

FA01961M04

CE

EAC



**ZLX24SA**

**ZLX24SR**

IT Italiano

EN English

FR Français

RU Русский

**△ Importanti istruzioni di sicurezza.**

**△ Seguire tutte le istruzioni, in quanto un'installazione non corretta può portare a lesioni gravi.**

**△ Prima di procedere, leggere anche le avvertenze generali per l'utilizzatore.**

Il prodotto deve essere destinato solo all'uso per il quale è stato espressamente studiato e ogni altro uso è da considerarsi pericoloso. • Il produttore non può essere considerato responsabile per eventuali danni causati da usi impropri, erronei ed irragionevoli. • Il prodotto in oggetto è espressamente progettato per essere assemblato a quasi-macchine e/o apparecchi ai fini di costruire una macchina disciplinata dalla Direttiva Macchine 2006/42/CE. • L'installazione finale deve essere conforme alla Direttiva Macchine 2006/42/CE e agli standard europei di riferimento vigenti. • Il produttore declina ogni responsabilità per l'impiego di prodotti non originali; questo implica anche la decadenza della garanzia. • Tutte le operazioni indicate in questo manuale devono essere effettuate esclusivamente da personale esperto e qualificato e nel pieno rispetto delle normative vigenti. • La predisposizione dei cavi, la posa in opera, il collegamento e il collaudo si devono eseguire osservando la regola dell'arte, in ottemperanza alle norme e leggi vigenti. • Durante tutte le fasi dell'installazione assicurarsi di operare fuori tensione. • Tutti i componenti (e.g. attuatori, fotocellule, bordi sensibili, ecc.) necessari alla conformità dell'installazione finale in accordo alla Direttiva Macchine 2006/42/CE ed agli standard tecnici armonizzati di riferimento sono identificati nel catalogo generale dei prodotti CAME oppure nel sito internet [www.came.com](http://www.came.com). • Verificare che il range di temperature indicato sia adatto al luogo di installazione. • Assicurarsi che, nel luogo previsto per l'installazione, il prodotto non venga bagnato da getti d'acqua diretti (irrigatori, idropultrici, ecc.). • Prevedere nella rete di alimentazione e conformemente alle regole di installazione, un adeguato dispositivo di disconnessione onnipolare, che consenta la disconnessione completa nelle condizioni della categoria di sovratensione III. • Delimitare adeguatamente l'intero sito per evitare l'accesso da parte di persone non autorizzate, in particolare minori e bambini. • Si raccomanda di utilizzare adeguate protezioni per evitare possibili pericoli meccanici dovuti alla presenza di persone nel raggio d'azione dell'automazione. • I cavi elettrici non devono entrare in contatto con parti che possono riscaldarsi durante l'uso (per esempio: motore e trasformatore).


- Prima di procedere con l'installazione, verificare che la parte guidata sia in buone condizioni meccaniche, e che si apra e si chiuda correttamente.
- Il prodotto non può essere utilizzato per automatizzare una parte guidata comprensiva di porta pedonale, a meno che l'azionamento non sia attivabile solo con la porta pedonale in posizione di sicurezza.
- Assicurarsi che sia evitato l'intrappolamento tra la parte guidata e le parti fisse circostanti a seguito del movimento della parte guidata stessa. Nel caso venga automatizzata una porta pedonale a movimento orizzontale, questo può essere ottenuto se la distanza corrispondente è inferiore a 8 mm. Tuttavia, le seguenti distanze sono considerate sufficienti ad evitare intrappolamenti per le parti del corpo di seguito identificate:

- per le dita, una distanza superiore a 25 mm;
- per i piedi, una distanza superiore a 50 mm;
- per la testa, una distanza superiore a 300 mm;
- per l'intero corpo, una distanza superiore a 500 mm.

Se queste distanze non possono essere conseguite, sono necessarie delle apposite salvaguardie.


- Tutti i comandi fissi devono essere chiaramente visibili dopo l'installazione, in una posizione tale che la parte guidata sia visibile in maniera diretta, tuttavia lontani dalle parti in movimento. Nel caso di comando ad azione mantenuta, questo deve essere installato ad un'altezza minima di 1,5 m da terra e non deve essere accessibile al pubblico.
- In caso di funzionamento ad azione mantenuta, prevedere nell'impianto un pulsante di STOP che permetta la disconnessione dell'alimentazione principale dell'automazione al fine di bloccare il movimento della parte guidata.
- Se non già presente, applicare un'etichetta permanente che descriva come usare il meccanismo di sblocco manuale vicino al relativo elemento di azionamento.
- Assicurarsi che l'automazione sia stata regolata adeguatamente e che i dispositivi di sicurezza e protezione, così come lo sblocco manuale, funzionino correttamente.
- Prima della consegna all'utente, verificare la conformità dell'impianto alle norme armonizzate ed ai requisiti essenziali nella Direttiva Macchine 2006/42/CE.
- Eventuali rischi residui devono essere segnalati mediante opportuni pittogrammi posizionati bene in vista e devono essere spiegati all'utilizzatore finale.
- Posizionare bene in vista la targa identificativa della macchina al completamento dell'installazione.

- Se il cavo di alimentazione è danneggiato, deve essere sostituito dal produttore o dal servizio di assistenza tecnica autorizzato, o comunque da personale debitamente qualificato, per evitare ogni rischio.
- Conservare questo manuale all'interno del fascicolo tecnico congiuntamente ai manuali degli altri dispositivi utilizzati per la realizzazione dell'impianto di automazione.
- Si raccomanda di consegnare all'utente finale tutti i manuali d'uso relativi ai prodotti che compongono la macchina finale.
- Il prodotto nella confezione originale del produttore può essere trasportato solo al chiuso (vagoni ferroviari, container, veicoli chiusi).
- Nel caso di malfunzionamento del prodotto, interromperne l'uso e contattare il servizio clienti all'indirizzo <https://www.came.com/global/en/contact-us> o al numero telefonico indicato sul sito.

 La data di fabbricazione è indicata nel lotto di produzione stampato sull'etichetta prodotto. Se necessario, contattateci all'indirizzo <https://www.came.com/global/en/contact-us>.

 Le condizioni generali di vendita sono riportate nei listini prezzi ufficiali Came.

## DISMISSIONE E SMALTIMENTO

 CAME S.p.A. implementa all'interno dei propri stabilimenti un Sistema di Gestione Ambientale certificato e conforme alla norma UNI EN ISO 14001 a garanzia del rispetto e della tutela dell'ambiente. Vi chiediamo di continuare l'opera di tutela dell'ambiente, che CAME considera uno dei fondamenti di sviluppo delle proprie strategie operative e di mercato, semplicemente osservando brevi indicazioni in materia di smaltimento:

### SMALTIMENTO DELL'IMBALLO

I componenti dell'imballo (cartone, plastiche, etc.) sono assimilabili ai rifiuti solidi urbani e possono essere smaltiti senza alcuna difficoltà, semplicemente effettuando la raccolta differenziata per il riciclaggio.

Prima di procedere è sempre opportuno verificare le normative specifiche vigenti nel luogo d'installazione.

**NON DISPERDERE NELL'AMBIENTE!**

### SMALTIMENTO DEL PRODOTTO

I nostri prodotti sono realizzati con materiali diversi. La maggior parte di essi (alluminio, plastica, ferro, cavi elettrici) è assimilabile ai rifiuti solidi urbani. Possono essere riciclati attraverso la raccolta e lo smaltimento differenziato nei centri autorizzati.

Altri componenti (schede elettroniche, batterie dei trasmettitori, etc.) possono invece contenere sostanze inquinanti.

Vanno quindi rimossi e consegnati a ditte autorizzate al recupero e allo smaltimento degli stessi.


Prima di procedere è sempre opportuno verificare le normative specifiche vigenti nel luogo di smaltimento.


**NON DISPERDERE NELL'AMBIENTE!**

## DATI E INFORMAZIONI SUL PRODOTTO

### Legenda

 Questo simbolo indica parti da leggere con attenzione.

 Questo simbolo indica parti riguardanti la sicurezza.

 Questo simbolo indica cosa comunicare all'utente.

Le misure, se non diversamente indicato, sono in millimetri.

### Descrizione

#### 801QA-0060

ZLX24SA - Quadro comando multifunzioni, con alimentazione a 230 V AC, per cancelli a due ante battenti a 24 V, con display grafico di programmazione e segnalazione, autodiagnosi dei dispositivi di sicurezza, Adaptive Speed & Torque Technology, BUS CXN, 4 ingressi di sicurezza e memorizzazione fino a 1000 utenti.

#### 801QA-0080

ZLX24SR - Quadro comando multifunzioni, con alimentazione a 120 V AC, per cancelli a due ante battenti a 24 V, con display grafico di programmazione e segnalazione, autodiagnosi dei dispositivi di sicurezza, Adaptive Speed & Torque Technology, BUS CXN e 4 ingressi di sicurezza e memorizzazione fino a 1000 utenti.

### Dati tecnici

| MODELLI                             | ZLX24SA   | ZLX24SR   |
|-------------------------------------|-----------|-----------|
| Alimentazione (V - 50/60 Hz)        | 230 AC    | 120 AC    |
| Alimentazione motore (V)            | 36 DC     | 36 DC     |
| Alimentazione scheda (V)            | 26 AC     | 26 AC     |
| Consumo in stand-by (W)             | 3         | 3         |
| Potenza (W)                         | 360       | 360       |
| Termo-protezione trasformatore (°C) | 120       | 120       |
| Colore                              | RAL 7040  | RAL 7040  |
| Temperatura d'esercizio (°C)        | -20 ÷ +55 | -20 ÷ +55 |
| Temperatura di stoccaggio (°C)*     | -25 ÷ +70 | -25 ÷ +70 |
| Cicli/ora                           | 20        | 20        |
| Cicli consecutivi                   | 20        | 20        |
| Grado di protezione (IP)            | 54        | 54        |
| Classe di isolamento                | I         | I         |
| Vita media (Cicli)**                | 100.000   | 100.000   |

(\*) Prima dell'installazione, il prodotto va tenuto a temperatura ambiente nel caso di stoccaggio o trasporto a temperature molto basse o molto alte.

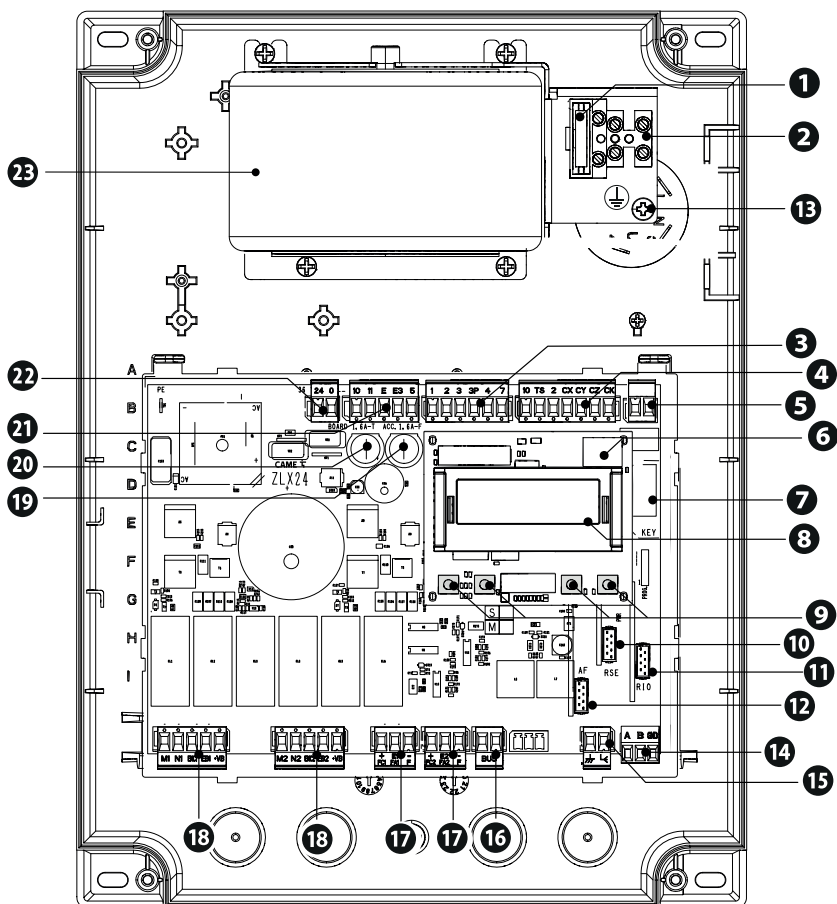
(\*\*) La vita media del prodotto è un dato puramente indicativo e stimato in considerazione di conformi condizioni di utilizzo, installazione e manutenzione. Essa è influenzata anche da ulteriori fattori, quali ad esempio condizioni climatiche e ambientali.

### Tabella dei fusibili

| MODELLI            | ZLX24SA  | ZLX24SR |
|--------------------|----------|---------|
| Fusibile di linea  | 3,15 A F | 4 A F   |
| Fusibile scheda    | 1,6 A T  | 1,6 A T |
| Fusibile accessori | 1,6 A F  | 1,6 A F |

## Descrizione delle parti

- 1** Fusibile di linea
- 2** Morsettiera per l'alimentazione
- 3** Morsettiera per il collegamento dei dispositivi di comando
- 4** Morsettiera per il collegamento dei dispositivi di sicurezza
- 5** Morsettiera per l'uscita B1-B2
- 6** Connettore per scheda Memory Roll
- 7** Connettore per CAME KEY
- 8** Display
- 9** Tasti per la programmazione
- 10** Connettore per scheda RSE
- 11** Connettore per scheda RIO CONN
- 12** Connettore per scheda radiofrequenza a innesto (AF)
- 13** Centro stella di terra
- 14** Morsettiera per collegamento CRP
- 15** Morsettiera per il collegamento dell'antenna
- 16** Morsettiera per accessori BUS
- 17** Morsettiera per il collegamento dei micro di finecorsa e/o encoder
- 18** Morsettiera per il collegamento del motoriduttore con encoder o con interruttore di rallentamento ed elettroserratura
- 19** Fusibile per gli accessori
- 20** Fusibile per la scheda elettronica
- 21** Morsettiera per il collegamento dei dispositivi di segnalazione
- 22** Morsettiera per l'alimentazione della scheda elettronica
- 23** Trasformatore




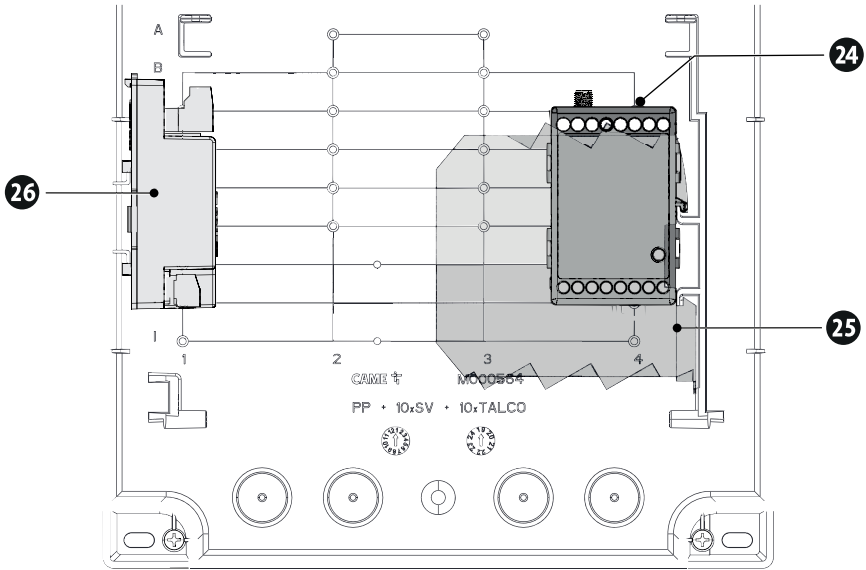
## Accessori opzionali

**24** Modulo RGSM001 (806SA-0010)

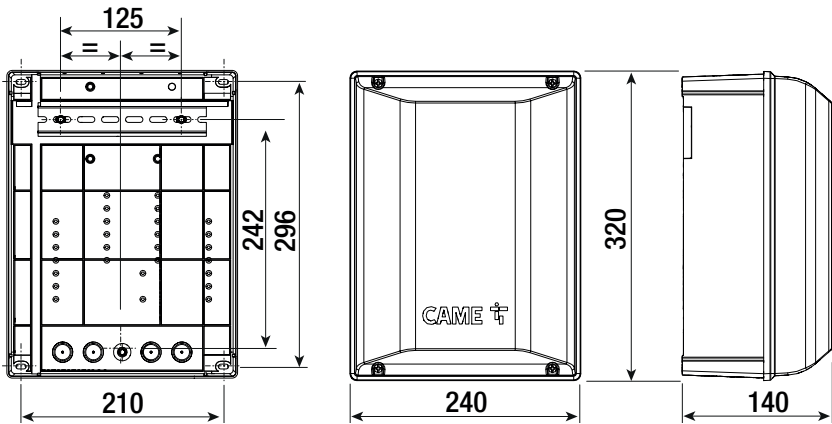
**25** Modulo SMA (009SMA)

**26** Scheda carica batterie RLB (002RLB)

 Per gestire tutti i motori previsti dal quadro comando utilizzare due batterie da 7Ah (846XG-0030) installate su un quadro esterno.



## Dimensioni




## Tipi di cavi e spessori minimi

| Lunghezza del cavo (m)   | fino a 20                 | da 20 a 30                |
|--------------------------|---------------------------|---------------------------|
| Alimentazione 230 V AC   | 3G x 1,5 mm <sup>2</sup>  | 3G x 2,5 mm <sup>2</sup>  |
| Lampeggiatore 24 V AC/DC | 2 x 0,5 mm <sup>2</sup>   | 2 x 0,5 mm <sup>2</sup>   |
| Fotocellule TX           | 2 x 0,5 mm <sup>2</sup>   | 2 x 0,5 mm <sup>2</sup>   |
| Fotocellule RX           | 4 x 0,5 mm <sup>2</sup>   | 4 x 0,5 mm <sup>2</sup>   |
| Elettroserratura 12 V DC | 2 x 1 mm <sup>2</sup>     | 2 x 1,5 mm <sup>2</sup>   |
| Dispositivi di comando   | *n° x 0,5 mm <sup>2</sup> | *n° x 0,5 mm <sup>2</sup> |


\*n° = vedi istruzioni di montaggio del prodotto


**Attenzione:** la sezione del cavo è indicativa perché varia in funzione della potenza del motore e della lunghezza del cavo.

 Con alimentazione a 230 V e utilizzo in ambiente esterno, utilizzare cavi tipo H05RN-F conformi alla IEC 60245 (IEC 57); in ambiente interno invece, utilizzare cavi tipo H05VV-F conformi alla IEC 60227 (IEC 53); Per alimentazioni fino a 48 V, si possono utilizzare cavi tipo FROR 20-22 II conformi alla EN 50267-2-1 (CEI).

 Per il collegamento dell'antenna, utilizzare cavo tipo RG58 (consigliato fino a 5 m).

 Per il collegamento CRP, utilizzare cavo tipo UTP CAT5 (fino a 1000 m).

 Qualora i cavi abbiano lunghezza diversa rispetto a quanto previsto in tabella, si determini la sezione dei cavi sulla base dell'effettivo assorbimento dei dispositivi collegati e secondo le prescrizioni indicate dalla normativa CEI EN 60204-1.

 Per i collegamenti che prevedano più carichi sulla stessa linea (sequenziali), il dimensionamento a tabella deve essere riconsiderato sulla base degli assorbimenti e delle distanze effettive. Per i collegamenti di prodotti non contemplati in questo manuale fa fede la documentazione allegata ai prodotti stessi.

 Per il collegamento dell'Encoder, utilizzare un cavo tipo FRORPU 3 x 0,5mm<sup>2</sup> o un cavo fornito da CAME su richiesta (codice articolo 801XA-0020).

### Tabella dei cavi per BUS

 Si raccomanda l'utilizzo di un cavo FROR 2x1mm<sup>2</sup> con lunghezza max. 50 m dalla scheda elettronica.

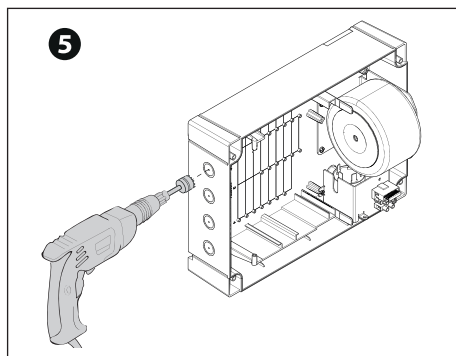
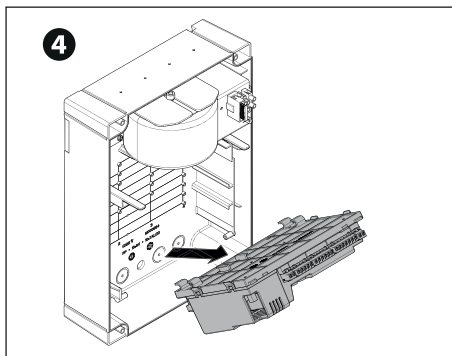
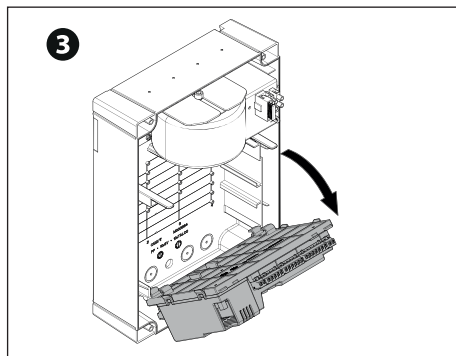
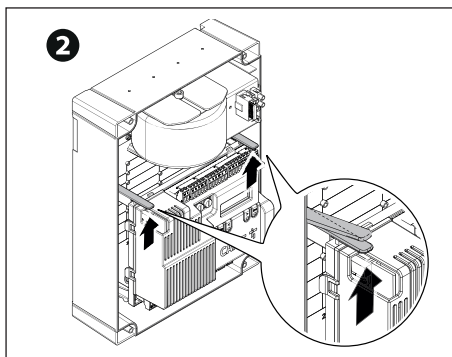
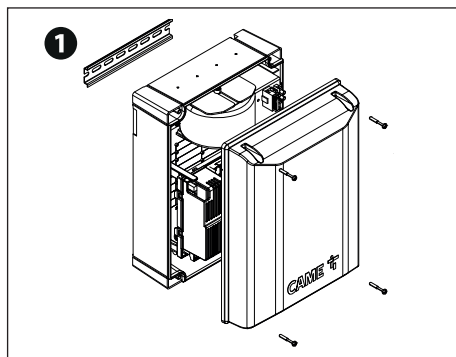
| Lunghezza del singolo ramo (m) | max 50 m              |
|--------------------------------|-----------------------|
| Cavo bus                       | 2 x 1 mm <sup>2</sup> |

 La somma totale dei rami può essere al massimo pari a 150 m.

 Il cavo non può essere schermato.

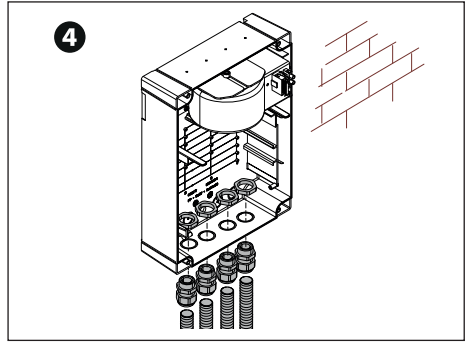
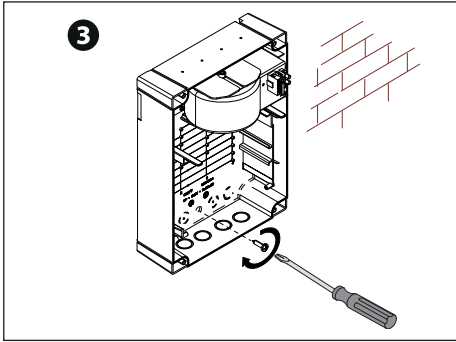
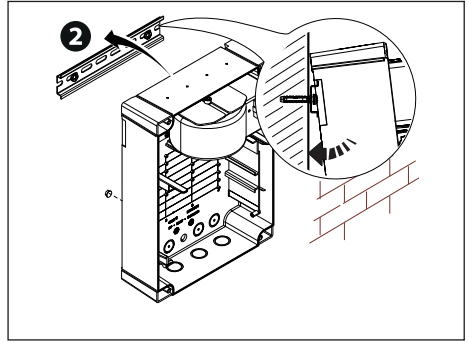
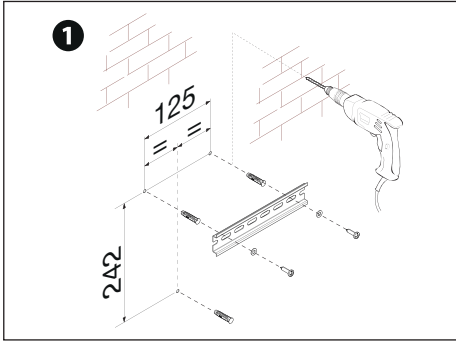


## Preparazione del quadro comando

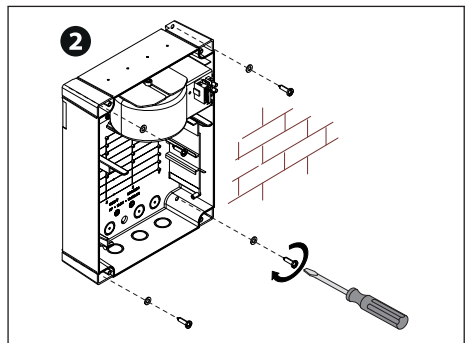
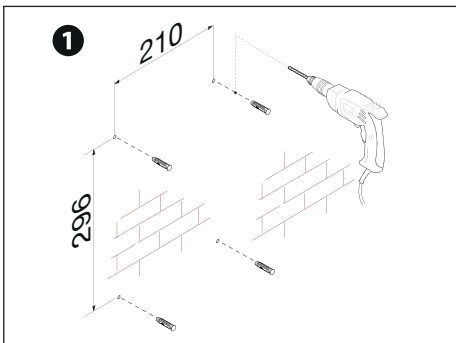


## Fissaggio del quadro comando



### Barra DIN

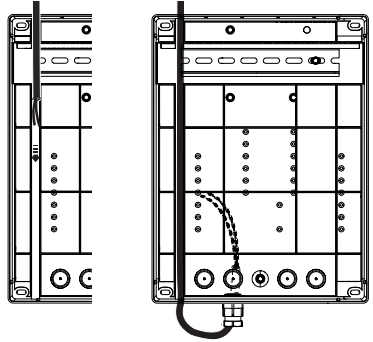
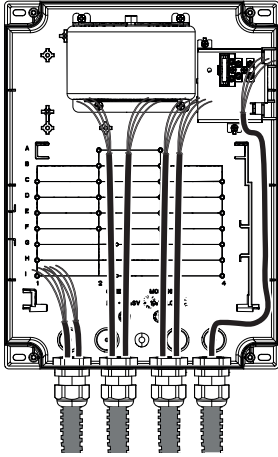


### Standard



### Predisposizione dei cavi elettrici

-  Eseguire i collegamenti elettrici secondo le disposizioni vigenti.
-  Utilizzare dei pressacavi per collegare i dispositivi al quadro comando. Uno di questi deve essere destinato esclusivamente per il cavo di alimentazione.



## Alimentazione

### 1 Collegamento alla rete elettrica (230/120 V AC - 50/60 Hz)

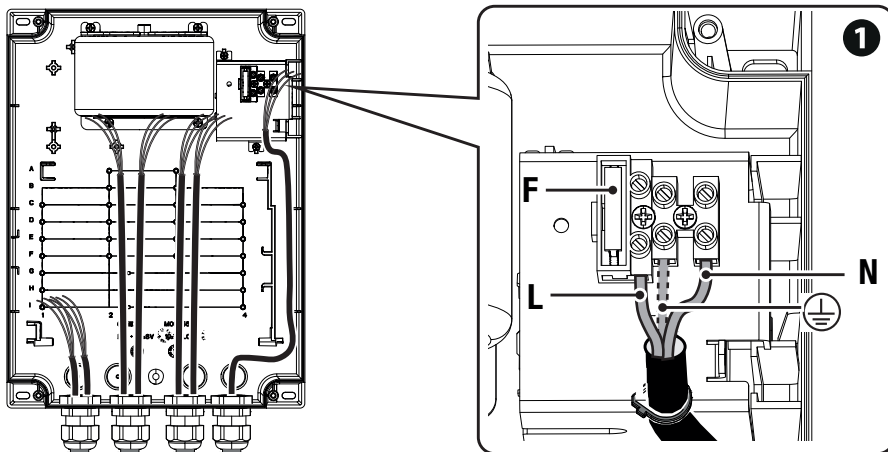
F - Fusibile di linea

L - Cavo di fase

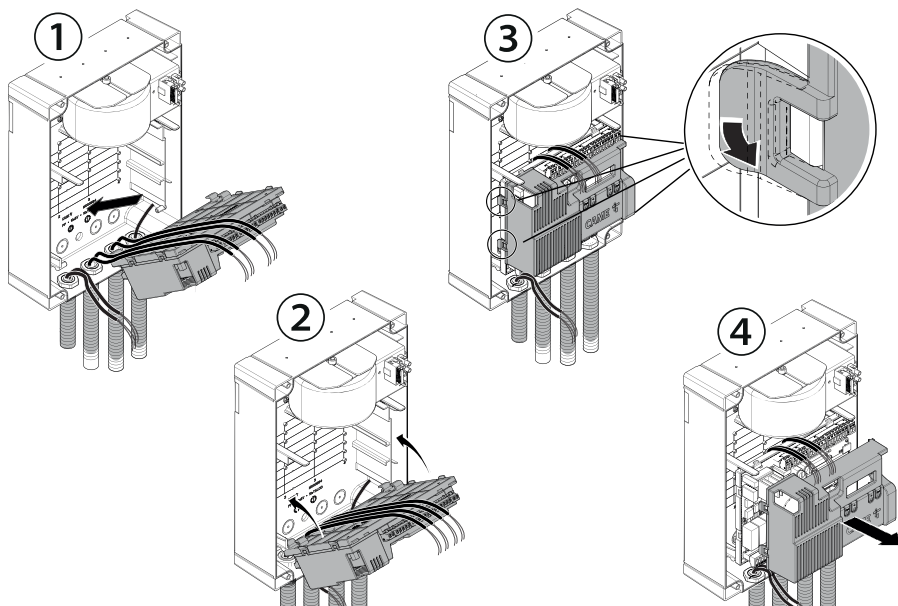
N - Cavo neutro

⊕ Cavo di terra

📖 La fascetta utilizzata per fissare i cavi non è fornita.



📖 Per i collegamenti successivi, riposizionare la scheda elettronica e rimuovere la protezione della scheda.

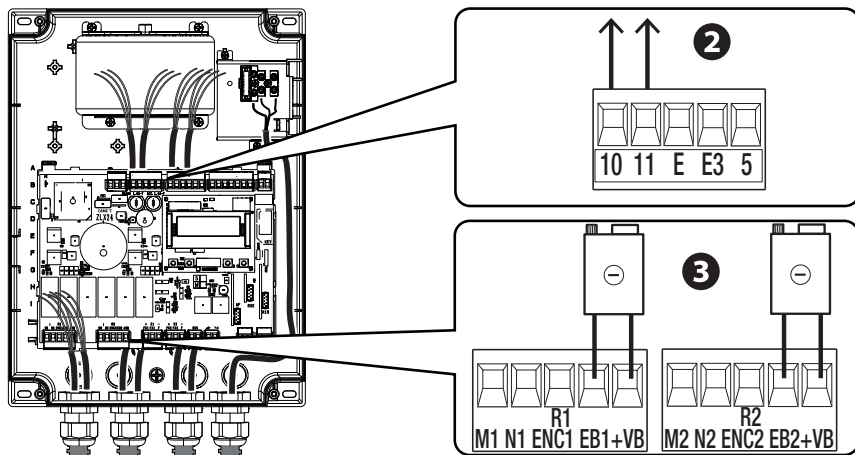


## 2 Uscita alimentazione per accessori

L'uscita eroga normalmente 24 V AC.

L'uscita eroga 24 V DC (10+, 11-) quando intervengono le batterie, se presenti.

## 3 Collegamento elettoserrature o elettromagneti da 12 V AC/DC - max 15 W.



### Portata massima dei contatti

La potenza complessiva delle uscite qui sotto elencate non deve superare la potenza massima dell'uscita [Accessori]

| Dispositivo            | Uscita  | Alimentazione (V) | Potenza max (W) |
|------------------------|---------|-------------------|-----------------|
| Accessori              | 10 - 11 | 26 AC             | 20              |
| Lampada supplementare  | 10 - E3 | 26 AC             | 10              |
| Lampeggiatore          | 10 - E  | 26 AC             | 10              |
| Spia stato automazione | 10 - 5  | 26 AC             | 3               |

Le uscite erogano 24 V DC quando intervengono le batterie, se presenti.

