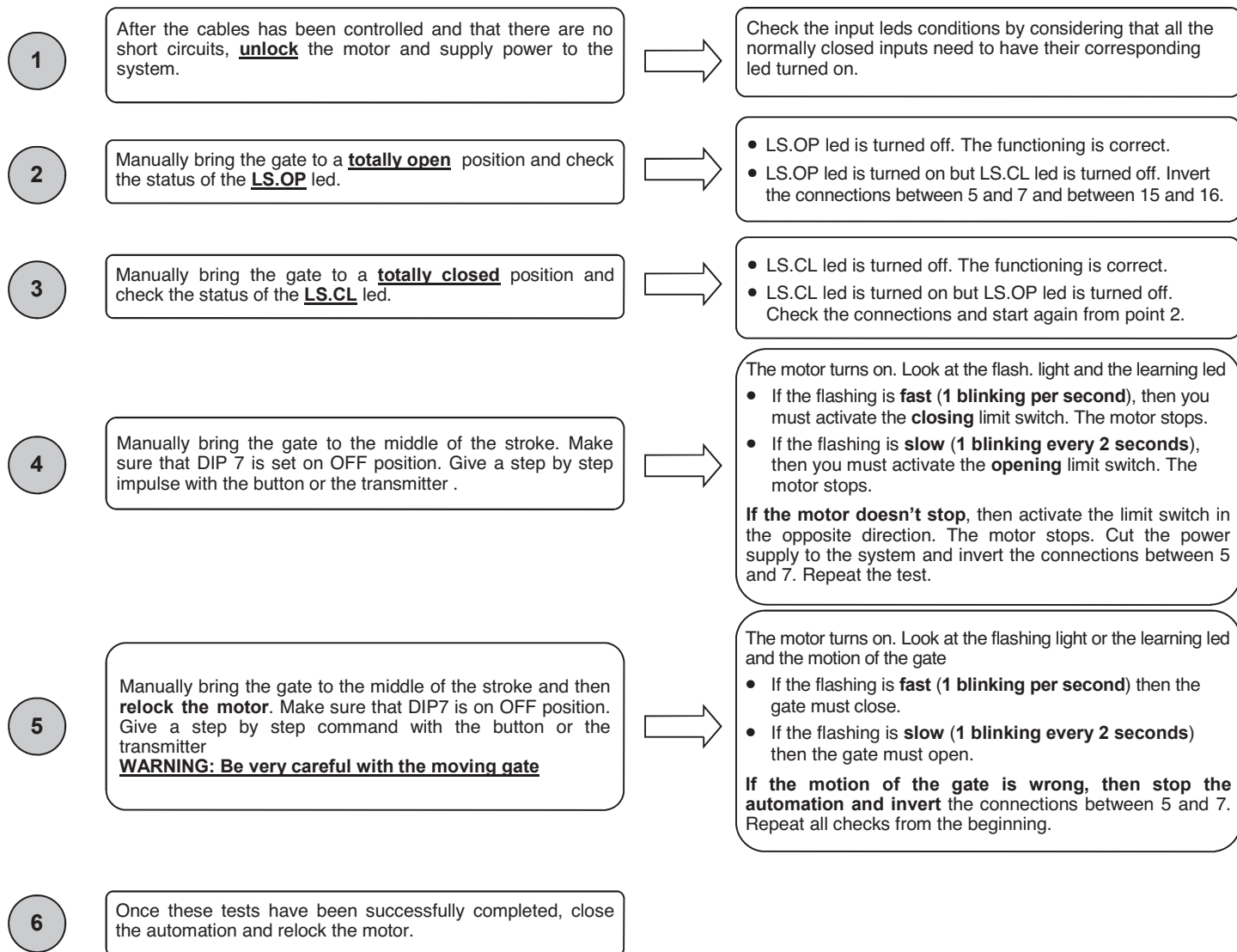


4.2 With the hidden key of a transmitter already learned (only for rolling code B.RO models)

With the automation closed, help you with a little clip to press the hidden button of a previously learned transmitter. The start of learning is signaled by the turning on of the flashing light. Push the button of the transmitter which you want to memorize, then the light flashes once (twice if the code is new, once if the code was already learned). The control unit returns to its normal working and the new transmitter can run the motor.

5. Preliminary checks

The preliminary checks need to be carried out only by professionals paying maximum attention. The correct wiring of the motor and the limit switches is very important for the correct working of the automatism.

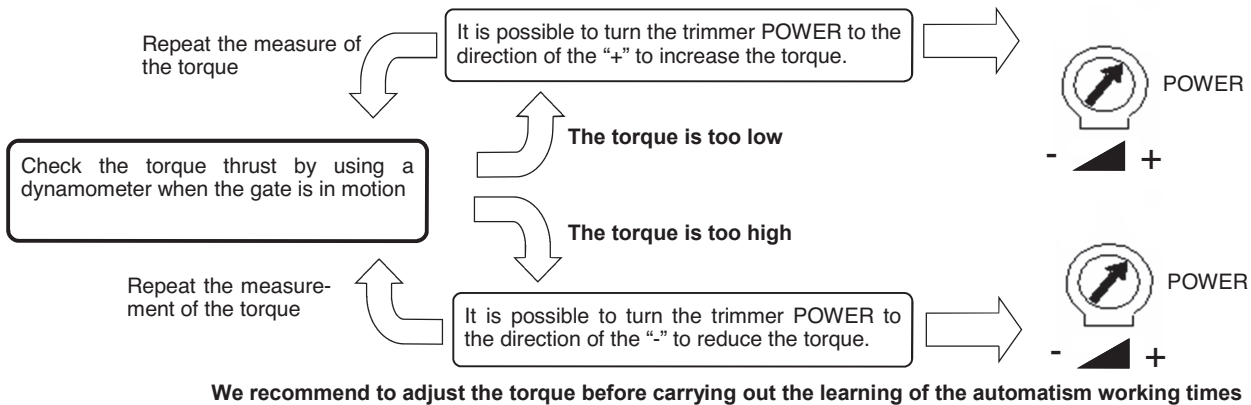


WARNINGS:

- In case the position is not known when the control unit is turned on (i.e. it is not on a limit switch), the control unit makes the first motion slowly until the gate reaches a switch limit (**if the slowdowns are disconnected, then the stroke is carried out at a normal speed**)
- If both limit switches are enabled when they receive an impulse, then the control unit indicates the anomaly and does not make a move.
- If the gate is not on a limit switch when the control unit is turned on, then it puts itself at the closing position. It is possible to carry out the learning operations and modify the parameters as far as no maneuver is executed.

6. Torque adjustment

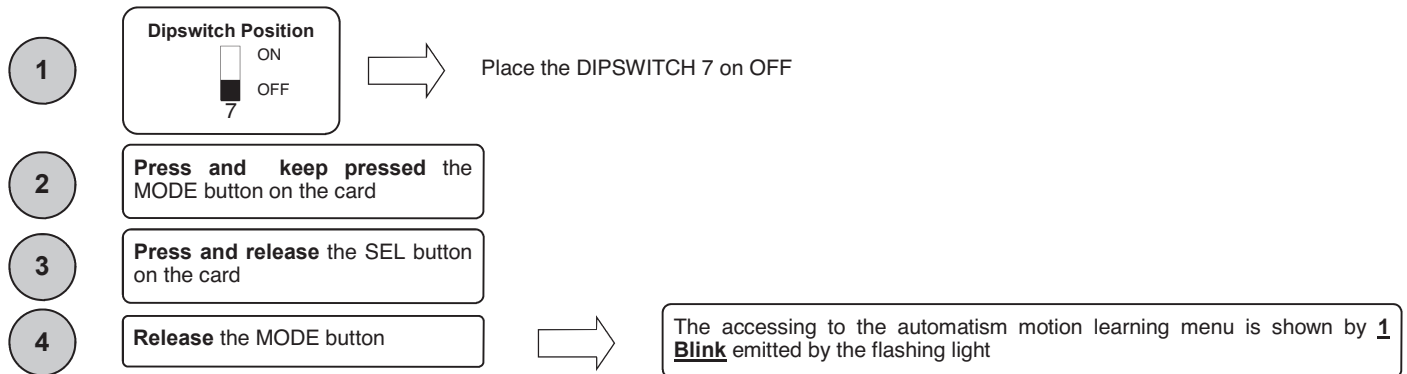
This procedure needs to be carried out **ONLY** by the installer and **ONLY** during the installation of the system. Always bring the gate to a totally closed position before making any changes for a correct programming. The torque is fix during the slowdowns and does not depend on the position of the "POWER" trimmer.



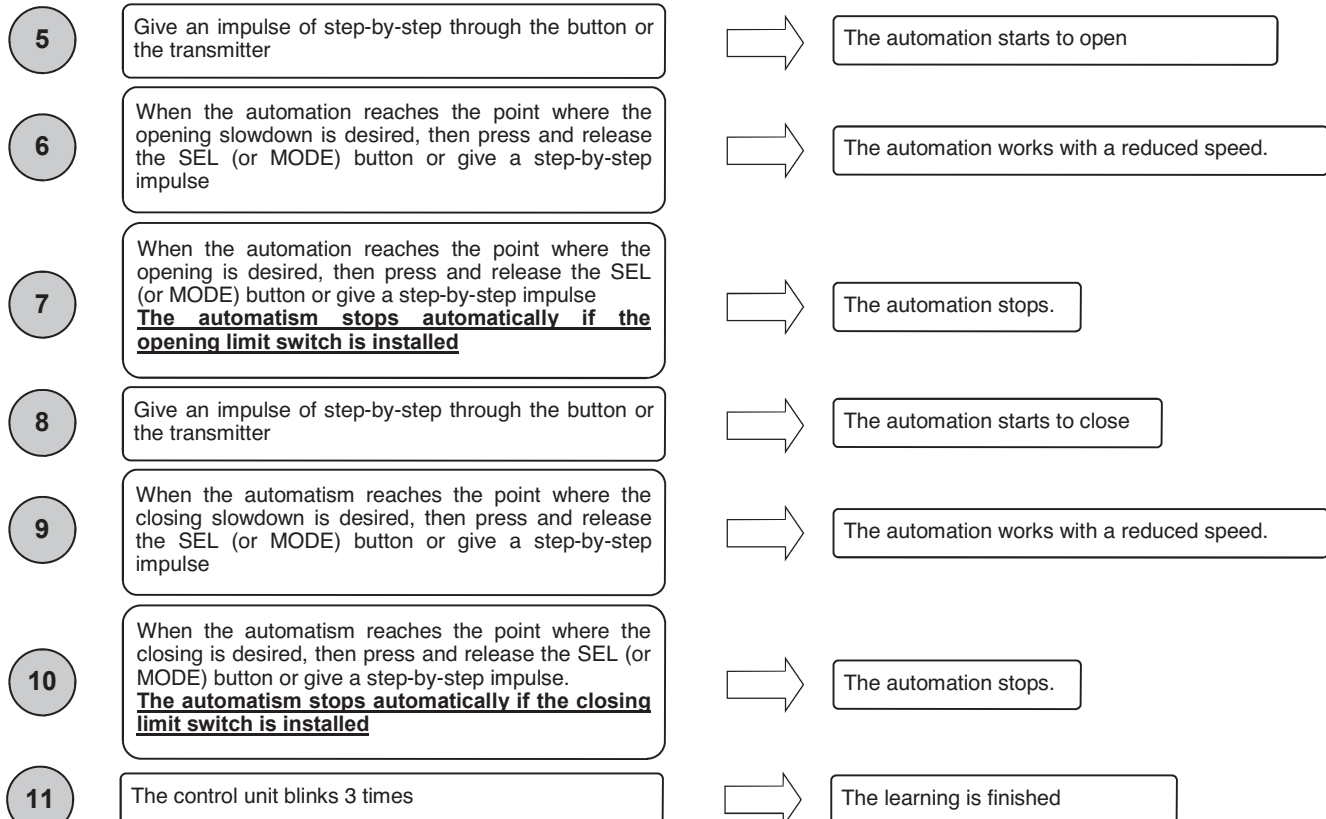
7. Learning the strokes

7.1 For applications of motors with and without limit switches (DIP 7 on OFF)

This procedure must be carried out **ONLY** by the installer and **ONLY** during the installation of the system. **Always bring the gate to a totally closed position** before making any changes for a correct programming. During the learning phase you must decide if and where the gate needs to start the slowdown phase.

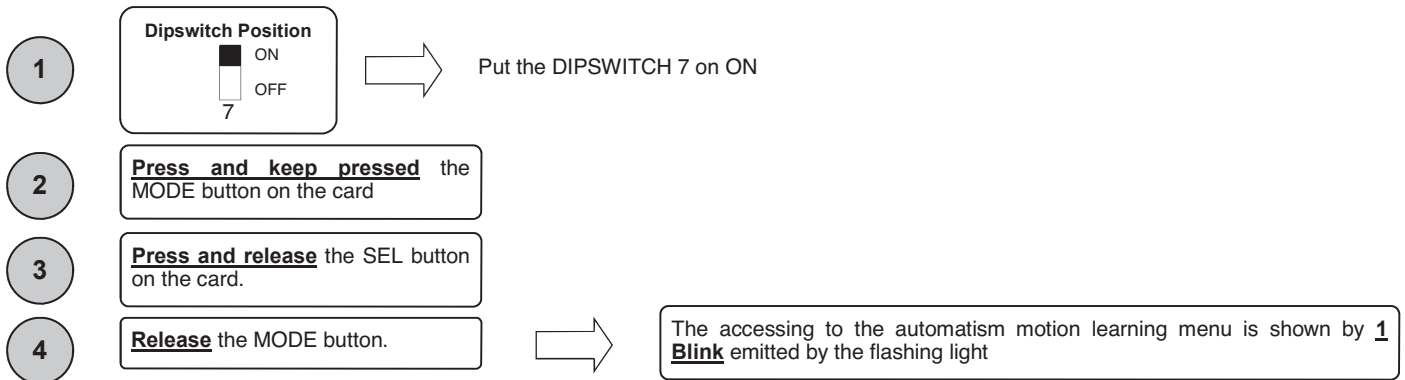


The learning is cancelled if a safety device (photocell, edge, stop) is activated during the learning phase
Follow these instructions once entered the motion's learning:

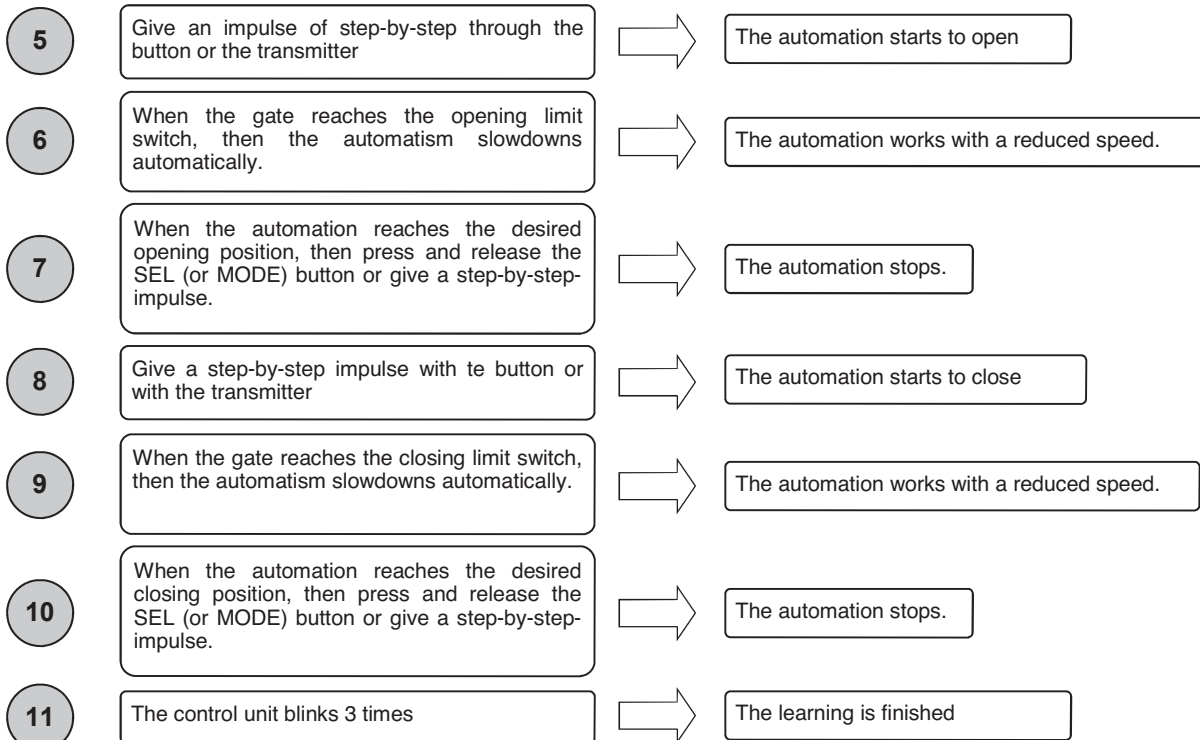


7.2 For applications of motors with limit switches controlling the start of the slowdowns (DIP 7 on ON)

This procedure must be carried out **ONLY** by the installer and **ONLY** during the installation of the system. **Always bring the gate to a totally closed position** before making any changes for a correct programming. During the learning phase the limit switches decide where the gate starts the slowdown phase.



The learning is cancelled if one safety device (photocell, edge, stop) is activated during the learning phase
Follow these instructions once entered into the movement learning:



8. Functions selectable by dip-switch



It is important to change the configuration of the dip-switches only when the card is turned off!
Remove the power supply during the configuration changing.

Default settings

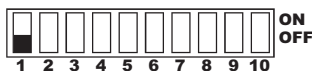
The control board is supplied with the dip-switches set as listed below. The functions selectable by dip-switch are summarized into the following table.

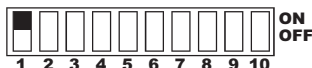


N° dip	Function	Dip OFF	Dip ON
1	Step-by-step	Open-stop-close	Open-close
2	Photocells test	Active	Not active
3	Automatic reclosing	Not active	Active
4	Photocells functioning	Motion stop	Stop and reversal motion
5	Pre-blinking	Not active	Active
6	Condominium function (Always Opens)	Not active	Active
7	Limit switch operating mode	Door stop	Door Slowing down
8	Reception mode	Rolling code	Fixed code
9	Torque and slowdowns speed	Normal	Maximum
10	Encoder	Not active	Active

8.1 Step by step function:

You can set the answer of the control unit to subsequential commands given by transmitter or by the step-by-step button:

 The automation carries out the open-stop-close-stop sequence.

 The automation carries out an open-close-open-close sequence.

The step-by-step impulse may be given both by a special input (see step-by-step button on the terminal board), or by pushing the first key of a memorized transmitter (see learning transmitter paragraph).

8.2 Photocells test:

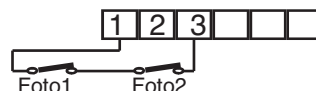
This control unit is supplied with a system which allows to carry out a test on the functioning of photocell before each operation of the motor. This operation increases the security system in case a photocell is damaged (for example if the output relay get stuck) or in case of a short circuit in the photocell's input. This test is carried out after the control unit has received an impulse to move (closing or opening), and it gives power to the motor.

 Photocells test enabled. The order is not executed in case the photocells are damaged.

 Photocells test disabled.


NOTE: If the photocells test is enabled, then the motor's start is delayed by approximately one second from when the input is received.

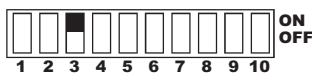
The control unit is settled for a single photocell input. However it is possible to connect up to 2 couples of photocells: in this case the Normally Closed contacts must be put in series as shown here on the right:



8.3 Automatic re-closing:

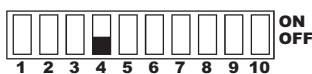
If the automatic re-closing function is enabled, then it closes the automatism after a preset period of time.


 Automatic re-closing not active. The automatism closes only with a closing impulse given by a step-by-step input or by a recorded transmitter.

 After the opening of the automatism, when the pause time expires, the door closes automatically. The preset standard time is 10 seconds. The function can be temporarily disconnected by stopping it with a step-by-step command. See chapter 10.1 in order to change the time of automatic reclosing.

8.4 Safety photocells:

When the beam between the transmitter's photocells and the receiver ones is interrupted, then the these last change the behavior of the control unit according to the following modalities:

 **Automatism during the opening and closing cycle:**
If the photocells detect an obstacle, then the control unit stops the automatism's motion. When the obstacle is removed, then the motion starts again in **OPENING** until the end of its cycle.


 **A) Automatism during the opening cycle:**
If the photocells detect an obstacle, then the control unit does not stop the automatism's motion.

B) Automatism during the closing cycle:
If the photocells detect an obstacle, then the control unit stops and inverts the motion by opening completely the automatism.

8.5 Pre-blinking function:

The flashing lights shows with a slow blinking (approximately 1 every 2 seconds) the opening of the automatism, and with a faster one (approximately 1 per second) the closing.

 Pre-flashing disabled

 Pre-flashing enabled. A pre-flashing has the aim to indicate to the user that the automatism is going to move, and this is why it comes before the automatism's motion. The time of the pre-flashing is set to 3 seconds.

8.6 Condominium function:



Condominium function disabled



Condominium function enabled. Every impulse given by radio or by a step-by-step and/or pedestrian button causes only the opening of the automatism. The closing is carried out by the automatic reclosing function (Dip 3 on ON), which must be enabled as every other closing impulse is ignored. We recommend to enable also the open-close function with the dip 1 ON.

8.7 Modo di funzionamento dei finecorsa:



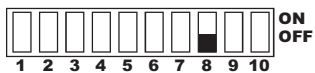
The intervention of limit switches causes the stopping of the automation.



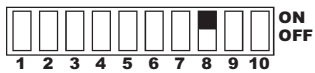
The intervention of limit switches causes the slowdown of the automation. This setting is recommended in case the automatism has mechanical limit switches.

8.8 Reception type selection:

The control unit was realized for the combined use of two types of transmitters: the fix code ones and the rolling code ones of the *Biro!*® series.



If you are using transmitters of the **fix code** series, then set the dip 8 on ON position and RESET the memory.

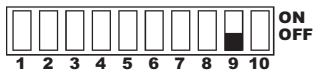


With a rolling code transmission you must set the dip 8 on OFF position and RESET the memory.

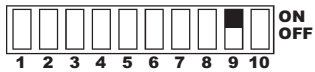
NOTE: You must RESET the memory (see paragraph 10.2) every time that a different codifying is selected. If the LEARN led blinks as soon as the power is given to the control unit, then it means that no memory was entered or the memory and the dip 8 position (reception type selection) do not correspond. It is not possible to memorize into the same memory both transmitters with fix code and transmitters with rolling code. We remind to cut the power supply before connecting or disconnecting the memory.

8.9 Slowdown type selection:

The control unit can carry out two different types of slowdown:



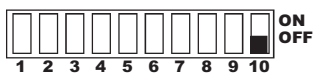
This is the classic slowdown with reduction of torque.



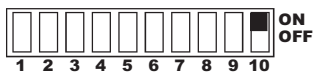
The slowdown is carried out with double speed and higher torque. This is recommended for the moving of particularly heavy doors and gates. By enabling this function we recommend to have a wide area for the slowdown as the position where the slowdown begins can slightly change from one motion to the next one.

8.10 Enabling / disabling the Encoder

The control unit was thought for being used with two motors equipped with encoder. It is possible to enable and disable the Encoder



ENCODER disabled



ENCODER enabled. With the encoder enabled the unit controls the progress of the gate and inverts the run in case an obstacle is hit

NOTE: the encoder do not control the position of the gate. It is exclusively used for the detection of obstacles. We recommend to correctly adjust the torque by combining it with the encoder in order to have an optimal functioning.

9. Learning the pedestrian opening

This procedure must be carried out **ONLY** by the installer and **ONLY** during the installation of the system. **Always bring the gate to a totally closed position** before making any changes for a correct programming.

METHOD 1

- 1 **Learn the second button of a remote control already learned**
 - 2 **Press and keep pressed** the MODE button on the card
 - 3 **Press and release** the SEL button on the card
 - 4 **Release** the MODE button
- The accessing to the automatism's motion learning menu is shown by **1 Blink** emitted by the flashing light

The learning is cancelled if a safety device (photocell, edge, stop) is activated during the learning phase
Follow these instructions once entered the movement learning:

- 5 Give a **pedestrian** impulse by the button or with a remote control (second key learned).
→ The automation starts to open
- 6 When the automation reaches the desired pedestrian opening position, then press and let go the wired PEDESTRIAN button or the remote control key.
→ The automation stops.
- 7 Give a **pedestrian** impulse by button or with a remote control (second key learned).
→ The automation closes

NOTE: You need to learn the second key of a 2 or 4 keys already learned transmitter in order to command the pedestrian opening. After the RESET of the memory, the pedestrian opening position is brought back to the default value.

METHOD 2

- 1 **Learn the second button of an already learned remote control**
- 2 Give a pedestrian impulse with the 2nd button just learned .
→ The automation starts to open
- 3 When the automatism's reaches the desired pedestrian opening position, then you must activate the **OPENING** limit switch.
→ The automation stops.
- 4 Give a **step by step** command for closing the automation.
→ The automation closes

NOTE: You need to learn the second key of a 2 or 4 keys already learned transmitter in order to command the pedestrian opening. After the RESET of the memory, the pedestrian opening position is brought back to the default value, that a the completely open automation.

10. Advanced settings

10.1 Changing the automatic reclosing time

In case you want to enable this function, then put the dip-switch 3 on ON. The enabling sequence of this learning menu is the following:

1. Press the **MODE** button and keep it pressed
2. Press and release the **SEL** button twice, and then release the **MODE** button. The accessing to the learning menu of the pause time is shown by 2 closed blinks of the flashing light.
3. By pressing the **MODE** button you increase the reclosing time of about 10 seconds each time you press it, while by pressing the **SEL** button you decrease the time of automatic reclosing by about 10 seconds each time you press it.

The factory value for the automatic closing time is approximately 10 seconds.

You must give a step-by-step impulse for leaving the learning phase.

10.2 Changing the water hammer activation of the electrical lock

The water hammer is disabled as default setting. The enabling sequence of this learning menu is the following:

1. Close the automation with a step-by-step command
2. Press the **MODE** button and keep it pressed while the automatism and the flashing lights are turned off
3. Press the **SEL** button three times
4. Release the **MODE** button
5. The accessing to the learning menu of the water hammer is shown by 3 closed blinks of the flashing light.
6. By pressing the **MODE** button you increase the water hammer time of about 0,1 seconds each time you press it, while by pressing the **SEL** button you decrease the time of the water hammer by about 0,1 seconds each time you press it, until the default value is reached.
7. You must give a step-by-step impulse for leaving the learning phase.

The use of water hammer is not recommended for sliding and bascule gates.

Set a minimum time of 0,3 seconds for enabling the water hammer in closing.

10.3 Changing the over-stroke time in opening and in closing

The time of over-stroke is the extension of the working time in opening and closing.

The enabling sequence of this learning menu is the following:

1. Press the **MODE** button and keep it pressed.
2. Press and release 4 times the **SEL** button.
3. Release the **MODE** button. The accessing to the learning menu of the stroke time is shown by 4 closed blinks of the flashing light.
4. By pressing the **MODE** button you increase the over-stroke time by about 10 seconds each time you press it, while by pressing the **SEL** button you decrease the over-stroke by about 10 seconds each time you press it.

The factory value for the over-stroke time is set at about 4 seconds.

You must give a step-by-step impulse for leaving the learning phase.

10.4 Inversion time at the end of the motion

The inversion time at the end of the movement beyond the opening or closing limit switch, is a time where the control unit makes a short inversion for relaxing the mechanics.

The enabling sequence of this learning menu is the following:

1. Press the **MODE** button and keep it pressed
2. Press and release 5 times the **SEL** button.
3. Release the **MODE** button. The accessing to the learning menu of the inversion time is shown by 5 closed blinks of the flashing light.
4. By pressing the **MODE** button you increase the inversion time by about 0,1 seconds each time you press it (the first pressing of the **MODE** key sets an increase of the inversion time by 0,02 seconds), while by pressing the **SEL** button you decrease the inversion time by about 0,1 seconds each time you press it (the first pressing of the **SEL** key sets a decrease of the inversion time by 0,02 seconds).

The inversion at the end of the motion is disabled as factory default and after each reset of the control unit.

You must give a step-by-step impulse for leaving the learning phase.

NOTE: The activation of the inversion function disables the water hammer in closing

10.5 Enabling/Disabling the clock function

The clock function allows to open and to keep the gate open for a period of time. The gate automatically closes at the end of this period. The enabling sequence of this learning menu is the following:

1. Press the **MODE** button and keep it pressed
2. Press and release 6 times the **SEL** button
3. Release the **MODE** button. The accessing to the learning menu of the clock function is shown by 6 closed blinks of the flashing light
4. Press the **MODE** or **SEL** for enabling/disabling this function. The **LEARN** led and the flashing light show that the function is enabled when they are both ON FIX. If the led and flashing light are OFF, this means that the function is disabled.

You must give a step-by-step impulse for leaving the learning phase

Connect the clock contact to the step-by-step input of the control unit. This function is enabled if the contact remains closed for more than 15 seconds. Once the function is active, every other impulse is ignored. The control unit leaves automatically the function and closes the gate when the contact opens. The **STOP** intervention or another safety operation block the gate motion, and the control unit exits the clock modality.

11. Operations on the memory

11.1 Erasing the working times

For erasing the parameters related to the automatism motions (times, delays, regulations) and set again the basic ones, do as follows:

1. Take off the power supply from the control unit; then press one of the two buttons (SEL or MODE) and keep it pressed.
 2. Supply power to the control unit.
 3. The flashing light turns on for some seconds and then it turns off.
 4. Release the button: in this moment the factory parameters are set into the memory modules.
- If you release the button at the first step (when the flashing light is still turned on) then the operation is quitted and the parameters are not cancelled.

11.2 Total erasing of the memory

For erasing the parameters related to the automation motions (times, delays, regulations) and all the learned transmitters, do as follows:

1. Take off the power supply from the control unit; then press both buttons (SEL or MODE) and keep them pressed.
2. Supply power to the control unit.
3. The flashing light turns on for some seconds and then it turns off.
4. Release the buttons; the memory is cancelled when the flashing light turns off. The basic parameters related to the bascule motion are set, and all the previously memorized transmitters are cancelled from the memory module.

If you release the button at the first step (when the flashing light is still turned on) then the operation is quitted and the parameters are not cancelled.

Factory parameters

The control unit is supplied with default settings. These settings are listed here below:

1. Total working time (slowdowns included) = 20 seconds in opening, 23 seconds in closing
2. Slowing down time = 9 seconds in closing and opening
3. Courtesy light time = 1 minute
4. Pre-flashing time (if connected) = 2 seconds
5. Automatic reclosing time (if connected) = 10 seconds
6. Torque adjuster time: adjusted by trimmer from 70 % up to 100 %
7. Selection of the reception type: Rolling code

The functions can be changed by operating the 10 ways Dip Switches. The working times of the automatism can be changed in all his running phases by pressing the SEL and MODE buttons which are located next to the 10 ways Dip Switches. These times can be changed also at a distance by using a 4 buttons transmitter with all 4 buttons memorized into the memory module.

12. Additional devices and accessories

12.1 Fix edge function

If the fix edge are operated during a closing or an opening, then this causes a short inversion of the automation motion for approximately 2 seconds and then its stop. If you want to use this function, then connect the fix edge at the input marked with *fix edge* (see drawing at page 2), otherwise this input must be short circuited to the common.

12.2 Flashing light output

The control board is equipped with a flashing light circuit; for this reason you can externally connect only one flashing light with a fix light (FIX model) with a bulb whose power do not exceed 60 W and 230 V.

12.3 Input signaling led

The control unit is equipped with a LED signal indicating the status of the inputs in order to simplify the installation and the tests in case of fault to the installation. The meaning of the leds is shown in the following picture, where the term "normally turned on" means that the led must be turned on when the related input is circuited (NC input).

	10	<input type="checkbox"/>	S.S.	S.S. = Step by step (normally turned off)
	11	<input type="checkbox"/>	PHOTO	PHOTO = Photocells (normally turned on)
	12	<input type="checkbox"/>	STOP	STOP = Stop (normally turned on)
	13	<input type="checkbox"/>	EDGE	EDGE = Fix Edge (normally turned on)
	14	<input type="checkbox"/>	L.S.CL.	L.S.CL. = Closing limit switch (normally turned on)
	15	<input type="checkbox"/>	L.S.OP.	L.S.OP. = Opening limit switch (normally turned on)
	16	<input type="checkbox"/>	PED.	PED. = Pedestrian (normally turned off)
	17	<input type="checkbox"/>		
	18	<input type="checkbox"/>		

12.4 Electrical lock output (you can have this option only by using an additional R1 card)

It is possible to connect the electrical lock directly on the control unit. A normally open contact is available on the output of the electrical lock for its activation. The contact closes when an opening impulse is given.

12.5 Courtesy Light

The output for the courtesy light is supplied with the control unit. It is possible to light up the operation area of the automatism during each motion by connecting a charge of 230 Vac 100W MAX. The turning off is timed **1 minute** after the stop of the automatism or until the end of its automatic re-closing (if enabled). During the photocells test (if enabled) the courtesy light blinks shortly.

12.6 Diagnosis of radio signal

The control unit is equipped with a led for the diagnosis of the radio: the installer can immediately find if there are radio troubles which influence negatively the correct functioning of the device.

- Led turned off = no troubles
- Led flashing = light troubles
- Led turned on permanently = heavy troubles

WARNING AND ADVICES

Avoid putting the connection cables of buttons, security devices and inputs close to those of the power supply of the control unit and of the motor. Some parts of the control unit are subject to dangerous voltage. The control unit must be installed and programmed only by qualified professionals. Always use a device that ensures the disconnection of all poles of the control unit's power supply .

This device can be a switch (connected directly to the power supply terminals) with a contact's minimum distance of 3 mm for each pole, or it can be a device connected to the power network;

For connecting the card and the motors we recommend to use cables with double isolation as imposed by the laws in force; the minimum cross section of the single conductor must not be less than 1mm² and not more than 2.5mm².

The presence of a dampness or metal parts in the walls nearby may negatively influence the capacity the system; it is therefore important to carefully put the aerial and the transmitters away from walls and/or metal structures, away from the ground and not on the ground.

A tuned aerial is needed to maximize the performances in terms of the range; the range would only be a few meters without it.

If the cable supplied is too short, then do not join an extension to it , but replace the whole cable with one of the right length whose impedance is 50 Ohm (RG 58 type). The cable should never be longer than 10 meters. This control unit has a photocells test circuit.

ERMES2 Technical features

ERMES2 Technical features	
Power voltage (terminals n.1, 2)	230 Vac +15%, -15% ; 50Hz
Absorption	5W MAX (except for accessory and utilities)
Photocells power supply (terminals 21, 22, 23)	24 Vac 3 MAX
Photocells' transmitters power supply (terminals 21,22)	24Vac 1,5W MAX
Photocells' receivers power supply (terminals n.22, 23)	24Vac 1,5W MAX
Motor output (terminals n.5, 6, 7)	230Vac 600W MAX cosj > 0.8
Flashing light exit (terminals n.8, 9)	230 Vac 60W MAX (for fixilight without blinking circuit)
Courtesy light exit (terminals n.3, 4)	230Vac 100W MAX
Electrical lock (only with R1 card). Clean contact output NOT supplied with power	24 Vac 0.5A MAX (12W MAX)
Functioning temperature	-10°C ... +60°C
Courtesy light time	1 minute
Frequency	433.92 MHz Super-reactive broad band (ERMES2 433) ; Super-reactive narrow band (ERMES2 433/S)
Available reception	Fix code Rolling code
Maximum range (with tuned aerial and under optimal conditions)	40 - 60 m (433) 60-100 m (433/S)
Aerial impedance	50 Ω (tuned aerial)
Number of codes available	4096 (FIXED CODE reception) 18 billion of billions (ROLLING CODE reception)
Recordable transmitters	1000 with B.RO 1000 memory module (ROLLING CODE)

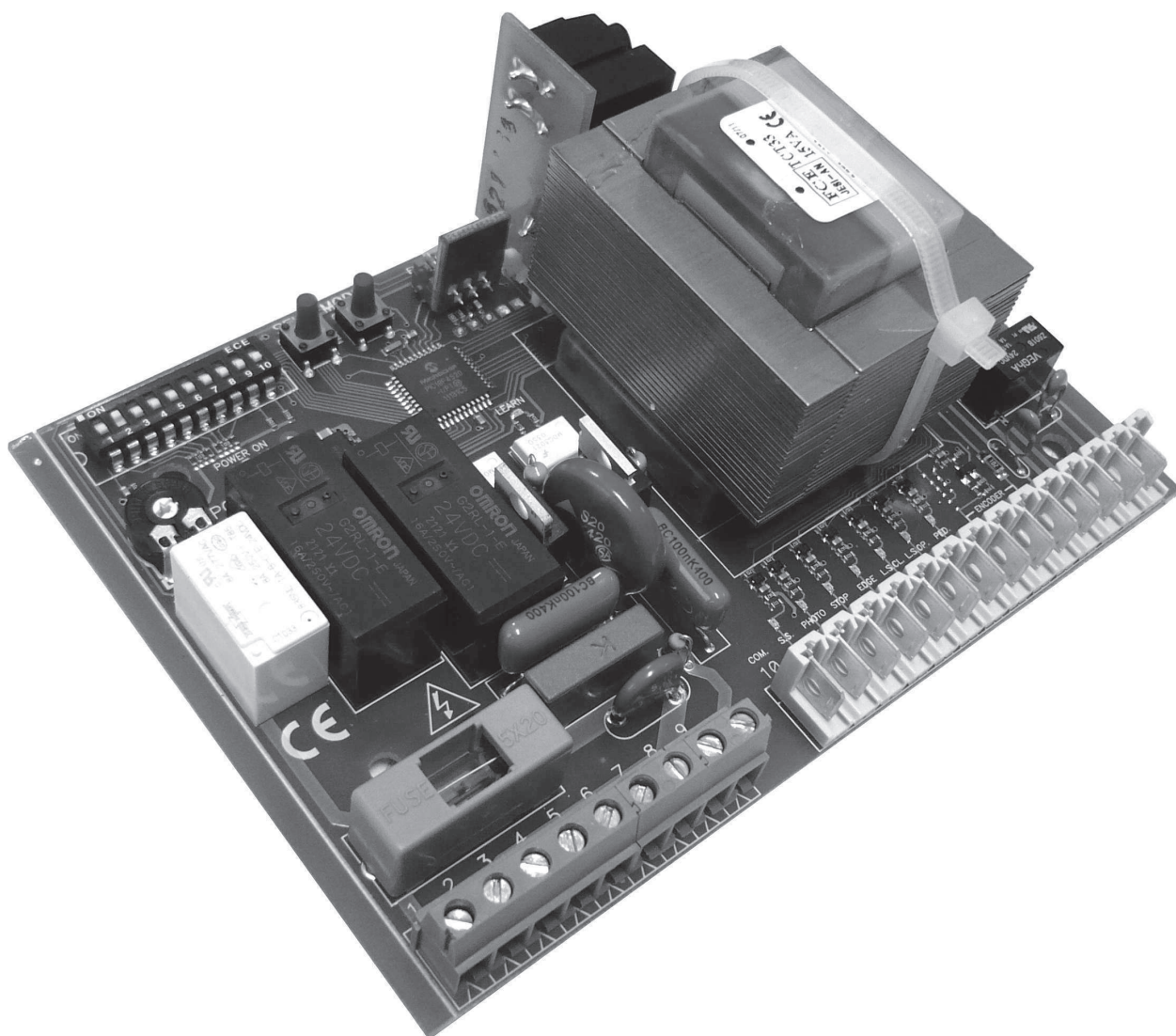
GUARANTEE - In compliance with legislation, the manufacturer's guarantee is valid from the date stamped on the product and is restricted to the repair or free replacement of the parts accepted by the manufacturer as being defective due to poor quality materials or manufacturing defects. The guarantee 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 Italian law.