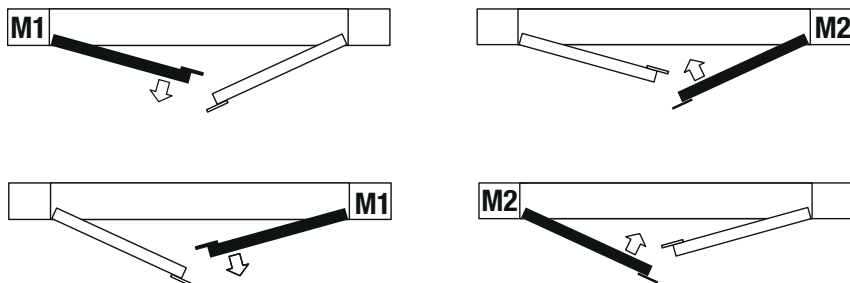
| Dispositivo         | Uscita  | Alimentazione (V) | Potenza (W) |
|---------------------|---------|-------------------|-------------|
| Contatto ausiliario | B1 - B2 | - -               | -           |
| BUS CXN             | BUS     | 15 DC -           | -           |

Non collegare niente di diverso dagli accessori BUS Came.

## Motoriduttori per automazioni a battente

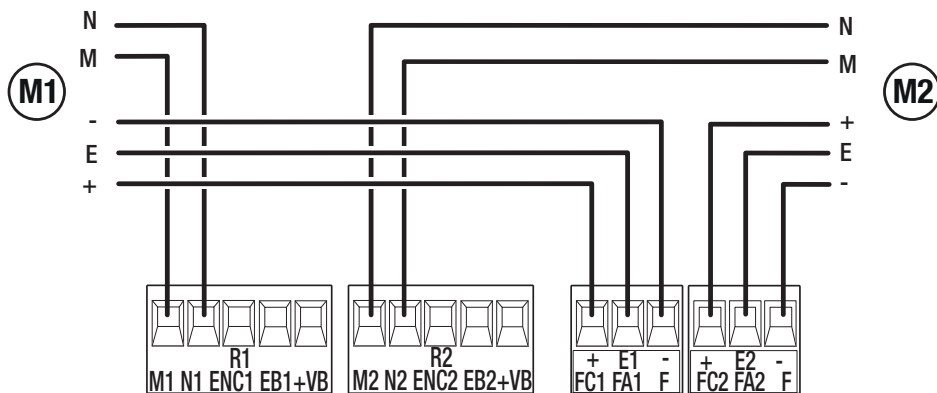
M1 = Motoriduttore ritardato in apertura

M2 = Motoriduttore ritardato in chiusura

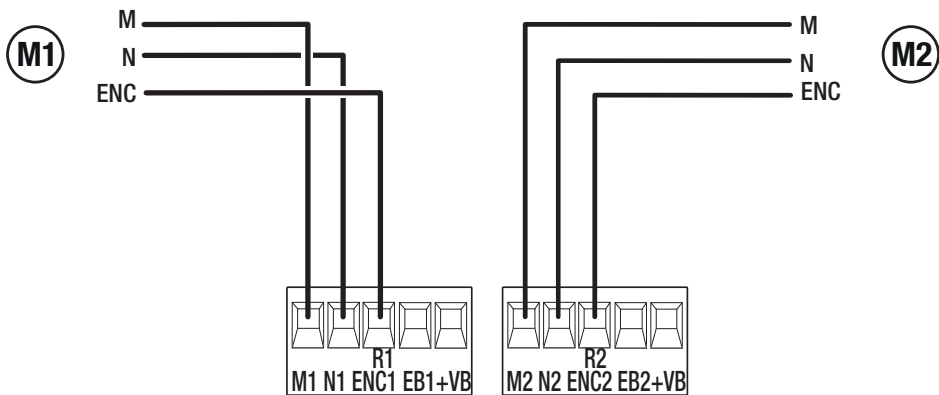


 In caso di un impianto con un solo motoriduttore, i collegamenti elettrici vanno eseguiti sul motoriduttore (M2).

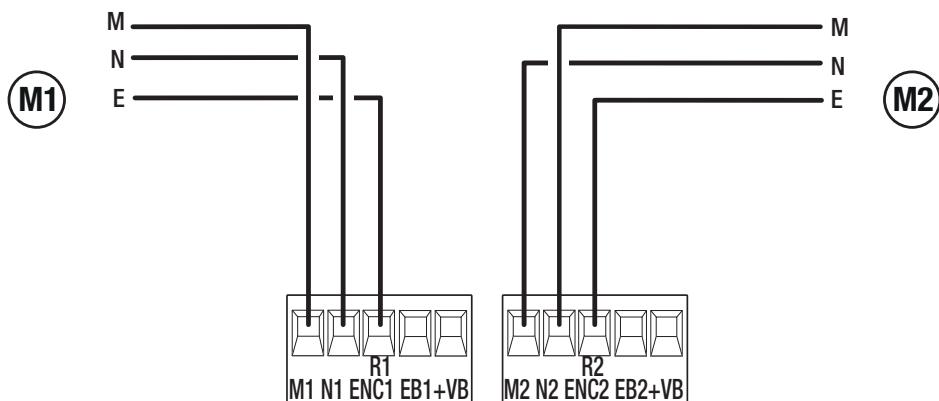
### Motoriduttori con encoder



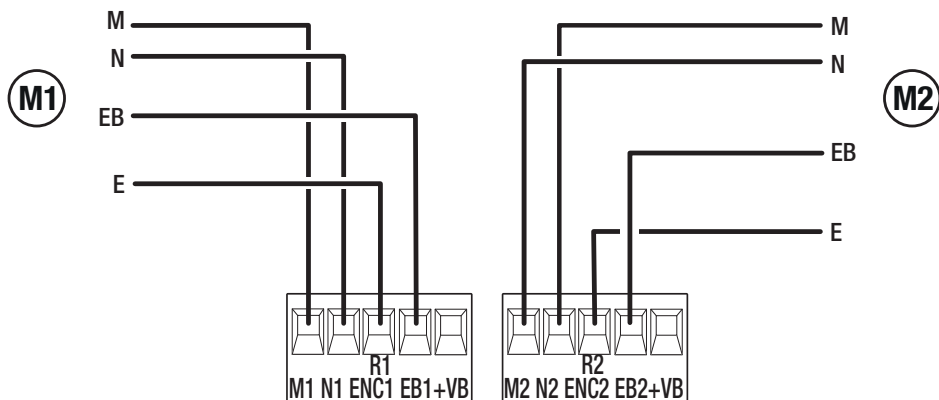
FROG-A24E / FERNI / FERNI-V / F4024E / F4024EP



ATX / AX0 / FTX / FAST-70 / AMICO / AXI

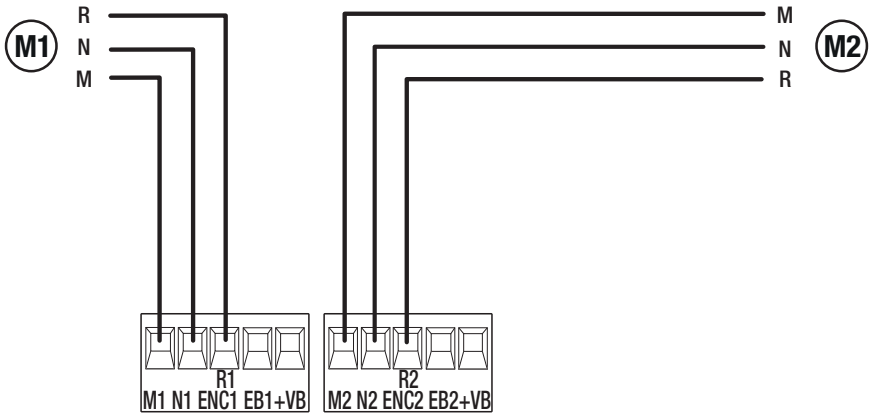


STYLO-RME

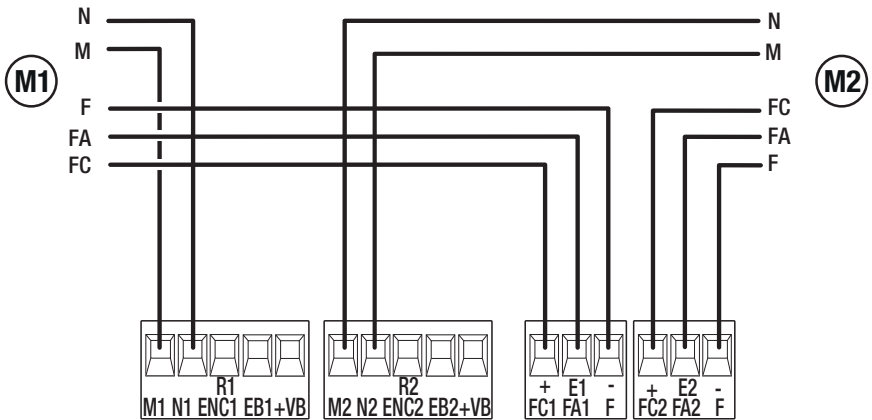


STYLO-ME

**Motoriduttori con interruttori di rallentamento**

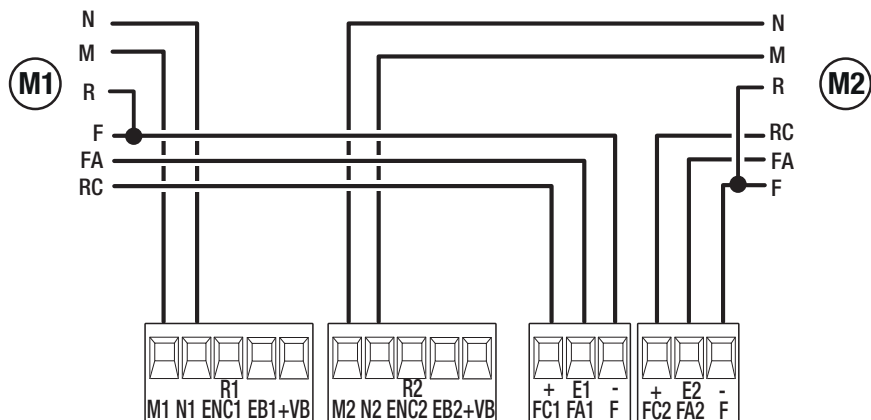


A3024N / A5024N



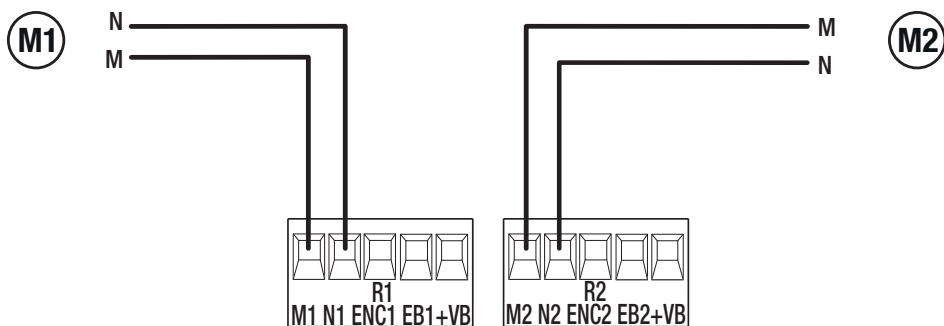
FROG-A24





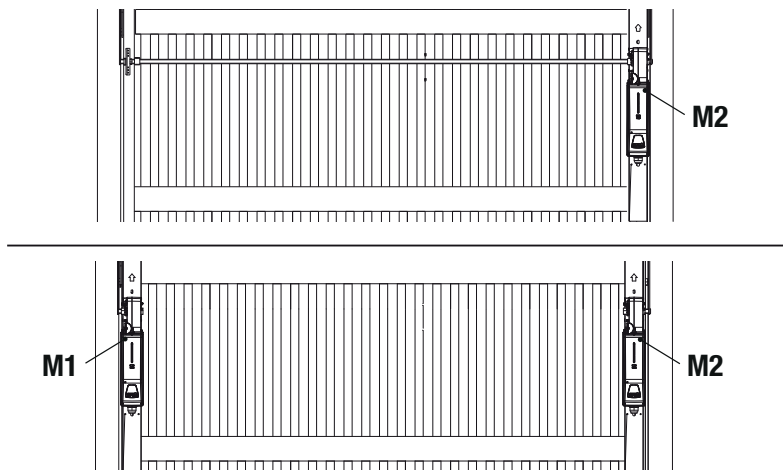
F1024

### Motoriduttori senza encoder

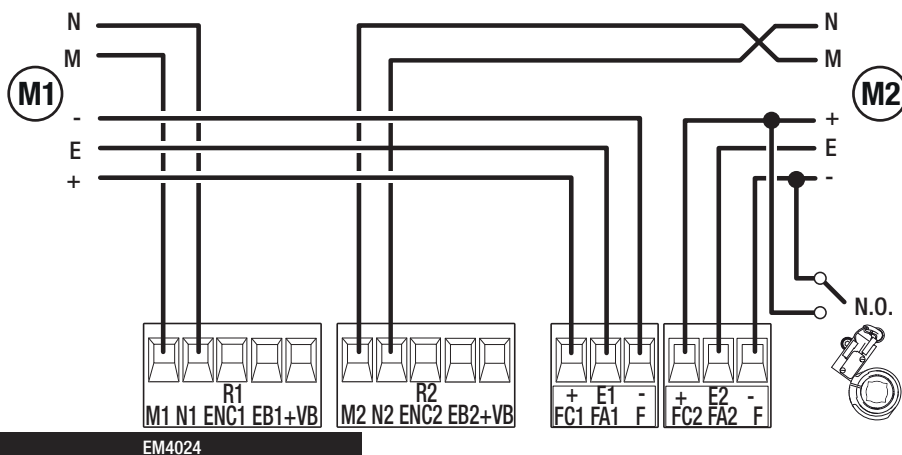


## Motoriduttori per automazioni basculanti

M1 ed M2 sono controllati in modalità accoppiata ed eseguono le stesse movimentazioni.



 In caso di un impianto con un solo motoriduttore, i collegamenti elettrici vanno eseguiti sul motoriduttore (M2).



 Assicurarsi che la funzione [Tipo motore] sia impostata su EM4024.

## Dispositivi con sistema BUS CXN

Il sistema CXN di CAME è un BUS di comunicazione a 2 fili non polarizzato che permette di collegare tutti i dispositivi CAME compatibili.

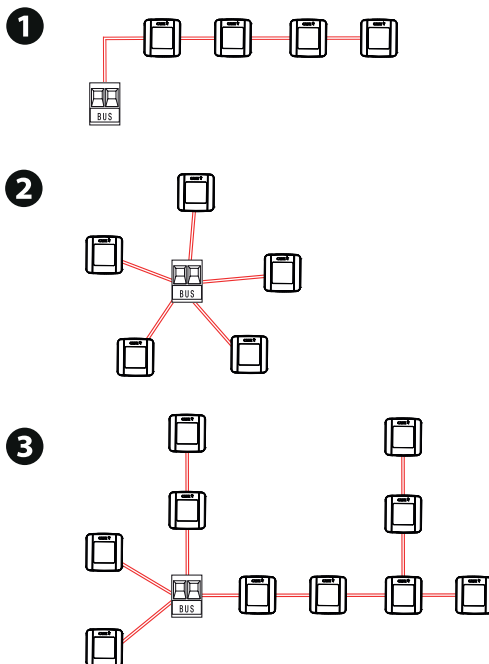
La connessione al bus può essere a Catena, a Stella oppure Mista.

Una volta cablato il sistema, e dopo aver impostato l'indirizzo su ogni dispositivo, è possibile configurare sul quadro comando la funzionalità di ciascun accessorio. Tale metodo permette di eseguire la configurazione senza dover agire in un secondo momento sugli accessori e sul cablaggio del sistema.

Il BUS CXN supporta contemporaneamente dispositivi di comando, interfacce, fotocellule, dispositivi di sicurezza, lampeggianti, gateway.

### Cablaggio

- 1 Collegamento a catena
- 2 Collegamento a stella
- 3 Collegamento misto



### Tipo di cavo

⚠ Si raccomanda l'utilizzo di un cavo FROR 2x1mm<sup>2</sup> con lunghezza max. 50 m dalla scheda elettronica.

|                                |                       |
|--------------------------------|-----------------------|
| Lunghezza del singolo ramo (m) | max 50 m              |
| Cavo bus                       | 2 x 1 mm <sup>2</sup> |

📖 La somma totale dei rami può essere al massimo pari a 150 m.

📖 Il cavo non può essere schermato.


## Numero massimo di dispositivi collegabili per tipologia

| Tipo di dispositivo   | Numero massimo di dispositivi per tipologia |
|-----------------------|---|
| Selettori             | 7   |
| Coppie di fotocellule | 8   |
| Interfacce            | 2   |
| Lampeggiatori         | 2   |

### Consumo dispositivi BUS CXN




Scansionare il QR code per accedere alla tabella interattiva dei consumi e calcolare il numero massimo di dispositivi BUS collegabili al quadro comando.

 Il consumo dei dispositivi BUS CXN è calcolato in CXN Unit.

## Dispositivi di comando

### 1 Pulsante di STOP (contatto NC)

Arresta l'automazione ed esclude l'eventuale chiusura automatica. Usare un dispositivo di comando per riprendere il movimento.

 Quando il contatto viene utilizzato deve essere attivato in fase di programmazione.

 Vedi funzione [Stop totale].


### 2 Dispositivo di comando (contatto NO)

Comando Apre

 Con funzione [Azione mantenuta] attiva, è obbligatorio impostare un dispositivo di comando in APRE.

### 3 Dispositivo di comando (contatto NO)

Comando Apertura Parziale o Pedonale

 Vedi funzione [Regolazione apertura parziale].

### 4 Dispositivo di comando (contatto NO)

Comando Chiude

 Con funzione [Azione mantenuta] attiva, è obbligatorio impostare un dispositivo di comando in CHIUDE.

### 5 Dispositivo di comando (contatto NO)

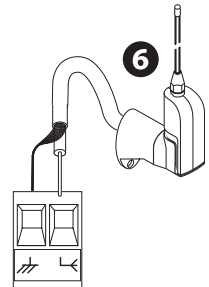
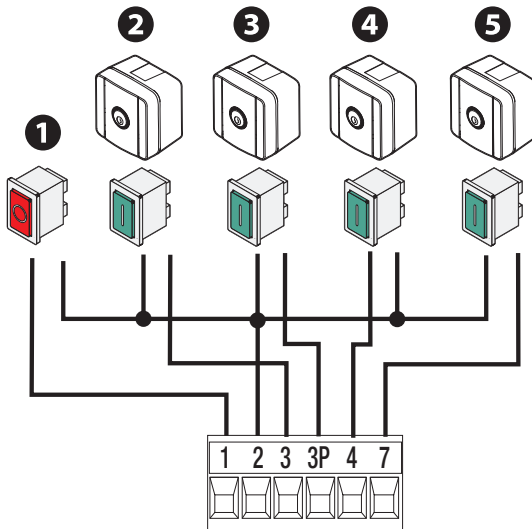
Comando Passo-passo

Comando Sequenziale

 Vedi funzione [Comando 2-7].

### 6 Antenna con cavo RG58

 Se il dispositivo di segnalazione prescelto prevede l'integrazione dell'antenna, utilizzare il morsetto indicato per i collegamenti.




## Dispositivi di segnalazione

### 1 Lampeggiatore

Lampeggia durante le fasi di apertura e chiusura dell'automazione.

### 2 Lampada supplementare

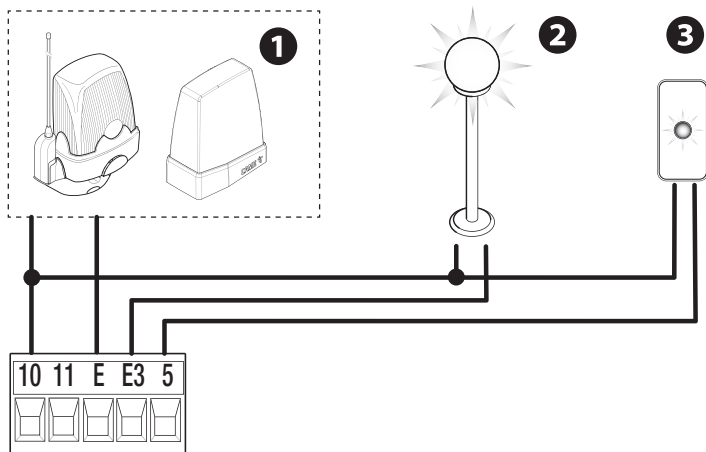
Aumenta l'illuminazione nella zona di manovra.

 Vedi funzione [Lampada supplementare].

### 3 Spia stato automazione

Segnala lo stato dell'automazione.

 Vedi funzione [Spia varco aperto].



## Dispositivi di sicurezza

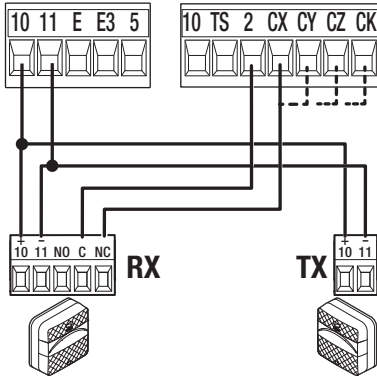
In fase di programmazione, configurare il tipo di azione che deve essere svolta dal dispositivo collegato all'ingresso. Collegare i dispositivi di sicurezza agli ingressi CX e/o CY e/o CZ e/o CK.

 Se vengono utilizzati, i contatti CX CY CZ CK devono essere configurati in fase di programmazione.

 In caso di impianto con più coppie di fotocellule, consultare il manuale del relativo accessorio.

### Fotocellule DELTA

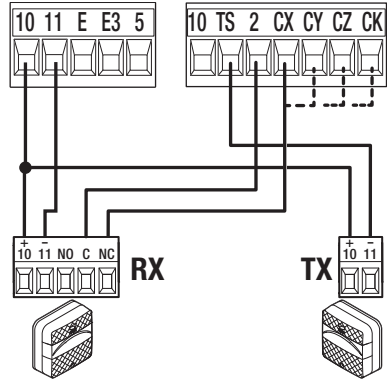
Collegamento standard



### Fotocellule DELTA

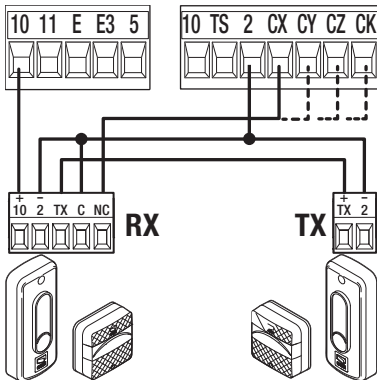
Collegamento con test di sicurezza

 Vedi funzione [Test sicurezze].



### Fotocellule DIR / DELTA-S

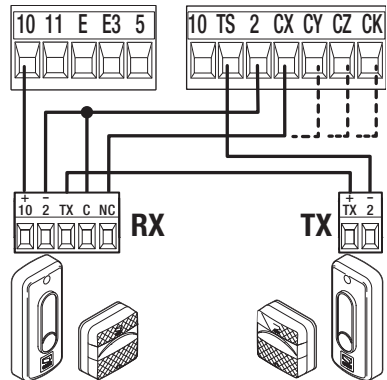
Collegamento standard



### Fotocellule DIR / DELTA-S

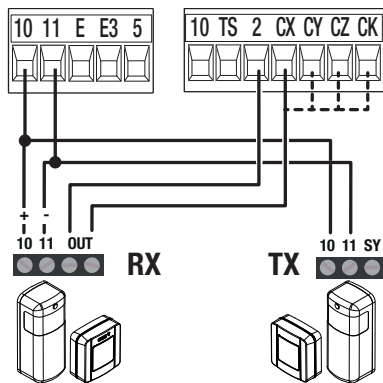
Collegamento con test di sicurezza

 Vedi funzione [Test sicurezze].



### Fotocellule DXR - DLX

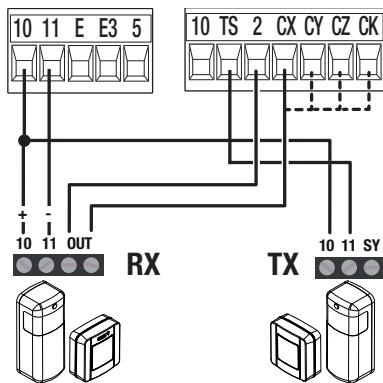
Collegamento standard



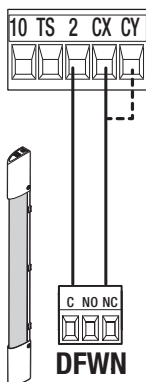
### Fotocellule DXR - DLX

Collegamento con test di sicurezza

Vedi funzione [Test sicurezze].

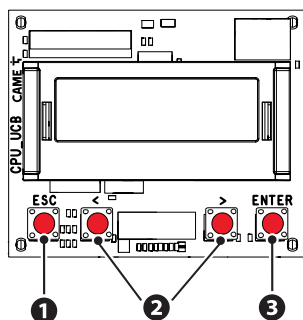


### Bordo sensibile DFWN





## Funzione dei tasti di programmazione



### 1 Tasto ESC

Il tasto ESC permette di eseguire le operazioni di seguito descritte.  
 Uscire dal menu  
 Annullare le modifiche  
 Tornare alla schermata precedente  
 Arrestare l'automazione

### 2 Tasti < >

I tasti < > permettono di eseguire le operazioni di seguito descritte.  
 Navigare attraverso le voci del menu  
 Incrementare o decrementare un valore

### 3 Tasto ENTER

Il tasto ENTER permette di eseguire le operazioni di seguito descritte.  
 Entrare nei menu  
 Confermare la scelta

Fuori dal menu il tasto ESC esegue l'arresto del cancello e i tasti < > eseguono l'apertura e chiusura del cancello.

Durante l'esecuzione di una manovra, premendo il tasto ENTER è possibile visualizzare i comandi di Apertura, Apertura Parziale, Chiusura e Stop. Il comando desiderato è selezionabile con i tasti < >.

## Messa in funzione

Terminati i collegamenti elettrici, procedere con la messa in funzione. L'operazione deve essere effettuata solo da personale esperto e qualificato.

Controllare che l'area di manovra sia libera da qualsiasi ostacolo.

Dare tensione e procedere con le indicazioni a display.

Iniziare la programmazione seguendo la PROCEDURA GUIDATA.

Se non è la prima accensione della scheda, entrare nel menu Configurazione > Procedura guidata. Seguire successivamente le indicazioni a display.

Completata la programmazione, controllare il buon funzionamento dei dispositivi di segnalazione, di sicurezza e di protezione così come lo sblocco manuale.

Dopo aver dato tensione all'impianto, la prima manovra è sempre in apertura; attendere il completamento della manovra.

Effettuare la prima manovra con movimentazione in vista e fotocellule attive, anche con comando da remoto.

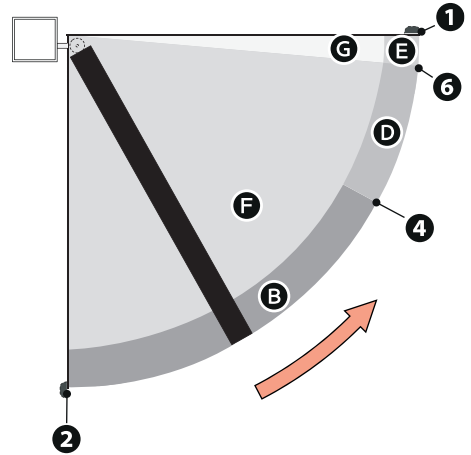
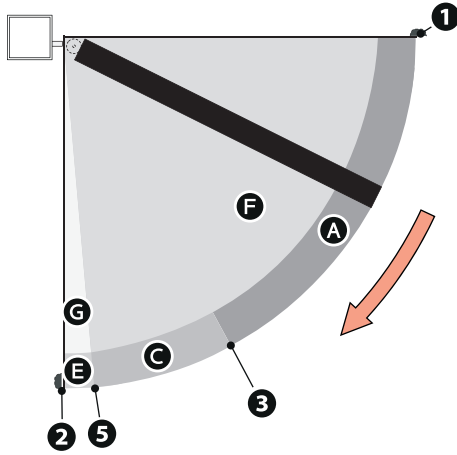
Premere immediatamente il tasto ESC o il pulsante di STOP se si riscontrano anomalie, malfunzionamenti, rumorosità o vibrazioni sospette o comportamenti inattesi dell'impianto.

Se sul display compare la scritta NECESSARIA TARATURA, è indispensabile eseguire la taratura della corsa. Il quadro non accetterà comandi di movimentazione ad esclusione della prova motore.

## Rappresentazione grafica delle velocità, rallentamenti e accostamenti di un'anta

- 1 Finecorsa in chiusura
- 2 Finecorsa in apertura
- 3 Punto di rallentamento in apertura
- 4 Punto di rallentamento in chiusura
- 5 Punto di accostamento in apertura
- 6 Punto di accostamento in chiusura

- A Velocità di apertura
- B Velocità di chiusura
- C Velocità di rallentamento in apertura
- D Velocità di rallentamento in chiusura
- E Velocità di accostamento (fissa)
- F Zona di inversione del movimento in caso di ostacolo
- G Zona di arresto del movimento in caso di ostacolo

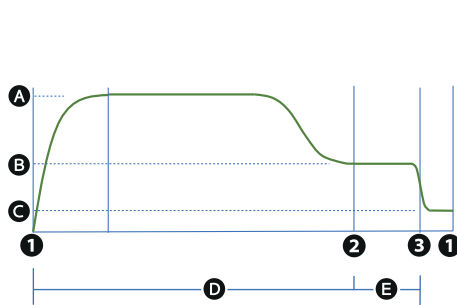


## Rappresentazione grafica delle curve di velocità in marcia, in rallentamento e in accostamento.

Il passaggio tra le varie velocità avviene sempre con una rampa di accelerazione/rallentamento morbida.

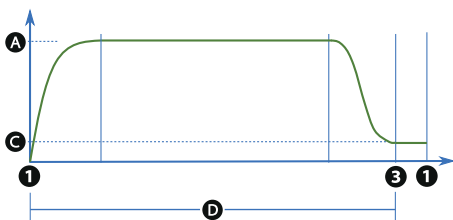
### Utilizzo dello spazio di rallentamento (spazio di rallentamento > 0)

Con uno spazio di rallentamento superiore a 0, il rivelatore di ostacoli, in prossimità degli accostamenti, è maggiormente sensibilizzato, come previsto dalle prove d'impatto.



- A Velocità di apertura o chiusura
- B Velocità di rallentamento in apertura o chiusura
- C Velocità di accostamento (fissa)
- D Sensibilità ostacoli in corsa
- E Sensibilità ostacoli in rallentamento
- 1 Finecorsa in apertura o chiusura
- 2 Punto di rallentamento in apertura o chiusura
- 3 Punto di accostamento in apertura o chiusura

## Senza utilizzo dello spazio di rallentamento (spazio di rallentamento = 0)



- A** Velocità di apertura o chiusura
- C** Velocità di accostamento (fissa)
- D** Sensibilità ostacoli in corsa
- 1** Finecorsa in apertura o chiusura
- 3** Punto di accostamento in apertura o chiusura

### Encoder virtuale

Con motoriduttori senza encoder o con encoder disattivato, la gestione della corsa avviene tramite un ENCODER VIRTUALE.

**La taratura della corsa va SEMPRE eseguita, come nel caso di motore con encoder.**

**Se durante la taratura (senza encoder) il quadro non rileva in automatico la battuta segnalando sul display il cambio di stato (nell'ordine CL1, CL2, OP2, OP1) ripetere l'operazione come segue:**

- Chiude M1 e sul display compare la scritta CL1. Quando arriva in battuta premere il pulsante ENTER.
- Chiude M2 e sul display compare la scritta CL2. Quando arriva in battuta premere il pulsante ENTER.
- Apre M2 e sul display compare la scritta OP2. Quando arriva in battuta premere il pulsante ENTER.
- Apre M1 e sul display compare la scritta OP1. Quando arriva in battuta premere il pulsante ENTER.
- Sul display compare la scritta Taratura Terminata e successivamente il simbolo che segnala che l'encoder è disattivato.

La disattivazione dell'encoder comporta una minor precisione su punti di rallentamento, punti di accostamento e rilevazione ostacoli. Con AST control in rallentamento disattivato, il cancello avrà lo stesso comportamento sia in accostamento sia in rallentamento e il rilevamento di un ostacolo verrà interpretato come una battuta di fine corsa.