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

TABLEAU DE COMMANDE B1EE ERMES2

Tableau de commande programmable pour porte coulissante et basculante



Guide pour l'installation



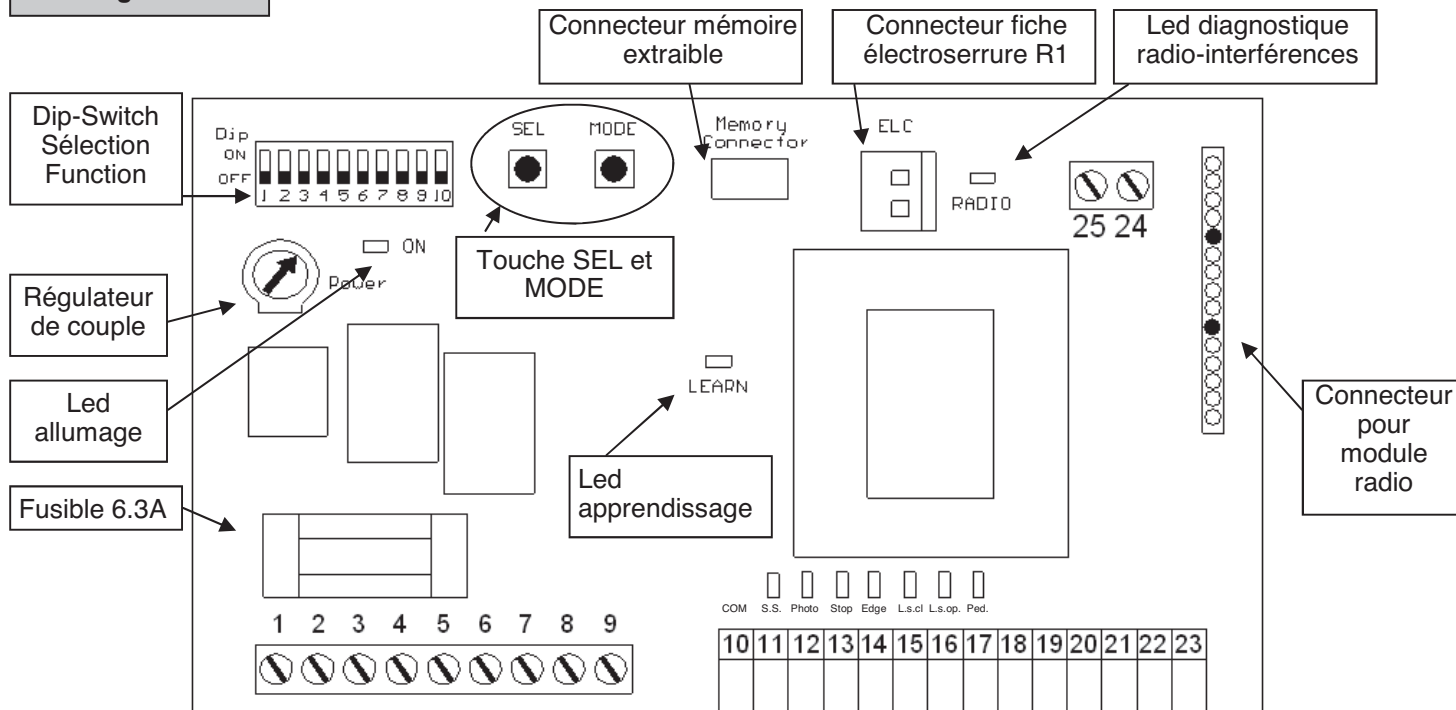
1. Introduction

Le tableau de commande b1ee ERMES2 est un appareil universel apte à gérer l'actionnement et le contrôle de portes automatiques de façon simple et complète. Ce tableau a été projeté pour satisfaire n'importe quelle nécessité et actionne des moteurs à 230V en courant alternatif jusqu'à 600W de puissance avec ou sans encoder. Avec le spécial switch de sélection du type de réception, cette centrale est en mesure de décodifier aussi bien le système de codification à code fixe, ou le plus innovateur système à code variable.

Dans toutes les centrales est installé un module mémoire qui permet de mémoriser jusqu'à **1000 émetteurs différents**, aussi bien à code fixe qu'à code variable.

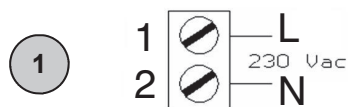
ATTENTION : NE PAS INSTALLER LE TABLEAU DE COMMANDE SANS AVOIR LU LA NOTICE !!!

2. Configuration



3. Connexions électriques.

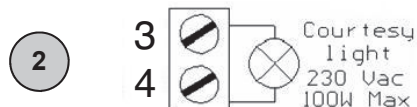
Le tableau de commande est fourni avec toutes les entrées normalement fermées des sécurités shuntées. Avant de brancher une sécurité à la centrale, retirer le shunt de la sécurité que l'on désire utiliser en laissant le shunt des autres sécurités.



Brancher le câble d'alimentation entre les bornes 1 et 2 du tableau de commande.

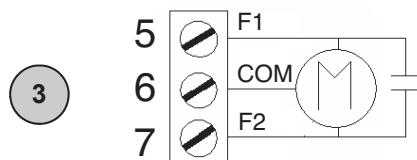
Alimentation 230Vac 50Hz

Ne pas brancher la fiche directement sur le réseau électrique mais prévoir un dispositif qui puisse assurer la déconnexion de tous les pôles de l'alimentation du tableau de commande.



Brancher une éventuelle lumière de courtoisie entre les bornes 3 et 4 du tableau de commande.

En branchant une charge de 230Vac 100 W Max il est possible d'illuminer la zone d'action de la porte pendant chacun de ses mouvements. La coupure est temporisée par un temps de **1 minute**. Pendant le test photocellules (s'il est activé) la minuterie d'éclairage clignote de manière brève.



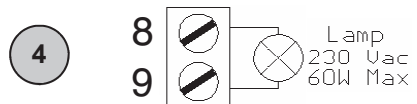
- Brancher le neutre du moteur à la borne 6 du tableau de commande.
- Brancher la phase "1" du moteur à la borne 5 du tableau de commande.
- Brancher la phase "2" du moteur à la borne 7 du tableau de commande.

Brancher le condensateur entre les bornes 5 et 7 du tableau de commande.

Avant d'effectuer la programmation de la course, contrôler que le câblage des fins de course soit cohérent avec l'installation. Pour faire cela, suivre la procédure des **contrôles préliminaires**.



Condensateur moteur 230Vac !! Risque décharge électrique !!



Brancher le clignotant entre les bornes 8 et 9 du tableau de commande. Le clignotant branché doit avoir une puissance maximum de 60W à 230Vac.

ATTENTION: Brancher un clignotant du type B.RO LIGHT FIX (Sans circuit d'auto clignotement)

5

Brancher le bouton PAS A PAS (SS) entre la borne 10 et 11 du tableau de commande.
ATTENTION: Laisser ouvert si non utilisé.

Le fonctionnement de l'entrée PAS A PAS (SS) peut-être de type Ouvre - stop - ferme - stop (Dip 1 sur OFF) ou du type Ouvre - Ferme (Dip1 sur ON). C.f. 8.1. Pour la fonction horloge, C.f. 10.5.

6

Brancher le contact **NORMALEMENT FERME** de la photocellule (PHOTO) entre la borne 10 et 12 du tableau de commande.
ATTENTION: Shunté l'entrée 10 à l'entrée 12 si non utilisé.

Le fonctionnement de l'entrée PHOTOCELLULE (FOTO) peut-être de type STOP tant que l'obstacle est présent pour ensuite ouvrir (dip4 sur OFF) ou provoquer la réouverture complète si l'automatisme est en fermeture (dip4 sur ON). C.f. 8.4

7

Brancher le contact **NORMALEMENT FERME** du STOP entre la borne 10 et 13 du tableau de commande.
ATTENTION: Shunté l'entrée 10 à l'entrée 13 si non utilisé.

Si l'entrée STOP vient ouverte, elle provoque l'arrêt immédiat de l'automatisme jusqu'à ce que le contact se ferme. Une fois fermé, l'automatisme reprend à fonctionner régulièrement.

8

Brancher le contact **NORMALEMENT FERME** de la BARRE PALPEUSE (EDGE) entre la borne 10 et 14 du tableau de commande.
ATTENTION: Shunté l'entrée 10 à l'entrée 14 si non utilisé.

L'activation de la barre palpeuse pendant la fermeture ou l'ouverture provoque une brève inversion du mouvement de l'automatisme pour environ 2 secondes et ensuite un stop.

9

Brancher le contact **NORMALEMENT FERME** du FIN DE COURSE FERMETURE (L.S.CL.) entre la borne 10 et 15 du tableau de commande.
Brancher le contact **NORMALEMENT FERME** du FIN DE COURSE OUVERTURE (L.S.OP.) entre la borne 10 et 16 du tableau de commande.
ATTENTION: Shunté l'entrée 15 et 16 à l'entrée 10 si non utilisé.

Avant d'effectuer la programmation de la course, contrôler que le câblage des fins de course soit cohérent avec l'installation. Pour faire cela, suivre la procédure des **contrôles préliminaires**.

10

Brancher la touche PIETON (PED.) entre la borne 10 et 17 du tableau de commande.
Laisser ouvert si non utilisé.

L'ouverture PIETON (PED.) permet de réaliser une ouverture partielle de l'automatisme . C.f. 9

11

Brancher le câble de SIGNAL de l'encoder au borne 18 du tableau de commande
Brancher le câble de GND de l'encoder au borne 19 du tableau de commande.
Brancher le câble de +Vdc de l'encoder au borne 20 du tableau de commande.
ATTENTION: Laisser ouvert si non utilisé.

L'activation et la désactivation des fonctions de l'encoder sont gérées avec le DIP10. C.f. 8.10

12

- Brancher la **borne 21** de la centrale à la **première borne** d'alimentation du récepteur des photocellules.
- Brancher la **borne 22** de la centrale à la **deuxième borne** d'alimentation du transmetteur et du récepteur des photocellules.
- Brancher la **borne 23** de la centrale à la **première borne** d'alimentation du transmetteur des photocellules.

ATTENTION: la centrale fournit une tension de 24 Vac et une puissance de 3W maximum.

13

- Brancher le câble du signal de l'antenne sur la borne 24 du tableau de commande.
- Brancher le câble du blindage de l'antenne sur la borne 25 du tableau de commande.

La présence de parties métalliques ou d'humidité dans les murs peut réduire fortement la portée du système. Il est de règle d'éviter, si possible, l'installation d'émetteurs et récepteurs près d'objets métalliques volumineux, près du sol ou par terre.

6-1622158 REV.01 27/07/2012

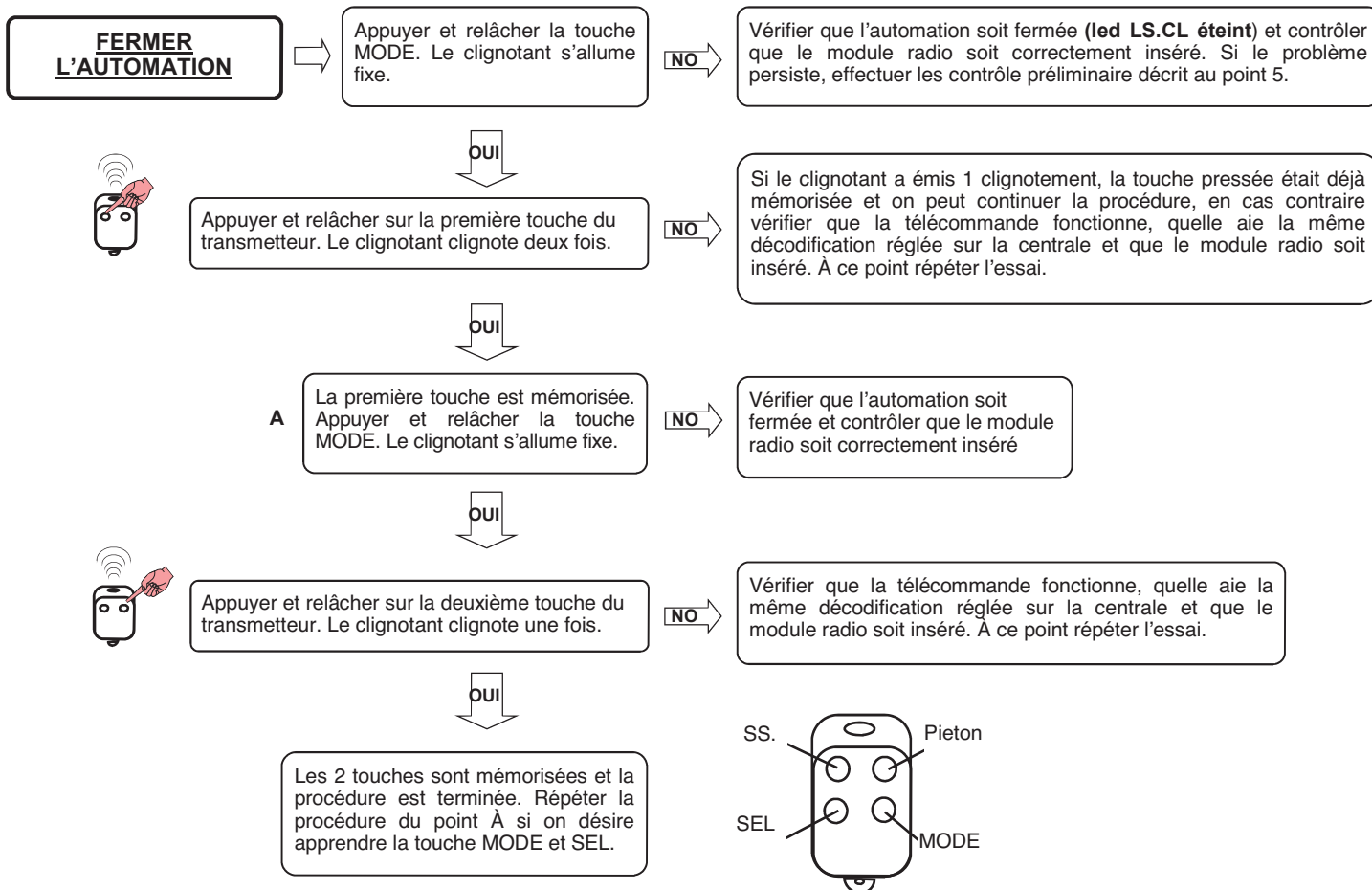
ITA ENG FRA ESP DEU POR

3 / 16

4. Apprentissage

4.1 Apprentissage d'un transmetteur

L'apprentissage d'un émetteur **doit toujours être exécuté avec l'automatisme fermé.**



4.2 Avec la touche cachée d'un émetteur habilité déjà appris (seulement pour les modèles B.RO à code variable)

En mode de fonctionnement normal (hors du menu d'apprentissage) appuyer, avec l'aide d'une petite agrafe, sur la touche cachée d'un émetteur déjà appris. L'entrée en apprentissage est signalée par le clignotant. Appuyer la touche de l'émetteur que l'on veut mémoriser, le clignotant exécute des éclairs (deux fois si le code est nouveau, une fois s'il avait déjà été appris). La centrale retourne en mode de fonctionnement normal et le nouvel émetteur peut activer le moteur.

5. Contrôles préliminaires

Les contrôles préliminaire doivent être effectués par un personnel qualifié en faisant très attention. Le correcte câblage du moteur et des fins de course est fondamentale pour un fonctionnement correcte de l'automatisme.

- 1 Après avoir contrôlé les câblages et vérifié qu'il n'y a pas de court circuit, **débloquer** le moteur et alimenter le système.

→ Contrôler l'état des LED d'entrée en considérant que toutes les entrées normalement fermées doivent avoir la LED correspondante allumée.
- 2 Positionner manuellement l'automatisme en **ouverture totale** et contrôler l'état du LED **LS.OP**.

→

 - Le led LS.OP est éteint. Fonctionnement correcte.
 - Le led LS.OP est allumé mais le led LS.CL est éteint, inverser les branchements entre 7 et 8 et entre 20 et 22.
- 3 Positionner manuellement l'automatisme en **Fermeture totale** et contrôler l'état du LED **LS.CL**.

→

 - Le led LS.CL est éteint. Fonctionnement correcte.
 - Le led LS.CL est allumé mais le led LS.OP est éteint, contrôler les branchements et repartir du point 2.
- 4 Porter manuellement l'automatisme à mi-course. S'assurer que le DIP 7 soit sur OFF. Donner une commande de pas à pas câblé ou avec une télécommande mémorisée.

→

Le moteur démarre. Observer le clignotant ou le led LEARN

 - Si le clignotement est rapide (**1 clignotement par seconde**), activer le fin de course en **fermeture**. L'automatisme s'arrête. Répéter le test.
 - Si le clignotement est lent (**1 clignotement chaque 2 secondes**), activer le fin de course en **ouverture**. Le moteur doit s'arrêter.

Si le moteur ne s'arrête pas, activer le fin de course dans le sens opposé. Le moteur s'arrête. Débrancher l'alimentation au moteur et inverser les branchements entre les bornes 5 et 7. Répéter le test.
- 5 Porter manuellement l'automatisme à mi-course et **bloquer le moteur**. S'assurer que le DIP7 soit positionné sur OFF. Donner une commande de pas à pas câblé ou avec une télécommande mémorisée. **ATTENTION: faire attention avec l'automatisme en mouvement**

→

Le moteur ouvre. Observer le clignotant ou le led LEARN et le mouvement

 - Si le clignotement est rapide (**1 clignotement par seconde**), l'automatisme doit se fermer.
 - Si le clignotement est lent (**1 clignotement chaque 2 secondes**), l'automatisme doit s'ouvrir.

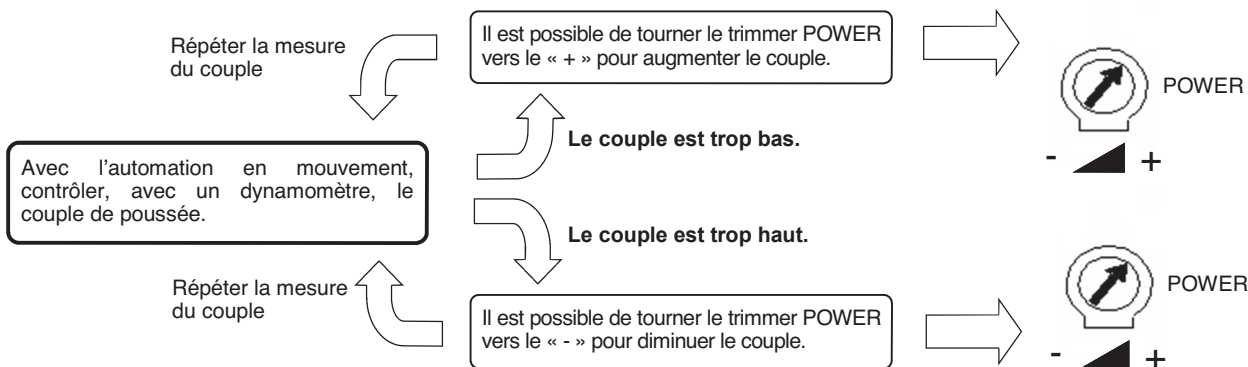
Si le mouvement ne correspond pas, arrêter l'automatisme et inverser les branchements entre les bornes 5 et 7. Répéter le test depuis le début.
- 6 Une fois effectués ces contrôles avec succès, fermer l'automatisme et bloquer le moteur.

ATTENTION:

- Dans le cas de position inconnue à l'allumage de la centrale (pas sur un fin de course) la centrale de commande effectue le premier mouvement en ralentissement jusqu'à l'arrivée sur un fin de course (**se les ralentissements sont désactivés, le mouvement est effectué à vitesse normale**).
- Si à la réception d'une commande, les deux fins de course sont actifs, la centrale le signale et n'effectue aucune manœuvre
- A l'allumage, si l'automatisme ne se trouve pas sur un fin de course, le portail se place en position de fermeture. Il est donc possible de réaliser l'apprentissage et modifier les paramètres si aucune manœuvre n'est réalisée.

6. Réglage du couple.

Cette procédure doit être effectuée SEULEMENT par un installateur et SEULEMENT pendant la mise en service du système. Pour un correcte programmation, avant d'effectuer des modifications, reporter toujours l'automatisme en position de totalement fermé. Le couple pendant la phase de ralentissement est fixe et ne dépend pas de la position du trimmer "POWER".

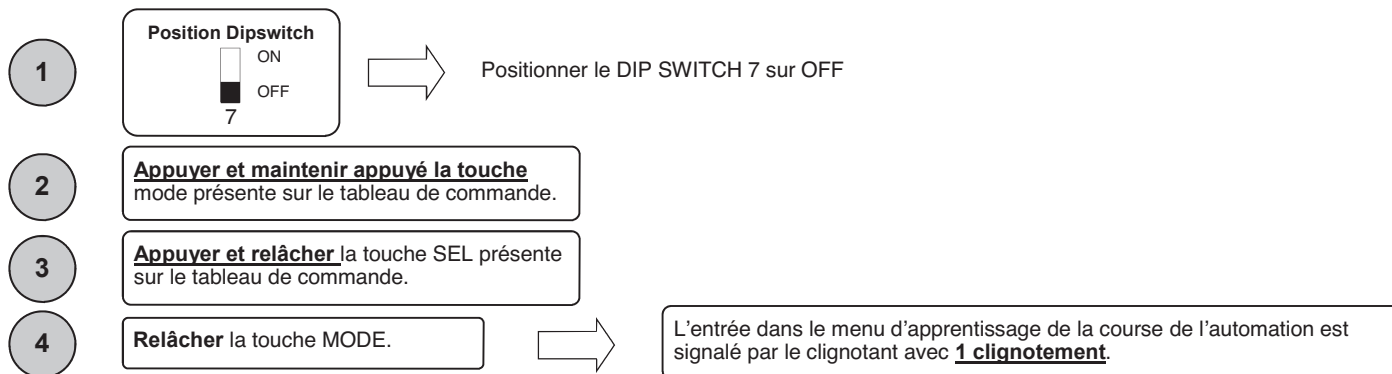


E' consigliabile regolare la coppia prima di effettuare l'apprendimento dei tempi di lavoro dell'automazione.

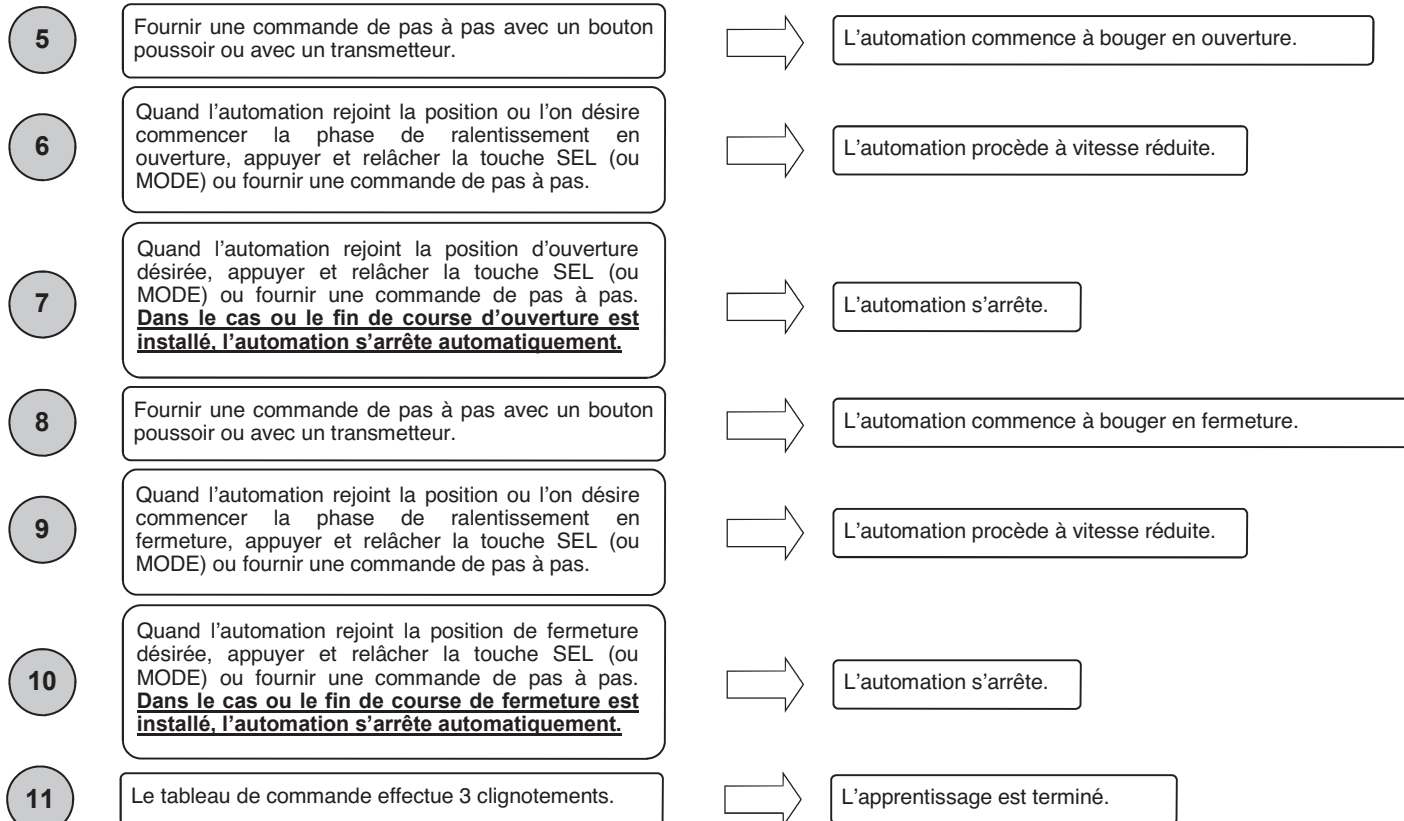
7. Apprentissage de la course

7.1 Application pour moteurs avec ou sans fins de course (Dip 7 OFF).

Cette procédure doit être effectuée SEULEMENT par un installateur et SEULEMENT pendant la mise en service du système. Pour un correcte programmation, avant d'effectuer des modifications, **reporter toujours l'automatisme en position de totalement fermé.** Pendant la phase d'apprentissage, on décide ou doit commencer la phase de ralentissement.

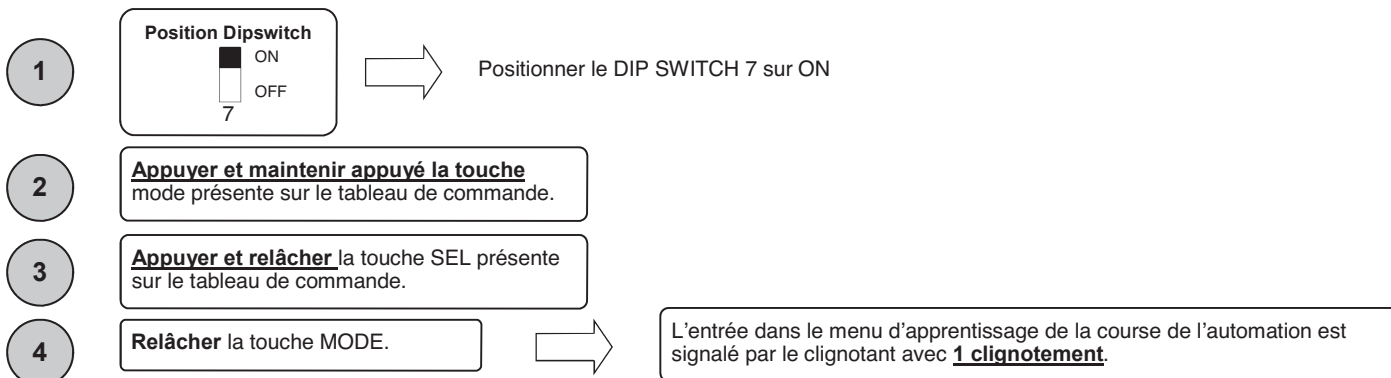


L'apprentissage est annulé si pendant l'opération une des sécurité s'active (photocellules, barre palpouse, stop; Une fois entré dans la phase d'apprentissage, opérer comme indiqué si de suite:

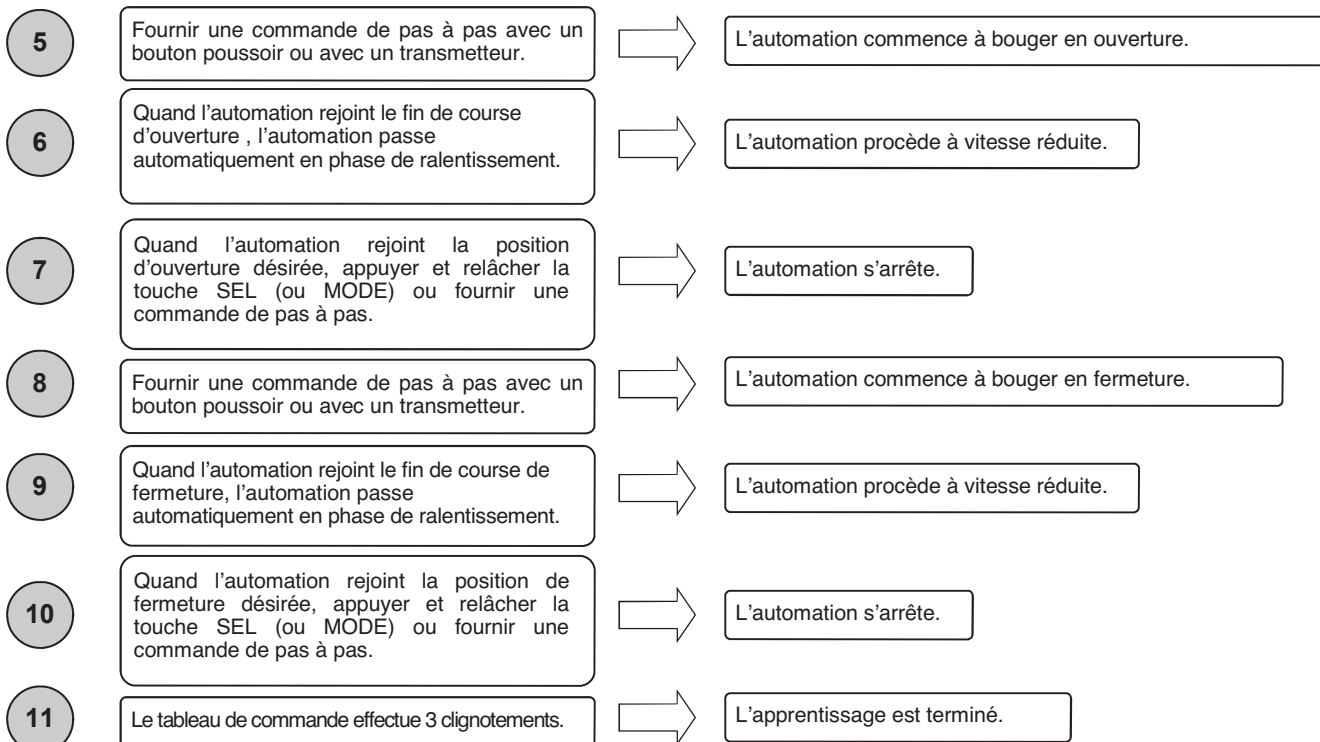


7.2 Application de moteurs avec fins de course commandant le début du ralentissement (Dip 7 ON).

Cette procédure doit être effectuée SEULEMENT par un installateur et SEULEMENT pendant la mise en service du système. Pour un correcte programmation, avant d'effectuer des modifications, **reporter toujours l'automatisme ne position de totalement fermé.** Pendant la phase d'apprentissage, les fins de course commande la phase de ralentissement.



L'apprentissage est annulé si pendant l'opération une des sécurité s'active (photocellules, barre palpouse, stop); Une fois entré dans la phase d'apprentissage, opérer comme indiqué si de suite:



8. fonctions sélectionnables par dip-switch.



Il est important de changer la configuration du dip-switch seulement à carte éteinte!!! Enlever l'alimentation pendant le changement de configuration.

Configuration d'usine.

Le tableau de commande est fourni avec la configuration des dip-switch comme indiqué dans la figure: Les fonctions sélectionnables sont résumées dans le tableau ci-dessous:



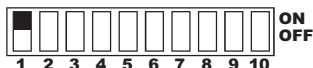
N° dip	Fonction	Dip OFF	Dip ON
1	Pas à pas	Ouvre - stop - ferme	Ouvre - Ferme
2	Test photocellules	Actif	Pas actif
3	Fermeture automatique	Pas active	Active
4	Fonctionnement photocellules	Arrêt mouvement	Arrêt et inversion
5	Pré clignotement	Pas actif	Active
6	Fonction copropriété (Ouvre toujours)	Pas active	Actif
7	Mode fonctionnement fins de course	Arrêt	Ralentissement
8	Mode réception	Code variable	Code fixe
9	Couple et vitesse Rallentissements	Normal	Maximal
10	Encoder	Pas active	Actif

8.1 Fonction pas à pas:

Il est possible de régler le comportement de la centrale aux commandes données par la touche de pas-à-pas ou par une télécommande:



L'automatisme exécute les mouvements ouvre - stop - ferme - stop.

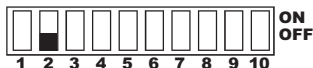


L'automatisme exécute les mouvements ouvre - ferme - ouvre - ferme.

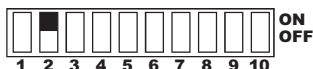
La commande de pas à pas peut être donnée soit par l'entrée spéciale (Voir la touche de pas à pas sur la plaque à bornes) soit en appuyant sur la première touche d'un émetteur déjà mémorisé (Voir paragraphe "apprentissage d'un émetteur")

8.2 Test de fonctionnement des photocellules:

Ce tableau de commande est doté d'un système qui permet de contrôler le fonctionnement des photocellules avant chaque actionnement du moteur, de cette façon, il est possible d'augmenter la sûreté de l'appareillage en cas d'endommagement du photo dispositif (p.ex. relais de sortie collé) ou en cas d'un court-circuit à l'entrée des cellules photoélectriques. Ce contrôle est effectué après que la centrale ai reçu la commande (p.e. une commande d'ouverture) mais avant de donner tension au moteur.



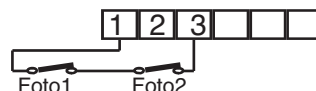
Test photocellules actif: En cas de panne des photocellules la commande ne vient pas exécutée.



Test photocellules désactivé

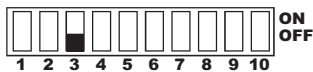
Note: Le test de fonctionnement des cellules photoélectriques, si actif, comporte un retard d'activation du moteur d'environ 1 seconde à partir du moment où la commande est reçue.

La centrale prévoit une seule entrée pour photocellule mais il est possible de brancher jusqu'à 2 couples de photocellules: Dans ce cas les contacts Normalement Fermés seront en série entre eux, comme on peut le voir dans la figure:

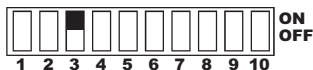


10.3 Fermeture automatique:

La fermeture automatique, si activée, ferme la porte après un temps pré-établi.



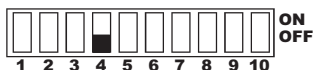
La fermeture est désactivée: la porte se ferme seulement avec une autre commande de fermeture donnée par un émetteur mémorisé ou par l'entrée de Pas à Pas.



Après l'ouverture de la porte et après un temps de pause (standard 30 secondes), l'automation se referme automatiquement. Il est possible de désactiver cette fonction temporairement par une commande de pas à pas. Pour changer la durée du temps de pause voir le paragraphe 10.2.

8.4 Photocellule de protection et de sécurité:

Dans le cas d'interruption du faisceau entre les photocellules de l'émetteur et celles du récepteur, ces dernières modifient le comportement de la centrale de la manière suivante:



Pendant le cycle d'ouverture et de fermeture:

Si les photocellules détectent un obstacle, le tableau de commande bloque le mouvement de la porte. Quand l'obstacle est éliminé, le mouvement reprend en **OUVERTURE** jusqu'à la fin du cycle.



A) Pendant le cycle d'ouverture:

Si les photocellules détectent un obstacle, le mouvement de la porte n'est pas interrompu.

B) Pendant le cycle de fermeture:

Si les photocellules détectent un obstacle, la centrale bloque et **inverse** le mouvement en faisant ouvrir complètement la porte.

8.5 Pré clignotement:

Le clignoteur signale l'ouverture de la porte avec des éclairs lents (environ 1 toutes les 2 secondes) et la fermeture avec des éclairs plus rapides (environ 1 toutes les secondes)



Pré clignotement non actif.



Pré clignotement actif. Le mouvement de la porte est toujours précédé d'un pré clignotement qui a pour but d'avertir l'utilisateur que le mouvement va commencer. Le temps de pré clignotement est fixe à environ 3s.

8.6 Fonction copropriété:



Fonction copropriété non active.



Fonction copropriété active. Chaque commande envoyée par radio ou avec les boutons pas à pas et/ou piéton, provoque uniquement l'ouverture de la porte. La fermeture est effectuée par la fonction de fermeture automatique qui devra donc être activée car toutes les commandes de fermeture sont ignorées. Il est conseillé d'activer aussi la fonction ouverture - fermeture avec le dip1 ON.

8.7 Mode de fonctionnement des fins de course:



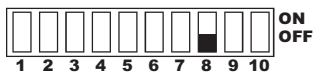
L'intervention des fins de course provoque l'arrêt de la porte.



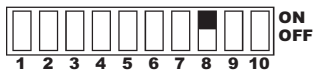
L'intervention des fins de course provoque le début du ralentissement. Cette option est conseillée si des fins de course sont présents sur la porte.

8.8 Sélection du type de réception:

Le tableau de commande a été projeté pour deux types d'émetteurs: celui à code fixe et le plus innovateur à code variable Birol®



Pour l'utilisation d'émetteurs à code fixe, mettre le DIP 8 en position ON et effectuer l'effacement complète de la mémoire.

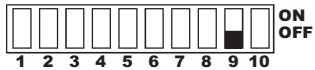


Pour l'utilisation d'émetteurs à code variable, mettre le DIP 8 en position OFF et effectuer l'effacement complète de la mémoire.