**La gestione della corsa, con i relativi parametri, è la stessa descritta per i motori con encoder.**

## Menu delle funzioni

---

### Schema menu

**Alcune voci appaiono a display solo se vengono soddisfatti determinati requisiti. Per maggiori informazioni vedere il paragrafo dedicato alla singola funzione.**

| Livello 1      | Livello 2   | Livello 3           | Livello 4 |
|----------------|---|---------------------|-----------|
| Configurazione | Impostazioni motore   | Numero motori       |           |
|                |   | Tipo motore         |           |
|                |   | Encoder             |           |
|                |   | Riduzione velocità  |           |
|                |   | Funzione finecorsa  |           |
|                |   | Tipo ingressi FC/FA |           |
|                |   | Prova motore        |           |
|                |   | Taratura corsa      |           |
|                |   | Potenza motore      |           |
|                |   | Configura M1        |           |
| Configura M2   | Tipo motore<br>Encoder<br>Funzione finecorsa<br>Tipo ingressi FC/FA<br>Riduzione velocità<br>Potenza motore |                     |           |

|                    |                        |                   |
|--------------------|------------------------|-------------------|
| Impostazioni corsa | Velocità apertura      |                   |
|                    | Velocità chiusura      |                   |
|                    | AST control in corsa   |                   |
|                    | Partenza rallentata    |                   |
|                    | Punto ap. parziale     |                   |
|                    | Spazio accostam. ap.   |                   |
|                    | Spazio accostam. ch.   |                   |
|                    | Punto rall. apertura   |                   |
|                    | Punto rall. chiusura   |                   |
|                    | Velocità rall apertura |                   |
|                    | Velocità rall chiusura |                   |
|                    | AST control in rall.   |                   |
|                    | Test di impatto        |                   |
|                    | Configura M1           | Velocità apertura |
|                    | Velocità chiusura      |                   |
|                    | Spazio accostam. ap.   |                   |
|                    | Spazio accostam. ch.   |                   |
|                    | Punto rall. apertura   |                   |
|                    | Punto rall. chiusura   |                   |
|                    | Velocità rall apertura |                   |
|                    | Velocità rall chiusura |                   |
| Configura M2       | Velocità apertura      |                   |
|                    | Velocità chiusura      |                   |
|                    | Spazio accostam. ap.   |                   |
|                    | Spazio accostam. ch.   |                   |
|                    | Punto rall. apertura   |                   |
|                    | Punto rall. chiusura   |                   |
|                    | Velocità rall apertura |                   |
|                    | Velocità rall chiusura |                   |

|                          |                              |                              |
|--------------------------|------------------------------|------------------------------|
| Sicurezze filari         | Stop totale                  |                              |
|                          | Ingresso CX                  |                              |
|                          | Ingresso CY                  |                              |
|                          | Ingresso CZ                  |                              |
|                          | Ingresso CK                  |                              |
|                          | Test sicurezze               |                              |
| Sicurezze RIO            | RIO ED T1                    |                              |
|                          | RIO ED T2                    |                              |
|                          | RIO PH T1                    |                              |
|                          | RIO PH T2                    |                              |
| Dispositivi BUS          | Fotocellula BUS 1            |                              |
|                          | Fotocellula BUS 2            |                              |
|                          | Fotocellula BUS 3            |                              |
|                          | Fotocellula BUS 4            |                              |
|                          | Fotocellula BUS 5            |                              |
|                          | Fotocellula BUS 6            |                              |
|                          | Fotocellula BUS 7            |                              |
|                          | Fotocellula BUS 8            |                              |
|                          | Selettore a chiave BUS 1     | Chiave verso destra<br>_____ |
|                          |                              | Chiave verso sinistra        |
|                          | Selettore a chiave BUS 2     | Chiave verso destra<br>_____ |
|                          |                              | Chiave verso sinistra        |
|                          | Selettore a chiave BUS 3     | Chiave verso destra<br>_____ |
|                          |                              | Chiave verso sinistra        |
| Selettore a chiave BUS 4 | Chiave verso destra<br>_____ |                              |
|                          | Chiave verso sinistra        |                              |
| Selettore a chiave BUS 5 | Chiave verso destra<br>_____ |                              |
|                          | Chiave verso sinistra        |                              |

|                  |  |   |
|------------------|--|---|
|                  | Selettore a chiave BUS 6   | Chiave verso destra<br>-----<br>Chiave verso sinistra   |
|                  | Selettore a chiave BUS 7   | Chiave verso destra<br>-----<br>Chiave verso sinistra   |
|                  | Modulo I/O BUS 1   | Ingresso I1<br>-----<br>Ingresso I2<br>-----<br>Uscita spia<br>-----<br>Uscita relè   |
|                  | Modulo I/O BUS 2   | Ingresso I1<br>-----<br>Ingresso I2<br>-----<br>Uscita spia<br>-----<br>Uscita relè   |
|                  | Lampeggiatore BUS  | Colore in apertura<br>-----<br>Colore in chiusura<br>-----<br>Colore ch. Auto.<br>-----<br>Colore prelampeggio<br>-----<br>Segnala errori |
|                  | Luci dispositivi BUS   | Segnala manutenz.   |
| Ingressi comando | Comando 2-7  |   |
| Funzioni         | Serratura<br>-----<br>Spinta in chiusura<br>-----<br>Colpo di ariete<br>-----<br>Libera ostacolo<br>-----<br>Uscita B1-B2<br>-----<br>Azione mantenuta<br>-----<br>Ost. a motore fermo |   |

|                    |                        |                       |  |  |
|--------------------|------------------------|-----------------------|--|--|
|                    | Tempi                  | Ch. Automatica        |  |  |
|                    |                        | Ch. auto. parziale    |  |  |
|                    |                        | Ritardo M1 in apre    |  |  |
|                    |                        | Ritardo M2 in chiude  |  |  |
|                    | Gestione lampade       | Spia varco aperto     |  |  |
|                    |                        | Lampada supplementare |  |  |
| Tempo cortesia     |                        |                       |  |  |
| Tempo prelampeggio |                        |                       |  |  |
| Comunicazione RSE  | Indirizzo CRP          |                       |  |  |
|                    | Velocità RSE           |                       |  |  |
| Memoria esterna    | Salvataggio dati       |                       |  |  |
|                    | Lettura dati           |                       |  |  |
| Reset parametri    |                        |                       |  |  |
| Procedura guidata  |                        |                       |  |  |
| Gestione utenti    | Nuovo utente           |                       |  |  |
|                    | Rimuovi utente         |                       |  |  |
|                    | Rimuovi tutti          |                       |  |  |
|                    | Decodifica radio       |                       |  |  |
|                    | Self-Learning Rolling  |                       |  |  |
|                    | Cambio modalità        |                       |  |  |
| Informazioni       | Versione FW            |                       |  |  |
|                    | Stato dispositivi BUS  |                       |  |  |
|                    | Conteggi manovre       |                       |  |  |
|                    | Configura manutenzione |                       |  |  |
|                    | Reset manutenzione     |                       |  |  |
|                    | Lista errori           |                       |  |  |



|                    |                   |                    |                    |  |
|--------------------|-------------------|--------------------|--------------------|--|
| Gestione timer     | Mostra orologio   |                    |                    |  |
|                    | Imposta orologio  |                    |                    |  |
|                    | DST automatico    |                    |                    |  |
|                    | Formato ora       |                    |                    |  |
|                    | Crea nuovo timer  | Apertura           | Orario inizio      |  |
|                    |                   |                    | Orario fine        |  |
|                    |                   |                    | Giorni settimanali |  |
|                    |                   | Apertura parziale  | Orario inizio      |  |
| Orario fine        |                   |                    |                    |  |
| Giorni settimanali |                   |                    |                    |  |
|                    | Uscita B1-B2      | Orario inizio      |                    |  |
|                    |                   | Orario fine        |                    |  |
|                    |                   | Giorni settimanali |                    |  |
|                    | Relè modulo BUS 1 | Orario inizio      |                    |  |
|                    |                   | Orario fine        |                    |  |
|                    |                   | Giorni settimanali |                    |  |
|                    | Relè modulo BUS 2 | Orario inizio      |                    |  |
|                    |                   | Orario fine        |                    |  |
|                    |                   | Giorni settimanali |                    |  |
| Rimuovi timer      |                   |                    |                    |  |
| Lingua             |                   |                    |                    |  |
| Password           | Abilita password  |                    |                    |  |
|                    | Rimuovi password  |                    |                    |  |
|                    | Cambia password   |                    |                    |  |

## Menu delle funzioni

## Numero motori


Imposta il numero di motori che comandano il cancello.

|  |               |                       |
|--|---------------|-----------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni motore | Numero motori | M1+M2 (Default)<br>M2 |
|--|---------------|-----------------------|

## Tipo motore


Imposta il tipo di motoriduttore installato su M1 e M2.

 Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.

|  |             |   |
|--|-------------|---|
| Configurazione><br>Impostazioni motore | Tipo motore | Generico<br>STYLO-ME<br>STYLO-RME<br>FTX<br>FAST-70<br>AXI<br>A1824<br>FERNI<br>FERNI-V<br>AXO<br>A3024N/A5024N<br>FROG-A24<br>FROG-A24E (Default)<br>ATS<br>F1024<br>F4024E<br>F4024EP<br>EM4024<br> Selezionando EM4024, M1 ed M2 sono controllati in modalità accoppiata ed eseguono le stesse movimentazioni. È necessario verificare che in entrambi i motori sia impostato lo stesso senso di apertura e chiusura. |
|--|-------------|---|

## Encoder

Utilizza l'ingresso encoder proveniente dal motore.


 Il parametro è disponibile solo per i motori che prevedono l'encoder.

 Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.

|  |         |                                   |
|--|---------|-----------------------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni motore | Encoder | Attivato (Default)<br>Disattivato |
|--|---------|-----------------------------------|

## Riduzione velocità


Permette di ridurre la tensione minima applicabile al motore.

 Il parametro è disponibile solo per i motori Stylo ME e Stylo RME.


|  |                    |                          |
|--|--------------------|--------------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni motore | Riduzione velocità | Da 0% a 50% (Default 0%) |
|--|--------------------|--------------------------|


## Funzione finecorsa

Imposta il funzionamento degli ingressi per interruttori di rallentamento/finecorsa.

 La funzione appare solo per i motori che ne prevedono l'utilizzo.

 Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2 qui viene visualizzato solo il valore relativo a M2.

 Dopo aver modificato la funzione degli ingressi di rallentamento/finecorsa sarà necessario rieseguire una taratura [Funzione Taratura corsa].

 In caso di utilizzo degli ingressi per il rallentamento, al termine della taratura la scheda imposta automaticamente i punti di rallentamento. Questi parametri, che sono comunque modificabili, permettono di poter comunque rallentare anche se non viene visto l'interruttore di rallentamento.


 La tipologia dell'ingresso (N.O. o N.C.) può essere modificata solo con motore generico [Funzione Tipologia Finecorsa]. In tutti gli altri casi è valida la tipologia prevista dallo specifico motore.

|  |                    |   |
|--|--------------------|---|
| Configurazione><br>Impostazioni motore | Funzione finecorsa | Disattivato<br>Stop in FA, stop in FC<br>Rallenta in FA/FC<br>Stop in FA, rall. in FC |
|--|--------------------|---|

## Tipo ingressi FC/FA

Imposta la tipologia degli ingressi FC/FA.

 La funzione appare solo con tipo motore generico [Funzione Tipo Motore impostata su Generico].

 La funzione appare solo se è attiva la [Funzione Finecorsa].


|  |                     |  |
|--|---------------------|--|
| Configurazione><br>Impostazioni motore | Tipo ingressi FC/FA | N.O. (Default)<br>N.C.<br>N.C. per l'ingresso FA, N.O. per l'ingresso FC |
|--|---------------------|--|


## Prova motore

Verifica del corretto senso di apertura delle ante del cancello.

Con la funzione attiva il tasto > apre/chiude l'anta collegata su M2, il tasto < apre/chiude l'anta collegata su M1. Il movimento continua fin tanto che il tasto viene mantenuto premuto o si raggiunge la battuta di fine corsa. Al rilascio del tasto il movimento si ferma.

 Se l'anta non si muove nella corretta direzione, invertire le fasi del motore.

 Il movimento delle ante avverrà a velocità ridotta.

|  |              |   |
|--|--------------|---|
| Configurazione><br>Impostazioni motore | Prova motore | Il tasto > fa aprire e chiudere l'anta M2<br>Il tasto < fa aprire e chiudere l'anta M1<br> Ad ogni pressione del tasto (> per M2 e < per M1) la direzione dell'anta passa da apertura a chiusura e viceversa. Il cambio di direzione viene notificato a display. |
|--|--------------|---|


## Taratura corsa

Avvia l'auto-apprendimento della corsa.

|  |                |  |
|--|----------------|--|
| Configurazione><br>Impostazioni motore | Taratura corsa |  |
|--|----------------|--|

## Potenza motore


Riduce o aumenta la spinta massima dei motori collegati su M1 e M2 durante una manovra.

 **Riducendo la spinta, aumenta la sensibilità di rilevazione degli ostacoli.**

Configurazione>  
Impostazioni motore


**Potenza motore**

Da 30% a 130% (Default 100%)

 **Al 100% la spinta massima è quella predefinita per il tipo di motore impostato. Riducendo o aumentando la percentuale si riduce o si aumenta la spinta massima.**

## Configura motore M1

Permette di modificare solo per il motore M1 (se questo è diverso da M2) alcuni parametri precedentemente descritti.

 **La funzione appare solo con M1+M2 selezionato nella funzione [Numero Motori].**


Configurazione>  
Impostazioni motore  
Configura motore M1

**Tipo motore**  
**Encoder**  
**Funzione finecorsa**  
**Tipo ingressi FC/FA**  
**Riduzione velocità**  
**Potenza motore**

 **Vedere i parametri specifici di ogni funzione.**

## Configura motore M2

Permette di modificare solo per il motore M2 (se questo è diverso da M1) alcuni parametri precedentemente descritti.

 **La funzione appare solo con M1+M2 selezionato nella funzione [Numero Motori].**


Configurazione>  
Impostazioni motore  
Configura motore M2

**Tipo motore**  
**Encoder**  
**Funzione finecorsa**  
**Tipo ingressi FC/FA**  
**Riduzione velocità**  
**Potenza motore**

 **Vedere i parametri specifici di ogni funzione.**

## Velocità apertura

Imposta la velocità di apertura di entrambi i motori (percentuale della massima velocità).

 **Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.**


Configurazione>  
Impostazioni corsa

**Velocità apertura**

da 40% a 100% (Default 70%)

## Velocità chiusura

Imposta la velocità di chiusura di entrambi i motori (percentuale della massima velocità).

 **Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.**



Configurazione>  
Impostazioni corsa

**Velocità chiusura**

da 40% a 100% (Default 70%)

## AST control in corsa

Regola, in percentuale, la sensibilità di rilevazione degli ostacoli durante la corsa.

|                                       |                             |   |
|---------------------------------------|-----------------------------|---|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | <b>AST control in corsa</b> | Disattivato (Default)<br>Minimo<br>Medio<br>Massimo<br> <b>Disattivato = Massima spinta e bassa sensibilità all'ostacolo.</b><br> <b>Massimo = Minima spinta e elevata sensibilità all'ostacolo.</b><br><br>Personalizzato<br>Personalizzato in ch.<br>Personalizzato in ap.<br><br>I valori personalizzati da utilizzare sono in percentuale:<br>- da 10% (minima spinta e elevata sensibilità all'ostacolo)<br>- a 100% (massima spinta e bassa sensibilità all'ostacolo) |
|---------------------------------------|-----------------------------|---|

## Partenza rallentata in chiusura

Imposta la percentuale della corsa totale da utilizzare per la partenza rallentata dopo ogni comando di chiusura.

 **La funzione appare solo con [Tipo motore] impostata su EM4024.**

|                                       |                            |                                      |
|---------------------------------------|----------------------------|--------------------------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | <b>Partenza rallentata</b> | Disattivato (Default)<br>Da 1% a 30% |
|---------------------------------------|----------------------------|--------------------------------------|

## Regolazione dell'apertura parziale

In cancelli a una sola ante, determinazione della percentuale di apertura parziale dell'ante rispetto alla corsa totale.

In cancelli a due ante, determinazione della percentuale di apertura parziale dell'ante M2, rispetto alla corsa totale.

|                                       |                           |   |
|---------------------------------------|---------------------------|---|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | <b>Punto ap. parziale</b> | da 10% a 100% (Default 100%)<br> <b>100% = Apertura pedonale</b> |
|---------------------------------------|---------------------------|---|

## Spazio di accostamento in apertura

Imposta la percentuale della corsa totale da utilizzare per l'accostamento in apertura di M1 e di M2.

 **Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.**

|                                       |                             |                                |
|---------------------------------------|-----------------------------|--------------------------------|
| Impostazioni corsa<br>Configurazione> | <b>Spazio accostam. ap.</b> | Da 0.5% a 25.0% (Default 8.0%) |
|---------------------------------------|-----------------------------|--------------------------------|

## Spazio di accostamento in chiusura

Imposta la percentuale della corsa totale da utilizzare per l'accostamento in chiusura di M1 e di M2.

 **Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.**

|                                       |                            |                                |
|---------------------------------------|----------------------------|--------------------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | <b>Spazio accostam. ch</b> | Da 0.5% a 25.0% (Default 8.0%) |
|---------------------------------------|----------------------------|--------------------------------|

### Spazio di rallentamento in apertura

Imposta la percentuale della corsa totale nella quale M1 e M2, dopo il punto di rallentamento in apertura, procedono a velocità rallentata costante.

 Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.

 Per configurare separatamente M1 o M2 utilizzare il menù "Configura M1" o "Configura M2".

 Con funzione disattivata, il cancello esegue ugualmente una decelerazione in prossimità dello spazio di accostamento.

|                                       |                      |                                      |
|---------------------------------------|----------------------|--------------------------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | Punto rall. apertura | Disattivato (Default)<br>Da 1% a 50% |
|---------------------------------------|----------------------|--------------------------------------|

### Spazio di rallentamento in chiusura

Imposta la percentuale della corsa totale nella quale M1 e M2, dopo il punto di rallentamento in chiusura, procedono a velocità rallentata costante.

 Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.

 Per configurare separatamente M1 o M2 utilizzare il menù "Configura M1" o "Configura M2".

 Con funzione disattivata, il cancello esegue ugualmente una decelerazione in prossimità dello spazio di accostamento.


|                                       |                      |                                      |
|---------------------------------------|----------------------|--------------------------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | Punto rall. chiusura | Disattivato (Default)<br>Da 1% a 50% |
|---------------------------------------|----------------------|--------------------------------------|

### Velocità di rallentamento in apertura

Imposta la velocità di rallentamento in apertura di M1 e M2 (percentuale della massima velocità).

 Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.

 Il parametro viene utilizzato solo con funzione [Punto di rallentamento in apertura] attivata.

 Per motori Stylo ME e Stylo RME potrebbe essere necessario ridurre la tensione minima applicabile al motore per ottenere la percentuale di rallentamento desiderata. Vedi funzione [Riduzione velocità].


|                                       |                        |                            |
|---------------------------------------|------------------------|----------------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | Velocità rall apertura | Da 10% a 50% (Default 40%) |
|---------------------------------------|------------------------|----------------------------|

### Velocità di rallentamento in chiusura

Imposta la velocità di rallentamento in chiusura di M1 e M2 (percentuale della massima velocità).

 Se il valore impostato per M1 è diverso da quello di M2, qui viene visualizzato solo il valore di M2.


 Il parametro viene utilizzato solo con funzione [Punto di rallentamento in chiusura] attivata.



 Per motori Stylo ME e Stylo RME potrebbe essere necessario ridurre la tensione minima applicabile al motore per ottenere la percentuale di rallentamento desiderata. Vedi funzione [Riduzione velocità].

|                                       |                        |                            |
|---------------------------------------|------------------------|----------------------------|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | Velocità rall chiusura | Da 10% a 50% (Default 40%) |
|---------------------------------------|------------------------|----------------------------|

## AST control in rallentamento

Regola, in percentuale, la sensibilità di rilevazione degli ostacoli durante la fase di rallentamento.

 Il parametro viene utilizzato solo se è attivo il punto di rallentamento in chiusura o in apertura.

|                                       |                             |   |
|---------------------------------------|-----------------------------|---|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | <b>AST control in rall.</b> | Disattivato (Default)<br>Minimo<br>Medio<br>Massimo<br> <b>Disattivato = Massima spinta e bassa sensibilità all'ostacolo.</b><br> <b>Massimo = Minima spinta e elevata sensibilità all'ostacolo.</b><br><br>Personalizzato<br>Personalizzato in ch.<br>Personalizzato in ap.<br><br>I valori personalizzati da utilizzare sono in percentuale:<br>- da 10% (minima spinta e elevata sensibilità all'ostacolo)<br>- a 100% (massima spinta e bassa sensibilità all'ostacolo) |
|---------------------------------------|-----------------------------|---|

## Test di impatto

Attiva/disattiva la modalità di test per la verifica delle prove d'impatto. Con funzione attiva, l'automazione non segnala gli errori legati al rilevamento ostacoli dopo più impatti consecutivi.


 La modalità di Test si disattiva automaticamente dopo 1 ora dall'attivazione.

 Con funzione attiva compare a display l'icona .

|                                       |                        |   |
|---------------------------------------|------------------------|---|
| Configurazione><br>Impostazioni corsa | <b>Test di impatto</b> | Attiva modalità Test<br>Disattiva modalità Test |
|---------------------------------------|------------------------|---|

### Configura corsa M1


Permette di modificare solo per il motore M1 (se questo è diverso da M2) alcuni parametri precedentemente descritti.

 La funzione appare solo con M1+M2 selezionato nella funzione [Numero Motori].

 La funzione non appare con tipo motore EM4024 [Funzione Tipo Motore impostata su EM4024].


Configurazione>  
Impostazioni corsa>  
Configura M1

Velocità apertura  
Velocità chiusura  
Spazio accostamento in  
apertura  
Spazio accostamento in  
chiusura  
Spazio di rallentamento in  
apertura  
Spazio di rallentamento in  
chiusura  
Velocità di rallentamento  
in apertura  
Velocità di rallentamento  
in chiusura

 Vedere i parametri specifici di ogni funzione.

### Configura corsa M2


Permette di modificare solo per il motore M2 (se questo è diverso da M1) alcuni parametri precedentemente descritti.

 La funzione appare solo con M1+M2 selezionato nella funzione [Numero Motori].

 La funzione non appare con tipo motore EM4024 [Funzione Tipo Motore impostata su EM4024].


Configurazione>  
Impostazioni corsa>  
Configura M2

Velocità apertura  
Velocità chiusura  
Spazio accostamento in  
apertura  
Spazio accostamento in  
chiusura  
Spazio di rallentamento in  
apertura  
Spazio di rallentamento in  
chiusura  
Velocità di rallentamento  
in apertura  
Velocità di rallentamento  
in chiusura

 Vedere i parametri specifici di ogni funzione.

### Stop Totale

Attiva o disattiva l'ingresso 2-1. Se attivato, l'ingresso viene utilizzato come normalmente chiuso.

 Con ingresso aperto la funzione esclude l'esecuzione di ogni comando, compresa l'eventuale chiusura automatica.

Configurazione>  
Sicurezze filari

Stop totale

Disattivato (Default)  
Attivato



**Ingresso CX , ingresso CY , ingresso CZ , Ingresso CK**

Associa una funzione all'ingresso CX o CY o CZ o CK

Configurazione>  
Sicurezze filari

**Ingresso CX**  
**Ingresso CY**  
**Ingresso CZ**  
**Ingresso CK**

Disattivato (Default)

C1 = Riapertura durante la chiusura (Fotocellule)

C2 = Richiusura durante l'apertura (Fotocellule)

C3 = Stop parziale Solo con [Ch. automatica] attivata.

C4 = Attesa ostacolo (Fotocellule)

C7 = Riapertura durante la chiusura (Bordi sensibili)

C8 = Richiusura durante l'apertura (Bordi sensibili)

C13 = Riapertura durante la chiusura con chiusura immediata dopo la rimozione dell'ostacolo, anche con cancello non in movimento

r7 = Riapertura durante la chiusura (Bordo sensibile con resistenza 8K2)

r8 = Riapertura durante l'apertura (Bordo sensibile con resistenza 8K2)

r7 (due bordi sensibili) = Riapertura durante la chiusura (Coppia di bordi sensibili con resistenza 8K2)

r8 (due bordi sensibili) = Riapertura durante la chiusura (Coppia di bordi sensibili con resistenza 8K2)

**Test sicurezze**

Attiva il controllo del corretto funzionamento delle fotocellule collegate agli ingressi selezionati, dopo ogni comando di apertura e chiusura.



**Eseguire il test collegando le fotocellule al morsetto TS [vedi paragrafo Dispositivi di sicurezza].**

Configurazione>  
Sicurezze filari

**Test sicurezze**

Disattivato (Default)

CX \_ \_ \_

\_ CY \_ \_

CX CY \_ \_

\_ \_ CZ \_

CX \_ CZ \_

\_ CY CZ \_

CX CY CZ \_

\_ \_ \_ CK

CX \_ \_ CK

\_ CY \_ CK

CX CY \_ CK

\_ \_ CZ CK


CX \_ CZ CK

\_ CY CZ CK

CX CY CZ CK

## RIO ED T1 e RIO ED T2


Permette di associare una funzione tra quelle previste a un dispositivo di sicurezza wireless.

 **La funzione appare solo se è presente la scheda di interfaccia RIO Conn.**

|                                  |                        |   |
|----------------------------------|------------------------|---|
| Configurazione><br>Sicurezze RIO | RIO ED T1<br>RIO ED T2 | Disattivato (Default)<br>P0 = Arresta il cancello ed esclude l'eventuale chiusura automatica. Usare un dispositivo di comando per riprendere il movimento.<br>P7 = Riapertura durante la chiusura.<br>P8 = Richiusura durante l'apertura. |
|----------------------------------|------------------------|---|

## RIO PH T1 e RIO PH T2

Permette di associare una funzione tra quelle previste a un dispositivo di sicurezza wireless.

 **La funzione appare solo se è presente la scheda di interfaccia RIO Conn.**

|                                  |                        |   |
|----------------------------------|------------------------|---|
| Configurazione><br>Sicurezze RIO | RIO PH T1<br>RIO PH T2 | Disattivato (Default)<br>P1 = Riapertura durante la chiusura.<br>P2 = Richiusura durante l'apertura.<br>P3 = Stop parziale. Solo con [Ch. automatica] attivata.<br>P4 = Attesa ostacolo.<br>P13 = riapertura durante la chiusura con chiusura immediata dopo la rimozione dell'ostacolo, anche con cancello non in movimento. |
|----------------------------------|------------------------|---|

## Fotocellula BUS <n>

Associa una funzione all'ingresso Fotocellula BUS <n>.

 **<n> va da 1 a 8 e corrisponde all'indirizzo impostato sul dip-switch della fotocellula**

 **La funzione appare solo se è presente una Fotocellula BUS collegata.**

|                                    |  |  |
|------------------------------------|--|--|
| Configurazione><br>Dispositivi BUS | Fotocellula BUS 1<br>Fotocellula BUS 2<br>Fotocellula BUS 3<br>Fotocellula BUS 4<br>Fotocellula BUS 5<br>Fotocellula BUS 6<br>Fotocellula BUS 7<br>Fotocellula BUS 8 | Disattivato (Default)<br>C1 = Riapertura durante la chiusura (Fotocellule)<br>C2 = Richiusura durante l'apertura (Fotocellule)<br>C3 = Stop parziale Solo con [Ch. automatica] attivata.<br>C4 = Attesa ostacolo (Fotocellule)<br>C13 = Riapertura durante la chiusura con chiusura immediata dopo la rimozione dell'ostacolo, anche con cancello non in movimento<br>Apri<br>Chiude |
|------------------------------------|--|--|

## Selettore a chiave BUS <n>

Associa una funzione all'ingresso Selettore a chiave BUS <n>. Possono essere impostate funzioni differenti a seconda del verso di rotazione della chiave.



<n> va da 1 a 7 e corrisponde all'indirizzo impostato sul dip-switch del selettore a chiave



La funzione appare solo se è presente un Selettore a chiave BUS collegato.

|   |  |   |
|---|--|---|
| <p>Configurazione&gt;<br/>Dispositivi BUS</p> | <p><b>Selettore a chiave BUS 1</b><br/><b>Selettore a chiave BUS 2</b><br/><b>Selettore a chiave BUS 3</b><br/><b>Selettore a chiave BUS 4</b><br/><b>Selettore a chiave BUS 5</b><br/><b>Selettore a chiave BUS 6</b><br/><b>Selettore a chiave BUS 7</b></p> | <p>Chiave verso destra<br/>Chiave verso sinistra</p> <p>Scegliere il comando da associare al movimento della chiave.</p> <p>Passo-passo - Il primo comando è di apertura e il secondo comando è di chiusura.<br/>Sequenziale - Il primo comando è di apertura, il secondo comando è di STOP, il terzo comando è di chiusura e il quarto comando è di STOP.</p> <p>Apri<br/>Chiudi<br/>Apertura parziale<br/>Stop<br/>Uscita B1-B2<br/>Relè modulo BUS 1 - Attiva l'uscita 2 (uscita relè) del modulo I/O BUS 1<br/>Relè modulo BUS 2 - Attiva l'uscita 2 (uscita relè) del modulo I/O BUS 2</p> |
|---|--|---|

## Modulo I/O - Ingressi

Associa una funzione agli ingressi del Modulo I/O <n>.



<n> va da 1 a 2 e corrisponde all'indirizzo impostato sul dip-switch del modulo.




La funzione appare solo se è presente un Modulo I/O BUS collegato.

|   |  |   |
|---|--|---|
| <p>Configurazione&gt;<br/>Dispositivi BUS&gt;<br/>Modulo I/O BUS 1<br/>Modulo I/O BUS 2</p> | <p><b>Ingresso I1</b><br/><b>Ingresso I2</b></p> | <p>Disattivato (Default)<br/>Stop = Arresta il cancello ed esclude l'eventuale chiusura automatica. Usare un dispositivo di comando per riprendere il movimento.</p> <p><b>Se attivato, l'ingresso viene utilizzato come normalmente chiuso.</b></p> <p>r7 = Riapertura durante la chiusura (Bordo sensibile con resistenza 8K2)<br/>r8 = Richiusura durante l'apertura (Bordo sensibile con resistenza 8K2)<br/>Apertura parziale<br/>Apri<br/>Chiudi<br/>Passo passo - Il primo comando è di apertura e il secondo comando è di chiusura.<br/>Sequenziale - Il primo comando è di apertura, il secondo comando è di STOP, il terzo comando è di chiusura e il quarto comando è di STOP.</p> |
|---|--|---|

### Modulo I/O <n> - Uscita spia

Associa una funzione all'uscita 1 del Modulo I/O <n>.

 <n> va da 1 a 2 e corrisponde all'indirizzo impostato sul dip-switch del modulo.

 La funzione appare solo se è presente un Modulo I/O BUS collegato.


Configurazione>  
Dispositivi BUS>  
Modulo I/O BUS 1  
Modulo I/O BUS 2

#### Uscita spia

Spia varco aperto - Segnala lo stato dell'automazione.  
Lampada ciclo - La lampada rimane accesa per tutta la manovra.  
Lampada di cortesia - La lampada si accende all'avvio di una manovra e resta accesa anche dopo il termine della manovra per il tempo impostato dalla funzione [Tempo cortesia].

### Modulo I/O <n> - Uscita relè

Associa una funzione all'uscita 2 del Modulo I/O <n>.

 <n> va da 1 a 2 e corrisponde all'indirizzo impostato sul dip-switch del modulo.

 La funzione appare solo se è presente un Modulo I/O BUS collegato.


Configurazione>  
Dispositivi BUS>  
Modulo I/O BUS 1  
Modulo I/O BUS 2

#### Uscita relè

Bistabile  
Monostabile - acceso da 1 a 180 secondi (Default 1)

### Lampeggiatore BUS <Colore in apertura>

Imposta il colore del lampeggiatore BUS durante l'apertura dell'automazione.

 La funzione appare solo se è presente un Lampeggiatore BUS collegato.

Configurazione>  
Dispositivi BUS>  
Lampeggiatore BUS

#### Colore in apertura

Bianco  
Giallo  
Arancio  
Rosso (Default)  
Viola  
Blu  
Azzurro  
Verde

### Lampeggiatore BUS <Colore in chiusura>

Imposta il colore del lampeggiatore BUS durante la chiusura dell'automazione.

 La funzione appare solo se è presente un Lampeggiatore BUS collegato.

Configurazione>  
Dispositivi BUS>  
Lampeggiatore BUS

#### Colore in chiusura

Bianco  
Giallo  
Arancio  
Rosso (Default)  
Viola  
Blu  
Azzurro  
Verde

**Lampeggiatore BUS <Colore tempo chiusura automatica>**


Imposta il colore del lampeggiatore BUS durante il tempo di chiusura automatica.

 **La funzione appare solo se è presente un Lampeggiatore BUS collegato.**

|  |                  |   |
|--|------------------|---|
| Configurazione><br>Dispositivi BUS><br>Lampeggiatore BUS | Colore ch. Auto. | Disattivato<br>Bianco<br>Giallo<br>Arancio<br>Rosso<br>Viola<br>Blu<br>Azzurro<br>Verde (Default) |
|--|------------------|---|

**Lampeggiatore BUS <Colore prelampeggio>**


Su lampeggiatore BUS, imposta il colore del lampeggio antecedente alle manovre di chiusura ed apertura (prelampeggio).

 **La funzione appare solo se è presente un Lampeggiatore BUS collegato.**

|  |                     |  |
|--|---------------------|--|
| Configurazione><br>Dispositivi BUS><br>Lampeggiatore BUS | Colore prelampeggio | Bianco (Default)<br>Giallo<br>Arancio<br>Rosso<br>Viola<br>Blu<br>Azzurro<br>Verde |
|--|---------------------|--|

**Lampeggiatore BUS <Segnala errori>**

Imposta il colore del lampeggiatore BUS in caso di segnalazione di un errore.

 **La segnalazione si attiva dopo aver inviato un comando di movimentazione.**

 **La funzione appare solo se è presente un Lampeggiatore BUS collegato.**

|  |                |   |
|--|----------------|---|
| Configurazione><br>Dispositivi BUS><br>Lampeggiatore BUS | Segnala errori | Disattivato (Default)<br>Bianco<br>Giallo<br>Arancio<br>Rosso<br>Viola<br>Blu<br>Azzurro<br>Verde |
|--|----------------|---|

## Segnala manutenzione

Imposta il colore del lampeggio dei dispositivi BUS abilitati (lampeggiatori e selettori) in caso di manutenzione necessaria. Con funzione attiva questi dispositivi segnaleranno la necessità di eseguire la manutenzione all'avvio di ogni manovra.

 È necessario configurare la manutenzione e impostare il numero di manovre. Vedi funzione [Configura Manutenzione].