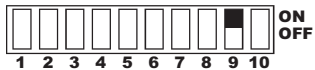
NOTE: Il est toujours nécessaire d'effectuer l'**effacement complète** de la mémoire (voir le paragraphe 11.2) avant de passer de l'utilisation d'émetteurs à code fixe à l'utilisation d'émetteurs à code variable et vice versa. Si le voyant LEARN clignote dès que la centrale vient alimentée, il avertit qu'aucune mémoire n'a été insérée ou que la mémoire et la position de dip 8 (sélection type réception) ne correspondent pas. Il n'est pas possible de mémoriser dans le même module mémoire l'émetteurs à code fixe et l'émetteurs à code variable. On rappelle d'enlever l'alimentation avant de brancher ou de débrancher la mémoire

8.9 Sélection du type de ralentissement :

Le tableau de commande peut effectuer 2 types de ralentissement:



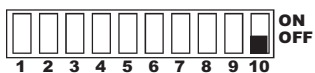
Le ralentissement reste le classique avec la réduction du couple.



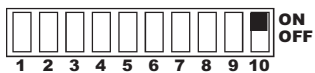
Le ralentissement est réalisé avec et couple supérieur. Ce cas est indiqué dans l'automation de portails particulièrement lourds. En activant cette fonction on conseille de prévoir une large zone de ralentissement parce que la position où le ralentissement commence peut changer légèrement entre mouvement et l'autre.

8.10 Activation / désactivation Encoder

Le tableau de commande a été projeté pour pouvoir être utilisé avec moteurs avec encoder. Il est possible d'activer et désactiver l'encoder



ENCODER non actif




ENCODER actif. Avec l'encoder actif le tableau de commande contrôle le progrès du portail et en cas d'obstacles inverse sa course.

NOTE: L'encoder ne contrôle pas la position du portail, mais vient exclusivement utilisé pour la détection d'obstacles. Au fin d'obtenir un fonctionnement optimale, on conseil d'effectuer une correcte régulation de la couple combiné avec l'encoder.




9. Personnalisation de l'ouverture piéton

Cette procédure doit être effectuée SEULEMENT par l'installateur et SEULEMENT pendant la mise en oeuvre du système. Pour une programmation correcte, avant d'effectuer des modifications **reporter toujours l'automatisme en position totalement fermée.**

MÉTHODE 1




- 1 **Apprendre la 2^e touche d'un transmetteur déjà appris.**
- 2 **Appuyer et maintenir appuyer la** touche MODE présente sur la carte.
- 3 **Appuyer et relâcher** la touche SEL présente sur la carte.
- 4 **Relâcher** la touche MODE.  L'entrée dans le menu d'apprentissage de la course est signalé par la séquence du clignotant avec **1 clignotement.**

L'apprentissage est annulé si pendant l'opération une des sécurité s'active (photocellules, barre palpable, stop); Une fois entré dans la phase d'apprentissage, opérer comme indiqué si de suite:

- 5 Donner une commande **d'ouverture piéton** avec la 2^e touche apprise.  L'automatisme commence à bouger en ouverture.
- 6 Quand l'automatisme rejoint la position d'ouverture piéton désirée, appuyer et relâcher la touche d'ouverture PIÉTON.  L'automatisme s'arrête.
- 7 Donner une commande **d'ouverture piéton** avec la 2^e touche apprise.  L'automatisme se referme.

NOTE BIEN: Pour commander l'ouverture piéton, il est nécessaire d'apprendre le deuxième canal d'un émetteur (déjà appris) à 2 ou à 4 touches. Après un RESET de la mémoire, la position d'ouverture piéton vient reportée à la valeur de base, c'est à dire, porte complètement ouverte.

MÉTHODE 2

- 1 **Apprendre la 2^e touche d'un transmetteur déjà appris.**
- 2 Donner une commande **d'ouverture piéton** avec la 2^e touche apprise.  L'automatisme commence à s'ouvrir.
- 3 Quand l'automatisme rejoint la position d'ouverture piéton désirée, activer le fin de course d'**OUVERTURE.**  L'automatisme s'arrête.
- 4 Donner une commande de **pas à pas** pour fermer l'automatisme.  L'automatisme se referme.

NOTE BIEN: Pour commander l'ouverture piéton, il est nécessaire d'apprendre le deuxième canal d'un émetteur (déjà appris) à 2 ou à 4 touches. Après un RESET de la mémoire, la position d'ouverture piéton vient reportée à la valeur de base.

10. Réglages avancés

10.1 Réglage du temps de fermeture automatique.

Dans le cas où cette fonction doit être activée, positionner le dip-switch 3 sur ON.

La séquence d'ouverture de ce menu d'apprentissage est la suivante:

1. Appuyer et maintenir appuyer la touche **MODE**.
2. Appuyer 2 fois sur la touche **SEL**. Relâcher la touche **MODE**. L'entrée dans le menu d'apprentissage du temps de pause est signalée par 2 clignotements et 1 pause.
3. En appuyant la touche **MODE**, on détermine l'augmentation du temps de fermeture automatique de 10 secondes tandis qu'en appuyant sur la touche **SEL** on détermine une diminution du temps d'environ 10 secondes.

Le temps de fermeture automatique réglé au départ par le fabricant est d'environ 10 secondes.

Pour sortir du menu d'apprentissage, il suffit de donner une commande de pas à pas.

10.2 Réglage du temps du coup de bélier.

Le coup de bélier n'est pas activé dans le réglage de base. La séquence que permet d'activer le menu est la suivante:

1. Fermer la porte par une commande pas à pas.
2. Une fois que la porte est fermée et le clignotant éteint, appuyer et maintenir appuyer la touche **MODE**.
3. Appuyer 3 fois sur la touche **SEL**.
4. Relâcher la touche **MODE**.
5. L'entrée dans le menu d'apprentissage du temps du coup de bélier est signalé par 3 clignotements et 1 pause.
6. En appuyant sur la touche **MODE** on détermine l'augmentation du temps du coup de bélier d'environ **0,1 secondes**, tandis qu'en appuyant sur la touche **SEL** on détermine une diminution du temps d'environ **0,1 secondes** jusqu'à atteindre la valeur de défaut.
7. Pour sortir de l'apprentissage, il suffit d'envoyer un signal de pas à pas.

L'utilisation du coup de bélier n'est pas indiqué pour les portails coulissants.

Imposer un temps minimal de 0,3s pour activer le coup de bélier en fermeture.

10.3. Réglage du temps d'outre course en ouverture et en fermeture.

Le temps d'outre course est un prolongement du temps de fonctionnement en ouverture et en fermeture.

La séquence d'accès au menu d'apprentissage est la suivante:

1. Appuyer et maintenir appuyer la touche **MODE**.
2. Appuyer 4 fois sur la touche **SEL**.
3. Relâcher la touche **MODE**. L'accès au menu d'apprentissage du temps de pause est signalé par 4 clignotements et 1 pause.
4. En appuyant la touche **MODE** on détermine l'augmentation du temps d'outre course de 0,1 secondes, tandis qu'en appuyant la touche **SEL** on détermine une diminution du temps de 0,1 secondes.

Le temps outre course est réglé au départ par le fabricant à environ 2 secondes.

Pour sortir du menu d'apprentissage, il suffit d'envoyer un signal de pas à pas.

Le temps d'outre course ne vient pas considéré si l'encoder est active parce que le portail s'arrête quand il atteint l'arrêt mécanique.

10.4. Temps d'inversion à la fin du mouvement.

Le temps d'inversion à la fin du mouvement une fois rejoint le fin de course d'ouverture ou de fermeture est le temps pendant lequel la centrale effectue une brève inversion dans la direction opposée pour détendre la mécanique.

La séquence d'accès au menu d'apprentissage est la suivante:

1. Appuyer et maintenir appuyer la touche **MODE**.
2. Appuyer 5 fois sur la touche **SEL**.
3. Relâcher la touche **MODE**. L'accès au menu d'apprentissage du temps d'inversion est signalé par 5 clignotements et 1 pause.
4. En appuyant sur la touche **MODE** on détermine l'augmentation du temps d'inversion de 0,1 secondes (la première pression active l'inversion pour 0.02sec.), tandis qu'en appuyant la touche **SEL** on détermine une diminution du temps de 0,1 secondes.

L'inversion du mouvement est désactivée de default.

Pour sortir du menu d'apprentissage, il suffit d'envoyer un signal de pas-à-pas.

L'activation de la fonction d'inversion **DÉSACTIVE** le coup de bélier en fermeture

10.5. Activation / Désactivation de la fonction Horloge

La fonction horloge permet de faire en sorte que le portail s'ouvre et reste ouvert pendant une période de temps. Le portail se referme automatiquement à la fin de cette période. La séquence d'activation de cette fonction est la suivante:

1. Appuyer sur la touche **MODE**, et maintenir appuyée
2. Appuyer et relâcher la touche **SEL** 6 fois.
3. Relâcher la touche **MODE**. L'entrée dans le menu d'activation / désactivation de la fonction horloge est signalé par la séquence de 6 clignotement de la part du clignotant.
4. En appuyant sur la touches **MODE** ou **SEL** pour activer / désactiver la fonction. La led **LEARN** et le clignotant signalent que la fonction est active avec la led / clignotant allumés fixes. Se la led / clignotant sont éteint cela signifie que la fonction est **désactive**.

Pour sortir de l'apprentissage, il est suffisant donner une commande de pas à pas.

Brancher le contacte de l'horloge (timer) sur l'entrée pas à pas de la centrale. La fonction vient activée quand le contacte reste fermé pour plus de 15 secondes. Une fois la fonction active, tout autre commande sera ignorée. La centrale sort automatiquement de la fonction et referme le portail quand le contacte s'ouvre. L'intervention du **STOP** ou d'une sécurité bloque le mouvement du portail et la centrale ne bouge plus jusqu'à la réception d'une commande de la part d'un utilisateur.

11. Opérations sur la mémoire

11.1 Effacement des temps de travail

Pour éliminer les paramètres relatifs au mouvement de la porte (temps, retards, réglages) et rétablir les paramètres de base, suivre les instructions suivantes:

1. Éteindre l'alimentation de la centrale, puis appuyer sur l'une des touches SEL ou MODE.
2. Rétablir l'alimentation à la centrale, en tenant la touche appuyée. Observer le clignotant:
3. Le clignotant s'allume pendant quelques secondes, puis il s'éteint.
4. Relâcher la touche: Maintenant, les paramètres de base décrits à page 2 sont rechargés dans le module mémoire.

En relâchant la touche dans la première phase, quand le clignotant est encore allumé, l'opération est annulée et les paramètres ne sont pas effacés.

11.2 Effacement total de la mémoire

Pour éliminer les paramètres relatifs au mouvement de la porte (temps, retards, réglages) et tous les émetteurs appris, suivre les instructions suivantes:

1. Éteindre l'alimentation de la centrale, puis appuyer simultanément sur les deux touches SEL et MODE.
2. Rétablir l'alimentation à la centrale, en maintenant appuyées les deux touches. Observer le clignotant:
3. Le clignotant s'allume pendant quelques secondes, puis il s'éteint.
4. Relâcher les touches. Au moment où le clignotant s'éteint, la mémoire est effacée, les paramètres de base relatifs au mouvement de la porte sont rétablis et tous les émetteurs précédemment mémorisés sont effacés du module mémoire.

En relâchant la touche dans la première phase, quand le clignotant est encore allumé, l'opération est annulée et les paramètres ne sont pas effacés.

Paramètre d'usine

Le tableau de commande est fourni d'un programme base de série. Le programme base a les suivantes fonctions pré-établies:

1. Temps de travail total (ralentissements compris) = 20 secondes en ouverture, 23 secondes en fermeture
2. Temps de ralentissement en ouverture et en fermeture = 9 secondes.
3. Temps "minuterie d'éclairage" 1 minute.
4. Temps de pré-clignotement (si inséré) = 2 secondes.
5. Temps de fermeture automatique (si insérée) = 10 secondes.
6. Réglage de couple du moteur : réglée par le trimmer de 70% à 100%.
7. Sélection du type de réception : Code Variable *Rolling Code*.

Les fonctions peuvent être changée avec le dip.switch à 10 sorties. Les temps de travail d de travail de la porte, pendant toutes les phases de fonctionnement peuvent être modifiés par les touches SEL et MODE , qui se trouvent près du dip switch à 10 sorties. On peut changer ces temps de travail aussi à distance, en utilisant une radiocommande à 4 touches, avec toutes les 4 touches mémorisées dans le module mémoire.

12. Dispositifs supplémentaires et accessoires.

12.1 Fonctionnement barre palpeuse.

L'activation de la barre palpeuse pendant une fermeture ou un ouverture de la porte provoque une inversion du mouvement de la porte pendant environ 2 secondes, et ensuite un arrêt. Pour utiliser cette fonction, connecter la barre palpeuse à l'entrée marquée avec *barre palpeuse* (voir schéma de la page 2), dans le cas contraire cette entrée doit être shuntée.

12.2 Sortie clignotant.

Le tableau de commande est muni d'un circuit clignotant, donc à l'extérieur on pourra fixer seulement une lampe à lumière fixe (modèle FIXE) avec puissance non supérieure à 60W, 230V.

12.3 Voyant d'indication des entrées.

La centrale est équipée de voyants d'indication de l'état des entrées, de façon à faciliter les opérations d'installation et les contrôles en cas de panne. Les voyants d'indication correspondent aux éléments reportés dans la figure suivante, dans laquelle "*normalement allumée*" signifie que le voyant reste allumé quand l'entrée correspondante est court-circuitée (entrée NF).

	10
	11
	12
	13
	14
	15
	16
	17
	18

S.S.

S.S. = Pas à pas (normalement éteint).

PHOTO

PHOTO = Photocellules (normalement allumé).

STOP

STOP = Arrêt (normalement allumé).

EDGE

EDGE = Côte Fixe (normalement allumé).

L.S.CL.

L.S.CL. = Fin de course fermeture (normalement allumé).

L.S.OP.

L.S.OP. = Fin de course ouverture (normalement allumé).

PED.

PED. = Pietonelle (normalement éteint)

12.4 Sortie électroserrure (sortie optionnelle fournie seulement sur demande).

Il est possible de brancher directement aux bornes 14 et 15 de la centrale une électroserrure **24 Vac 0.5A**. L'électroserrure s'active pendant tout le coup de bélier et reste active pour une autre seconde, pendant que la porte s'ouvre.

12.5 Minuterie d'éclairage.

La sortie pour la minuterie d'éclairage est de série. En branchant une charge de 230Vac 100 W Max (au maximum 2 ampoules de 50W) il est possible d'illuminer la zone d'action de la porte pendant chacun de ses mouvements. La coupure est temporisée par un temps de **1 minute**. Pendant le test photocellules (s'il est activé) la minuterie d'éclairage clignote de manière brève.

12.6. Diagnostic du signal radio.

Le tableau de commande est fourni d'un voyant pour la diagnostic du signal radio: l'installateur peut relever immédiatement la présence de brouillage radio qui peut compromettre le correct fonctionnement du dispositif.

- Voyant éteint = absence d'interférence.
- Voyant clignotant = présence limitée d'interférence.
- Voyant toujours allumé = forte présence d'interférence.

Consignes de sécurité

Éviter de faire passer les câbles de liaison des touches, des sûretés et des entrées près des câbles d'alimentation de la fiche et du moteur. Certains points de la fiche électrique sont soumis à tensions dangereuses. L'installation et la programmation du tableau de commande doivent être effectuées seulement par un personnel qualifié.

Prévoir l'utilisation d'un moyen de déconnexion omnipolaire de l'alimentation du tableau de commande qui peut être:

* Un interrupteur (branché directement aux bornes d'alimentation) à une distance minimum de 3mm entre chaque pôle.

* Un dispositif intégré dans le réseau d'alimentation.

Pour la connexion de la carte et des moteurs à l'alimentation, il est préférable d'utiliser un câble à double isolation comme prévu dans les normes et quand même de section supérieure à 1mm² et non supérieure à 2.5mm².

La présence de parties métalliques ou d'humidité dans les murs peut réduire fortement la portée du système. Il est de règle d'éviter, si possible, l'installation d'émetteurs et récepteurs près d'objets métalliques volumineux, près du sol ou par terre.

L'antenne accordée est nécessaire pour maximiser la portée de l'appareil, en cas contraire la portée se réduit à quelques mètres.

Si le câble en dotation est trop court, ne pas faire de jointures, mais remplacer le câble avec un de longueur plus élevée et non supérieure à 10 mètres en ayant une impédance de 50 Ohm (type RG58).

Caractéristiques techniques ERMES2

Tension d'alimentation (bornes 1, 2)	230 Vac +15%, -15% ; 50 Hz
Absorption fiche	5 W MAX (accessoires et usages exclus)
Alimentation photocellules (bornes 21, 22, 23)	24 Vac 3 MAX
Alimentation émetteurs photocellules (bornes 21,22)	24 Vac 1,5 W MAX
Alimentation accessoires (bornes 22, 23)	24 Vac 1,5 W MAX
Sortie moteur (bornes 5, 6, 7)	230 Vac 600 W MAX cosφ > 0.8
Sortie clignotant (bornes 8, 9)	230 Vac 60 W MAX (pour lumière fixe sans auto-éclairs)
Sortie minuterie d'éclairage(bornes 3, 4)	230 Vac 100 W MAX
Sortie électroserrure (seulement avec fiche R1). Sortie contact nette pas alimentée	24 Vac 0.5A MAX (12 W MAX)
Température de fonctionnement	-10°C ... +60°C
Durée minuterie d'éclairage	1 minute
Fréquence	433.92 MHz Super-réactif à bande large (ERMES2 433) ; Super-réactif ou bande étroite (ERMES2 433/S)
Réception disponible	Code fixe Code variable
Portée radio en champ libre avec antenne accordée (conditions idéales)	40 - 60 m (433) 60-100 m (433/S)
Impédance antenne	50 Ω (antenne accordée)
Nombre de codes	4096 (réception CODE FIXE) 18 milliards (réception CODE VARIABLE)
Émetteurs mémorisables	1000 avec module mémoire B.RO 1000 (CODE VARIABLE)

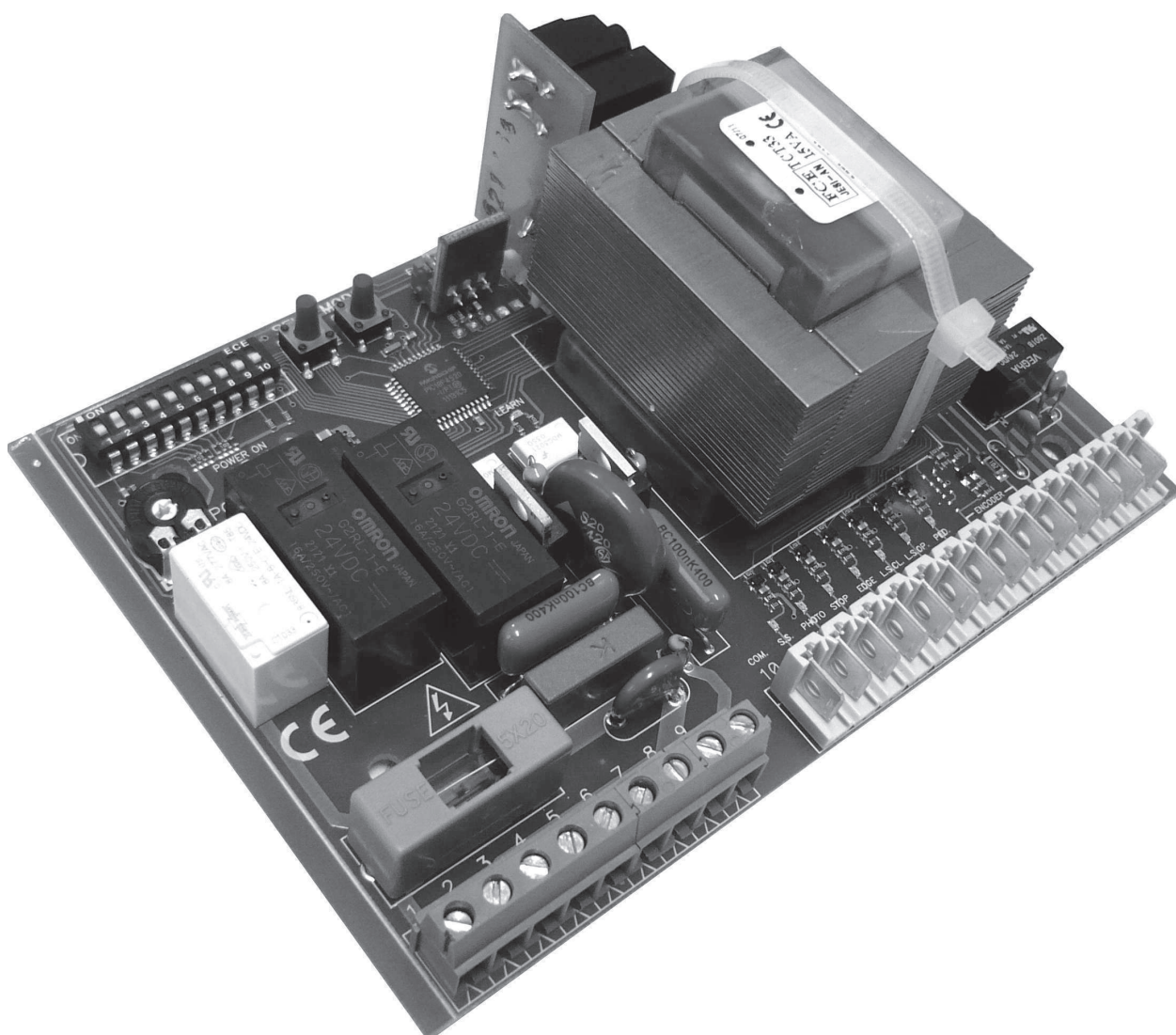
GARANTIE - La garantie du fabricant est valable aux termes de la loi à compter de la date estampillée sur le produit et est limitée à la réparation ou substitution gratuite des pièces reconnues comme défectueuses par manque de qualité essentielle des matériaux ou pour cause de défaut de fabrication. La garantie ne couvre pas les dommages ou défauts dus à des agents externe, 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 italiennes.



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

CENTRALITA B1EE ERMES2

Cuadro de comando programable para portones corredizos y basculantes



Guía para la instalación

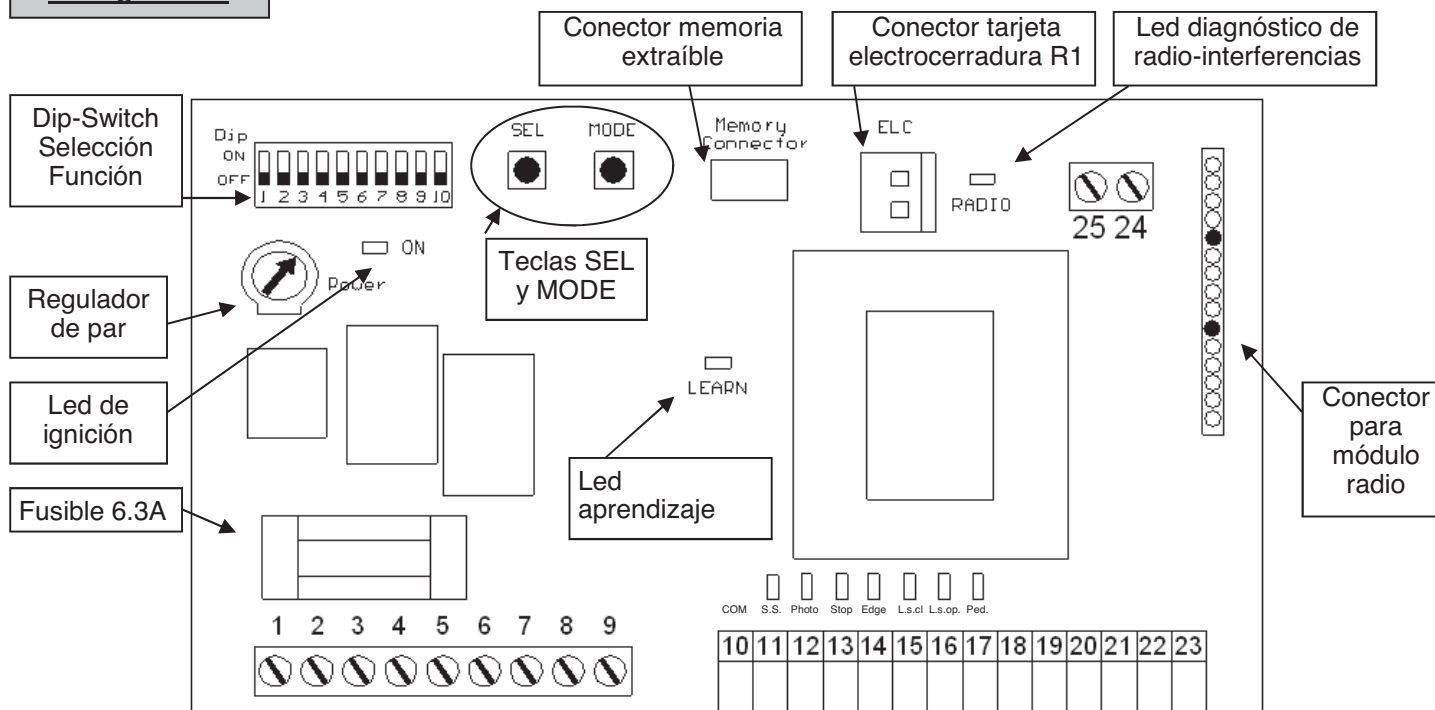


1. Introducción

El cuadro de mandos B1EE ERMES2 es un aparato universal idóneo para la gestión del accionamiento y el control de puertas y portones corredizos o basculantes de manera simple y completa, proyectado para satisfacer cualquier exigencia. Este producto acciona motores de 230V en corriente alterna hasta 600W de potencia con o sin encoder. Mediante el interruptor especial de selección de la recepción, el cuadro puede decodificar tanto el tradicional sistema de codificación de código fijo, como el más seguro e innovador sistema de código variable. En cada cuadro está instalado un módulo memoria que permite memorizar hasta **1000 emisores distintos**, sean éstos de código fijo o código variable.

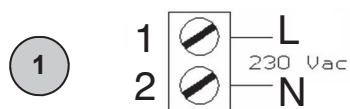
ATENCIÓN: NO INSTALAR EL CUADRO DE MANDO SIN HABER LEIDO PREVIAMENTE LAS INSTRUCCIONES!!!

2. Configuración



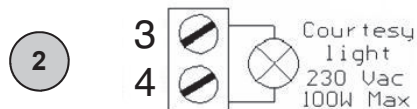
3. Conexiones eléctricas

El cuadro es suministrado con todas las entradas normalmente cerrado de las seguridades puenteadas al común. Antes de conectar una seguridad al cuadro, quitar el puentecillo de la seguridad que se quiere cablear dejando invariado los de las otras seguridades.



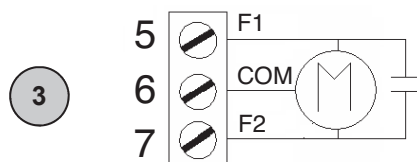
Conectar el cable de alimentación entre los bornes 1 y 2 de la centralita

Alimentación 230 Vac 50Hz
No conectar la tarjeta directamente a la red eléctrica. Pre-disponer un dispositivo que asegure la desconexión de todos los polos de la alimentación de la centralita.



Conectar una eventual luz de cortesía entre los bornes 3 y 4 de la centralita.

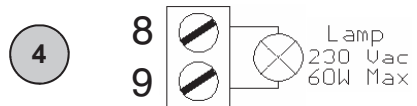
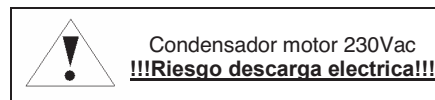
Conectando un cargo 230Vac 100W MAX se puede alumbrar la zona de acción del automatismo durante cada movimiento suyo. El apagamiento es temporizado con un tiempo de **1 minuto** después del paro de la automatismo. Durante el test de las fotocélulas (si está habilitado) la luz de cortesía realiza un breve destello.



- Conectar el neutro del motor al borne 6 de la centralita.
- Conectar la fase "1" del motor al borne 5 de la centralita.
- Conectar la fase "2" del motor al borne 7 de la centralita.

Conectar el condensador del motor entre los bornes 5 y 7 de la centralita.

Antes de efectuar la programación de los recorridos, controlar que el cableado del motor y de los finales de carrera sean coherentes con la instalación. Para hacer esto, seguir el procedimiento de los **controles preliminares**.



Conectar la luz intermitente entre los bornes 8 y 9 del cuadro. La luz intermitente conectada debe tener una potencia máxima de 60W a 230Vac.

ATENCIÓN: Conectar una luz intermitente del tipo B.RO LIGHT FIX (Sin tarjeta de auto destello)

5

Conectar el pulsador PASO-PASO (S.S.) entre los bornes 10 y 11 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: dejar abierto si no se utiliza.

El funcionamiento de la entrada PASO-PASO (SS) puede ser Abre - Paro - Cierra - Paro (Dip 1 en OFF) o bien Abre - Cierra (Dip1 en ON). Ver 8.1. Para la función reloj, ver 10.4.

6

Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** de la fotocélula (PHOTO) entre los bornes 10 y 12 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: puentear la entrada 10 a la entrada 12 si no se utiliza.

El funcionamiento de la entrada fotocélula (photo) puede funcionar como PARO automatismo hasta la remoción del obstáculo para luego volver a abrir (dip4 en OFF) o realizar la reapertura completa si el automatismo se está cerrando (dip4 en ON). Ver 8.4

7

Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** del PARO entre los bornes 10 y 13 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: puentear la entrada 10 a la entrada 13 si no se utiliza.

Si la entrada PARO se abre, provoca el paro inmediato del automatismo hasta que el contacto no se cierra. Una vez cerrado, el automatismo sigue funcionando regularmente.

8

Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** de la BANDA FIJA (EDGE) entre los bornes 10 y 14 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: puentear la entrada 10 a la entrada 14 si no se utiliza.

La activación de la banda fija durante un cierre o una apertura realiza una breve inversión del movimiento del automatismo por aprox. 2 segundos y por lo tanto un paro.

9

Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** del FINAL DE CARRERA EN CIERRE (L.S.CL.) entre los bornes 10 y 15 de la regleta de bornes.
Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** del FINAL DE CARRERA EN APERTURA (L.S.OP.) entre los bornes 10 y 16 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: puentear la entrada 15 y 16 a la entrada 10 si no se utiliza.

Antes de realizar la programación de los recorridos, controlar que el cableado de los finales de carrera hayan sido instalados correctamente. Para hacer esto, seguir el procedimiento de los **controles preliminares**

10

Conectar el pulsador PEATONAL (PED.) entre los bornes 10 y 17 de la regleta de bornes. **Dejar abierto si no se utiliza.**

La apertura PEATONAL (PED.) permite realizar una apertura parcial del automatismo.
Ver capítulo 9

11

Conectar el cable de SIGNAL del encoder al borne 18 de la regleta de bornes.
Conectar el cable de GND del encoder al borne 19 de la regleta de bornes.
Conectar el cable de +Vdc del encoder al borne 20 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: dejar abierto si no se utiliza.

La activación / desactivación de las funciones del encoder son manejadas con el DIP10.
Ver **8.10**

12

- Conectar el **borne 21** de la centralita al **primer borne** de alimentación del transmisor de las fotocélulas.
- Conectar el **borne 22** de la centralita al **segundo borne** de alimentación del receptor y del transmisor de las fotocélulas.
- Conectar el **borne 23** de la centralita al **tercero morsetto** de alimentación del receptor fotocélulas.

ATENCIÓN: la centralita suministra una tensión de 24 Vac y puede abastecer una potencia máxima de 3W

13

- Conectar el cable de signal de la antena al borne 24 de la centralita.
- Conectar la tierra de la antena al borne 25 de la centralita.

La presencia de partes metálicas o humedad en las paredes puede influir negativamente en el alcance del sistema, por lo tanto se aconseja de evitar el posicionamiento de la antena receptora y/o los transmisores en proximidad de objetos metálicos voluminosos, cerca al suelo o por tierra.

6-1622158 REV.01 27/07/2012

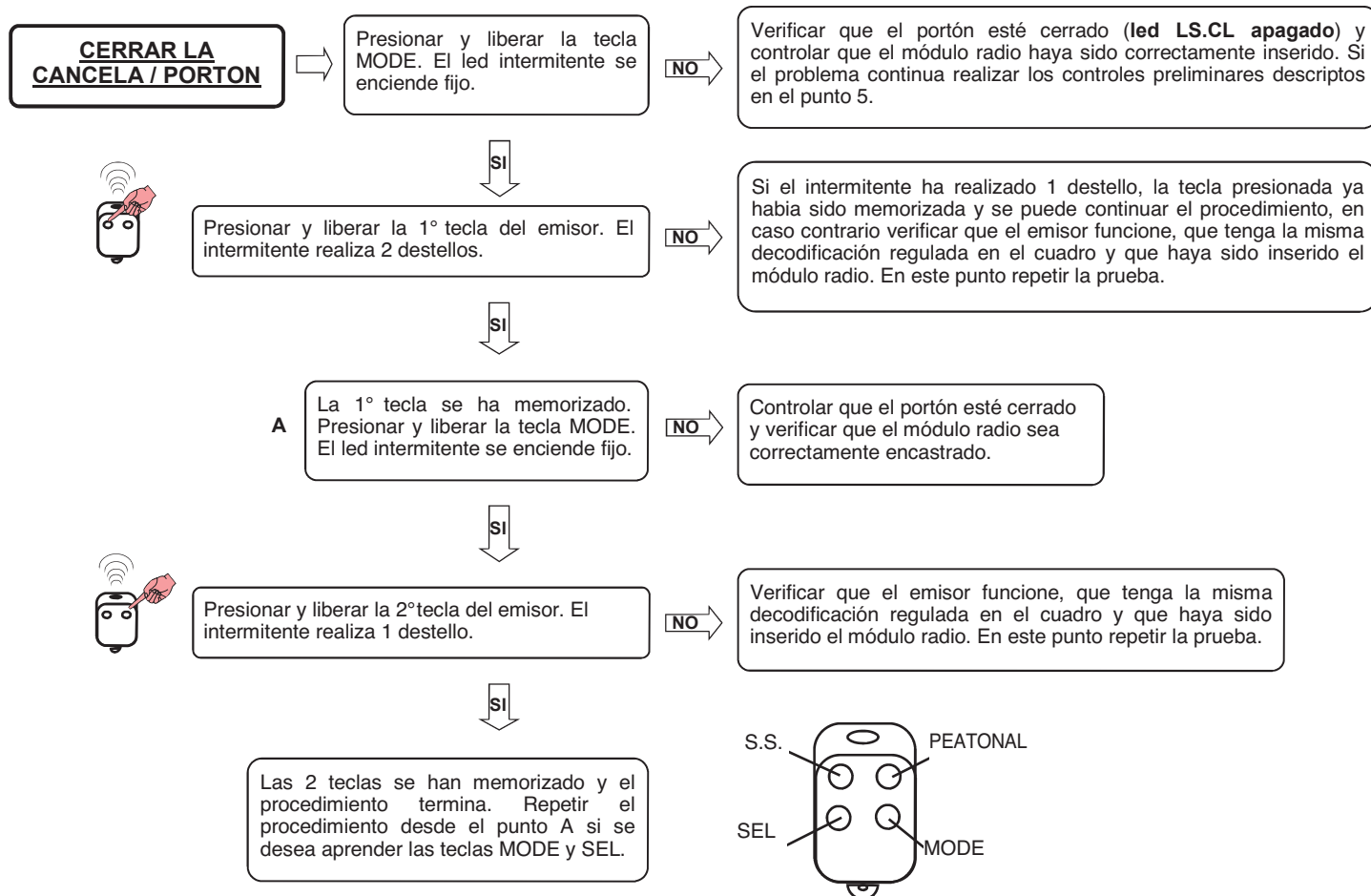
ITA ENG FRA ESP DEU POR

3 / 16

4. Aprendizajes

4.1 Aprendizaje de un emisor

El aprendizaje de un único emisor debe ser efectuado **siempre con el automatismo cerrado**

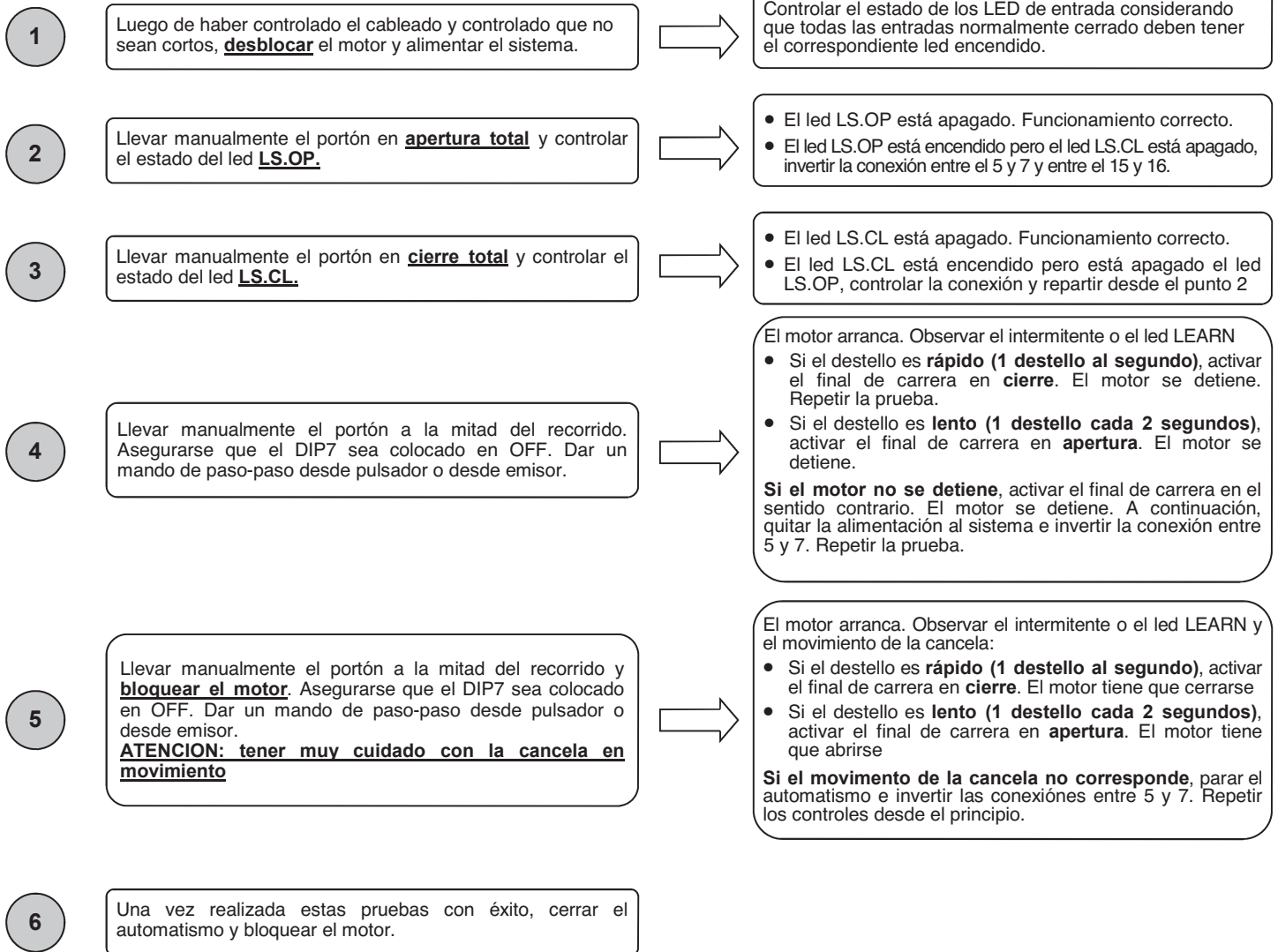


4.2 Con la tecla escondida de un emisor habilitado ya aprendido (sólo modelos B.RO de código variable)

Siempre con el automatismo cerrado, presionar con la ayuda de una grafa, la tecla escondida de un emisor precedentemente aprendido. La entrada en aprendizaje es señalada con el encendido del intermitente. Presionar la tecla del emisor que se desea memorizar, el intermitente ejecuta un destello (dos veces si el código es nuevo, una vez si ya había sido aprendido). El cuadro regresa en modalidad de funcionamiento normal y el nuevo emisor puede activar el motor.