 La funzione appare solo se è presente un Lampeggiatore BUS o un Selettore BUS collegato.

|   |                             |   |
|---|-----------------------------|---|
| Configurazione><br>Dispositivi BUS><br>Luci dispositivi BUS | <b>Segnala manutenzione</b> | Disattivato (Default)<br>Bianco<br>Giallo<br>Arancio<br>Rosso<br>Viola<br>Blu<br>Azzurro<br>Verde |
|---|-----------------------------|---|


## Comando 2-7

Associa un comando al dispositivo collegato su 2-7.

|                                     |                    |   |
|-------------------------------------|--------------------|---|
| Configurazione><br>Ingressi comando | <b>Comando 2-7</b> | Passo-passo (Default) - Il primo comando è di apertura e il secondo comando è di chiusura.<br><br>Sequenziale - Il primo comando è di apertura, il secondo comando è di STOP, il terzo comando è di chiusura e il quarto comando è di STOP. |
|-------------------------------------|--------------------|---|

## Serratura

Permette di associare lo sblocco dell'elettroserratura/elettromagnete a un comando.

|                             |                  |   |
|-----------------------------|------------------|---|
| Configurazione><br>Funzioni | <b>Serratura</b> | Disattivato (Default)<br>Da chiuso<br>Da aperto<br>Da aperto e chiuso<br>Continua<br>Elettromagnete 24V<br> L'elettromagnete si attiva a motore fermo e si disattiva durante la manovra. |
|-----------------------------|------------------|---|

## Spinta in chiusura

A finecorsa in chiusura, l'automazione esegue una spinta in battuta delle ante per un secondo.

|                             |                           |   |
|-----------------------------|---------------------------|---|
| Configurazione><br>Funzioni | <b>Spinta in chiusura</b> | Disattivato (Default)<br>Minima<br>Media<br>Massima |
|-----------------------------|---------------------------|---|

### Colpo di ariete

Prima di ogni manovra, di apertura o chiusura, le ante eseguono una spinta in battuta per facilitare lo sgancio dell'elettroserratura.

 **La spinta in battuta viene eseguita in apertura o in chiusura, a seconda di dove sia attiva l'elettroserratura. Vedi funzione [Serratura].**

Configurazione>  
Funzioni

**Colpo di ariete**

Disattivato (Default)  
Attivato

### Libera ostacolo

Con funzione attiva, quando l'automazione rileva un ostacolo tramite l'AST control della scheda o tramite bordo sensibile, il movimento dell'anta si inverte per lo spazio necessario a liberare l'ostacolo e successivamente si ferma.

Configurazione>  
Funzioni

**Libera ostacolo**

Disattivato (Default)  
Attivato

### Uscita B1-B2

Per la configurazione del contatto.

Configurazione>  
Funzioni

**Uscita B1-B2**

Bistabile  
Monostabile: accesso da 1 a 180 secondi (Default 1)

### Azione mantenuta

Con la funzione attiva, il movimento dell'automazione (apertura o chiusura) si interrompe quando il dispositivo di comando viene rilasciato.

 **L'attivazione della funzione esclude tutti gli altri dispositivi di comando.**

Configurazione>  
Funzioni

**Azione mantenuta**

Disattivato (Default)  
Attivato

### Ostacolo a motore fermo

Con la funzione attiva, l'automazione rimane ferma se i dispositivi di sicurezza rilevano un ostacolo. La funzione ha effetto con: cancello chiuso, cancello aperto o dopo uno stop totale.


Configurazione>  
Funzioni

**Ost. a motore fermo**

Disattivato (Default)  
Attivato

### Chiusura automatica

Imposta il tempo che precede la chiusura automatica, una volta raggiunto il punto di finecorsa in apertura o dopo l'intervento delle fotocellule con funzione di stop parziale [C3].

 **La funzione non si attiva nei casi in cui intervengano dispositivi di sicurezza per la rilevazione di un ostacolo, dopo uno stop totale, in caso di mancanza di tensione o in presenza di un errore.**


Configurazione>  
Tempi

**Ch. automatica**

Disattivato (Default)  
Da 1 a 180 secondi

## Chiusura automatica dopo apertura parziale o pedonale

Imposta il tempo che precede la chiusura automatica dopo che è stato eseguito un comando di apertura parziale.

 **La funzione non si attiva nei casi in cui intervengano dispositivi di sicurezza per la rilevazione di un ostacolo, dopo uno stop totale, in caso di mancanza di tensione o in presenza di un errore.**


|                          |                           |  |
|--------------------------|---------------------------|--|
| Configurazione><br>Tempi | <b>Ch. auto. parziale</b> | Disattivato<br>Da 1 a 180 secondi (Default 10) |
|--------------------------|---------------------------|--|

## Modalità condominio


Con comando Apertura Parziale (2-3P), l'anta M2 si apre.

Inviando successivamente un comando Apre (2-3), entrambe le ante si aprono.

Con funzione [Chiusura automatica] impostata, l'anta M1 si richiude allo scadere del tempo di chiusura automatica selezionato mentre l'anta M2 si ripositiona sul punto di apertura parziale indicato in [Regolazione apertura parziale].


 **Se il comando di Apertura parziale viene dato da ingresso (2-3P) la funzione [Chiusura automatica dopo apertura parziale o pedonale] deve essere disattivata.**

 **Per tornare al funzionamento normale del cancello, inviare un comando di chiusura.**

 **Se il comando di Apertura parziale viene inviato tramite timer, allo scadere del tempo impostato l'automazione ritorna al funzionamento normale e le ante si chiudono. Vedi funzione [Creazione timer].**

## Tempo di ritardo in apertura di M1

Regola il ritardo in apertura della prima anta rispetto alla seconda.


 **Solo per i motori con encoder: se la distanza tra le due ante è già sufficiente per garantire il tempo di ritardo impostato, il ritardo non verrà eseguito.**

 **La funzione non appare con tipo motore EM4024 [Funzione Tipo Motore impostata su EM4024].**

|                          |                           |  |
|--------------------------|---------------------------|--|
| Configurazione><br>Tempi | <b>Ritardo M1 in apre</b> | Disattivato<br>Da 1 a 10 secondi (Default 2) |
|--------------------------|---------------------------|--|

## Tempo di ritardo in chiusura di M2

Regola il ritardo in apertura della seconda anta rispetto alla prima.

 **Solo per i motori con encoder: se la distanza tra le due ante è già sufficiente per garantire il tempo di ritardo impostato, il ritardo non verrà eseguito.**

 **La funzione non appare con tipo motore EM4024 [Funzione Tipo Motore impostata su EM4024].**

|                          |                             |  |
|--------------------------|-----------------------------|--|
| Configurazione><br>Tempi | <b>Ritardo M2 in chiude</b> | Disattivato<br>Da 1 a 25 secondi (Default 2) |
|--------------------------|-----------------------------|--|

## Spia varco aperto

Segnala lo stato dell'automazione.

|                                     |                          |  |
|-------------------------------------|--------------------------|--|
| Configurazione><br>Gestione lampade | <b>Spia varco aperto</b> | Spia accesa (Default) - La spia rimane accesa quando il cancello è in movimento o aperto.<br><br>Spia lampeggiante - La spia lampeggia ogni mezzo secondo quando il cancello si sta aprendo e rimane accesa quando il cancello è aperto. La spia lampeggia ogni secondo quando il cancello si sta chiudendo ed è spenta quando il cancello è chiuso. |
|-------------------------------------|--------------------------|--|



## Lampada supplementare


Permette di scegliere la modalità di funzionamento del dispositivo di illuminazione collegato all'uscita E3.

Configurazione>  
Gestione lampade

### Lampada E3

Disabilitato (Default)

Lampada ciclo - La lampada rimane accesa per tutta la manovra.

 **La lampada rimane spenta se non viene impostato un tempo di chiusura automatica.**

Lampada cortesia - La lampada si accende all'avvio di una manovra e resta accesa anche dopo il termine della manovra per un tempo pari al tempo impostato dalla funzione [Tempo cortesia].

## Tempo cortesia

Definisce quanti secondi la lampada supplementare (configurata come lampada di cortesia) rimane accesa dopo una manovra di apertura o chiusura.

Configurazione>  
Gestione lampade

### Tempo cortesia

da 60 a 180 secondi (Default 60)

## Tempo prelampeggio

Regola il tempo di attivazione anticipata del lampeggiatore prima di ogni manovra.


Configurazione>  
Gestione lampade

### Tempo prelampeggio

Disattivato (Default)  
Da 1 a 10 secondi

## Indirizzo CRP

Assegna un codice identificativo univoco (indirizzo CRP) alla scheda elettronica.

 **La funzione è necessaria nel caso ci siano più automazioni connesse allo stesso BUS di comunicazione mediante protocollo CRP.**

Configurazione>  
Comunicazione RSE

### Indirizzo CRP

da 1 a 254 (Default 1)

## Velocità RSE

Imposta la velocità di comunicazione del sistema di connessione remota.


Configurazione>  
Comunicazione RSE

### Velocità RSE

4800 bps  
9600 bps  
14400 bps  
19200 bps  
38400 bps (Default)  
57600 bps  
115200 bps

### Salvataggio dati

Salva nel dispositivo di memoria (memory roll) i dati relativi agli utenti, alle temporizzazioni e alle configurazioni.


 **La funzione è visibile solo quando viene inserita una memory roll nella scheda elettronica.**

Configurazione>  
Memoria esterna

Salvataggio dati

### Letture dati

Carica dal dispositivo di memoria (memory roll) i dati relativi agli utenti, alle temporizzazioni e alle configurazioni.

 **La funzione è visibile solo quando viene inserita una memory roll nella scheda elettronica.**

Configurazione>  
Memoria esterna

Letture dati

### Reset parametri

Ripristina le configurazioni ai valori di fabbrica ad esclusione di: [utenti], [temporizzazioni], [numero motori], [tipo motore], [indirizzo CRP], [funzione ingressi finecorsa], [velocità RSE], [password], [lingua], [formato ora] e le impostazioni relative alla taratura della corsa.

Configurazione

Reset parametri

Confermi? NO  
Confermi? SI

### Procedura guidata


È possibile utilizzare la procedura guidata di configurazione dell'impianto.

Configurazione

Procedura guidata

## Nuovo utente


Permette di registrare un massimo di 1000 utenti e di assegnare ad ognuno di essi una funzione.

 **L'operazione può essere svolta mediante un trasmettitore o un dispositivo selettore a BUS (per esempio: tastiera, lettore transponder). La scheda che gestisce i trasmettitori (AF) deve essere innestata nel connettore.**

|                 |              |  |
|-----------------|--------------|--|
| Gestione utenti | Nuovo utente | <p>Scegliere la funzione che si vuole assegnare all'utente.</p> <p>Passo passo - Il primo comando è di apertura e il secondo comando è di chiusura.</p> <p>Sequenziale<br/>Il primo comando è di apertura, il secondo comando è di STOP, il terzo comando è di chiusura e il quarto comando è di STOP.</p> <p>Apri<br/>Apertura parziale<br/>Uscita B1-B2<br/>Relè modulo BUS 1 - Attiva l'uscita 2 (uscita relè) del modulo I/O BUS 1<br/>Relè modulo BUS 2 - Attiva l'uscita 2 (uscita relè) del modulo I/O BUS 2</p> <p>Premere ENTER per confermare.<br/>Viene richiesto l'inserimento del codice utente, inviare il codice dal dispositivo di comando.<br/>Ripetere la procedura per inserire altri utenti.</p> |
|-----------------|--------------|--|

## Rimuovi utente

Rimuove uno degli utenti registrati.

|                 |                |  |
|-----------------|----------------|--|
| Gestione utenti | Rimuovi utente | <p>Usare le frecce per scegliere il numero associato all'utente che si vuole rimuovere.</p> <p> <b>In alternativa è possibile selezionare l'utente inviando un comando dal dispositivo associato.</b></p> <p>Premere ENTER per confermare<br/>Confermi? NO<br/>Confermi? SI</p> |
|-----------------|----------------|--|

## Rimuovi tutti

Rimuove tutti gli utenti registrati.

|                 |               |                                      |
|-----------------|---------------|--------------------------------------|
| Gestione utenti | Rimuovi tutti | <p>Confermi? NO<br/>Confermi? SI</p> |
|-----------------|---------------|--------------------------------------|

## Decodifica radio

Permette di scegliere il tipo di codifica radio dei trasmettitori abilitati a comandare l'automazione.

 **Scegliendo il tipo di codifica radio dei trasmettitori [Rolling code] o [TW key block] eventuali trasmettitori precedentemente memorizzati verranno cancellati.**

|                 |                         |  |
|-----------------|-------------------------|--|
| Gestione utenti | <b>Decodifica radio</b> | Tutte le decodifiche (Default)<br>Rolling code<br>TW Key block<br><br>Confermi? NO<br>Confermi? SI |
|-----------------|-------------------------|--|


## Self-Learning Rolling

Permette di memorizzare un nuovo trasmettitore rolling code attivando l'acquisizione da un trasmettitore rolling code già memorizzato. Le procedure di memorizzazione e di acquisizione sono spiegate nel manuale del trasmettitore.

|                 |                              |                                   |
|-----------------|------------------------------|-----------------------------------|
| Gestione utenti | <b>Self-Learning Rolling</b> | Disattivato (Default)<br>Attivato |
|-----------------|------------------------------|-----------------------------------|

## Cambio modalità

Cambia la funzione assegnata ad un determinato utente.

|                 |                        |   |
|-----------------|------------------------|---|
| Gestione utenti | <b>Cambio modalità</b> | Usare le frecce per selezionare il numero associato all'utente da modificare.<br> <b>In alternativa è possibile selezionare l'utente inviando un comando dal dispositivo associato.</b><br>Premere ENTER per confermare.<br><br>Scegliere il comando da associare all'utente.<br><br>Passo passo - Il primo comando è di apertura e il secondo comando è di chiusura.<br>Sequenziale - Il primo comando è di apertura, il secondo comando è di STOP, il terzo comando è di chiusura e il quarto comando è di STOP.<br>Apri<br>Apertura parziale<br>Uscita B1-B2<br>Relè modulo BUS 1 - Attiva l'uscita 2 (uscita relè) del modulo I/O BUS 1<br>Relè modulo BUS 2 - Attiva l'uscita 2 (uscita relè) del modulo I/O BUS 2<br><br>Premere ENTER per confermare.<br><br>Confermi? NO<br>Confermi? SI |
|-----------------|------------------------|---|

## Versione FW

Permette di visualizzare la versione firmware e GUI installate.

### Informazioni

### Versione FW

Con le frecce < > si passa a visualizzare:  
 FW MC.x.x.xx (versione firmware scheda motore)  
 FW UI.x.x.xx (versione firmware scheda display)  
 GUI x.x (grafica)

## Stato dispositivi BUS

Indica lo stato di tutti i dispositivi che possono essere collegati al BUS e gestiti dal firmware in uso.

### Legenda

<n> rappresenta il numero del dispositivo.

### Informazioni

### Stato dispositivi BUS

Fotocellule BUS <n>



<n> va da 1 a 8

Lo stato visualizzato potrà essere:

**OK**

**Non comunica**

**Sicurezza attiva**

**Conflitto indirizzo BUS**

Selettore BUS <n>



<n> va da 1 a 7

Lo stato visualizzato potrà essere:

**OK**

**Non comunica**

**Conflitto indirizzo BUS**

Lampeggiatore BUS <n>



<n> va da 1 a 2

Lo stato visualizzato potrà essere:

**OK**

**Non comunica**

**Conflitto indirizzo BUS**

Modulo I/O BUS <n>



<n> va da 1 a 2

Lo stato visualizzato potrà essere:

**OK**

**Non comunica**

**Conflitto indirizzo BUS**

## Conteggi manovre

Permette di visualizzare il numero di manovre effettuate dall'automazione, totale o parziale (dopo un'operazione di manutenzione).

 Il numero di manovre è il numero visualizzato moltiplicato per 100.

|              |                  |   |
|--------------|------------------|---|
| Informazioni | Conteggi manovre | Manovre totali - Manovre effettuate dall'installazione dell'automazione.<br><br>Manovre parziali - Manovre effettuate dopo l'ultima manutenzione. |
|--------------|------------------|---|

## Configura manutenzione

Imposta il numero di manovre eseguibili dall'automazione prima che venga notificata la necessità di effettuare la manutenzione.

 L'avviso viene visualizzato a display con la scritta [Eseguire manutenzione] e segnalato con lampeggi 3 + 3 ogni ora dal dispositivo collegato su 10-5.

|              |                    |   |
|--------------|--------------------|---|
| Informazioni | Conf. manutenzione | Disattivato (Default)<br>da 1 x100 a 500 x100 |
|--------------|--------------------|---|


## Reset manutenzione

Azzerare il conteggio del numero delle manovre parziali.

|              |                    |                              |
|--------------|--------------------|------------------------------|
| Informazioni | Reset manutenzione | Confermi? NO<br>Confermi? SI |
|--------------|--------------------|------------------------------|

## Lista errori

Visualizza gli ultimi 8 errori rilevati. La lista errori può essere cancellata.

|              |              |   |
|--------------|--------------|---|
| Informazioni | Lista errori |  Usare le frecce per scorrere la lista.<br>Per cancellare la lista errori selezionare [Cancella errori]<br>Premere ENTER per confermare.<br><br>Confermi? NO<br>Confermi? SI |
|--------------|--------------|---|

## Mostra orologio

Abilita la visualizzazione dell'orologio sul display.

|                |                 |  |
|----------------|-----------------|--|
| Gestione timer | Mostra orologio |  |
|----------------|-----------------|--|


## Imposta orologio

Permette di impostare data e ora.

|                |                  |   |
|----------------|------------------|---|
| Gestione timer | Imposta orologio | Utilizzare le frecce ed il pulsante Enter per inserire i valori desiderati. |
|----------------|------------------|---|

## DST automatico

Abilita l'impostazione automatica dell'ora legale.

 **Valido solo in Europa centrale UTC+1.**

### Gestione timer

### DST automatico

Disattivato (Default)

Attivato

Commutazione estiva: +1h ultima domenica del mese di marzo (passaggio a ora legale).

Commutazione invernale: -1h ultima domenica del mese di ottobre (passaggio a ora solare).

## Formato ora

Permette di scegliere il formato di visualizzazione dell'orologio.

### Gestione timer

### Formato ora

24 ore

12 ore (AM/PM)

## Crea nuovo timer

Permette di temporizzare una o più tipologie di attivazioni a scelta tra quelle disponibili.

### Gestione timer

### Crea nuovo timer

Usare le frecce per scegliere il comando desiderato.

Apertura

Apertura parziale

Uscita B1-B2

Premere ENTER per confermare.

Orario inizio

Usare le frecce per impostare l'ora di inizio dell'attivazione della funzione.

Premere ENTER per confermare.

Orario fine

Usare le frecce per impostare l'ora di fine dell'attivazione della funzione.

Premere ENTER per confermare.

Giorni settimanali

Usare le frecce per impostare i giorni di attivazione della funzione.

Seleziona giorni

Tutta settimana

Premere ENTER per confermare.

## Rimuovi timer

Rimuove una delle temporizzazioni salvate.

### Gestione timer

### Rimuovi timer

Usare le frecce per scegliere la temporizzazione che si desidera rimuovere.

O = [Apertura]

P = [Apertura parziale]

B = [Uscita B1-B2]

Premere ENTER per confermare.

## Lingua

Imposta la lingua del display.

### Lingua

Italiano (IT)  
English (EN) (Default)  
Français (FR)  
Deutsch (DE)  
Español (ES)  
Português (PT)  
Русский (RU)  
Polski (PL)  
Românesc (RO)  
Magyar (HU)  
Hrvatski (HR)  
Український (UA)  
Nederlands (NL)

## Abilita password

Permette di impostare una password di 4 cifre. La password sarà richiesta a chiunque voglia accedere al menu principale.

 **Questa voce compare solamente se NON è stata abilitata la password.**

### Password

### Abilita password

Utilizzare le frecce e il pulsante Enter per comporre il codice desiderato.

Ripetere la password utilizzando le frecce e il tasto Enter per confermare.

## Rimuovi password

Rimuove la password che protegge l'accesso al menu principale.

 **Questa voce compare solamente se è stata abilitata la password.**

### Password

### Rimuovi password

Confermi? NO

Confermi? SI



## Cambia password

Cambia la password che protegge l'accesso al menu principale.

 Questa voce compare solamente se è stata abilitata la password.

Password

Cambia password

Utilizzare le frecce e il pulsante Enter per comporre il codice desiderato.

Ripetere la password utilizzando le frecce e il tasto Enter per confermare.

## Smarrimento password

In caso di smarrimento della password è necessario eseguire un ripristino della scheda ai valori di fabbrica. Vedere [Reset di Fabbrica].

### Reset di fabbrica

È possibile ripristinare i dati della scheda elettronica ai valori di fabbrica eseguendo le seguenti operazioni.


Togliere l'alimentazione alla scheda elettronica.

Tenendo premuti i tasti < >, ridare tensione alla scheda elettronica.

Continuare a tenere premuti i tasti < > fino a quando appare a display [Reset fabbrica].

Selezionare [Confermi? SI].

Premere ENTER per confermare.

** Ripristinando la scheda elettronica, vengono cancellati tutti gli utenti memorizzati, le temporizzazioni impostate, le configurazioni di manovra e le operazioni di taratura.**

** Con dispositivo CAME KEY, aggiornare sempre il firmware della scheda all'ultima versione disponibile.**

## Esportare / importare dati

È possibile salvare i dati relativi agli utenti e alla configurazione dell'impianto in una scheda MEMORY ROLL.  
I dati memorizzati possono essere riutilizzati in un'altra scheda elettronica dello stesso tipo per riportare le stesse configurazioni.

**⚠ Prima di inserire ed estrarre la scheda MEMORY ROLL, è OBBLIGATORIO TOGLIERE LA TENSIONE DI LINEA.**


- 1 Inserire la scheda MEMORY ROLL sul connettore dedicato presente sulla scheda elettronica.
- 2 Premere il pulsante Enter per accedere alla programmazione.
- 3 Usare le frecce per scegliere la funzione desiderata.

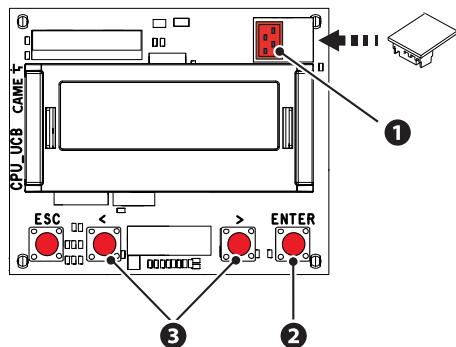
Configurazione > Memoria esterna > **Salvataggio dati**

Salva nel dispositivo di memoria (memory roll) i dati relativi agli utenti, alle temporizzazioni e alle configurazioni.
















Configurazione > Memoria esterna > **Letture dati**


Carica dal dispositivo di memoria (memory roll) i dati relativi agli utenti, alle temporizzazioni e alle configurazioni.

 **Terminate le operazioni di salvataggio e caricamento dati è possibile rimuovere la MEMORY ROLL.**




## LEGENDA SEGNALAZIONI A DISPLAY


|   |   |
|---|---|
|  | L'Encoder è disattivato.  |
|  | La funzione [Test d'impatto] è attiva.  |
|  | L'automazione ha rilevato un ostacolo in chiusura.  |
|  | L'automazione ha rilevato un ostacolo in apertura.  |
|  | L'automazione ha rilevato due ostacoli in chiusura.<br> Il numero a display varia a seconda della quantità di ostacoli rilevati.<br> Al raggiungimento del numero massimo di rilevamenti, l'automazione si ferma e viene indicato a display un messaggio di errore. |
|  | L'automazione ha rilevato due ostacoli in apertura.<br> Il numero a display varia a seconda della quantità di ostacoli rilevati.<br> Al raggiungimento del numero massimo di rilevamenti, l'automazione si ferma e viene indicato a display un messaggio di errore. |
|  | C'è almeno un timer programmato.  |
|  | È in esecuzione un timer programmato.<br> Con il timer programmato per l'apertura o per l'apertura parziale, qualsiasi comando radio dato permetterà sempre l'apertura. I comandi filari continuano a funzionare normalmente.  |
| <b>C&lt;n&gt;</b>   | Sicurezza filare attiva<br> Il valore <n> è associato al parametro selezionato sulle funzioni [Ingresso CX] [Ingresso CY] [Ingresso CK] [Ingresso CZ].   |
| <b>r7</b>   | Sicurezza R7 (bordo sensibile) attiva   |
| <b>r8</b>   | Sicurezza R8 (bordo sensibile) attiva   |
| <b>2r7</b>  | Sicurezza R7 (coppia di bordi sensibili) attiva   |
| <b>2r8</b>  | Sicurezza R8 (coppia di bordi sensibile) attiva   |
| <b>c&lt;n&gt;</b>   | Sicurezza fotocellule BUS attiva<br> Il valore <n> è associato al parametro selezionato sulle funzioni [Fotocellula BUS].  |
| <b>c23</b>  | Comando Apre attivo per le fotocellule BUS  |
| <b>c24</b>  | Comando Chiude attivo per le fotocellule BUS  |

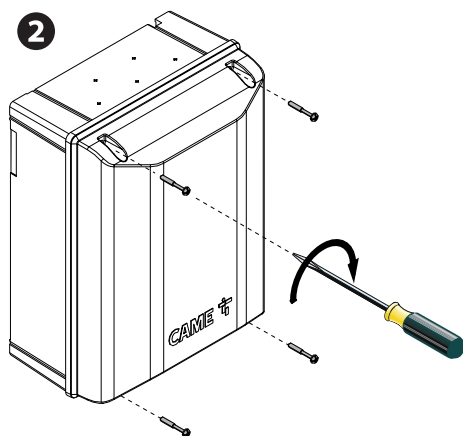
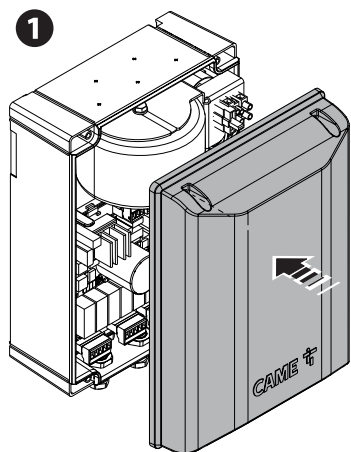
|                                 |   |
|---------------------------------|---|
| <b>CO</b>                       | Stop totale attivo  |
| <b>P&lt;n&gt;</b>               | Sicurezza RIO attiva<br> Il valore <n> è associato al parametro selezionato sulle funzioni [RIO ED T1 - RIO ED T2] e [RIO PH T1 - RIO PH T2] |
| <b>Conflitto indirizzo BUS</b>  | Rilevato un conflitto di ID sui dispositivi BUS.  |
| <b>Verificare disposit. BUS</b> | Un dispositivo BUS che ha una funzione di sicurezza configurata non risulta presente.   |
| <b>RIO non configurato</b>      | La Scheda RIO Conn non è configurata o non presenta nessuna configurazione di sicurezza.  |
| <b>Eeguire taratura</b>         | È necessario eseguire una taratura della corsa.   |
| <b>wizard</b>                   | È necessario selezionare un tipo motore.  |
| <b>Eeguire manutenzione</b>     | È necessario eseguire la manutenzione (esclusione encoder e superamento manovre per manutenzione).  |
| <b>OP</b>                       | Varco completamente aperto  |
| <b>CL</b>                       | Varco completamente chiuso  |

## Messaggi di errore

|            |  |
|------------|--|
| <b>E1</b>  | Errore di taratura del motore M1   |
| <b>E2</b>  | Errore di taratura del motore M2<br> Con motore EM4024, E2 indica un errore di taratura su M1 o M2. |
| <b>E3</b>  | Errore segnale encoder non rilevato  |
| <b>E4</b>  | Errore di test servizi fallito   |
| <b>E7</b>  | Errore tempo di lavoro   |
| <b>E9</b>  | Ostacoli consecutivi rilevati durante la chiusura  |
| <b>E10</b> | Ostacoli consecutivi rilevati durante l'apertura   |
| <b>E11</b> | Errore massimo di ostacoli   |
| <b>E12</b> | Tensione di alimentazione del motore mancante o non sufficiente  |
| <b>E13</b> | Errore su ingressi finecorsa o finecorsa entrambi aperti   |
| <b>E15</b> | Errore trasmettitore non compatibile   |
| <b>E17</b> | Errore sistema wireless non comunica   |
| <b>E18</b> | Errore sistema wireless non configurato  |
| <b>E24</b> | Errore di comunicazione o malfunzionamento di un dispositivo di sicurezza BUS  |
| <b>E25</b> | Errore di impostazione indirizzi sui dispositivi BUS   |

## OPERAZIONI FINALI

 Prima di chiudere il coperchio, verificare che l'ingresso dei cavi sia sigillato per evitare l'entrata di insetti e la formazione di umidità.







**CAME** 

**CAME.COM**

**CAME S.P.A.**

Via Martiri della Libertà, 15

31030 Dosson di Casier

Treviso - Italy

Tel. (+39) 0422 4940

Fax (+39) 0422 4941

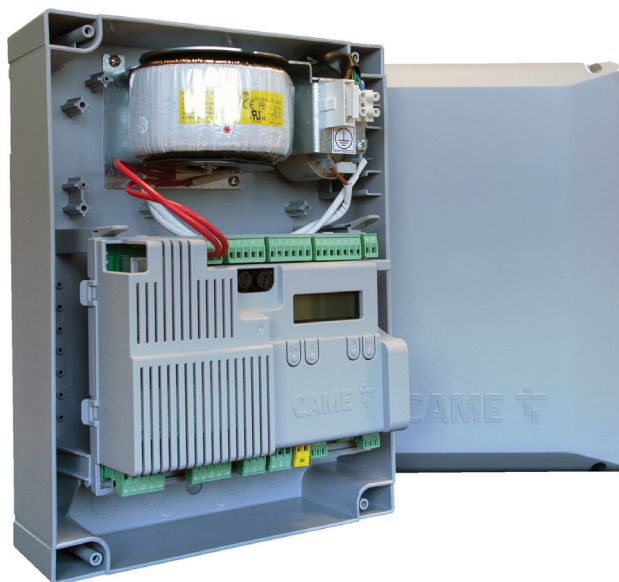
info@came.com - www.came.com





## Control panel for 24 V gearmotors

FA01961-EN



**ZLX24SA**

**ZLX24SR**

**⚠ Important safety instructions.**

**⚠ Please follow all of these instructions. Improper installation may cause serious bodily harm.**

**⚠ Before continuing, please also read the general precautions for users.**

Only use this product for its intended purpose. Any other use is hazardous. • The manufacturer cannot be held liable for any damage caused by improper, unreasonable or erroneous use. • This product has been designed to be assembled to partly completed machinery and/or equipment so as to build machinery as regulated by the Machinery Directive 2006/42/EC. • The final installation must comply with the Machinery Directive (2006/42/EC) and the European reference standards in force. • The manufacturer declines any liability for using non-original products, which would also void the warranty. • All operations indicated in this manual must be carried out exclusively by skilled and qualified personnel and in full compliance with the regulations in force. • The device must be installed, wired, connected and tested according to good professional practice, in compliance with the standards and laws in force. • Make sure the mains power supply is disconnected during all installation procedures. • All the components (e.g. actuators, photocells and sensitive edges) needed for the final installation to comply with the Machinery Directive (2006/42/EC) and with the reference harmonised technical standards are specified in the general CAME product catalogue or on the website [www.came.com](http://www.came.com). • Check that the temperature ranges given are suitable for the installation site. • Make sure that no direct jets of water can wet the product at the installation site (sprinklers, water cleaners, etc.). • Make sure you have set up a suitable dual-pole cut-off device along the power supply that is compliant with the installation rules. It should completely cut off the power supply according to category III surcharge conditions. • Demarcate the entire site properly to prevent unauthorised personnel from entering, especially minors. • Use suitable protection to prevent any mechanical hazards due to persons loitering within the operating range of the operator. • The electrical cables must not touch any parts that may overheat during use (such as the motor and transformer).

- Before installation, check that the guided part is in good mechanical condition, and that it opens and closes correctly.
- The product cannot be used to automate any guided part that includes a pedestrian gate, unless it can only be enabled when the pedestrian gate is secured.
- Make sure that nobody can become trapped between the guided and fixed parts, when the guided part is set in motion. If you are automating a pedestrian gate that moves horizontally, this can be achieved if the corresponding distance is less than 8 mm. However, the distances indicated below are sufficient to avoid trapping the corresponding body parts:


- fingers, more than 25 mm;
- feet, more than 50 mm;
- head, more than 300 mm;
- for the entire body, more than 500 mm.

If you cannot achieve these distances, you will need to take suitable safety precautions.


- All fixed controls must be clearly visible after installation, in a position that allows the guided part to be directly visible, but far away from moving parts. In the case of a hold-to-run control, this must be installed at a minimum height of 1.5 m from the ground and must not be accessible to the public.
- Where operated with a hold-to-run control, install a STOP button to disconnect the main power supply to the operator, to block movement of the guided part.
- If not already present, apply a permanent tag that describes how to use the manual release mechanism close to it.
- Make sure that the operator has been properly adjusted and that the safety and protection devices and the manual release are working properly.
- Before handing over to the final user, check that the system complies with the harmonised standards and the essential requirements of the Machinery Directive (2006/42/EC).
- Any residual risks must be indicated clearly with proper signage affixed in visible areas, and explained to end users.
- Put the machine's ID plate in a visible place when the installation is complete.
- If the power supply cable is damaged, it must be immediately replaced by the manufacturer or by an authorised technical support service, or in any case, by qualified staff, to prevent any risk.
- Keep this manual inside the technical folder along with the manuals of all the other devices used for your automation system.
- Make sure to hand over to the end user all the operating manuals of the products that make up the final machinery.

- The product, in its original packaging supplied by the manufacturer, must only be transported in a closed environment (railway carriage, containers, closed vehicles).
- If the product malfunctions, stop using it and contact customer services at <https://www.came.com/global/en/contact-us> or via the telephone number on the website.