5. Controles preliminares

Los controles preliminares deben ser realizados por personal calificado poniendo la máxima atención. El correcto cableado del motor y de los finales de carrera es de fundamental importancia para un correcto funcionamiento del automatismo.

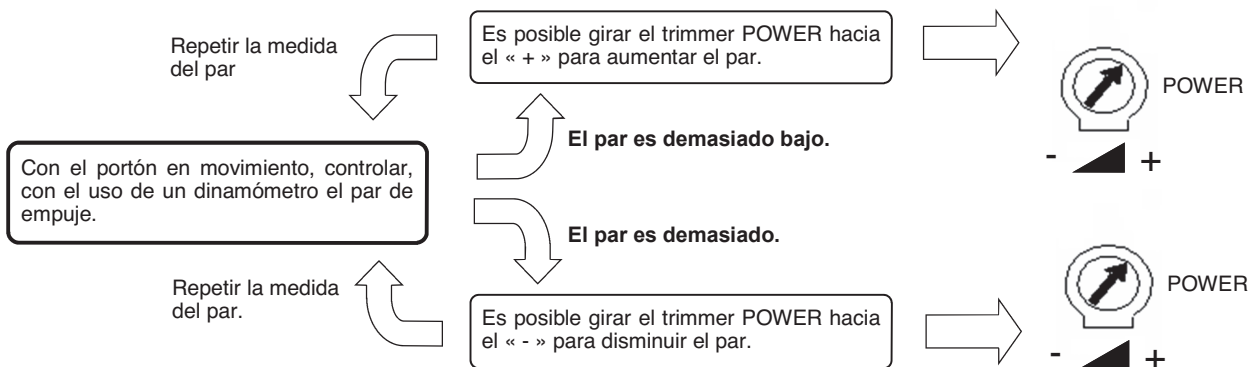


ADVERTENCIAS:

- En el caso de posición no reconocida al encendido del cuadro (no sobre un final de carrera) el cuadro realiza el primer movimiento en deceleración hasta la llegada sobre un final de carrera (**si los deceleradores están deshabilitados, el recorrido se realiza en velocidad normal**).
- Si a la recepción de una orden ambos finales de carrera son activados, el cuadro indica la anomalía y no hace ningún movimiento.
- Cuando se activa, si la cancela no está en un final de carrera, la puerta se coloca en posición cerrada. Por tanto, es posible hacer las operaciones de aprendizaje y cambiar los parámetros si no se realiza ninguna maniobra.

6. Regulación del par

Este procedimiento debe ser realizado SOLO por el instalador y SOLO durante la puesta en obra del sistema. Para una correcta programación, antes de realizar modificaciones, llevar siempre el portón a la posición totalmente cerrado. El par durante la fase de deceleración es fijo y no depende de la posición del trimmer "POWER".

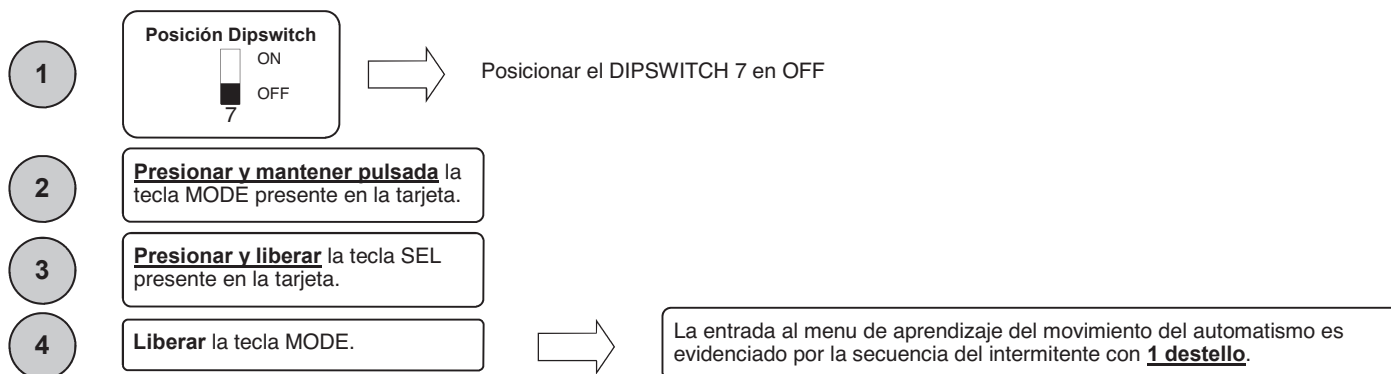


Se aconseja regular el par antes de efectuar el aprendizaje de los tiempos de trabajo del automatismo.

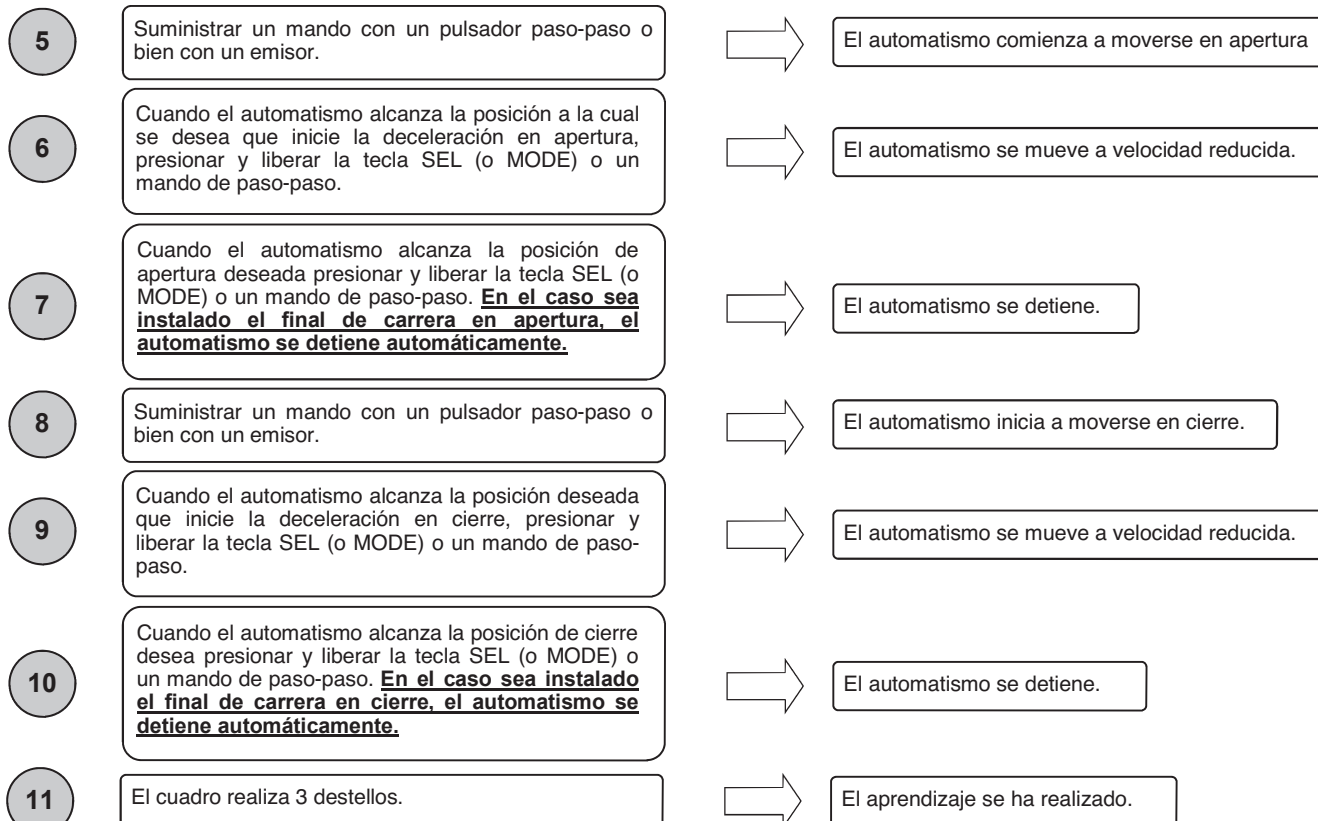
7. Aprendizaje de los recorridos.

7.1 Para aplicaciones de motores con o sin final de carrera (DIP 7 EN OFF)

Este procedimiento debe ser realizado SOLO por el instalador y SOLO durante la puesta en obra del sistema. Para una correcta programación, antes de realizar modificaciones, **llevar siempre el portón a la posición totalmente cerrado**. Durante la fase de aprendizaje, se decide si e donde el portón debe iniciar la fase de deceleración.

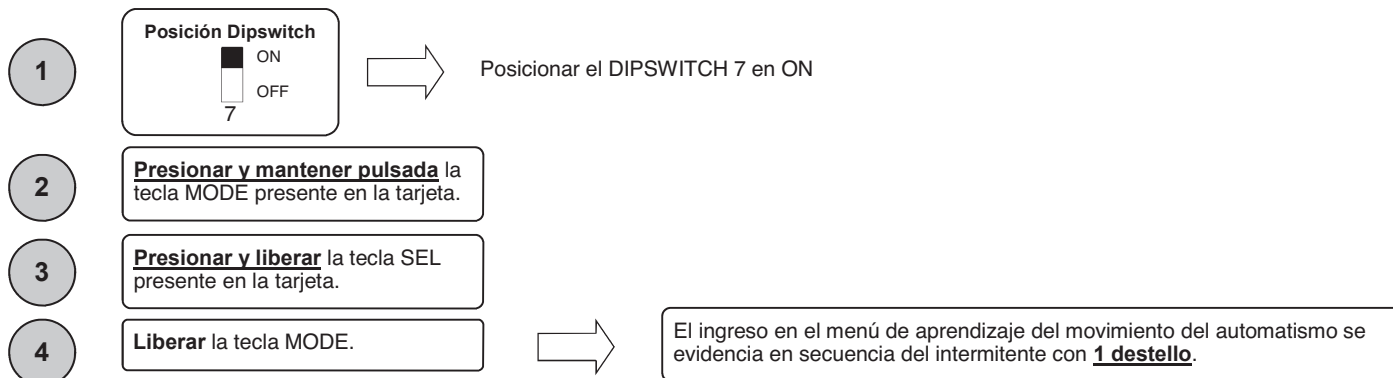


El aprendizaje se anula si se activa una seguridad (fotocélulas, banda, paro) durante la operación. Una vez entrado en el aprendizaje del movimiento, realizar las siguientes operaciones:

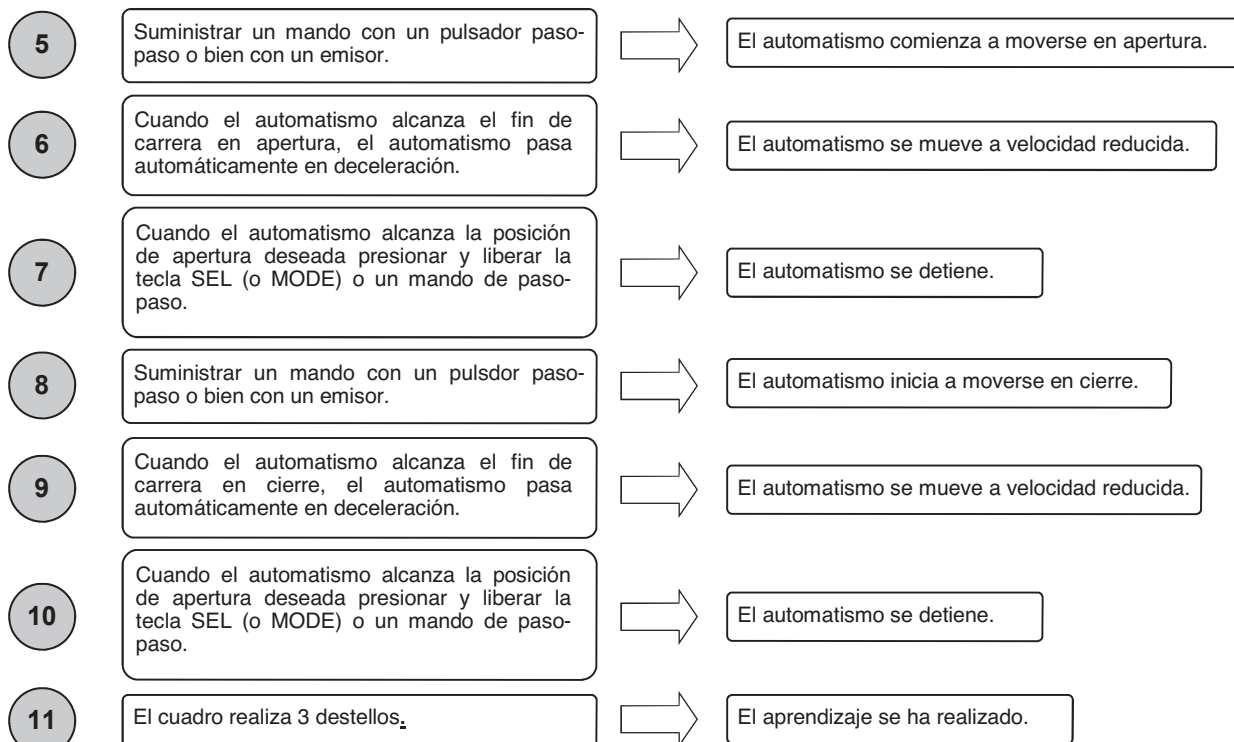


7.2 Para aplicaciones con motores con finales de carrera que accionan el inicio de la deceleración (DIP 7 SU ON)

Este procedimiento debe ser realizado SOLO por el instalador y SOLO durante la puesta en obra del sistema. Para una correcta programación, antes de realizar modificaciones, **llevar siempre el portón a la posición totalmente cerrado**. Durante la fase de aprendizaje, los finales de carrera deciden donde el portón debe iniciar la fase de deceleración.



El aprendizaje se anula si se activa una seguridad (fotocélulas, banda, paro) durante la operación. Una vez entrado en el aprendizaje del movimiento, realizar las siguientes operaciones:



8. Funciones seleccionables por medio dip-switch



Es importante cambiar la configuración de los dip-switch sólo con la tarjeta apagada!!! Desconectar durante el cambio de configuración.

Regulaciones de default

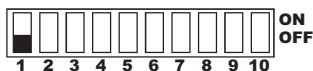
El cuadro de mando es suministrado con el dip-switch regulado como se indica en la siguiente tabla. En dicha tabla se resumen las funciones seleccionables por medio de los dip-switch.



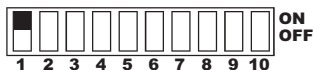
Nº dip	Función	Dip OFF	Dip ON
1	Paso paso	Abre – Paro– cierra	Abre – cierra
2	Test fotocélulas	Activado	Desactivado
3	Cerradura automática	Desactivado	Activado
4	Funcionamiento fotocélulas	Paro movimiento	Paro e inversión
5	predestello	Desactivado	Activado
6	Función de comunidad (Abre Siempre)	Desactivada	Activada
7	Modo funcionamiento final de carrera	Paro automatismo	Deceleración automatismo
8	Modo recepción	Código variable	Código fijo
9	Par y velocidad ralentizajes	Normales	Máximos
10	Encoder	Inactivo	Activo

8.1 Función de paso-paso

Es posible regular la respuesta del cuadro a sucesivos ordenes impartidas dadas por el emisor o por el pulsador de paso - paso:



El automatismo ejecuta la siguiente secuencia abre-para-cierra-para...



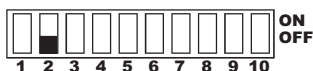
El automatismo ejecuta la secuencia abre-cierra-abre-cierra...

El orden paso-paso puede ser impartida tanto desde la entrada especial (ver pulsador de paso-paso sobre la regleta de bornes), como mediante la presión de la primera tecla de un emisor memorizado (ver parágrafo aprendizaje de un emisor).

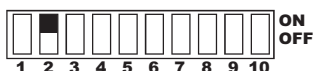
8.2 Test sobre el funcionamiento de las fotocélulas

Este cuadro está dotado de un sistema que permite efectuar un control sobre el funcionamiento de las fotocélulas antes de cada accionamiento del motor, de este modo es posible incrementar la seguridad del sistema en caso de daño del fotodispositivo (p.ej. Un relé de salida encolado) o un cortocircuito indeseado en la entrada de las fotocélulas.

Este control se efectúa después que el cuadro ha recibido un orden de movimiento (p. ej. Un orden de apertura) pero antes de suministrar tensión al motor.



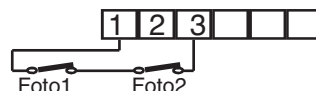
Test fotocélulas activado. En el caso de avería de las fotocélulas no se realiza mando.



Test fotocélulas no activo.

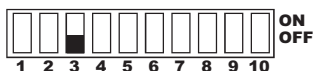
Nota: Si el test de las fotocélulas está activo, lleva un retraso de activación del motor de aprox. un segundo desde la efectiva recepción de la orden.

La centralita está dotada de un sólo ingreso. Para la fotocélula es posible conectar al máximo 2 pares de fotocélulas: en este caso los contactos Normalmente Cerrado van puenteados entre ellos, como se ve en la figura a lado.

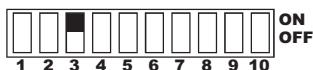


8.3 Cerradura automática:

Si está conectada la cerradura automática, cierra el portón después de un tiempo regulado.



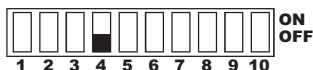
La cerradura automática está deshabilitada: el automatismo se vuelve a cerrar solamente de un mando de cerrado impartida la orden desde el ingreso del paso-paso a través de un emisor memorizado.



Después de la apertura del automatismo al cumplirse el tiempo de pausa, el portón se vuelve a cerrar automáticamente. El tiempo standard es de 10 segundos. Deteniendo con un mando paso-paso el portón, se deshabilita temporalmente la función. Para cambiar el tiempo de cerradura automática ver punto 10.1

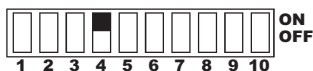
8.4 Fotocélulas de protección y seguridad:

Cuando se interrumpe el haz entre las fotocélulas del transmisor y las del receptor, estas últimas modifican el comportamiento del cuadro según las siguientes modalidades:



Automatismo durante el ciclo de apertura o cierre:

Si las fotocélulas ven un obstáculo, el cuadro bloquea el movimiento del automatismo. Cuando el obstáculo es eliminado, el movimiento prosigue en **APERTURA** hasta el final del ciclo.



A) Automatismo durante el ciclo de apertura:

Si las fotocélulas revelan un obstáculo, no se interrumpe el movimiento del portón.