 The manufacture date is provided in the production batch printed on the product label. If necessary, contact us at <https://www.came.com/global/en/contact-us>.

 The general conditions of sale are given in the official CAME price lists.

## DISMANTLING AND DISPOSAL

 CAME S.p.A. employs an Environmental Management System at its premises. This system is certified and compliant with the UNI EN ISO 14001 standard to ensure that the environment is respected and safeguarded. Please continue safeguarding the environment. At CAME we consider it one of the fundamentals of our operating and market strategies. Please follow these brief disposal guidelines:

### DISPOSING OF THE PACKAGING

The packaging materials (cardboard, plastic, etc.) can be disposed of easily as solid urban waste, separated for recycling. Before dismantling and disposing of the product, please always check the local laws in force.

### DISPOSE OF THE PRODUCT RESPONSIBLY.

### DISPOSING OF THE PRODUCT

Our products are made of various materials. Most of these materials (aluminium, plastic, iron and electrical cables) are classified as solid urban waste. They can be separated for recycling and disposed of at authorised waste treatment plants. Other components (electronic boards, transmitter batteries, etc.) may contain pollutants.

These must be removed and disposed of by an authorised waste disposal and recycling firm.


It is always advisable to check the specific laws that apply in your area.

### DISPOSE OF THE PRODUCT RESPONSIBLY.

## PRODUCT DATA AND INFORMATION

### Key

 This symbol shows which parts to read carefully.

 This symbol shows which parts describe safety issues.

 This symbol shows what to tell users.

The measurements, unless otherwise stated, are in millimetres.

### Description

#### 801QA-0060

ZLX24SA - Multifunction control panel, with 230 VAC power supply, for 24 V swing gates with two leaves, with graphic programming display and signalling, safety device self-diagnostics, adaptive speed and torque technology, BUS CXN, 4 safety inputs and memory space for up to 1000 users.

#### 801QA-0080

ZLX24SR - Multifunction control panel, with 120 VAC power supply, for 24 V swing gates with two leaves, with graphic programming display and signalling, safety device self-diagnostics, adaptive speed and torque technology, BUS CXN, 4 safety inputs and memory space for up to 1000 users.

## Technical data

| MODELS                              | ZLX24SA   | ZLX24SR   |
|-------------------------------------|-----------|-----------|
| Power supply (V - 50/60 Hz)         | 230 AC    | 120 AC    |
| Motor power supply (V)              | 36 DC     | 36 DC     |
| Board power supply (V)              | 26 AC     | 26 AC     |
| Standby consumption (W)             | 3         | 3         |
| Power (W)                           | 360       | 360       |
| Transformer thermal protection (°C) | 120       | 120       |
| Colour                              | RAL 7040  | RAL 7040  |
| Operating temperature (°C)          | -20 ÷ +55 | -20 ÷ +55 |
| Storage temperature (°C)*           | -25 ÷ +70 | -25 ÷ +70 |
| Cycles/hour                         | 20        | 20        |
| Consecutive cycles                  | 20        | 20        |
| Protection rating (IP)              | 54        | 54        |
| Insulation class                    | I         | I         |
| Average life (cycles)**             | 100.000   | 100.000   |

(\*) Before installing the product, keep it at room temperature where it has previously been stored or transported at a very high or very low temperature.

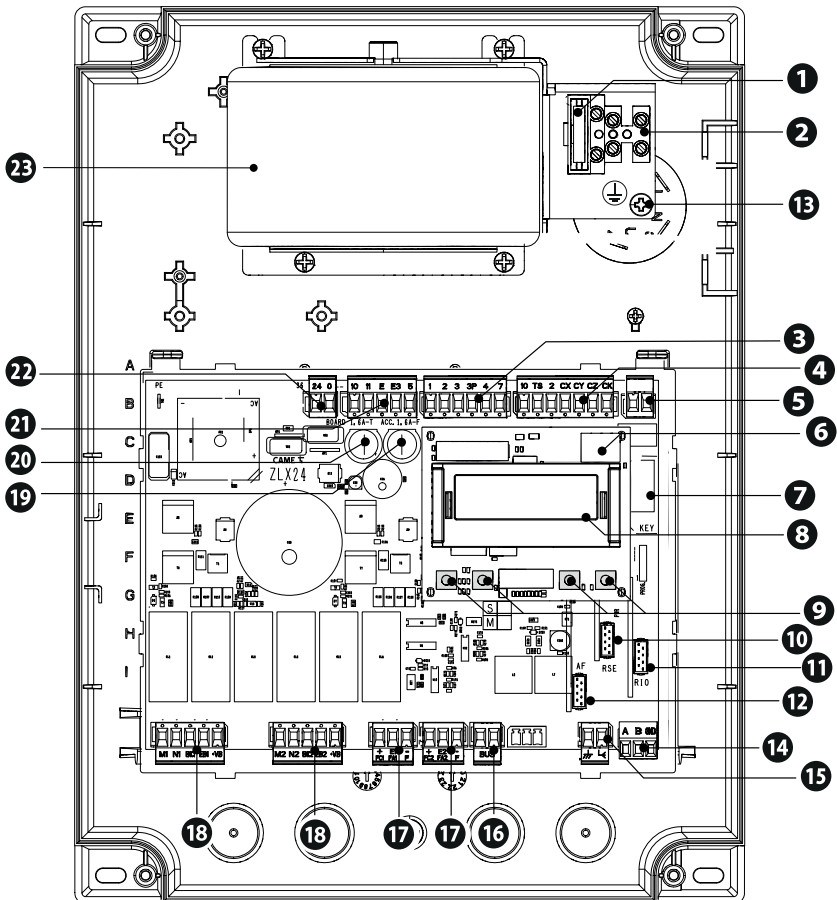
(\*\*) The average product life is a purely indicative estimate. It applies to compliant usage, installation and maintenance conditions. It is also influenced by other factors, such as climatic and environmental conditions.

## Fuse table

| MODELS             | ZLX24SA  | ZLX24SR |
|--------------------|----------|---------|
| Line fuse          | 3.15 A F | 4 A F   |
| Control-board fuse | 1.6 A T  | 1.6 A T |
| Accessory fuse     | 1.6 A F  | 1.6 A F |

## Description of parts

- |   |  |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>❶ Line fuse</li> <li>❷ Power supply terminal board</li> <li>❸ Terminal board for connecting control devices</li> <li>❹ Terminal board for connecting the safety devices</li> <li>❺ Terminal board for B1-B2 output</li> <li>❻ Memory Roll card connector</li> <li>❼ Connector for CAME KEY</li> <li>❽ Display</li> <li>❾ Programming buttons</li> <li>❿ RSE card connector</li> <li>⓫ RIO CONN card connector</li> <li>⓬ Connector for plug-in radio frequency card (AF)</li> <li>⓭ Earthing star point</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>⓮ Terminal board for CRP connection</li> <li>⓯ Terminal board for connecting the antenna</li> <li>⓰ Terminal board for BUS accessories</li> <li>⓱ Terminal boards for connecting micro limit switches and/or encoders</li> <li>⓲ Terminal board for connecting the gearmotor with encoder or with slowdown switch and electric lock</li> <li>⓳ Accessories fuse</li> <li>⓴ Control board fuse</li> <li>⓵ Terminal board for connecting the signalling devices</li> <li>⓶ Terminal board for power supply to the control board</li> <li>⓷ Transformer</li> </ul> |
|---|--|



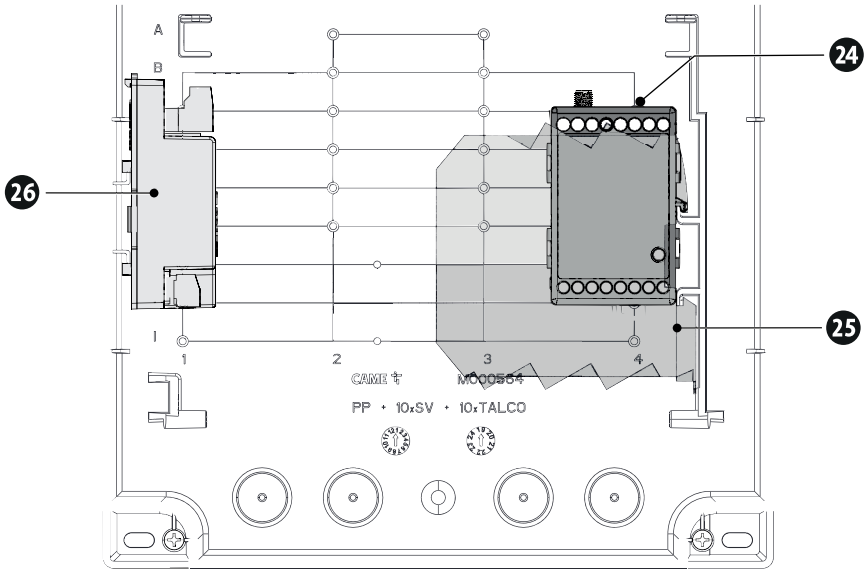
## Optional accessories

**24** RGS001 module (806SA-0010)

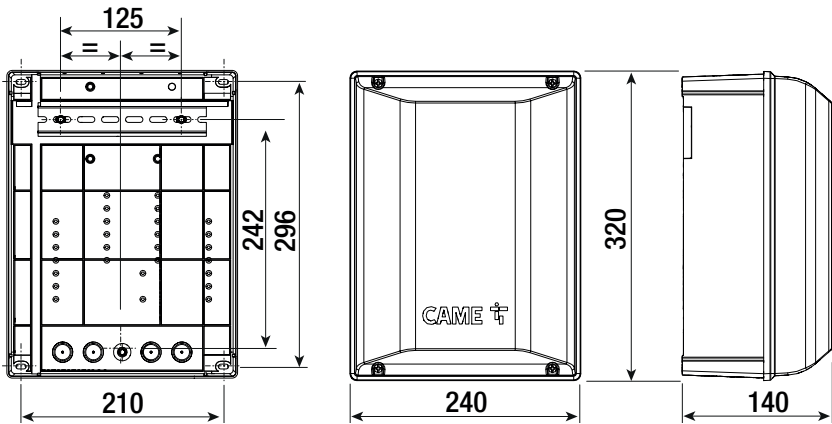
**25** SMA module (009SMA)

**26** RLB battery charger board (002RLB)

 To control all required motors from the control panel, use two 7Ah batteries (846XG-0030) installed on an external panel.



## Size





## Cable types and minimum thicknesses

| Cable length (m)            | up to 20                   | from 20 to 30              |
|-----------------------------|----------------------------|----------------------------|
| Power supply 230 V AC       | 3G x 1.5 mm <sup>2</sup>   | 3G x 2.5 mm <sup>2</sup>   |
| 24 V AC/DC flashing beacon  | 2 x 0.5 mm <sup>2</sup>    | 2 x 0.5 mm <sup>2</sup>    |
| TX Photocells               | 2 x 0.5 mm <sup>2</sup>    | 2 x 0.5 mm <sup>2</sup>    |
| RX photocells               | 4 x 0.5 mm <sup>2</sup>    | 4 x 0.5 mm <sup>2</sup>    |
| 12 V DC electric lock       | 2 x 1 mm <sup>2</sup>      | 2 x 1.5 mm <sup>2</sup>    |
| Command and control devices | *no. x 0.5 mm <sup>2</sup> | *no. x 0.5 mm <sup>2</sup> |


\* no. = see product assembly instructions


**Warning:** the cable cross-section is indicative and varies according to the motor power and cable length.

 When operating at 230 V and outdoors, use H05RN-F cables that are IEC 60245 (IEC 57) compliant; when indoors, use H05VV-F cables that are IEC 60227 (IEC 53) compliant; For power supplies up to 48 V, use FROR 20-22 II cables compliant with standard EN 50267-2-1 (CEI).

 To connect the antenna, use RG58 cable (up to 5 m).

 To connect to the CRP, use a UTP CAT5 cable (up to 1,000 m long).

 If the cable lengths differ from those specified in the table, define the cable cross-sections according to the actual power draw of the connected devices and in line with regulation CEI EN 60204-1.

 For multiple, sequential loads along the same line, recalculate the values in the table according to the actual power draw and distances. For information on connecting products not covered in this manual, please see the documentation accompanying the products themselves.

 To connect the encoder, use a FRORPU 3 x 0.5 mm<sup>2</sup> cable or a cable supplied by CAME on request (item code 801XA-0020).

### BUS cable table

 We recommend using a FROR 2x1mm<sup>2</sup> cable, maximum length from the control board: 50 m.

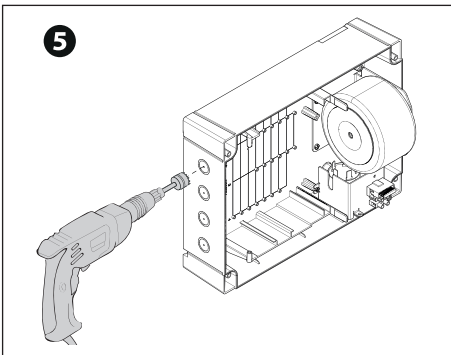
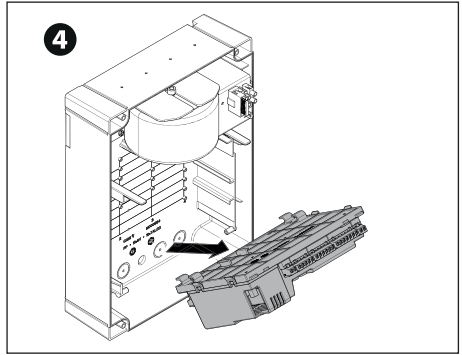
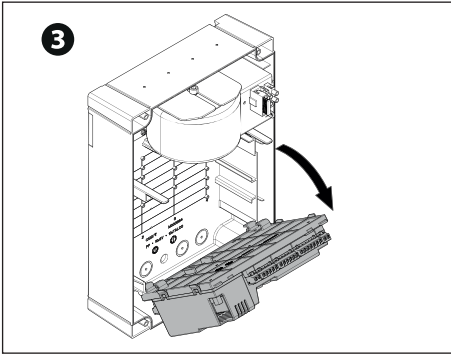
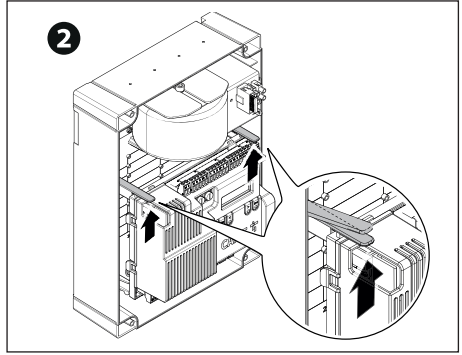
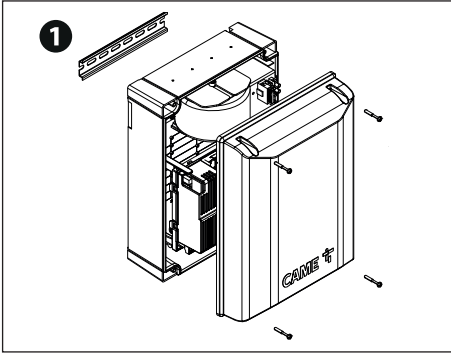
|                          |                       |
|--------------------------|-----------------------|
| Single branch length (m) | max. 50 m             |
| BUS cable                | 2 x 1 mm <sup>2</sup> |

 The total length of all branches can be a maximum of 150 m.

 The cable cannot be shielded.

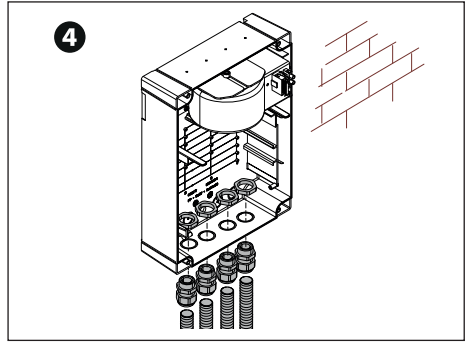
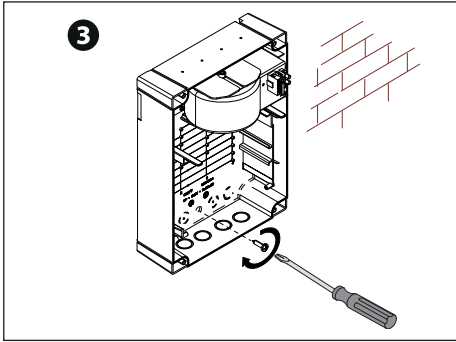
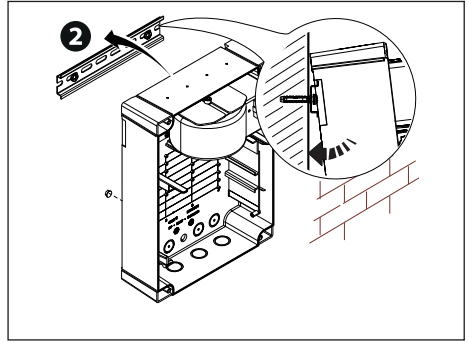
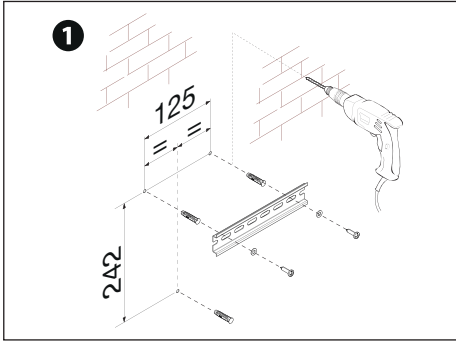


Preparing the control panel

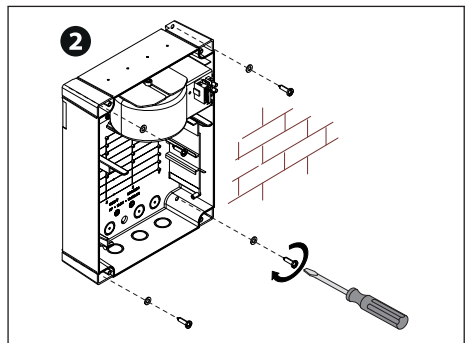
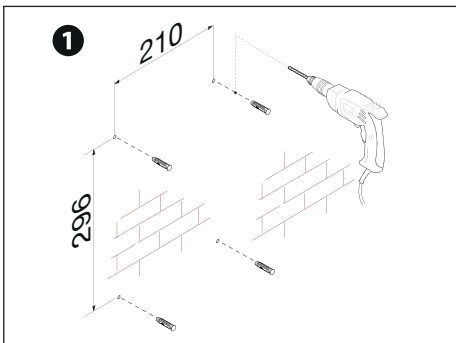


## Fastening the control panel



### DIN rail

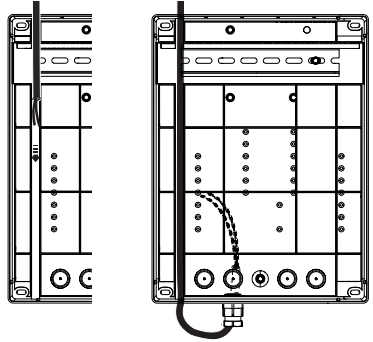
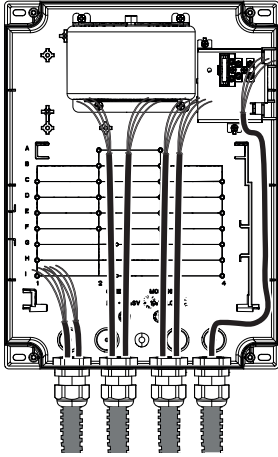


### Standard



## Preparing the electrical cables

-  Connect all wires and cables in compliance with the law.
-  Use cable glands to connect the devices to the control panel. One of these must be used exclusively for the power supply cable.



## Power supply


### 1 Connecting to the mains (230/120 V AC - 50/60 Hz)

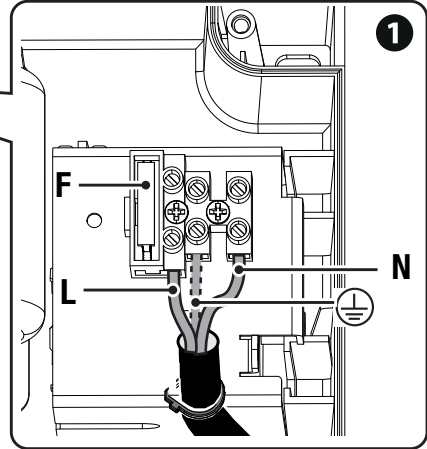
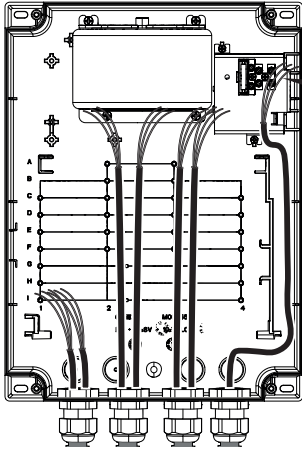
F - Line fuse


L - Phase

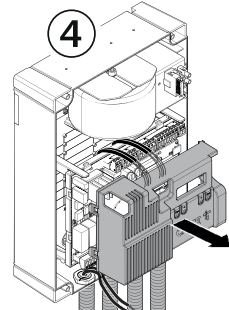
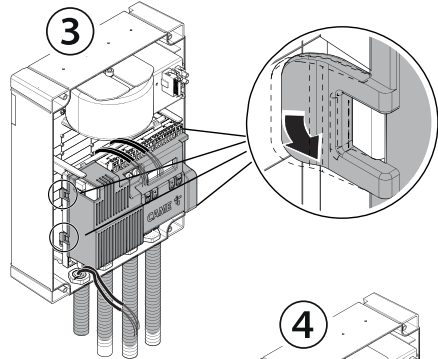
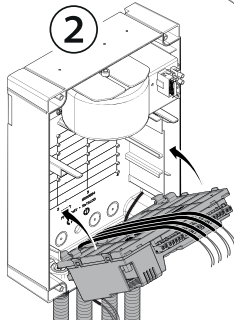
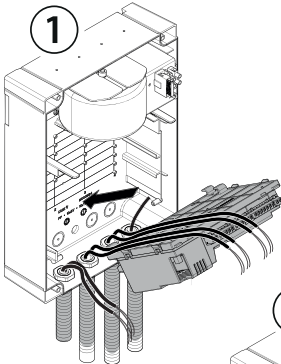
N - Neutral

⊕ Earth

 The strap used to fix the cables is not supplied.



 For subsequent connections, reposition the control board and remove the board protection.

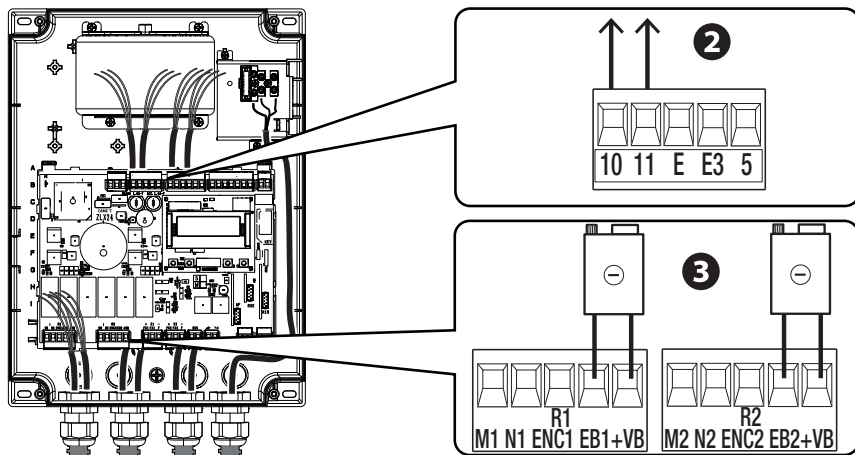


## 2 Power supply output for accessories

The output normally delivers 24 V AC.

The output delivers 24 V DC (10+, 11-) when the batteries start operating, if they are installed.

## 3 Electric lock or electromagnets 12 V AC/DC - max 15 W.



### Maximum capacity of contacts

The total power of the outputs listed below must not exceed the maximum output power [Accessories]

| Device                        | Output  | Power supply (V) | Maximum power (W) |
|-------------------------------|---------|------------------|-------------------|
| Accessories                   | 10 - 11 | 26 AC            | 20                |
| Additional light              | 10 - E3 | 26 AC            | 10                |
| Flashing beacon               | 10 - E  | 26 AC            | 10                |
| Operator status warning light | 10 - 5  | 26 AC            | 3                 |

The outputs deliver 24 V DC when the batteries start operating, if they are installed.

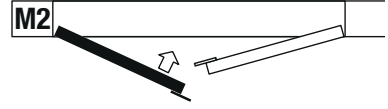
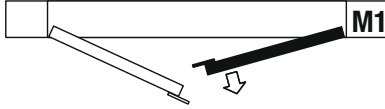
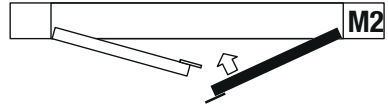
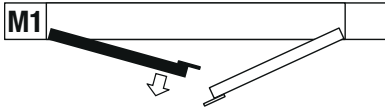
| Device            | Output  | Power supply (V) | Power (W) |
|-------------------|---------|------------------|-----------|
| Auxiliary contact | B1 - B2 | - -              | -         |
| BUS CXN           | BUS     | 15 DC -          | -         |

Do not connect anything other than CAME BUS accessories.

## Gearmotors for swing operators

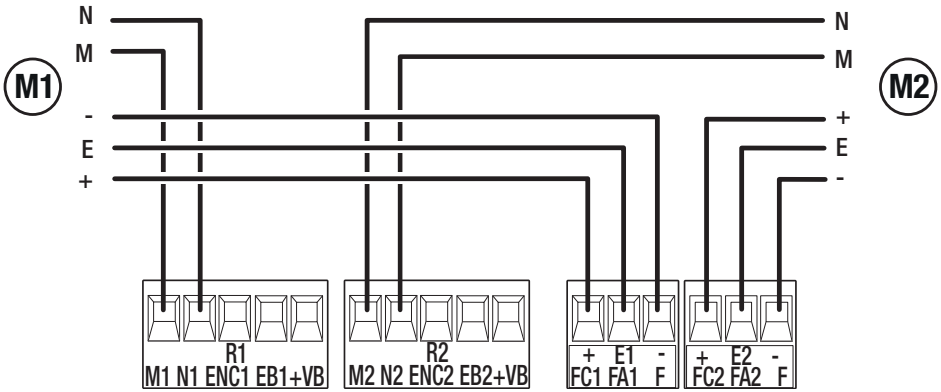
M1 = Gearmotor delayed while opening

M2 = Gearmotor delayed while closing

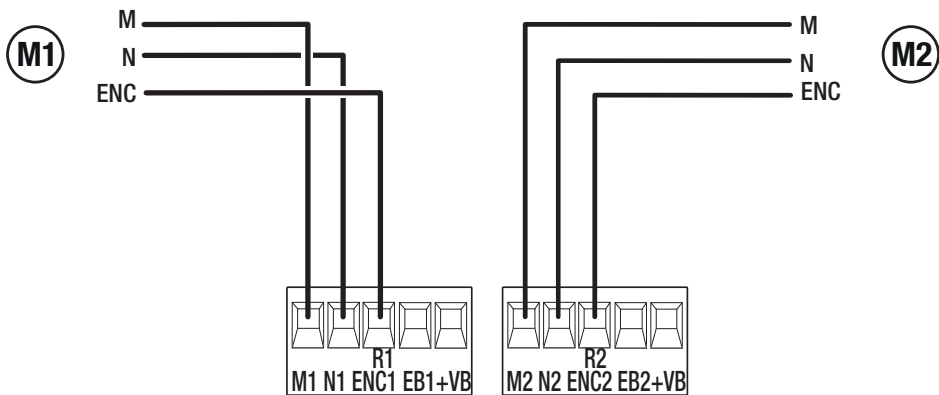


Where there is only one gearmotor in the system, make the electrical connections on the gearmotor (M2).

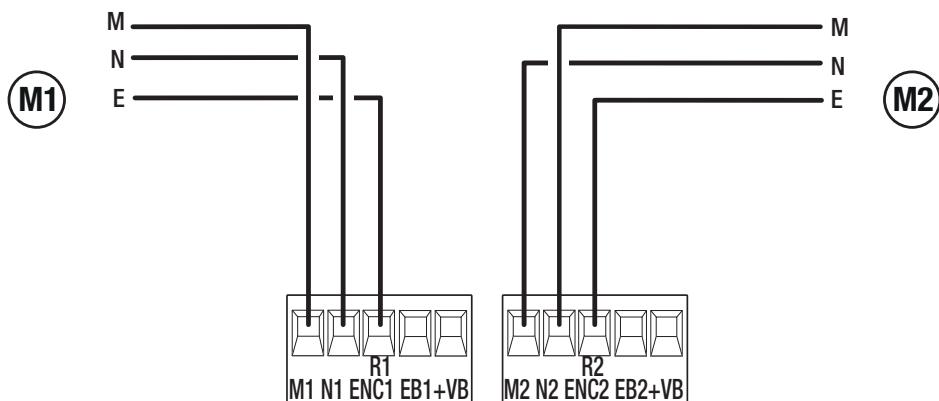
### Gearmotor with encoder



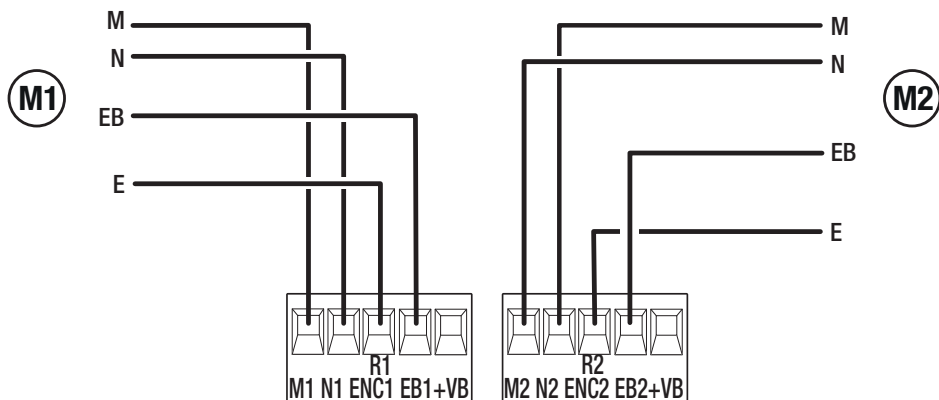
FROG-A24E / FERNI / FERNI-V / F4024E / F4024EP



ATS / AXO / FTX / FAST-70 / AMICO / AXI

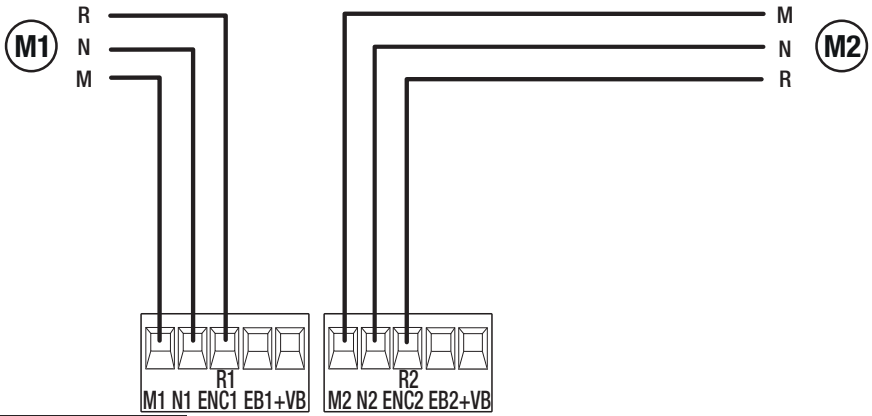


STYLO-RME

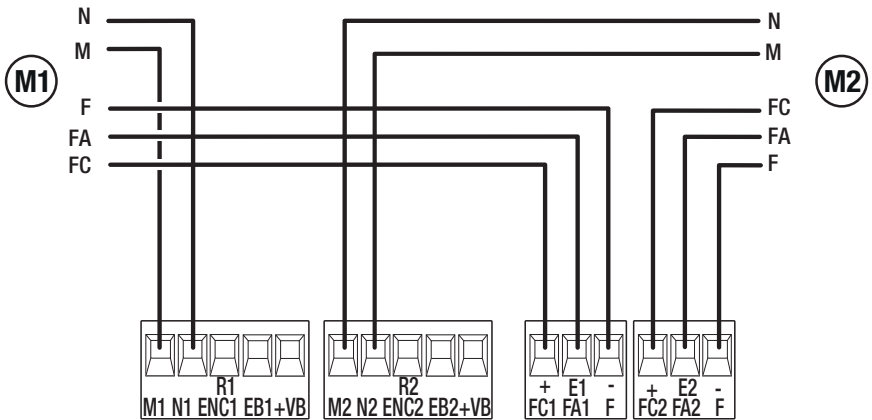


STYLO-ME

Gearmotors with slowdown switches

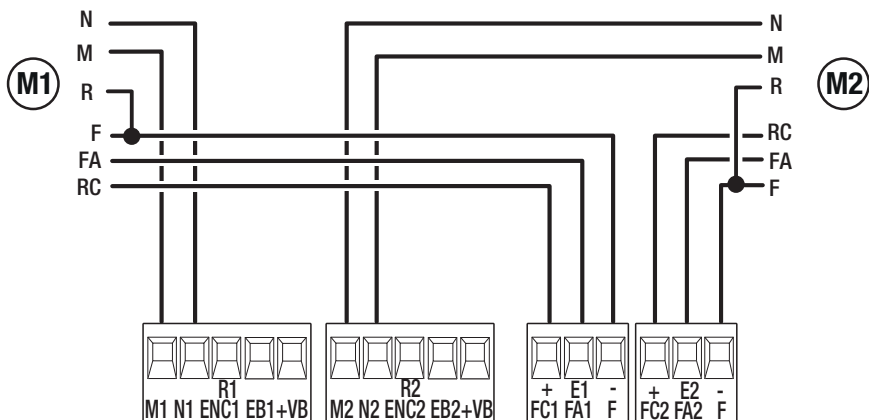


A3024N / A5024N



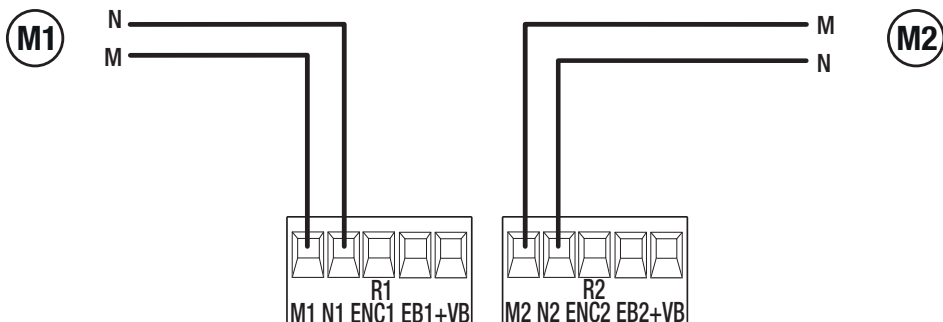
FROG-A24





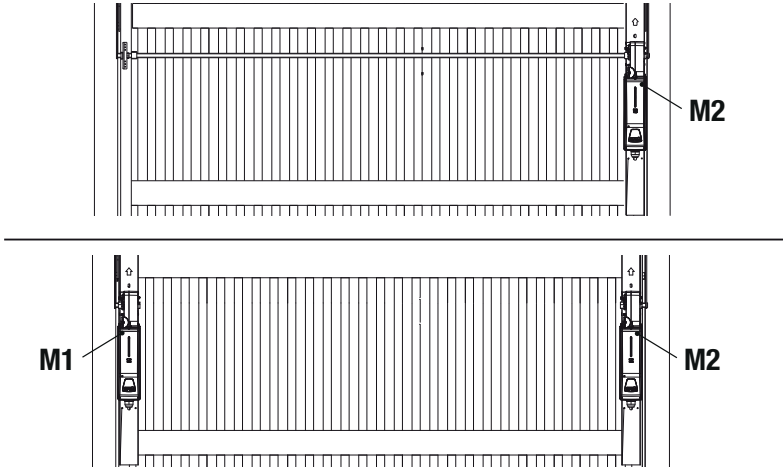
F1024

### Gearmotors without encoder

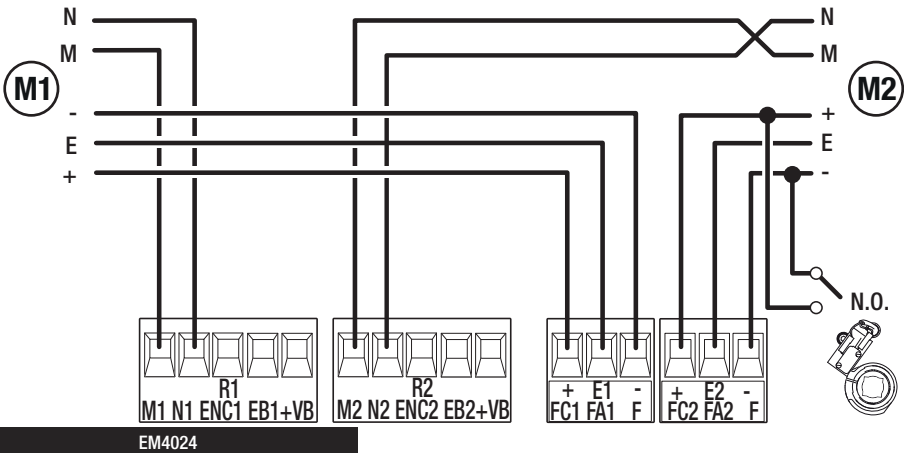


## Gearmotors for overhead operators

M1 and M2 are controlled as a pair and perform the same movements.



Where there is only one gearmotor in the system, make the electrical connections on the gearmotor (M2).



⚠ Ensure the [Motor type] function is set to EM4024.

## Devices with BUS CXN system

The CXN CAME system is a two-wire non-polarised communication BUS which allows you to connect up all compatible CAME devices.

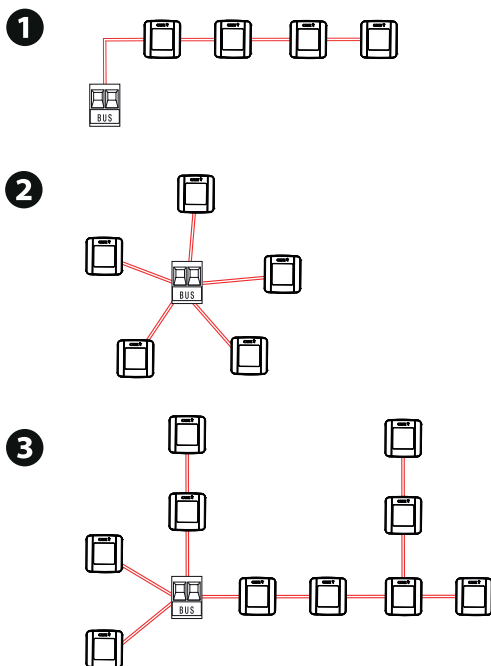
Connection to the BUS can be in a chain, star or mixed formation.

Once the system has been wired, and after having set the address on each device, the function of each accessory can be configured on the control panel. This method allows you to configure the set-up immediately without having to do so later and intervene directly on the accessories and system wiring.

The CXN BUS can support control devices, interfaces, photocells, safety devices, beacons and gateways at the same time.

### Cabling

- 1 Chain connection
- 2 Star connection
- 3 Mixed connection



### Cable type

⚠ We recommend using a FROR 2x1mm<sup>2</sup> cable, maximum length from the control board: 50 m.

|                          |                       |
|--------------------------|-----------------------|
| Single branch length (m) | max. 50 m             |
| BUS cable                | 2 x 1 mm <sup>2</sup> |

📖 The total length of all branches can be a maximum of 150 m.

📖 The cable cannot be shielded.

## Maximum number of devices that can be connected, by type

| Type of device   | Maximum number of devices per type |
|------------------|------------------------------------|
| Selectors        | 7                                  |
| Photocell pairs  | 8                                  |
| Interfaces       | 2                                  |
| Flashing beacons | 2                                  |

## BUS CXN device consumption




Scan the QR code to access an interactive table showing consumption data, and calculate the maximum number of BUS devices you can connect to the control panel.

 BUS CXN device consumption is calculated in CXN units.

## Command and control devices

### 1 STOP button (NC contact)

This stops the operator and excludes automatic closing. Use a control device to resume movement.

 When the contact is being used, it must be activated during programming.

 See function [Total stop].

### 2 Control device (NO contact)

Open command

 When the [Hold-to-run] function is active, a control device must be set to OPEN.

### 3 Control device (NO contact)

Partial Opening or Pedestrian command

 See [Adjusting partial opening] function.

### 4 Control device (NO contact)

Close command

 When the [Hold-to-run] function is active, a control device must be set to CLOSE.

### 5 Control device (NO contact)

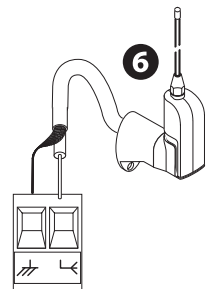
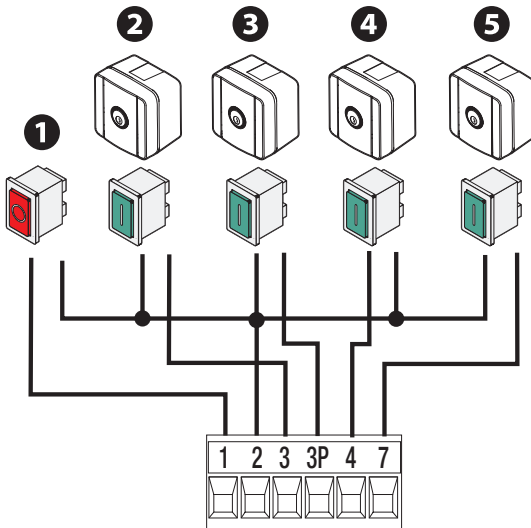
Step-by-step command

Sequential command

 See control [Function 2-7].

### 6 Antenna with RG58 cable

 If the chosen signalling device can be fitted with an antenna, use the terminal shown to connect it.



## Signalling devices

### ❶ Flashing beacon

It flashes when the operator opens and closes.

### ❷ Additional light

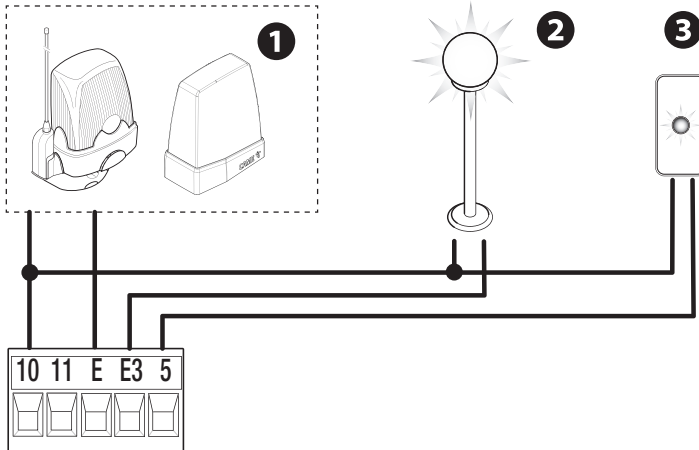
It increases the light in the manoeuvring area.

📖 See [Additional light] function.

### ❸ Operator status warning light

It notifies the user of the operator status.

📖 See function [Passage-open warning light].



## Safety devices

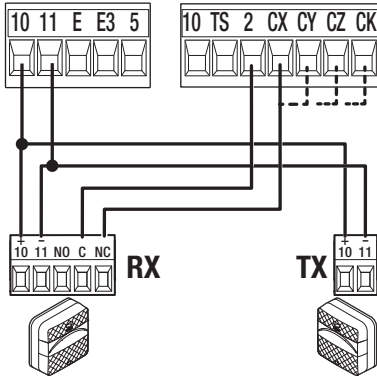
During programming, configure the type of action that must be performed by the device connected to the input. Connect the safety devices to the CX and/or CY and/or CZ and/or CK inputs.

 If used, the contacts CX CY CZ CK must be configured during programming.

 For systems with multiple pairs of photocells, please see the manual for the relevant accessory.

### DELTA photocells

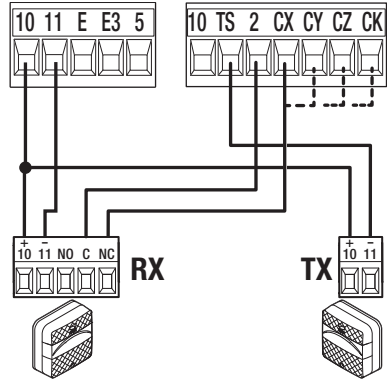
Standard connection



### DELTA photocells

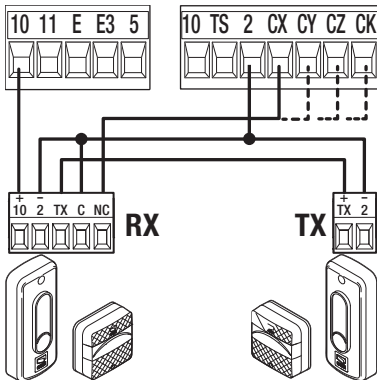
Connection with safety test

 See [Safety devices test] function.



### DIR / DELTA-S photocells

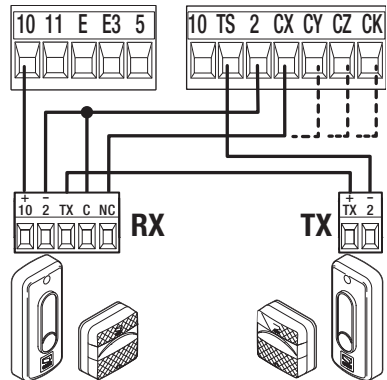
Standard connection



### DIR / DELTA-S photocells

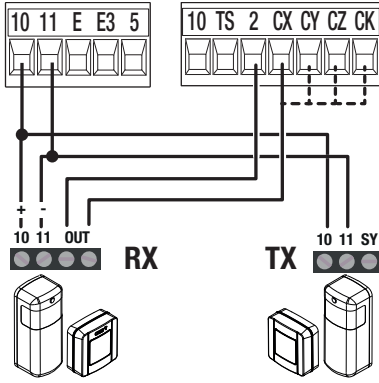
Connection with safety test

 See [Safety devices test] function.

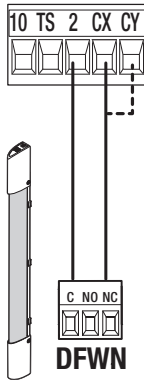


### DXR - DLX photocells

Standard connection



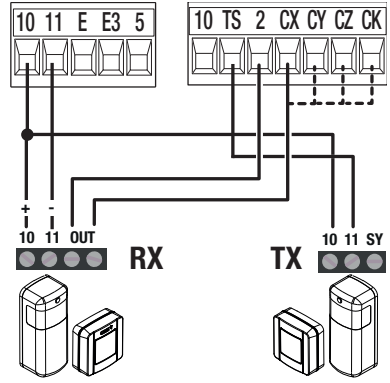
### DFWN sensitive edge



### DXR - DLX photocells

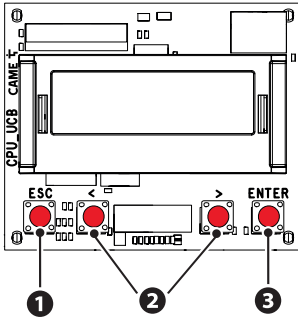
Connection with safety test

See [Safety devices test] function.





## Programming button functions



### 1 ESC button

The ESC button is used to perform the operations described below.

- Exit the menu
- Delete the changes
- Go back to the previous screen
- Stop the operator

### 2 < > buttons

The < > buttons are used to perform the operations described below.

- Navigate the menu
- Increase or decrease values

### 3 ENTER button

The ENTER button is used to perform the operations described below.

- Access menus
- Confirm choice

📖 Outside the menu, the ESC key stops the gate and the < > keys open and close the gate.

📖 When executing a manoeuvre, press and hold the ENTER key to display the Opening, Partial Opening, Closing and Stop commands. You can select the desired command using the < > keys.

## Getting started

📖 Once the electrical connections have been made, proceed with commissioning. Only skilled and qualified staff may perform this operation.

Make sure that there are no obstacles in the way.

Power up the device and follow the instructions on the display.

Start programming following the wizard.

📖 If this is not the first time the board is being switched on, go to the menu Configuration > Wizard. Follow the indications shown on the display.

⚠ Complete programming and check the warning, safety and protection devices, and the manual release, are working properly.

📖 After powering up the system, the first manoeuvre is always to open the gate. Wait for the manoeuvre to be completed.

📖 Perform the first manoeuvre where you can see the gate in motion and with the photocells active, including where remotely controlled.

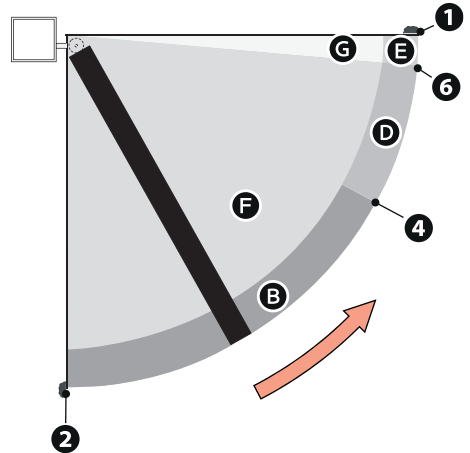
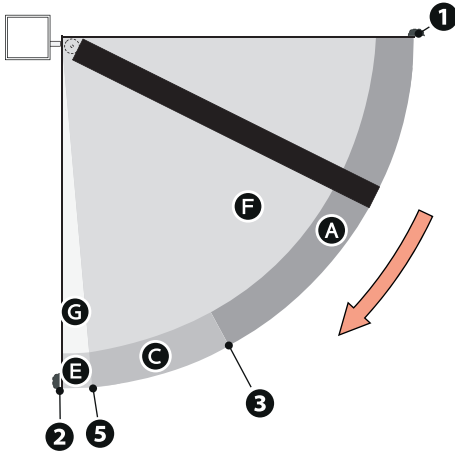
📖 Press the ESC button or STOP button immediately in the event of any faults, malfunctions, strange noises or vibrations, or unexpected behaviour in the system.

📖 If CALIBRATION REQUIRED appears on the display, you must calibrate the travel. The panel will not accept motion commands, except for the motor test.

## Diagrams showing leaf speed, slowdown and approach points

- 1 Closing limit-switch
- 2 Opening limit-switch
- 3 Opening slowdown point
- 4 Closing slowdown point
- 5 Opening approach point
- 6 Closing approach point

- A Opening speed
- B Closing speed
- C Opening slowdown speed
- D Closing slowdown speed
- E Approach speed (fixed)
- F Invert-motion zone in case of obstructions
- G Stop-motion zone in case of obstructions

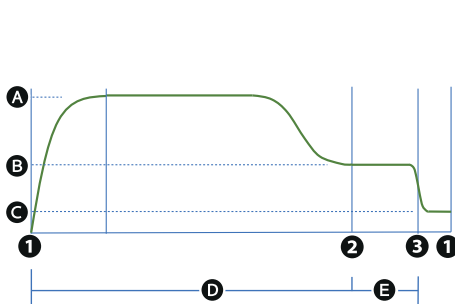


## Graph showing speed curves during movement, slowdown and approach.

📖 Moving between the various speeds always involves a gentle acceleration/slowdown slope.

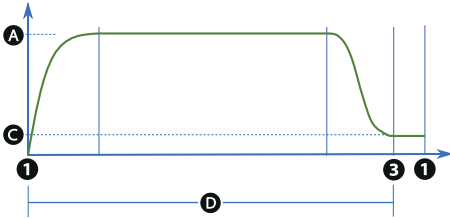
## Using slowdown space (slowdown space > 0)

📖 With a slowdown space greater than 0, the obstruction detector, when near the approach points, is more sensitive, as per the impact testing.



- A Opening or closing speed
- B Opening or closing slowdown speed
- C Approach speed (fixed)
- D Obstruction travel sensitivity
- E Slowdown obstruction sensitivity
- 1 Opening or closing limit-switch
- 2 Opening or closing slowdown point
- 3 Opening or closing approach point

## Without using slowdown space (slowdown space = 0)



- A** Opening or closing speed
- C** Approach speed (fixed)
- D** Obstruction travel sensitivity
- 1** Opening or closing limit-switch
- 3** Opening or closing approach point

### Virtual encoder

For gearmotors without an encoder or with the encoder deactivated, travel is managed using a VIRTUAL ENCODER.

**ALWAYS** calibrate the travel, as with motors with an encoder.

**If, during calibration (no encoder), the panel does not automatically detect the strike plate signalling a change of status on the display (in the order CL1, CL2, OP2, OP1), repeat the operation as follows:**

- Close M1 and "CL1" appears on the display. When it hits the strike plate, press the ENTER button.
  - Close M2 and "CL2" appears on the display. When it hits the strike plate, press the ENTER button.
  - Open M2 and "OP2" appears on the display. When it hits the strike plate, press the ENTER button.
  - Open M1 and "OP1" appears on the display. When it hits the strike plate, press the ENTER button.
  - The message Calibration Complete shows on the display, followed by the symbol, to signal that the encoder is deactivated.
- Deactivating the encoder results in lower accuracy on slowdown points, approach points and obstacle detection. With AST control on slowdown deactivated, the gate will behave in the same way on both approach and slowdown and the detection of an obstacle will be interpreted as a travel end point.

Managing the travel and related parameters is done in the same way as described for motors with an encoder.

## Functions menu

---

### Menu layout

Some options only show on the display if certain conditions are met. For more information, please see the information for the individual functions.

| Level 1       | Level 2   | Level 3               | Level 4 |
|---------------|---|-----------------------|---------|
| Configuration | Motor settings  | Number of motors      |         |
|               |   | Motor type            |         |
|               |   | Encoder               |         |
|               |   | Reduce speed          |         |
|               |   | Limit-switch function |         |
|               |   | Input type FC/FA      |         |
|               |   | Motor test            |         |
|               |   | Travel calibration    |         |
|               |   | Motor power           |         |
|               |   | Configure M1          |         |
| Configure M2  | Motor type<br>Encoder<br>Limit-switch function<br>Input type FC/FA<br>Reduce speed<br>Motor power |                       |         |

|                      |                        |  |
|----------------------|------------------------|--|
| Gate travel settings | Opening speed          |  |
|                      | Closing speed          |  |
|                      | Travel AST control     |  |
|                      | Soft start             |  |
|                      | Part. open point       |  |
|                      | Op. approach point     |  |
|                      | Cl. approach point     |  |
|                      | Opening slowdown point |  |
|                      | Closing slowdown point |  |
|                      | Opening slowdown speed |  |
|                      | Closing slowdown speed |  |
|                      | Slowdown AST control   |  |
|                      | Impact test            |  |
| Configure M1         | Opening speed          |  |
|                      | Closing speed          |  |
|                      | Op. approach point     |  |
|                      | Cl. approach point     |  |
|                      | Opening slowdown point |  |
|                      | Closing slowdown point |  |
|                      | Opening slowdown speed |  |
|                      | Closing slowdown speed |  |
| Configure M2         | Opening speed          |  |
|                      | Closing speed          |  |
|                      | Op. approach point     |  |
|                      | Cl. approach point     |  |
|                      | Opening slowdown point |  |
|                      | Closing slowdown point |  |
|                      | Opening slowdown speed |  |
|                      | Closing slowdown speed |  |

|                      |                     |                                     |
|----------------------|---------------------|-------------------------------------|
| Wired safety devices | Total stop          |                                     |
|                      | CX input            |                                     |
|                      | CY input            |                                     |
|                      | CZ input            |                                     |
|                      | CK input            |                                     |
|                      | Safety devices test |                                     |
| RIO safety devices   | RIO ED T1           |                                     |
|                      | RIO ED T2           |                                     |
|                      | RIO PH T1           |                                     |
|                      | RIO PH T2           |                                     |
| BUS Devices          | BUS Photocell 1     |                                     |
|                      | Photocell BUS 2     |                                     |
|                      | Photocell BUS 3     |                                     |
|                      | Photocell BUS 4     |                                     |
|                      | Photocell BUS 5     |                                     |
|                      | Photocell BUS 6     |                                     |
|                      | Photocell BUS 7     |                                     |
|                      | Photocell BUS 8     |                                     |
|                      | BUS 1 key selector  | Key to the right<br>Key to the left |
|                      | BUS 2 key selector  | Key to the right<br>Key to the left |
|                      | BUS 3 key selector  | Key to the right<br>Key to the left |
|                      | BUS 4 key selector  | Key to the right<br>Key to the left |
|                      | BUS 5 key selector  | Key to the right<br>Key to the left |

|                |   |   |
|----------------|---|---|
|                | BUS 6 key selector  | Key to the right<br>Key to the left   |
|                | BUS 7 key selector  | Key to the right<br>Key to the left   |
|                | I/O module BUS 1  | input I1<br>input I2<br>Light output<br>Relay output  |
|                | I/O module BUS 2  | input I1<br>input I2<br>Light output<br>Relay output  |
|                | BUS flashing beacon   | Opening colour<br>Closing colour<br>Auto. cl. colour<br>Pre-flashing colour<br>Signal error |
|                | BUS device lights   | Signal maintenance  |
| Command inputs | Command 2-7   |   |
| Functions      | Lock<br>Closing thrust<br>Thrust<br>Removing obstacles<br>B1-B2 output<br>Hold-to-run<br>Obst. with motor stopped |   |

|              |                           |                            |  |
|--------------|---------------------------|----------------------------|--|
|              | Times                     | Automatic close            |  |
|              |                           | Automatic partial close    |  |
|              |                           | M1 open delay              |  |
|              |                           | M2 close delay             |  |
|              | Manage lights             | Passage-open warning light |  |
|              |                           | Additional light           |  |
|              |                           | Courtesy time              |  |
|              |                           | Pre-flashing time          |  |
|              | RSE communication         | CRP address                |  |
|              |                           | RSE speed                  |  |
|              | External memory           | Save data                  |  |
|              |                           | Read data                  |  |
|              | Parameter reset           |                            |  |
|              | Guided procedure (Wizard) |                            |  |
| Manage users | New user                  |                            |  |
|              | Remove user               |                            |  |
|              | Remove all                |                            |  |
|              | Radio decoding            |                            |  |
|              | Self-Learning Rolling     |                            |  |
|              | Change mode               |                            |  |
| Information  | FW version                |                            |  |
|              | BUS device status         |                            |  |
|              | Manoeuvre counter         |                            |  |
|              | Configure maintenance     |                            |  |
|              | Maintenance reset         |                            |  |
|              | Errors list               |                            |  |



|                  |                    |                     |                     |                   |
|------------------|--------------------|---------------------|---------------------|-------------------|
| Timer management | Show clock         |                     |                     |                   |
|                  | Set the clock      |                     |                     |                   |
|                  | Automatic DST      |                     |                     |                   |
|                  | Time format        |                     |                     |                   |
|                  | Create new timer   | Open                | Start time<br>_____ | End time<br>_____ |
|                  |                    |                     | Days of the week    |                   |
|                  |                    | Partial opening     | Start time<br>_____ | End time<br>_____ |
|                  |                    |                     | Days of the week    |                   |
|                  | B1-B2 output       | Start time<br>_____ | End time<br>_____   |                   |
|                  |                    | Days of the week    |                     |                   |
|                  | BUS 1 module relay | Start time<br>_____ | End time<br>_____   |                   |
|                  |                    | Days of the week    |                     |                   |
|                  | BUS 2 module relay | Start time<br>_____ | End time<br>_____   |                   |
|                  |                    | Days of the week    |                     |                   |
|                  | Remove timer       |                     |                     |                   |
| Language         |                    |                     |                     |                   |
| Password         | Enable password    |                     |                     |                   |
|                  | Remove password    |                     |                     |                   |
|                  | Change password    |                     |                     |                   |

## Functions menu

---

## Number of motors


Set the number of motors that control the gate.

|                                  |                  |                       |
|----------------------------------|------------------|-----------------------|
| Configuration><br>Motor settings | Number of motors | M1+M2 (Default)<br>M2 |
|----------------------------------|------------------|-----------------------|

## Motor type

Set the type of gearmotor installed on M1 and M2.

 If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.

|                                  |            |   |
|----------------------------------|------------|---|
| Configuration><br>Motor settings | Motor type | Generic<br>STYLO-ME<br>STYLO-RME<br>FTX<br>FAST-70<br>AXI<br>A1824<br>FERNI<br>FERNI-V<br>AXO<br>A3024N/A5024N<br>FROG-A24<br>FROG-A24E (Default)<br>ATS<br>F1024<br>F4024E<br>F4024EP<br>EM4024<br> Selecting EM4024, M1 and M2 are controlled as a pair and perform the same movements. Check that the same opening and closing direction is set on both motors. |
|----------------------------------|------------|---|

## Encoder

Use the encoder input from the motor.


 The parameter is only available for motors that have an encoder.

 If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.

|                                  |         |                            |
|----------------------------------|---------|----------------------------|
| Configuration><br>Motor settings | Encoder | Activated (Default)<br>Off |
|----------------------------------|---------|----------------------------|

## Reduce speed






Reduce the minimum voltage applicable to the motor.

 The parameter is only available for the Stylo ME and Stylo RME motors.

|                                  |              |                        |
|----------------------------------|--------------|------------------------|
| Configuration><br>Motor settings | Reduce speed | 0% to 50% (Default 0%) |
|----------------------------------|--------------|------------------------|

### Limit-switch function



Set the operation of the inputs for slowdown/end-of-travel switches.

-  **The function only appears for motors configured for this purpose.**
-  **If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.**
-  **After modifying the function of the slowdown/end-of-travel inputs, recalibrate [Function Travel calibration].**
-  **If the inputs are used for slowdown, once calibration is complete, the board automatically sets the slowdown points. These parameters can, however, be modified. They allow for slowdown even if the slowdown switch is not seen.**
-  **The type of input (N.O. or N.C.) can be modified only with the generic motor [Function Type of limit switch]. In all other cases, use the type envisaged by the specific motor.**

|                                  |                       |  |
|----------------------------------|-----------------------|--|
| Configuration><br>Motor settings | Limit-switch function | Off<br>Stop in FA, stop in FC<br>Slowdown in FA/FC<br>Stop in FA, slowdown in FC |
|----------------------------------|-----------------------|--|

### Input type FC/FA

Set the inputs type FC/FA.



-  **The function appears only with generic motors [Function Motor Type set to Generic].**
-  **The function only appears if the [Limit-switch function] is active.**


|                                  |                  |  |
|----------------------------------|------------------|--|
| Configuration><br>Motor settings | Input type FC/FA | N.O. (Default)<br>N.C.<br>N.C. for FA input, N.O. for FC input |
|----------------------------------|------------------|--|

### Motor test

Check the gate leaves open in the right direction.

With the function active, the > key opens/closes the gate leaf connected to M2, and the < key opens/closes the gate leaf connected to M1. The movement continues while the key is pressed or until the end-of-travel limit switch is reached. When the key is released, the movement stops.

-  **If the leaf does not move in the correct direction, invert the motor phases.**
-  **The leaves will move at reduced speed.**

|                                  |            |  |
|----------------------------------|------------|--|
| Configuration><br>Motor settings | Motor test | The > key opens and closes gate leaf M2<br>The < key opens and closes gate leaf M1<br> <b>Every time the key is pressed (&gt; for M2 and &lt; for M1), the leaf direction changes from open to closed and vice versa. The change of direction is notified on the display.</b> |
|----------------------------------|------------|--|

### Travel calibration


Start the travel self-learning.

|                                  |                    |  |
|----------------------------------|--------------------|--|
| Configuration><br>Motor settings | Travel calibration |  |
|----------------------------------|--------------------|--|

## Motor power


Increase or decrease the maximum thrust of motors connected on M1 and M2 during a manoeuvre.


 **Decreasing the thrust increases the obstacle-detection sensitivity.**

|                                  |             |   |
|----------------------------------|-------------|---|
| Configuration><br>Motor settings | Motor power | 30% to 130% (Default 100%)<br> <b>At 100%, the maximum thrust is the one pre-defined for the type of motor set. Increasing or decreasing the percentage increases or decreases the maximum thrust.</b> |
|----------------------------------|-------------|---|

## Configure motor M1


Modify certain parameters previously described for motor M1 only (where different from M2).


 **The function only appears with M1+M2 selected under [Number of motors].**

|  |   |   |
|--|---|---|
| Configuration><br>Motor settings<br>Configure motor M1 | Motor type<br>Encoder<br>Limit-switch function<br>Input type FC/FA<br>Reduce speed<br>Motor power |  <b>See the specific parameters for each function.</b> |
|--|---|---|

## Configure motor M2


Modify certain parameters previously described for motor M2 only (where different from M1).

 **The function only appears with M1+M2 selected under [Number of motors].**

|  |   |   |
|--|---|---|
| Configuration><br>Motor settings<br>Configure motor M2 | Motor type<br>Encoder<br>Limit-switch function<br>Input type FC/FA<br>Reduce speed<br>Motor power |  <b>See the specific parameters for each function.</b> |
|--|---|---|

## Opening speed

Set the opening speed for both motors (percentage of maximum speed).

 **If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.**

|  |               |                           |
|--|---------------|---------------------------|
| Configuration><br>Gate travel settings | Opening speed | 40% to 100% (Default 70%) |
|--|---------------|---------------------------|

## Closing speed

Set the closing speed for both motors (percentage of maximum speed).

 **If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.**

|  |               |                           |
|--|---------------|---------------------------|
| Configuration><br>Gate travel settings | Closing speed | 40% to 100% (Default 70%) |
|--|---------------|---------------------------|

## Travel AST control

Adjust the obstruction detection sensitivity during the gate travel in percentage terms.

Configuration>  
Gate travel settings


### Travel AST control


Deactivated (Default)

Minimum

Average

Maximum

 **Deactivated = Maximum thrust and low obstruction sensitivity.**

 **Maximum = Minimum thrust and high obstruction sensitivity.**

Customised

Customised closing

Customised opening


The personalised values to be used are expressed as a percentage:

- from 10% (minimum thrust and high obstruction sensitivity)

- to 100% (maximum thrust and low obstruction sensitivity)

## Slowed start when closing

Set the percentage of the total travel to be used for the slow start after each closing command.

 **The function appears only with [Motor type] set to EM4024.**

Configuration>  
Gate travel settings

### Soft start

Deactivated (Default)

1% to 30%

## Adjusting the partial opening

For single-leaf gates, it determines the partial opening percentage of the leaf with respect to the total travel.

For two-leaf gates, it determines the partial opening percentage of the M2 leaf with respect to the total travel.

Configuration>  
Gate travel settings


### Part. open point

10% to 100% (Default 100%)

 **100% = Pedestrian opening**

## Opening approach space

Set the percentage of the total travel to be used for the M1 and M2 opening approach.