B) Automatismo durante el ciclo de cierre:

Si las fotocélulas revelan un obstáculo, el cuadro bloquea e invierte el movimiento haciendo reabrir completamente el automatismo.

8.5 Predestello:

El intermitente señala con un destello lento (aprox. 1 cada 2 segundos) la apertura del automatismo y con uno más rápido (aprox. 1 al segundo) el cierre.



Predestello desactivado.

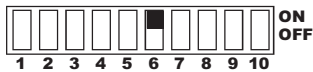


Predestello activo. El movimiento del automatismo es siempre anticipado por un predestello, la finalidad es avisar al usuario que las hojas estarán por iniciar el movimiento. El tiempo de predestello está fijado en 3 segundos.

8.6 De comunidad:



Función comunidad desactivada

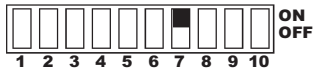


Función de Comunidad activa. Cada orden es impartidos vía radio o con un pulsador de paso-paso y/o peatonal provoca la apertura del automatismo. De la cerradura se ocupa la función de cerradura automática (Dip 3 en ON), que deberá ser necesariamente activada en cuanto toda orden de cierre es ignorado. Se aconseja activar además la función abre-cierra con el dip 1 ON.

8.7 Modo de funcionamiento de los finales de carrera:



La intervención del final de carrera provoca la detención del automatismo.



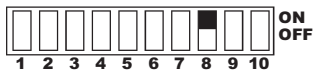
La intervención del final de carrera provoca el inicio de la deceleración. Esta regulación es aconsejada en el caso que se disponga de un final de carrera en el automatismo.

8.8 Selección del tipo de recepción:

El cuadro de mando ha sido pensado para utilizar en combinación con dos tipologías de emisores: código fijo y el código variable serie *Biro!*®.



Si se están utilizando emisores de la serie de código fijo poner el dip 8 en posición ON y efectuar un RESET de la memoria.



Con la transmisión de código variable, posicionar el dip 8 en posición OFF y efectuar un RESET de la memoria.

NOTA: Cada vez que se selecciona una codificación diferente es necesario realizar un RESET de la memoria (ver parágrafo 10.2).

El led LEARN que dentella apenas que se da corriente al cuadro advierte que ha sido insertada o no una memoria y la posición del dip n°8 (selección tipo de recepción) no corresponde. No es posible memorizar en el mismo módulo memoria emisores de código fijo que emisores de código variable. Además, se recuerda de quitar la alimentación antes de insertar o quitar la memoria.

8.9 Selección del tipo de ralentizaje:

El cuadro de mando puede realizar 2 distintos tipos de ralentizaje:



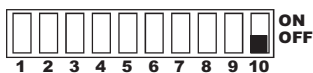
El ralentizaje es el clásico con conseqüente reducción de par.



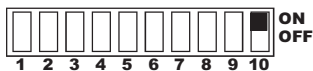
El ralentizaje se realiza con velocidad y par superiores. Este tipo está particularmente indicado para la movimentación de portones / cancelas muy pesadas. Activando esta función se sugiere prever una ancha zona de ralentizaje porque la posición donde comienza el ralentizaje puede variar entre las movimentaciones.

8.10 Activación / desactivación Encoder

El cuadro de mando ha sido pensado para poder ser utilizado con motores equipados con Encoder. Es posible habilitar y deshabilitar el encoder



ENCODER no activo



ENCODER activado. Con el encoder activo la centralita controla el avance de la cancela e invierte el sentido en el caso hayan obstaculos.

NOTA: El encoder no controla la posición de la cancela, sino se utiliza exclusivamente para la detección de obstaculos. Para obtener un funcionamiento optimal se sugiere efectuar una correcta regulación de par en combinación con el encoder.

9. Aprendizaje apertura peatonal.

Este procedimiento debe ser realizado SOLO por el instalador y SOLO durante la puesta en obra del sistema. Para una correcta programación, antes de realizar modificaciones, **llevar siempre el portón a la posición totalmente cerrado.**

METODO 1

- 1 **Memorizar la 2ª tecla de un emisor ya memorizado.**
 - 2 **Presionar y mantener pulsado** el botón MODE presente en la tarjeta.
 - 3 **Presionar y liberar** el botón SEL presente en la tarjeta.
 - 4 **Liberar** el botón MODE.
- El ingreso al menú de aprendizaje del movimiento del automatismo se evidencia por la secuencia del intermitente con **1 destello.**

Evitar durante el aprendizaje de entrar en el haz de las fotocélulas o de intervenir en la banda fija porque el aprendizaje tiene que realizarse. Una vez entrado en el aprendizaje del movimiento, operar como se indica a continuación:

- 5 Dar un accionamiento **peatonal** con un emisor → El automatismo inicia a moverse en apertura.
- 6 Cuando el automatismo alcanza la posición de apertura peatonal deseada presionar y liberar un mando PEATONAL con un emisor. → El automatismo se detiene.
- 7 Suministrar un mando **peatonal** con un botón o un emisor (segunda tecla memorizada). → El automatismo se cierra.

IMPORTANTE: Para accionar la apertura peatonal es necesario aprender la segunda tecla de un emisor (ya memorizado) de 2 o de 4 canales. Luego un RESET memoria, la posición de apertura peatonal se lleva al valor de default.

METODO 2

- 1 **Memorizar la 2ª tecla de un emisor ya memorizado.**
- 2 Dar un mando de peatonal con la 2ª tecla apenas memorizada. → El automatismo comienza a abrirse.
- 3 Cuando el automatismo alcanza la posición de apertura peatonal deseada, activar el final de carrera en **APERTURA.** → El automatismo se detiene.
- 4 Dar un mando de **paso-paso** para cerrar el automatismo. → El automatismo se cierra.

IMPORTANTE: Para accionar la apertura peatonal es necesario aprender la segunda tecla de un emisor (ya memorizado) de 2 o de 4 canales. Luego un RESET memoria, la posición de apertura peatonal se lleva al valor de default, por lo tanto el automatismo es completamente abierto.

10. Regulaciones avanzadas

10.1 Variaciones del tiempo de cerradura automática.

En el caso que se quiera activar esta función poner el dip-switch 3 en posición ON.

La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Presionar el botón **MODE** y mantenerlo presionado.
2. Presionar y liberar el botón **SEL** 2 veces, liberar el botón **MODE**. La entrada al menú de aprendizaje del tiempo de pausa es señalado de la secuencia del intermitente con 2 destellos.
3. Presionar el botón **MODE** se determina un aumento del tiempo de cerradura automática de aprox. 10 segundos cada vez que es presionado, mientras si se presiona el botón **SEL** se determina una disminución del tiempo de cierre automático de aprox. 10 segundos cada vez que es presionado.

Los valores de fábrica para el tiempo de cerradura automática son de aprox. 10 segundos. Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso.

10.2 Variaciones del tiempo del golpe de ariete y activación de la electrocerradura.

Como regulación básica el golpe de ariete es desactivado. La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Cerrar el automatismo por medio de un mando paso-paso.
2. Con el automatismo parado e intermitente apagado, presionar el botón **MODE** y tenerlo presionado.
3. Presionar el botón **SEL** 3 veces.
4. Liberar el botón **MODE**.
5. La entrada en el menú de aprendizaje del tiempo del golpe de ariete es señalado por el intermitente con 3 destellos.
6. Presionar el botón **MODE** se determina un **aumento** del tiempo del golpe de ariete de aprox. **0.1 segundo** cada vez que es presionado, mientras presionando el botón **SEL** se determina una **disminución** del tiempo del golpe de ariete de aprox. **0.1 segundo** cada vez que es presionado hasta el valor de default.
7. Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso.

El uso del golpe de ariete no es indicada para los portones corredizos y portones basculantes.

10.3 Variación del tiempo de demás recorrido en apertura y en cierre.

El tiempo de demás recorrido representa una prolongación del tiempo de trabajo en apertura y en cierre.

La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Presionar el botón **MODE** y mantenerlo presionado.
2. Presionar y liberar el botón **SEL** 4 veces.
3. Liberar el botón **MODE**. El ingreso al menú de aprendizaje del tiempo de pausa es señalado por la secuencia del intermitente con 4 destellos.
4. Presionar el botón **MODE** se determina un aumento del tiempo de demás recorrido de 0,1 segundo cada vez que es presionado, mientras presionando el botón **SEL** se determina una disminución del tiempo de demás recorrido de 0,1 segundo por lo tanto cada vez que se presiona.

Los valores de fábrica para el tiempo de demás recorrido es de aprox. 4 segundos.

Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso.

El tiempo además del recorrido no está considerado si el encoder está activo porque la cancela se para cuando alcanza el paro mecánico.

10.4. Tiempo de inversión al final del movimiento.

El tiempo de inversión al final del movimiento alcanzado el final de carrera de apertura o cierre y el tiempo durante el cual el cuadro efectúa una breve inversión en la dirección opuesta para relajar la mecánica.

La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Presionar el botón **MODE** y mantenerlo presionado
2. Presionar y liberar el botón **SEL** 5 veces
3. Liberar el botón **MODE**. La entrada al menú de aprendizaje de la inversión al final del movimiento es señalado por la siguiente secuencia del intermitente con 5 destellos.
4. Presionando el botón **MODE** se determina un aumento del tiempo de inversión de 0.1 segundo cada vez que es presionado (la primera presión del botón **MODE** activa la inversión por 0.02 segundos), mientras presionando el botón **SEL** se determina una disminución del tiempo de inversión de 0,1 segundos cada vez que es presionado.

La inversión al final del movimiento es desactivado de fábrica y luego de cada reset del cuadro.

Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso

La activación de la función de inversión DESACTIVA el golpe de ariete en cierre.

10.5. Activación / Desactivación de la función Reloj

La función reloj permite hacer que el portón se abra o permanezca abierto durante un período de tiempo. El portón se cierra automáticamente al final de dicho período. La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Presionar el botón **MODE** y mantenerlo presionado
2. Presionar y liberar el botón **SEL** 6 veces
3. Liberar el botón **MODE**. El ingreso al menú de activación / desactivación de la función reloj es señalado por la secuencia del intermitente con 6 destellos.
4. Presionando el botón **MODE** o **SEL** para activar / desactivar la función. El led LEARN y el intermitente indican que la función está **activa** con el led / intermitente **encendido fijo**. Si el led / intermitente está **apagado** indica que la función está **desactivada**.

Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso.

Conectar el contacto del reloj (timer) en la entrada paso-paso del cuadro. La función está activada cuando el contacto permanece cerrado por más de 15 segundos. Una vez activa la función, otro mando será ignorado. El cuadro sale automáticamente de la función y cierra el portón cuando el contacto se abre. La intervención del **paro** o de una seguridad bloquea el movimiento del portón y el cuadro no se mueve más hasta la recepción de un mando usuario.

11. Operaciones en la memoria

11.1. Anulación de los tiempos de trabajo

Para eliminar los parámetros relativos al movimiento del automatismo (tiempos, retrasos, regulaciones) y restablecer los de base, actuar como sigue:

1. Desconectar la alimentación del cuadro, por lo tanto pulsar cualquiera de los dos botones SEL o MODE y mantenerlo presionado.
 2. Alimentar el cuadro.
 3. El intermitente se enciende por algunos segundos, luego se apaga.
 4. Liberar el botón, en este momento se restablecen en el módulo memoria los parámetros son reportados a los valores de fábrica
- Liberando la tecla en la primera fase, cuando el intermitente está todavía encendido, la operación es cancelada y los parámetros no son cancelados.

11.2. Anulación total de la memoria

Para eliminar los parámetros relativos al movimiento del automatismo (tiempos, retrasos, regulaciones) y todos los emisores aprendidos, actuar como sigue:

1. Quitar la alimentación del cuadro, luego presionar contemporáneamente los botones SEL y MODE y mantenerlo presionado.
 2. Alimentar el cuadro
 3. El intermitente se enciende por algunos segundos, luego se apaga.
 4. Liberar los botones, en el momento que se apaga el intermitente la memoria se anula. Los parámetros son reportados a los valores de fábrica relativos al encendido del basculante y todos los emisores precedentemente memorizados han sido cancelados en el módulo memoria.
- Liberando la tecla en el primer momento, cuando el intermitente está todavía encendido, la operación no se realiza y los parámetros no se cancelan.

Parámetros de fábrica

El cuadro es suministrado con los valores de default. Estas regulaciones son resumidas a continuación:

1. Tiempo de trabajo total (incluidos la deceleración) = 20 segundos en apertura, 23 segundos en cierre.
2. Tiempo de deceleración = 9 segundos en cierre y en apertura.
3. Tiempo luz de cortesía 1 minuto.
4. Tiempo de predestello (si inserido) = 2 seg.
5. Tiempo de cerradura automática (si inserida) = 10 seg.
6. Regulación del par del motor: regulada por el trimmer de 70% a 100%
7. Selección del tipo di recepción: Código variable **Rolling Code**.

Las funciones pueden ser cambiadas actuando sobre el dip-switch de 10 vías. Los tiempos de trabajo del automatismo, en todas las fases de funcionamiento, pueden ser cambiadas, por medio de los dos botones SEL y MODE, que se encuentran a lado del dip switch de 10 vías. Se pueden modificar estos tiempos de trabajo también a distancia, utilizando un emisor de 4 teclas, con todas las 4 teclas memorizadas en el módulo memoria.

12. Dispositivos suplementarios y accesorios

12.1 Función banda fija

La activación de la banda fija durante el cierre y la apertura de la cancela provoca una inversión en el movimiento del automatismo aproximado de 2 segundos y luego un paro. Si se quiere utilizar esta función, conectar la banda fija al ingreso contramarcado Banda fija (ver esquema de la página 1), de manera contraria este ingreso hará cortocircuito con el común.

12.2 Salida intermitente

El cuadro esta equipado de un circuito intermitente, por lo tanto se puede conectar al exterior solo un **intermitente de luz fija** (modelo FIX) con una bombilla de potencia no mayor de 60W, 230V.

12.3 Led de señalización de ingresos

El cuadro está dotada de un LED de señalización de ingresos, de manera de facilitar la operación de intalación y las verificaciones en el supuesto que se produzca un daño en la instalación. Los led de señalización tienen significado visible en el diseño, en el que el término "normalmente encendido" se entiende que el led debe permanecer encendido cuando el ingreso tiene algún cortocircuito (ingreso NC).

	10
	11
	12
	13
	14
	15
	16
	17
	18

- S.S.
- PHOTO
- STOP
- EDGE
- L.S.CL.
- L.S.OP.
- PED.

- S.S. = Paso – paso (normalmente apagado)
- PHOTO = Fococélulas (normalmente encendido)
- STOP = Paro (normalmente encendido)
- EDGE = Banda Fija (normalmente encendido)
- L.S.CL. = Final de carrera cierre (normalmente encendido)
- L.S.OP. = Final de carrera apertura(normalmente encendido)
- PED. = Peatonal (normalmente apagado)

12.4 Salida cerradura eléctrica (salida obtenible sólo con tarjeta RA1)

Es posible conectar directamente la tarjeta de la cerradura eléctrica a la centralita. En la salida de la R1 es disponible un contacto normalmente abierto para la activación de la cerradura eléctrica. El contacto se cierra cada vez que hay un mando de apertura.

12.5 Luz de cortesía

La salida de luz de cortesía es suministrada de serie. Conectando una carga de 230Vac 100W MAX se puede iluminar la zona de accionamiento del automatismo durante cada uno de sus movimientos. El apagado es temporizado con un tiempo igual de **1 minuto** luego del paro del automatismo, o hasta el cierre automático si está activado. Durante el test de fotocélulas (si está habilitado) la luz de cortesía ejecuta un breve destello.

12.6 Diagnosi de la señal radio

El cuadro está equipado con un led para el diagnóstico de la radio, el instalador está en condiciones de relevar si hay interferencias radio en la zona que pueden influir negativamente en el correcto funcionamiento del aparato:

led apagado = ausencia de interferencia

led destellante = leve interferencia

led siempre encendido = presencia de una fuerte interferencia

Advertencias y consejos

Es necesario evitar que los cables de conexión de los pulsadores, de seguridad y de ingreso se deslicen cerca a los cables de alimentación de la tarjeta y del motor. Algunos puntos de la tarjeta eléctrica están sometidos a tensiones peligrosas. Por consiguiente, la instalación apertura y programación del panel deben ser efectuadas solo por personal calificado. Utilizar un medio que asegure la desconexión omnipolar de la alimentación del cuadro de mando. Puede tratarse de: un interruptor (conectado directamente a la regleta de bornes de alimentación) con una distancia mínima de los contactos de 3 mm, en cada uno de los polos o bien un dispositivo integrado en la red de alimentación.

Para la conexión a la alimentación de tarjeta y de los motores, es preferible utilizar cables a doble aislamiento como previsto de la normativas y de todas maneras con sección mínima del único conductor no inferior a 1 mm² y no superior a 2,5 mm².

La presencia de partes metálicas o de humedad en las paredes pueden tener influencia negativa en el alcance del sistema, por lo tanto se aconseja evitar la ubicación de la antena receptora y/o los emisores próximos de objetos metálicos voluminosos, cerca al suelo o en la tierra.

La sintonización de la antena es necesaria para obtener las máximas prestaciones del aparato; en caso contrario la capacidad de la antena se reducirá a pocos metros. Si el cable que se incluye fuera demasiado corto, no efectuar uniones, sino sustituir el cable por uno de longitud necesaria y con impedancia 50 Ohm (tipo RG58). No superar los 10m de longitud. Este cuadro está equipado con un circuito de test de las fotocélulas.

CARACTERISTICAS TECNICAS ERMES2

Tensión de alimentación (bornes 1, 2)	230 Vac +15%, -15% ; 50Hz
Absorción tarjeta	5W MAX (se excluyen accesorios y usuarios)
Alimentación fotocélulas (bornes 21, 22, 23)	24 Vac 3W MAX
Alimentación transmisores fotocélulas (bornes 21, 22)	24Vac 1,5W MAX
Alimentación receptores fotocélulas (bornes 22, 23)	24Vac 1,5W MAX
Salida motor (bornes 5, 6, 7)	230Vac 600W MAX cosj > 0.8
Salida intermitente (bornes 8, 9)	230 Vac 60W MAX para luz fija sin autodesello.
Salida luz de cortesía (bornes 3, 4)	230Vac 100W MAX
Salida electrocerradura (sólo con tarjeta RA1). Salida contacto limpio no alimentado.	24Vac 0.5A MAX (12W MAX)
Temperatura de funcionamiento	-10°C ... +60°C
Tiempo luz de cortesía	1 minuto
Frecuencia	433.92 MHz Super-reactivo de banda larga (ERMES2 433) Super-reactivo de banda estrecha (ERMES2 433/S)
Recepción disponible	Código fijo Código variable
Alcance radio en campo libre con antena sintonizada (condiciones ideales)	40 - 60 m (433) 60-100 m (433/S)
Impedancia antenna	50 Ω (antena sintonizada)
Número códigos	4096 (recepción CODIGO FIJO) 18 millones de millones (recepción CODIGO VARIABLE)
Emisores memorizables	1000 con módulo memoria B.RO 1000 (CODIGO VARIABLE)

GARANTIA - La garantía del fabricante tiene validez en terminos legales a partir de la fecha impresa y se limita a la reparacion o sustitucion gratuita de las piezas reconocidas como defectuosas por falta de cuidados esenciales en los materiales o por defectos de fabricacion. La garantía no cubre danos o defectos debidos a agentes externos, defectos de mantenimiento, sobrecarga, desgaste natural, eleccion inexacta, 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 podra imputarse ninguna responsabilidad por reducciones de alcance o disfunciones debidas a interferencias ambientales. La responsabilidad a cargo del fabricante por danos derivados a personas por accidentes de cualquier tipo ocasionados por nuestros productos defectuosos, son solo aquellos derivados inderogablemente de la ley italiana.



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