 **If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.**


Gate travel settings  
Configuration>

### Op. approach point

0.5% to 25.0% (Default 8.0%)

## Closing approach space

Set the percentage of the total travel to be used for the M1 and M2 closing approach.

 **If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.**

Configuration>  
Gate travel settings


### Cl. approach point

0.5% to 25.0% (Default 8.0%)

### Opening slowdown space

Set the percentage of the total travel in which M1 and M2, after the slowdown point during opening, proceed at a slowed constant speed.

 If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.

 To configure M1 or M2 separately, use the “Configure M1” or “Configure M2” menu.

 With the function deactivated, the gate still slows down near the approach space.

|  |                        |                                    |
|--|------------------------|------------------------------------|
| Configuration><br>Gate travel settings | Opening slowdown point | Deactivated (Default)<br>1% to 50% |
|--|------------------------|------------------------------------|

### Closing slowdown space

Set the percentage of the total travel in which M1 and M2, after the slowdown point during closing, proceed at a slowed constant speed.

 If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.

 To configure M1 or M2 separately, use the “Configure M1” or “Configure M2” menu.

 With the function deactivated, the gate still slows down near the approach space.


|  |                        |                                    |
|--|------------------------|------------------------------------|
| Configuration><br>Gate travel settings | Closing slowdown point | Deactivated (Default)<br>1% to 50% |
|--|------------------------|------------------------------------|

### Opening slowdown speed

Set the M1 and M2 slowdown speed during opening (as a percentage of the maximum speed).

 If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.


 The parameter is only used with the [Opening slowdown point] function active.

 For Stylo ME and Stylo RME motors it might be necessary to reduce the minimum voltage applicable to the motor to achieve the desired slowdown percentage. See function [Reduction of speed].


|  |                        |                          |
|--|------------------------|--------------------------|
| Configuration><br>Gate travel settings | Opening slowdown speed | 10% to 50% (Default 40%) |
|--|------------------------|--------------------------|

### Closing slowdown speed

Set the M1 and M2 slowdown speed during closing (as a percentage of the maximum speed).

 If the value set for M1 is different to the value set for M2, only the value for M2 is shown here.

 The parameter is only used with the [Closing slowdown point] function active.



 For Stylo ME and Stylo RME motors it might be necessary to reduce the minimum voltage applicable to the motor to achieve the desired slowdown percentage. See function [Reduction of speed].

|  |                        |                          |
|--|------------------------|--------------------------|
| Configuration><br>Gate travel settings | Closing slowdown speed | 10% to 50% (Default 40%) |
|--|------------------------|--------------------------|

### Slowdown AST control


Adjust the obstruction detection sensitivity during slowdown in percentage terms.



 **The parameter is only used if the opening or closing slowdown point is active.**

|  |                             |  |
|--|-----------------------------|--|
| Configuration><br>Gate travel settings | <b>Slowdown AST control</b> | Deactivated (Default)<br>Minimum<br>Average<br>Maximum<br> <b>Deactivated = Maximum thrust and low obstruction sensitivity.</b><br> <b>Maximum = Minimum thrust and high obstruction sensitivity.</b><br><br>Customised<br>Customised closing<br>Customised opening<br><br>The personalised values to be used are expressed as a percentage:<br>- from 10% (minimum thrust and high obstruction sensitivity)<br>- to 100% (maximum thrust and low obstruction sensitivity) |
|--|-----------------------------|--|

### Impact test

Activate/deactivate test mode for impact tests. With the function on, the operator does not signal errors connected to obstacle detection after more than one consecutive impact.


 **Test mode is deactivated automatically after 1 hour.**

 **With the function on, the display shows the  icon.**


|  |                    |  |
|--|--------------------|--|
| Configuration><br>Gate travel settings | <b>Impact test</b> | Activate test mode<br>Deactivate test mode |
|--|--------------------|--|

### Configure travel M1

Modify certain parameters previously described for motor M1 only (where different from M2).


 **The function only appears with M1+M2 selected under [Number of motors].**

 **The function does not appear with EM4024 motors [Motor type function set to EM4024].**


|   |  |   |
|---|--|---|
| Configuration><br>Gate travel settings><br>Configure M1 | Opening speed<br>Closing speed<br>Opening approach space<br>Closing approach space<br>Opening slowdown space<br>Closing slowdown space<br>Opening slowdown speed<br>Closing slowdown speed |  <b>See the specific parameters for each function.</b> |
|---|--|---|

## Configure travel M2

Modify certain parameters previously described for motor M2 only (where different from M1).


 **The function only appears with M1+M2 selected under [Number of motors].**

 **The function does not appear with EM4024 motors [Motor type function set to EM4024].**

|   |  |  |
|---|--|--|
| Configuration><br>Gate travel settings><br>Configure M2 | Opening speed<br>Closing speed<br>Opening approach space<br>Closing approach space<br>Opening slowdown space<br>Closing slowdown space<br>Opening slowdown speed<br>Closing slowdown speed |  See the specific parameters for each function. |
|---|--|--|

## Total stop

Activate or deactivate input 2-1. If it is activated, the input is used as a normally closed contact.

 **With the input open, this function excludes all commands, including any automatic closing.**

|  |                   |                             |
|--|-------------------|-----------------------------|
| Configuration><br>Wired safety devices | <b>Total stop</b> | Deactivated (Default)<br>On |
|--|-------------------|-----------------------------|

## CX input , CY input , CZ input , CK input


Associate a function with the input CX or CY or CZ or CK

|  |  |  |
|--|--|--|
| Configuration><br>Wired safety devices | <b>CX input</b><br><b>CY input</b><br><b>CZ input</b><br><b>CK input</b> | Deactivated (Default)<br>C1 = Reopen while closing (photocells)<br>C2 = Reclose while opening (photocells)<br>C3 = Partial stop Only with [Automatic close] activated.<br>C4 = Obstacle standby (photocells)<br>C7 = Reopen while closing (sensitive edges)<br>C8 = Reclose while opening (sensitive edges)<br>C13 = Reopen while closing, with immediate closure once the obstruction has been removed, even if the gate is not in motion<br>r7 = Reopen while closing (sensitive edge with 8K2 resistor)<br>r8 = Reopen while opening (sensitive edge with 8K2 resistor)<br>r7 (two sensitive edges) = Reopen while closing (pair of sensitive edges with 8K2 resistor)<br>r8 (two sensitive edges) = Reopen while closing (pair of sensitive edges with 8K2 resistor) |
|--|--|--|



## Safety devices test

Check that the photocells connected to the selected inputs are operating correctly, after each opening and closing command.

 **Run the test by connecting the photocells to the TS terminal [see paragraph on Safety devices].**

Configuration>  
Wired safety devices

**Safety devices test**

Deactivated (Default)

CX \_\_\_  
 \_ CY \_\_\_  
 CX CY \_\_\_  
 \_\_ CZ \_\_\_  
 CX \_ CZ \_\_\_  
 \_ CY CZ \_\_\_  
 CX CY CZ \_\_\_  
 \_\_\_ CK  
 CX \_\_\_ CK  
 \_ CY \_\_\_ CK  
 CX CY \_\_\_ CK  
 \_\_ CZ CK  
 CX \_ CZ CK  
 \_ CY CZ CK  
 CX CY CZ CK

## RIO ED T1 and RIO ED T2

Associate one of the available functions with a wireless safety device.

 **The function only appears if the RIO CONN interface board is present.**

Configuration>  
RIO safety devices

**RIO ED T1  
RIO ED T2**

Deactivated (Default)

P0 = It stops the gate and excludes automatic closing. Use a control device to resume movement.  
 P7 = Reopen while closing.  
 P8 = Reclose while opening.

## RIO PH T1 and RIO PH T2

Associate one of the available functions with a wireless safety device.

 **The function only appears if the RIO CONN interface board is present.**

Configuration>  
RIO safety devices


**RIO PH T1  
RIO PH T2**

Deactivated (Default)

P1 = Reopen while closing.  
 P2 = Reclose while opening.  
 P3 = Partial stop. Only with [Automatic close] activated.  
 P4 = Obstacle standby.  
 P13 = Reopening during closure with immediate stop once the obstacle has been removed, even with the gate not in motion.

## Photocell BUS <n>

Associate a function with the photocell BUS <n> input.


 <n> is between 1 and 8 and corresponds to the address set on the photocell dip-switch

 The function only appears if there is a BUS photocell connected.

|                               |  |  |
|-------------------------------|--|--|
| Configuration><br>BUS Devices | <b>BUS Photocell 1</b><br><b>Photocell BUS 2</b><br><b>Photocell BUS 3</b><br><b>Photocell BUS 4</b><br><b>Photocell BUS 5</b><br><b>Photocell BUS 6</b><br><b>Photocell BUS 7</b><br><b>Photocell BUS 8</b> | Deactivated (Default)<br>C1 = Reopen while closing (photocells)<br>C2 = Reclose while opening (photocells)<br>C3 = Partial stop Only with [Automatic close] activated.<br>C4 = Obstacle standby (photocells)<br>C13 = Reopen while closing, with immediate closure once the obstruction has been removed, even if the gate is not in motion<br>Open<br>Close |
|-------------------------------|--|--|

## BUS <n> key selector

Associate a function with the input BUS <n> key selector. Different functions can be set according to the key turning direction.

 <n> is between 1 and 7 and corresponds to the address set on the key selector dip switch

 The function only appears if there is a BUS key selector connected.


|                               |   |  |
|-------------------------------|---|--|
| Configuration><br>BUS Devices | <b>BUS 1 key selector</b><br><b>BUS 2 key selector</b><br><b>BUS 3 key selector</b><br><b>BUS 4 key selector</b><br><b>BUS 5 key selector</b><br><b>BUS 6 key selector</b><br><b>BUS 7 key selector</b> | Key to the right<br>Key to the left<br><br>Choose the command to associate with the key movement.<br><br>Step-by-step - The first command is to open and the second to close.<br>Sequential - The first command is to open, the second to STOP, the third to close and the fourth to STOP.<br>Open<br>Close<br>Partial opening<br>Stop<br>B1-B2 output<br>BUS 1 module relay - Activate output 2 (relay output) on BUS 1 I/O module<br>BUS 2 module relay - Activate output 2 (relay output) on BUS 2 I/O module |
|-------------------------------|---|--|

### I/O module - Inputs

Associate a function to the I/O module <n> inputs.

 <n> is between 1 and 2 and corresponds to the address set on the module dip switch.

 The function only appears if there is a BUS I/O module connected.

|  |                      |  |
|--|----------------------|--|
| Configuration><br>BUS Devices><br>I/O module BUS 1<br>I/O module BUS 2 | input I1<br>input I2 | Deactivated (Default)<br>Stop = Stop the gate and exclude automatic closing. Use a control device to resume movement.<br> If it is activated, the input is used as a normally closed contact.<br>r7 = Reopen while closing (sensitive edge with 8K2 resistor)<br>r8 = Reclose while opening (sensitive edge with 8K2 resistor)<br>Partial opening<br>Open<br>Close<br>Step-by-step - The first command is to open and the second to close.<br>Sequential - The first command is to open, the second to STOP, the third to close and the fourth to STOP. |
|--|----------------------|--|

### I/O module <n> - Light output

Associate a function to the I/O module <n> input 1.

 <n> is between 1 and 2 and corresponds to the address set on the module dip switch.

 The function only appears if there is a BUS I/O module connected.

|  |              |  |
|--|--------------|--|
| Configuration><br>BUS Devices><br>I/O module BUS 1<br>I/O module BUS 2 | Light output | Passage-open warning light - It notifies the user of the operator status.<br>Cycle lamp - The lamp stays on during the manoeuvre.<br>Courtesy light - The light switches on when a manoeuvre starts and remains on once the manoeuvre has finished, for the time set under the [Courtesy time] function. |
|--|--------------|--|

### I/O module <n> - Relay output

Associate a function to the I/O module <n> input 2.


 <n> is between 1 and 2 and corresponds to the address set on the module dip switch.

 The function only appears if there is a BUS I/O module connected.

|  |              |   |
|--|--------------|---|
| Configuration><br>BUS Devices><br>I/O module BUS 1<br>I/O module BUS 2 | Relay output | Bistable<br>Monostable - on from 1 to 180 seconds (Default 1) |
|--|--------------|---|

### <Opening colour> BUS flashing beacon


Set the BUS flashing beacon colour during operator opening.

 **The function only appears if there is a BUS flashing beacon connected.**

|   |                       |   |
|---|-----------------------|---|
| Configuration><br>BUS Devices><br>BUS flashing beacon | <b>Opening colour</b> | White<br>Yellow<br>Orange<br>Red (Default)<br>Purple<br>Blue<br>Light blue<br>Green |
|---|-----------------------|---|

### <Closing colour> BUS flashing beacon


Set the BUS flashing beacon colour during operator closing.

 **The function only appears if there is a BUS flashing beacon connected.**

|   |                       |   |
|---|-----------------------|---|
| Configuration><br>BUS Devices><br>BUS flashing beacon | <b>Closing colour</b> | White<br>Yellow<br>Orange<br>Red (Default)<br>Purple<br>Blue<br>Light blue<br>Green |
|---|-----------------------|---|

### BUS flashing beacon <Automatic closing time colour>


Set the BUS flashing beacon colour during the automatic closing time.

 **The function only appears if there is a BUS flashing beacon connected.**

|   |                         |  |
|---|-------------------------|--|
| Configuration><br>BUS Devices><br>BUS flashing beacon | <b>Auto. cl. colour</b> | Off<br>White<br>Yellow<br>Orange<br>Red<br>Purple<br>Blue<br>Light blue<br>Green (Default) |
|---|-------------------------|--|

### <Pre-flashing colour> BUS flashing beacon

On the BUS flashing beacon, set the flash colour for before opening and closing manoeuvres (pre-flash).


 **The function only appears if there is a BUS flashing beacon connected.**

|   |                            |   |
|---|----------------------------|---|
| Configuration><br>BUS Devices><br>BUS flashing beacon | <b>Pre-flashing colour</b> | White (Default)<br>Yellow<br>Orange<br>Red<br>Purple<br>Blue<br>Light blue<br>Green |
|---|----------------------------|---|

### <Signal error> BUS flashing beacon

Set the colour of the BUS flashing beacon in the event of an error signal.


 **The warning light is activated after sending a command for movement.**

 **The function only appears if there is a BUS flashing beacon connected.**

|   |                     |  |
|---|---------------------|--|
| Configuration><br>BUS Devices><br>BUS flashing beacon | <b>Signal error</b> | Deactivated (Default)<br>White<br>Yellow<br>Orange<br>Red<br>Purple<br>Blue<br>Light blue<br>Green |
|---|---------------------|--|

### Signal maintenance

Set the colour of the flash on enabled BUS devices (flashing beacons and selectors) when maintenance is necessary. With the function activated, these devices will signal that maintenance needs to be carried out at the start of each manoeuvre.

 **Configure maintenance and set the number of manoeuvres. See function [Configure maintenance].**

 **The function only appears if there is a BUS flashing beacon or a BUS selector connected.**

|   |                           |   |
|---|---------------------------|---|
| Configuration><br>BUS Devices><br>BUS device lights | <b>Signal maintenance</b> | Deactivation (Default)<br>White<br>Yellow<br>Orange<br>Red<br>Purple<br>Blue<br>Light blue<br>Green |
|---|---------------------------|---|


## Command 2-7

Associate a command to the connected device on 2-7.

|                                  |                    |   |
|----------------------------------|--------------------|---|
| Configuration><br>Command inputs | <b>Command 2-7</b> | Step-by-step (Default) - The first command is to open and the second to close.<br><br>Sequential - The first command is to open, the second to STOP, the third to close and the fourth to STOP. |
|----------------------------------|--------------------|---|

## Lock

Associate the electric lock/electromagnet release with a command.

|                             |             |  |
|-----------------------------|-------------|--|
| Configuration><br>Functions | <b>Lock</b> | Deactivated (Default)<br>From closed<br>From open<br>From open and closed<br>Continue<br>Electromagnet 24 V<br> <b>The electromagnet activates when the motor is stationary and deactivates during a manoeuvre.</b> |
|-----------------------------|-------------|--|


## Closing thrust

When the leaves reach the closing limit-switch, the operator thrusts them towards the strike plate for a second.

|                             |                       |   |
|-----------------------------|-----------------------|---|
| Configuration><br>Functions | <b>Closing thrust</b> | Deactivated (Default)<br>Minimum<br>Medium<br>Maximum |
|-----------------------------|-----------------------|---|

## Thrust

Before every opening or closing manoeuvre, the leaves thrust inwards to release the electric lock.

 **The thrust motion is performed during opening or closing, depending on where the electric lock is active. See Function [Lock].**

|                             |               |                             |
|-----------------------------|---------------|-----------------------------|
| Configuration><br>Functions | <b>Thrust</b> | Deactivated (Default)<br>On |
|-----------------------------|---------------|-----------------------------|

## Removing obstacles

If the function is active, when the operator detects an obstacle via the AST control on the control board or via the sensitive edge, the leaf movement inverts to create the space required to free the obstacle and then stops.

|                             |                           |                             |
|-----------------------------|---------------------------|-----------------------------|
| Configuration><br>Functions | <b>Removing obstacles</b> | Deactivated (Default)<br>On |
|-----------------------------|---------------------------|-----------------------------|


## B1-B2 output

Configure the contact.

|                             |                     |  |
|-----------------------------|---------------------|--|
| Configuration><br>Functions | <b>B1-B2 output</b> | Bistable<br>Monostable: on from 1 to 180 seconds (Default 1) |
|-----------------------------|---------------------|--|

### Hold-to-run

With the function active, the operator stops moving (opening or closing) when the control device is released.

 **When the function is active, it excludes all other control devices.**

|                             |                    |                             |
|-----------------------------|--------------------|-----------------------------|
| Configuration><br>Functions | <b>Hold-to-run</b> | Deactivated (Default)<br>On |
|-----------------------------|--------------------|-----------------------------|


### Obstacle with motor stopped

With the function active, the operator remains stopped if the safety devices detect an obstacle. The function is active when the gate is closed, open or after a complete stop.

|                             |                                 |                             |
|-----------------------------|---------------------------------|-----------------------------|
| Configuration><br>Functions | <b>Obst. with motor stopped</b> | Deactivated (Default)<br>On |
|-----------------------------|---------------------------------|-----------------------------|

### Automatic closure


Set the time before automatic closure, once the opening travel end point has been reached or once the photocells have caused a partial stop [C3].

 **The function does not work if any of the safety devices are triggered when an obstacle is detected, after a complete stop, during a power outage or if there is an error.**

|                         |                        |  |
|-------------------------|------------------------|--|
| Configuration><br>Times | <b>Automatic close</b> | Deactivated (Default)<br>From 1 to 180 seconds |
|-------------------------|------------------------|--|

### Automatic closing after either partial or pedestrian opening

Set the time before automatic closure after a partial opening command.

 **The function does not work if any of the safety devices are triggered when an obstacle is detected, after a complete stop, during a power outage or if there is an error.**


|                         |                                |                                      |
|-------------------------|--------------------------------|--------------------------------------|
| Configuration><br>Times | <b>Automatic partial close</b> | Off<br>1 to 180 seconds (Default 10) |
|-------------------------|--------------------------------|--------------------------------------|

### Apartment building mode

With the Partial Opening command (2-3P), the leaf M2 opens.

If an Open command (2-3) is then sent, both leaves open.

With the [Automatic closing] function set, leaf M1 closes after the selected automatic closing time, while leaf M2 moves to the partial opening point set under [Partial opening adjustment].

 **If the partial opening command is given from input (2-3P), the [Automatic closing after either partial or pedestrian opening] function must be deactivated.**

 **To return to normal gate operation, send a closing command.**

 **If the partial opening command is sent via a timer, after the set time the operator returns to normal operation and the leaves close. See function [Create timer].**

### M1 opening delay time

Adjust the delayed opening of the first leaf compared to the second.


 **For motors with encoders only: if the distance between the two leaves is already sufficient to guarantee the delay time set, the delay will not be performed.**

 **The function does not appear with EM4024 motors [Motor type function set to EM4024].**

|                         |                      |                                    |
|-------------------------|----------------------|------------------------------------|
| Configuration><br>Times | <b>M1 open delay</b> | Off<br>1 to 10 seconds (Default 2) |
|-------------------------|----------------------|------------------------------------|

## M2 closing delay time

Adjust the delayed opening of the second leaf compared to the first.

 For motors with encoders only: if the distance between the two leaves is already sufficient to guarantee the delay time set, the delay will not be performed.

 The function does not appear with EM4024 motors [Motor type function set to EM4024].

|                         |                |                                    |
|-------------------------|----------------|------------------------------------|
| Configuration><br>Times | M2 close delay | Off<br>1 to 25 seconds (Default 2) |
|-------------------------|----------------|------------------------------------|

## Passage-open warning light

It notifies the user of the operator status.

|                                 |                            |   |
|---------------------------------|----------------------------|---|
| Configuration><br>Manage lights | Passage-open warning light | Warning light on (Default) - The warning light stays on when the gate is moving or open.<br><br>Warning light flashing - The warning light flashes every half second when the gate is opening and stays on when the gate is open. The light flashes every second when the gate is closing, and remains off when the gate is closed. |
|---------------------------------|----------------------------|---|

## Additional light

Choose the operating mode for the lighting device connected to output E3.

|                                 |          |   |
|---------------------------------|----------|---|
| Configuration><br>Manage lights | Light E3 | Disabled (Default)<br>Cycle lamp - The lamp stays on during the manoeuvre.<br> The light remains off if an automatic closing time is not set.<br><br>Courtesy light - The light switches on when a manoeuvre starts and remains on once the manoeuvre has finished, for the time set under the function [Courtesy time]. |
|---------------------------------|----------|---|

## Courtesy time

Define how many seconds the additional light (set up as courtesy light) stays on after an opening or closing manoeuvre.

|                                 |               |                                |
|---------------------------------|---------------|--------------------------------|
| Configuration><br>Manage lights | Courtesy time | 60 to 180 seconds (Default 60) |
|---------------------------------|---------------|--------------------------------|

## Pre-flashing time


Adjust the time for which the beacon is activated before each manoeuvre.

|                                 |                   |  |
|---------------------------------|-------------------|--|
| Configuration><br>Manage lights | Pre-flashing time | Deactivated (Default)<br>1 to 10 seconds |
|---------------------------------|-------------------|--|



### CRP address

Assign a unique identification code (CRP address) to the control board.

 **The function is used where there are multiple operators connected to the same communication BUS using the CRP protocol.**

|                                     |             |                      |
|-------------------------------------|-------------|----------------------|
| Configuration><br>RSE communication | CRP address | 1 to 254 (Default 1) |
|-------------------------------------|-------------|----------------------|


### RSE speed

Set the communication speed of the remote connection system.

|                                     |           |  |
|-------------------------------------|-----------|--|
| Configuration><br>RSE communication | RSE speed | 4800 bps<br>9600 bps<br>14400 bps<br>19200 bps<br>38400 bps (Default)<br>57600 bps<br>115200 bps |
|-------------------------------------|-----------|--|

### Save data

Save user data, timings and configurations to the memory device (memory roll).

 **The function is displayed only when a memory roll card is inserted into the control board.**

|                                   |           |  |
|-----------------------------------|-----------|--|
| Configuration><br>External memory | Save data |  |
|-----------------------------------|-----------|--|

### Read data

Upload user data, timings and configurations to the memory device (memory roll).

 **The function is displayed only when a memory roll card is inserted into the control board.**

|                                   |           |  |
|-----------------------------------|-----------|--|
| Configuration><br>External memory | Read data |  |
|-----------------------------------|-----------|--|

### Parameter reset

Restore the factory configurations except for: [users], [timers], [no. motors], [motor type], [CRP address], [limit-switch inputs function], [RSE speed], [password], [language], [time format] and the settings related to the travel calibration.

|               |                 |                             |
|---------------|-----------------|-----------------------------|
| Configuration | Parameter reset | Confirm? NO<br>Confirm? YES |
|---------------|-----------------|-----------------------------|


### Guided procedure (Wizard)

You can use the system configuration wizard.

|               |                           |  |
|---------------|---------------------------|--|
| Configuration | Guided procedure (Wizard) |  |
|---------------|---------------------------|--|

## New user


Register up to a maximum of 1000 users and assign a function to each one.

 **The operation can be carried out by using a transmitter or a BUS selector device (e.g. a keypad or transponder reader). The board that manages the transmitters (AF) must be inserted into the connector.**

|                     |                 |  |
|---------------------|-----------------|--|
| <b>Manage users</b> | <b>New user</b> | Choose the function to be assigned to the user.<br><br>Step-by-step - The first command is to open and the second to close.<br>Sequential<br>The first command is to open, the second to STOP, the third to close and the fourth to STOP.<br>Open<br>Partial opening<br>B1-B2 output<br>BUS 1 module relay - Activate output 2 (relay output) on BUS 1 I/O module<br>BUS 2 module relay - Activate output 2 (relay output) on BUS 2 I/O module<br><br>Press ENTER to confirm.<br>You will be asked to enter your user code. Send the code from the control device.<br>Repeat the procedure to add other users. |
|---------------------|-----------------|--|

## Remove user

Remove one of the registered users.

|                     |                    |   |
|---------------------|--------------------|---|
| <b>Manage users</b> | <b>Remove user</b> | Use the arrows to choose the number associated with the user you want to remove.<br> <b>Alternatively, you can select a user by sending a command from the associated device.</b><br><br>Press ENTER to confirm<br>Confirm? NO<br>Confirm? YES |
|---------------------|--------------------|---|


## Remove all

Remove all registered users.

|                     |                   |                             |
|---------------------|-------------------|-----------------------------|
| <b>Manage users</b> | <b>Remove all</b> | Confirm? NO<br>Confirm? YES |
|---------------------|-------------------|-----------------------------|

## Radio decoding

Choose the type of radio coding for the transmitters enabled to control the operator.

 **If you choose the type of radio coding for the transmitters [Rolling code] or [TW key block], any transmitters saved previously will be deleted.**

|              |                |   |
|--------------|----------------|---|
| Manage users | Radio decoding | All decoding (Default)<br>Rolling code<br>TW Key block<br><br>Confirm? NO<br>Confirm? YES |
|--------------|----------------|---|


## Self-Learning Rolling

Save a new rolling code transmitter by activating acquisition from a rolling code transmitter that has already been saved. The saving and acquisition procedures are explained in the transmitter manual.

|              |                       |                             |
|--------------|-----------------------|-----------------------------|
| Manage users | Self-Learning Rolling | Deactivated (Default)<br>On |
|--------------|-----------------------|-----------------------------|

## Change mode

Change the function assigned to a specific user.

|              |             |  |
|--------------|-------------|--|
| Manage users | Change mode | Use the arrows to choose the number associated with the user to be changed.<br> <b>Alternatively, you can select a user by sending a command from the associated device.</b><br>Press ENTER to confirm.<br><br>Choose the command to associate with the user.<br><br>Step-by-step - The first command is to open and the second to close.<br>Sequential - The first command is to open, the second to STOP, the third to close and the fourth to STOP.<br>Open<br>Partial opening<br>B1-B2 output<br>BUS 1 module relay - Activate output 2 (relay output) on BUS 1 I/O module<br>BUS 2 module relay - Activate output 2 (relay output) on BUS 2 I/O module<br><br>Press ENTER to confirm.<br><br>Confirm? NO<br>Confirm? YES |
|--------------|-------------|--|

## FW version

Display the firmware version and the GUI installed.


|             |            |   |
|-------------|------------|---|
| Information | FW version | Use the < > arrows to show:<br>FW MC.x.x.xx (motor board firmware version)<br>FW UI.x.x.xx (display board firmware version)<br>GUI x.x (graphics) |
|-------------|------------|---|

## BUS device status

Show the status of all devices that can be connected to the BUS and managed by the firmware in use.


### Key

<n> is the device number.

|             |                   |   |
|-------------|-------------------|---|
| Information | BUS device status | <p>BUS photocells &lt;n&gt;<br/> &lt;n&gt; from 1 to 8</p> <p>The status shown may be:</p> <p><b>OK</b></p> <p><b>Not communicating</b></p> <p><b>Safety device active</b></p> <p><b>BUS address conflict</b></p> <p>BUS selector &lt;n&gt;<br/> &lt;n&gt; from 1 to 7</p> <p>The status shown may be:</p> <p><b>OK</b></p> <p><b>Not communicating</b></p> <p><b>BUS address conflict</b></p> <p>BUS flashing beacon &lt;n&gt;<br/> &lt;n&gt; from 1 to 2</p> <p>The status shown may be:</p> <p><b>OK</b></p> <p><b>Not communicating</b></p> <p><b>BUS address conflict</b></p> <p>I/O module BUS &lt;n&gt;<br/> &lt;n&gt; from 1 to 2</p> <p> The status shown may be:</p> <p><b>OK</b></p> <p><b>Not communicating</b></p> <p><b>BUS address conflict</b></p> |
|-------------|-------------------|---|

### Manoeuvre counter

View the number of total or partial operator manoeuvres (after maintenance).

 **The number of manoeuvres is the number shown multiplied by 100.**

|             |                   |  |
|-------------|-------------------|--|
| Information | Manoeuvre counter | Total manoeuvres - Manoeuvres performed since the operator was installed.<br><br>Partial manoeuvres - Manoeuvres carried out after the last maintenance. |
|-------------|-------------------|--|

### Configure maintenance

Set the number of manoeuvres the operator can perform before a maintenance warning signal is generated.

 **The warning is displayed as an [Maintenance required] message and signalled by 3 + 3 flashes every hour on the device connected to the 10-5 output.**

|             |                   |  |
|-------------|-------------------|--|
| Information | Maintenance conf. | Deactivated (Default)<br>from 1 x100 to 500 x100 |
|-------------|-------------------|--|


### Maintenance reset

Reset the number of partial manoeuvres.

|             |                   |                             |
|-------------|-------------------|-----------------------------|
| Information | Maintenance reset | Confirm? NO<br>Confirm? YES |
|-------------|-------------------|-----------------------------|

### Errors list

View the last 8 errors detected. The error list can be deleted.

|             |             |  |
|-------------|-------------|--|
| Information | Errors list |  Use the arrows to scroll through the list.<br>To cancel the error list, select [Delete errors]<br>Press ENTER to confirm.<br><br>Confirm? NO<br>Confirm? YES |
|-------------|-------------|--|

### Show clock

Enable the clock on the display.

|                  |            |  |
|------------------|------------|--|
| Timer management | Show clock |  |
|------------------|------------|--|


### Set the clock

Set the date and time.

|                  |               |  |
|------------------|---------------|--|
| Timer management | Set the clock | Use the arrows and the Enter button to enter the desired values. |
|------------------|---------------|--|

## Automatic DST

Enable automatic daylight saving time setting.

 **Valid in Central Europe only UTC+1.**

|                  |                      |  |
|------------------|----------------------|--|
| Timer management | <b>Automatic DST</b> | Deactivated (Default)<br>On<br><br>Summer changeover: +1 hour on the last Sunday in March (change to daylight saving time).<br>Winter changeover: -1 hour on the last Sunday in October (change to standard time). |
|------------------|----------------------|--|

## Time format

Choose the clock display format.

|                  |                    |                    |
|------------------|--------------------|--------------------|
| Timer management | <b>Time format</b> | 24-hour<br>12-hour |
|------------------|--------------------|--------------------|

## Create new timer

Time one or more types of activation chosen from those available.

|                  |                         |  |
|------------------|-------------------------|--|
| Timer management | <b>Create new timer</b> | Use the arrows to choose the desired command.<br>Open<br>Partial opening<br>B1-B2 output<br>Press ENTER to confirm.<br><br>Start time<br>Use the arrows to set the function activation start time.<br>Press ENTER to confirm.<br><br>End time<br>Use the arrows to set the function activation end time.<br>Press ENTER to confirm.<br><br>Days of the week<br>Use the arrows to set the function activation days.<br>Select days<br>All week<br>Press ENTER to confirm. |
|------------------|-------------------------|--|

## Remove timer

Removes one of the saved timings.

|                  |                     |   |
|------------------|---------------------|---|
| Timer management | <b>Remove timer</b> | Use the arrows to choose the timing to be removed.<br>0 = [Opening]<br>P = [Partial opening]<br>B = [Output B1-B2]<br>Press ENTER to confirm. |
|------------------|---------------------|---|

## Language

Set the display language.

|                 |   |
|-----------------|---|
| <b>Language</b> | Italiano (IT)<br>English (EN) (Default)<br>Français (FR)<br>Deutsch (DE)<br>Español (ES)<br>Português (PT)<br>Русский (RU)<br>Polski (PL)<br>Românesc (RO)<br>Magyar (HU)<br>Hrvatski (HR)<br>Український (UA)<br>Nederlands (NL) |
|-----------------|---|

## Enable password

Set a 4-digit password. The password will be requested to anyone who wants to access the main menu.

 **This option only shows if a password has NOT been enabled.**

|                 |                        |   |
|-----------------|------------------------|---|
| <b>Password</b> | <b>Enable password</b> | Use the arrows and the Enter button to dial the desired code.<br>Enter the password again using the arrows and the Enter button to confirm. |
|-----------------|------------------------|---|

## Remove password


Remove the password that protects access to the main menu.

 **This option only shows if a password has been enabled.**

|                 |                        |                             |
|-----------------|------------------------|-----------------------------|
| <b>Password</b> | <b>Remove password</b> | Confirm? NO<br>Confirm? YES |
|-----------------|------------------------|-----------------------------|

## Change password

Change the password protecting access to the main menu.

 **This option only shows if a password has been enabled.**

|                 |                        |   |
|-----------------|------------------------|---|
| <b>Password</b> | <b>Change password</b> | Use the arrows and the Enter button to dial the desired code.<br>Enter the password again using the arrows and the Enter button to confirm. |
|-----------------|------------------------|---|

## Forgotten password

If you lose the password, you will need to reset the board to its factory settings. See [Factory reset].

## Factory reset

To restore the electronic board data to factory settings:

Disconnect the control board from the power supply.

Press and hold the < and > buttons, then reconnect the control board to the power supply.

Continue to press and hold the < > buttons until [Factory reset] is displayed.

Select [Confirm YES].

Press ENTER to confirm.

**⚠ When you reset the control board, all saved users, set times, manoeuvre configurations and calibration operations are deleted.**

**⚠ When using a CAME KEY device, always update the board firmware to the latest version.**



## Import/export data

Save user data and system configuration data on a MEMORY ROLL card.

The stored data can be reused for another control board of the same type to carry across the same configuration.

**⚠ Before inserting and removing the MEMORY ROLL card, DISCONNECT THE MAINS POWER SUPPLY TO THE LINE.**

- 1 Insert the MEMORY ROLL card into the corresponding connector on the control board.
- 2 Press the "Enter" button to access programming.
- 3 Use the arrows to choose the desired function.

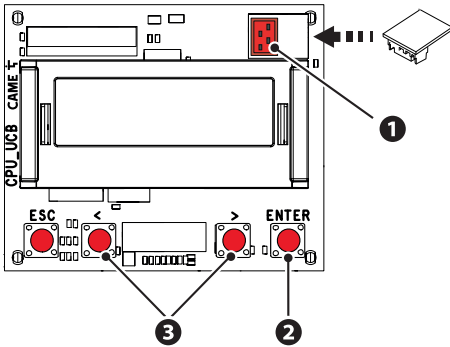
Configuration > External memory > **Save data**

Save user data, timings and configurations to the memory device (memory roll).
















Configuration > External memory > **Read data**


Upload user data, timings and configurations to the memory device (memory roll).

 **Once the data have been saved and loaded, the MEMORY ROLL can be removed.**




## DISPLAY WARNINGS KEY


|   |   |
|---|---|
|  | The encoder is deactivated.   |
|  | The [Impact test] function is on.   |
|  | The operator detected an obstacle during closing.   |
|  | The operator detected an obstacle during opening.   |
|  | The operator detected two obstacles during closing.<br> <b>The number on the display varies according to the number of obstructions detected.</b><br> <b>When the maximum number of detected obstructions has been reached, the operator stops and an error message shows on the display.</b> |
|  | The operator detected two obstacles during opening.<br> <b>The number on the display varies according to the number of obstructions detected.</b><br> <b>When the maximum number of detected obstructions has been reached, the operator stops and an error message shows on the display.</b> |
|  | There is at least one programmed timer.   |
|  | A programmed timer is running.<br> <b>With the timer programmed for opening or partial opening, any given radio command will always allow opening. The wired commands continue to operate normally.</b>  |
| <b>C&lt;n&gt;</b>   | Wired safety device active<br> <b>The &lt;n&gt; value is associated with the selected parameter for the functions [CX input] [CY input] [CK input] [CZ input].</b>   |
| <b>r7</b>   | R7 safety device (sensitive edge) active  |
| <b>r8</b>   | R8 safety device (sensitive edge) active  |
| <b>2r7</b>  | R7 safety device (pair of sensitive edges) active   |
| <b>2r8</b>  | R8 safety device (pair of sensitive edges) active   |
| <b>c&lt;n&gt;</b>   | BUS photocell safety device active<br> <b>The &lt;n&gt; value is associated with the selected parameter for the [BUS photocell] functions.</b>   |

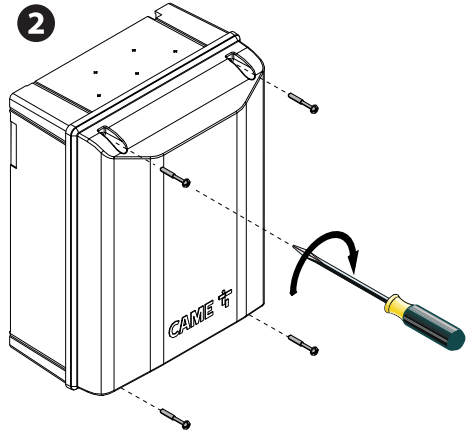
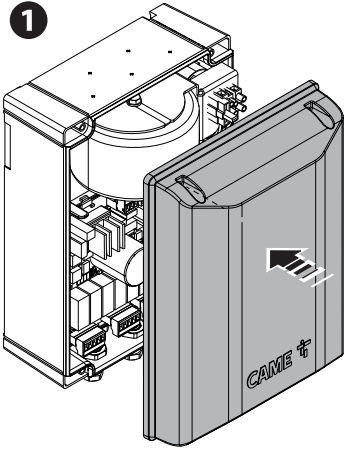
|                             |  |
|-----------------------------|--|
| <b>c23</b>                  | Open command active for BUS photocells   |
| <b>c24</b>                  | Close command active for BUS photocells  |
| <b>C0</b>                   | Total stop active  |
| <b>P&lt;n&gt;</b>           | RIO safety device active<br> <b>The &lt;n&gt; value is associated with the selected parameter for the functions [RIO ED T1 - RIO ED T2] and [RIO PH T1 - RIO PH T2]</b> |
| <b>BUS address conflict</b> | ID conflict detected on BUS devices.   |
| <b>Check BUS device</b>     | No BUS device with a safety function configured.   |
| <b>RIO not configured</b>   | The RIO Conn board is not configured or has no safety configuration.   |
| <b>Calibration needed</b>   | Travel calibration required.   |
| <b>wizard</b>               | Select a motor type.   |
| <b>Maintenance required</b> | Maintenance required (excl. encoder and manoeuvres exceeded for maintenance).  |
| <b>OP</b>                   | Passage fully open   |
| <b>CL</b>                   | Passage fully closed   |

## Error messages

|            |   |
|------------|---|
| <b>E1</b>  | Motor M1 calibration error  |
| <b>E2</b>  | Motor M2 calibration error<br> With an EM4024 motor, E2 indicates a calibration error on M1 or M2. |
| <b>E3</b>  | Encoder signal not detected error   |
| <b>E4</b>  | Service test failure error  |
| <b>E7</b>  | Operating time error  |
| <b>E9</b>  | Consecutive obstacles detected during closing   |
| <b>E10</b> | Consecutive obstacles detected during opening   |
| <b>E11</b> | Maximum number of obstacles   |
| <b>E12</b> | Motor supply voltage missing or insufficient  |
| <b>E13</b> | Limit switch input error or both limit switches open  |
| <b>E15</b> | Incompatible transmitter error  |
| <b>E17</b> | Wireless system communication error   |
| <b>E18</b> | Wireless system not configured error  |
| <b>E24</b> | Communication error or malfunction of a BUS safety device   |
| <b>E25</b> | Address settings error on BUS devices   |

## FINAL OPERATIONS

 Before closing up the casing, check that the cable inlets are sealed to stop insects getting in and to prevent damp.









**CAME** 

**CAME.COM**

**CAME S.P.A.**

Via Martiri della Libertà, 15

31030 Dosson di Casier

Treviso – Italy

Tel. (+39) 0422 4940

Fax (+39) 0422 4941

info@came.com - www.came.com





## Armoire de commande pour motoréducteurs 24 V

FA01961-FR



**ZLX24SA**

**ZLX24SR**

### **△ Consignes de sécurité importantes.**

**△ Suivre toutes les instructions étant donné qu'une installation incorrecte peut provoquer de graves lésions.**

**△ Avant toute opération, lire également les instructions générales réservées à l'utilisateur.**


Ce produit ne devra être destiné qu'à l'utilisation pour laquelle il a été expressément conçu et toute autre utilisation est à considérer comme dangereuse. • Le fabricant décline toute responsabilité en cas d'éventuels dommages provoqués par des utilisations impropres, incorrectes et déraisonnables. • Le produit en question a été spécialement conçu pour être assemblé à des quasi-machines, et/ou des appareils, afin de construire une machine relevant de la directive machines 2006/42/CE. • L'installation finale doit être conforme à la Directive Machines 2006/42/CE et aux normes européennes de référence. • Le fabricant décline toute responsabilité pour l'utilisation de produits non originaux, ce qui implique également l'annulation de la garantie. • Toutes les opérations indiquées dans ce manuel ne doivent être exécutées que par du personnel qualifié et dans le plein respect des normes en vigueur. • La position des câbles, la pose, la connexion et l'essai doivent être réalisés selon les règles de l'art et conformément aux normes et lois en vigueur. • S'assurer, durant toutes les phases d'installation, que l'automatisme est bien hors tension. • Tous les composants (actionneurs, photocellules, bords sensibles, etc.) nécessaires à la mise en conformité de l'installation finale selon la directive Machines 2006/42/CE et les normes techniques harmonisées de référence sont identifiés dans le catalogue général des produits CAME ou sur le site [www.came.com](http://www.came.com). • S'assurer que la température du lieu d'installation correspond à celle indiquée sur l'automatisme. • Veiller à ce que le produit ne soit pas mouillé par des jets d'eau directs (arroseurs, nettoyeurs HP, etc.) sur le lieu d'installation. • Prévoir sur le réseau d'alimentation, conformément aux règles d'installation, un dispositif de déconnexion omnipolaire spécifique pour le sectionnement total en cas de surtension catégorie III. • Délimiter soigneusement toute la zone afin d'en éviter l'accès aux personnes non autorisées, notamment aux mineurs et aux enfants. • Adopter des mesures de protection adéquates contre tout danger mécanique lié à la présence de personnes dans le rayon d'action de l'automatisme. • Les câbles électriques ne doivent pas entrer en contact avec des parties pouvant devenir chaudes durant l'utilisation (ex. : moteur et transformateur).

- Avant de procéder à l'installation, vérifier que la partie guidée est en bon état mécanique et qu'elle s'ouvre et se ferme correctement. • Le produit peut être utilisé pour automatiser une partie guidée intégrant un portillon uniquement s'il peut être actionné avec le portillon en position de sécurité. • S'assurer que l'actionnement de la partie guidée ne provoque aucun coincement avec les parties fixes présentes tout autour. En cas d'automatisation d'un portillon à mouvement horizontal, pour éviter ce type de coincement la distance correspondante doit être inférieure à 8 mm. Les distances suivantes suffisent cependant à éviter tout coincement des parties du corps indiquées ci-après :

- pour les doigts, une distance supérieure à 25 mm ;
- pour les pieds, une distance supérieure à 50 mm ;
- pour la tête, une distance supérieure à 300 mm ;
- pour tout le corps, une distance supérieure à 500 mm.


Si ces distances ne peuvent pas être obtenues, il est nécessaire de prévoir des dispositifs de protection. • Les commandes fixes doivent toutes être clairement visibles après l'installation et être positionnées de manière à ce que la partie guidée soit directement visible mais à l'écart des parties en mouvement. Toute commande à action maintenue doit être installée à une hauteur minimum de 1,5 m par rapport au sol et doit être inaccessible au public. • En cas de fonctionnement à action maintenue, doter l'installation d'un bouton d'ARRÊT permettant la mise hors tension de l'automatisme et donc le blocage du mouvement de la partie guidée. • À défaut d'étiquette, en appliquer une permanente qui décrive comment utiliser le mécanisme de déblocage manuel et la positionner près de l'élément d'actionnement. • S'assurer que l'automatisme a bien été réglé comme il faut et que les dispositifs de sécurité et de protection, tout comme le déblocage manuel, fonctionnent correctement. • Avant la livraison à l'utilisateur, vérifier la conformité de l'installation aux normes harmonisées et aux exigences essentielles de la Directive Machines 2006/42/CE. • Les éventuels risques résiduels doivent être signalés à l'utilisateur final par le biais de pictogrammes spécifiques bien en vue qu'il faudra lui expliquer. • Au terme de l'installation, appliquer la plaque d'identification de la machine dans une position bien en vue.

- Si le câble d'alimentation est endommagé, son remplacement doit être effectué par le producteur, ou par son service d'assistance technique agréé, ou par une personne dûment qualifiée afin de prévenir tout risque.
- Conserver ce manuel dans le dossier technique avec les manuels des autres dispositifs utilisés pour la réalisation du système d'automatisme.
- Il est recommandé de remettre à l'utilisateur final tous les manuels d'utilisation des produits composant la machine.
- Le produit, dans l'emballage d'origine du fabricant, ne peut être transporté qu'à l'intérieur (wagons de chemin de fer, conteneurs, véhicules fermés).
- En cas de dysfonctionnement du produit, cesser de l'utiliser et contacter le centre SAV à l'adresse <https://www.came.com/global/en/contact-us> ou au numéro de téléphone indiqué sur le site.

 La date de fabrication est indiquée dans le lot de production imprimé sur l'étiquette du produit. Si nécessaire, nous contacter à l'adresse <https://www.came.com/global/en/contact-us>.

 Les conditions générales de vente figurent dans les catalogues de prix officiels Came.

## MISE AU REBUT ET ÉLIMINATION

 CAME S.p.A. adopte dans ses établissements un Système de Gestion Environnementale certifié et conforme à la norme UNI EN ISO 14001 qui garantit le respect et la sauvegarde de l'environnement. Nous vous demandons de poursuivre ces efforts de sauvegarde de l'environnement, que CAME considère comme l'un des fondements du développement de ses propres stratégies opérationnelles et de marché, en observant tout simplement de brèves indications en matière d'élimination :

### ÉLIMINATION DE L'EMBALLAGE

Les composants de l'emballage (carton, plastiques, etc.) sont assimilables aux déchets urbains solides et peuvent être éliminés sans aucune difficulté, en procédant tout simplement à la collecte différenciée pour le recyclage.

Avant d'effectuer ces opérations, il est toujours recommandé de vérifier les normes spécifiques en vigueur sur le lieu d'installation.

**NE PAS JETER DANS LA NATURE !**

### ÉLIMINATION DU PRODUIT

Nos produits sont réalisés à partir de différents matériaux. La plupart de ces matériaux (aluminium, plastique, fer, câbles électriques) sont assimilables aux déchets urbains solides. Ils peuvent être recyclés au moyen de la collecte et de l'élimination différenciées auprès des centres autorisés.

D'autres composants (cartes électroniques, piles des émetteurs, etc.) peuvent par contre contenir des substances polluantes.

Il faut donc les désinstaller et les remettre aux entreprises autorisées à les récupérer et à les éliminer.

Avant d'effectuer ces opérations, il est toujours recommandé de vérifier les normes spécifiques en vigueur sur le lieu d'élimination.

**NE PAS JETER DANS LA NATURE !**

## DONNÉES ET INFORMATIONS SUR LE PRODUIT

### Légende



Ce symbole indique des parties à lire attentivement.



Ce symbole indique des parties concernant la sécurité.



Ce symbole indique ce qui doit être communiqué à l'utilisateur.

Les dimensions sont exprimées en millimètres, sauf indication contraire.

### Description

#### 801QA-0060

ZLX24SA - Armoire de commande multifonctions alimentée en 230 VAC, pour portails battants à deux vantaux 24 V, avec afficheur de programmation et de signalisation, autodiagnostic des dispositifs de sécurité, Adaptive Speed & Torque Technology, BUS CXN, 4 entrées de sécurité et possibilité de mémoriser jusqu'à 1 000 utilisateurs.

#### 801QA-0080

ZLX24SR - Armoire de commande multifonctions alimentée en 120 VAC, pour portails battants à deux vantaux 24 V, avec afficheur de programmation et de signalisation, autodiagnostic des dispositifs de sécurité, Adaptive Speed & Torque Technology, BUS CXN et 4 entrées de sécurité et possibilité de mémoriser jusqu'à 1 000 utilisateurs.

### Données techniques

| MODÈLES                               | ZLX24SA   | ZLX24SR   |
|---------------------------------------|-----------|-----------|
| Alimentation (V - 50/60 Hz)           | 230 AC    | 120 AC    |
| Alimentation moteur (V)               | 36 DC     | 36 DC     |
| Alimentation carte (V)                | 26 AC     | 26 AC     |
| Consommation en stand-by (W)          | 3         | 3         |
| Puissance (W)                         | 360       | 360       |
| Thermo-protection transformateur (°C) | 120       | 120       |
| Couleur                               | RAL 7040  | RAL 7040  |
| Température de fonctionnement (°C)    | -20 ÷ +55 | -20 ÷ +55 |
| Température de stockage (°C)*         | -25 ÷ +70 | -25 ÷ +70 |
| Cycles/heure                          | 20        | 20        |
| Cycles consécutifs                    | 20        | 20        |
| Degré de protection (IP)              | 54        | 54        |
| Classe d'isolation                    | I         | I         |
| Durée de vie moyenne (Cycles)**       | 100.000   | 100.000   |

(\*) Avant l'installation, le produit doit être maintenu à température ambiante en cas de stockage ou de transport à des températures très basses ou très élevées.

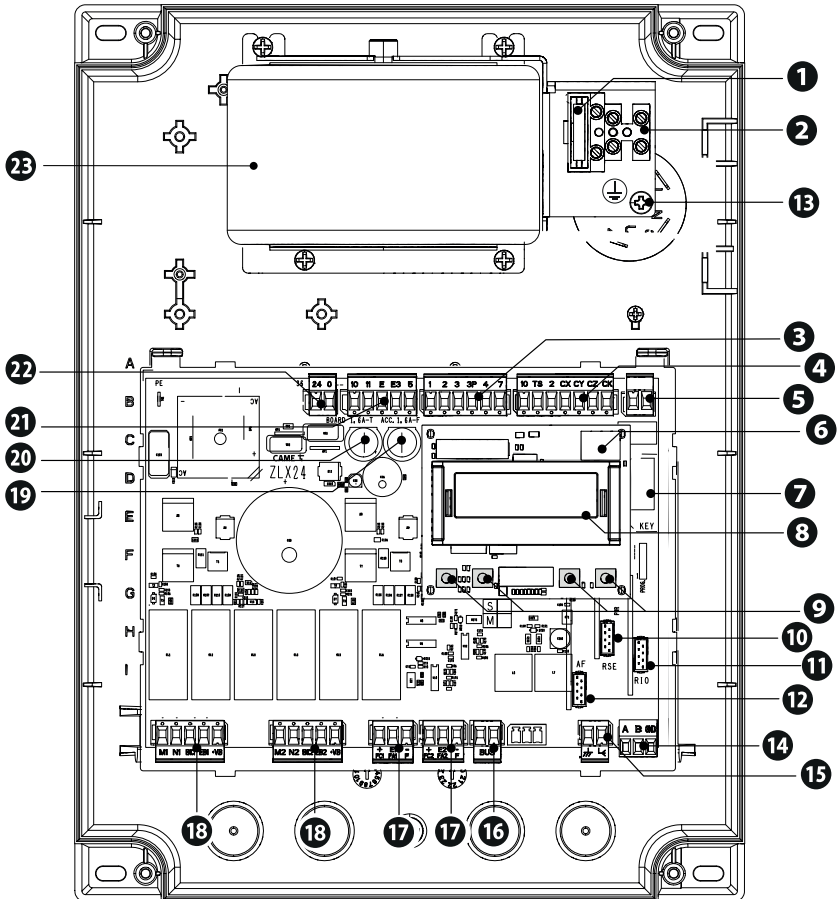
(\*\*) La durée de vie moyenne du produit est purement indicative et estimée en tenant compte des conditions conformes d'utilisation, d'installation et d'entretien. Elle est également influencée par d'autres facteurs tels que les conditions climatiques et environnementales.

### Tableau des fusibles

| MODÈLES             | ZLX24SA  | ZLX24SR |
|---------------------|----------|---------|
| Fusible de ligne    | 3,15 A F | 4 A F   |
| Fusible carte       | 1,6 A T  | 1,6 A T |
| Fusible accessoires | 1,6 A F  | 1,6 A F |

## Description des parties

- |   |  |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>❶ Fusible de ligne</li> <li>❷ Bornier d'alimentation</li> <li>❸ Bornier de connexion des dispositifs de commande</li> <li>❹ Bornier de connexion des dispositifs de sécurité</li> <li>❺ Bornier pour la sortie B1-B2</li> <li>❻ Connecteur pour carte Memory Roll</li> <li>❼ Connecteur pour CAME KEY</li> <li>❽ Afficheur</li> <li>❾ Touches de programmation</li> <li>❿ Connecteur pour carte RSE</li> <li>⓫ Connecteur pour carte RIO CONN</li> <li>⓬ Connecteur pour carte radiofréquence enfichable (AF)</li> <li>Ⓜ Point de masse en étoile</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>Ⓝ Bornier de connexion CRP</li> <li>Ⓞ Bornier de connexion de l'antenne</li> <li>Ⓟ Bornier pour accessoires BUS</li> <li>Ⓠ Bornier de connexion des minirupteurs de fin de course et/ou encodeurs</li> <li>Ⓡ Bornier de connexion du motoréducteur avec encodeur ou avec interrupteur de ralentissement et serrure de verrouillage électrique</li> <li>Ⓢ Fusible pour les accessoires</li> <li>Ⓣ Fusible pour la carte électronique</li> <li>Ⓤ Bornier de connexion des dispositifs de signalisation</li> <li>Ⓥ Bornier pour l'alimentation de la carte électronique</li> <li>Ⓦ Transformateur</li> </ul> |
|---|--|



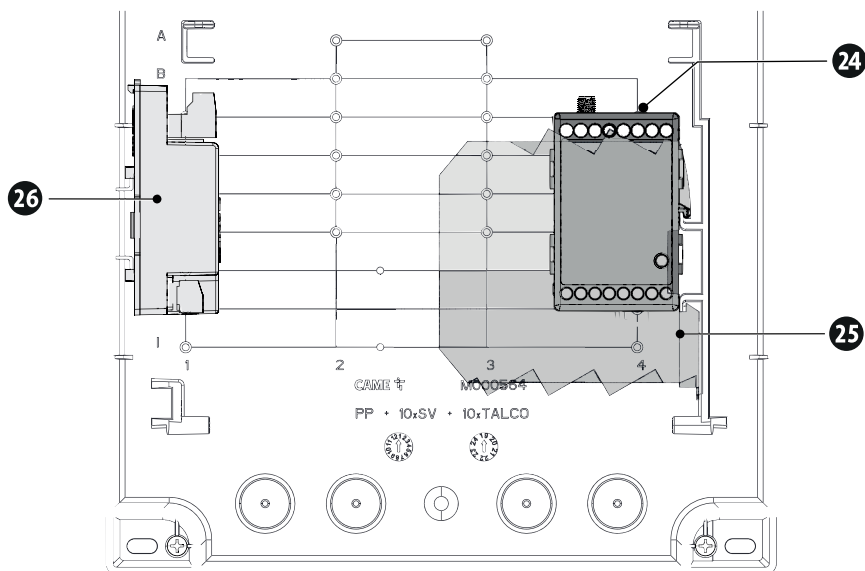
## Accessoires en option

24 Module RGSM001 (806SA-0010)

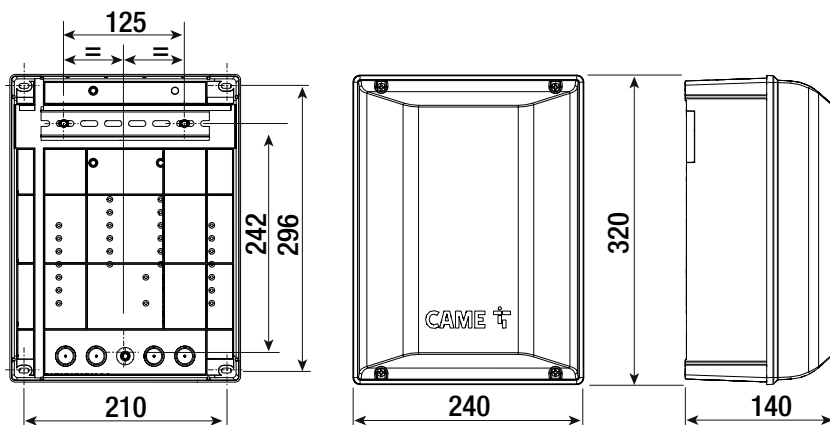
25 Module SMA (009SMA)

26 Carte recharge batterie RLB (002RLB)

 Pour gérer tous les moteurs prévus par l'armoire de commande, utiliser deux batteries de 7Ah (846XG-0030) à installer sur une armoire externe.



## Dimensions





## Types de câbles et épaisseurs minimum


| Longueur du câble (m)                        | jusqu'à 20                | de 20 à 30                |
|--|---------------------------|---------------------------|
| Alimentation 230 VAC                         | 3G x 1,5 mm <sup>2</sup>  | 3G x 2,5 mm <sup>2</sup>  |
| Clignotant 24 VAC/DC                         | 2 x 0,5 mm <sup>2</sup>   | 2 x 0,5 mm <sup>2</sup>   |
| Photocellules TX                             | 2 x 0,5 mm <sup>2</sup>   | 2 x 0,5 mm <sup>2</sup>   |
| Photocellules RX                             | 4 x 0,5 mm <sup>2</sup>   | 4 x 0,5 mm <sup>2</sup>   |
| Serrure de verrouillage électrique<br>12 VDC | 2 x 1 mm <sup>2</sup>     | 2 x 1,5 mm <sup>2</sup>   |
| Dispositifs de commande                      | *n° x 0,5 mm <sup>2</sup> | *n° x 0,5 mm <sup>2</sup> |

\*n° = voir les instructions de montage du produit


**Attention :** la section du câble est approximative car elle varie en fonction de la puissance du moteur et de la longueur du câble.

 En cas d'alimentation en 230 V et d'une utilisation en extérieur, adopter des câbles H05RN-F conformes à la norme IEC 60245 (IEC 57) ; en intérieur, utiliser par contre des câbles H05VV-F conformes à la norme IEC 60227 (IEC 53) ; Pour les alimentations jusqu'à 48 V, il est possible d'utiliser des câbles FROR 20-22 II conformes à la norme EN 50267-2-1 (CEI).

 Pour la connexion de l'antenne, utiliser un câble RG58 (jusqu'à 5 m).

 Pour la connexion CRP, utiliser un câble UTP CAT5 (jusqu'à 1000 m).

 Si la longueur des câbles ne correspond pas aux valeurs indiquées dans le tableau, déterminer la section des câbles en fonction de l'absorption effective des dispositifs connectés et selon les prescriptions de la norme CEI EN 60204-1.

 Pour les connexions prévoyant plusieurs charges sur la même ligne (séquentielles), les dimensions indiquées dans le tableau doivent être réévaluées en fonction des absorptions et des distances effectives. Pour les connexions de produits non indiqués dans ce manuel, considérer comme valable la documentation jointe à ces derniers.

 Pour connecter l'encodeur, utiliser un câble type FRORPU 3 x 0,5 mm<sup>2</sup> ou un câble fourni par la société CAME (code article 801XA-0020).

### Tableau des câbles pour BUS

 Il est recommandé d'utiliser un câble FROR 2x1mm<sup>2</sup> d'une longueur max. de 50 m par rapport à la carte électronique.

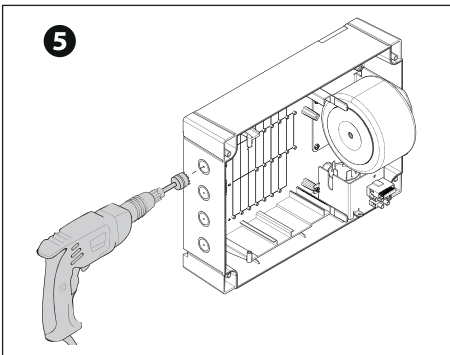
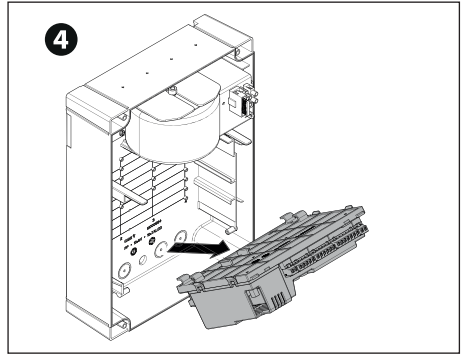
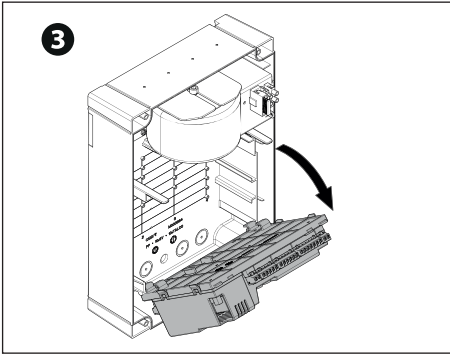
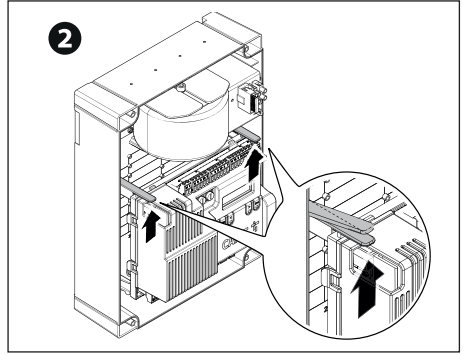
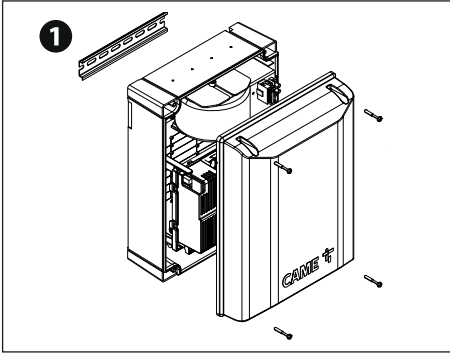
| Longueur du simple segment (m) | max. 50 m             |
|--------------------------------|-----------------------|
| Câble BUS                      | 2 x 1 mm <sup>2</sup> |

 La somme totale des segments ne peut pas dépasser 150 m.

 Le câble ne peut pas être blindé.

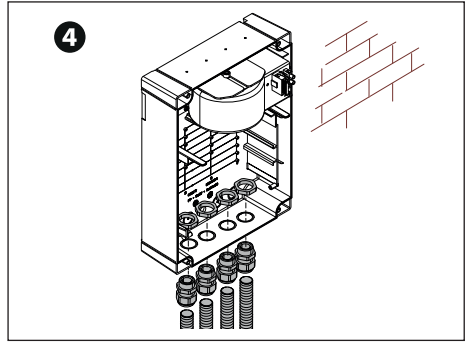
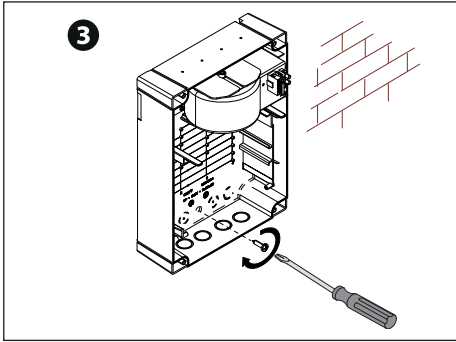
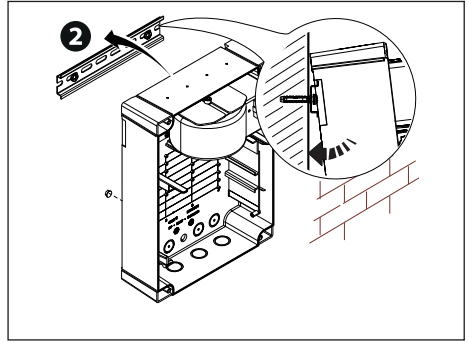
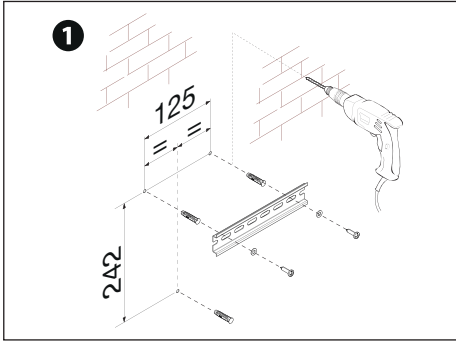


Préparation de l'armoire de commande

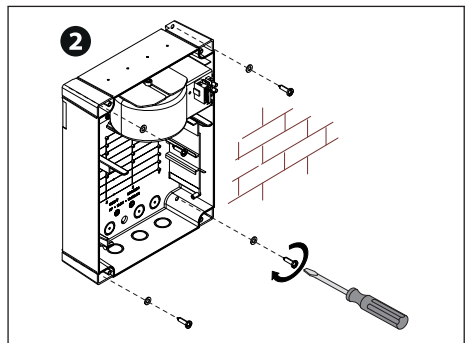
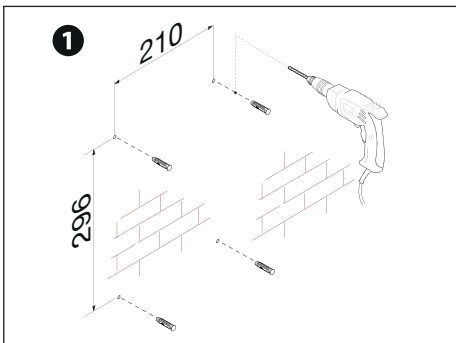


## Fixation de l'armoire de commande

### Barre DIN

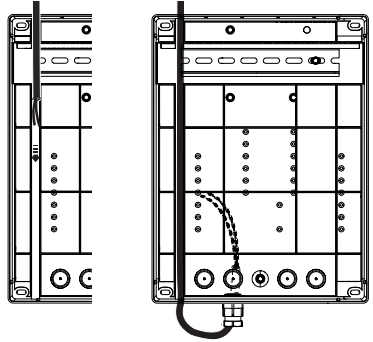
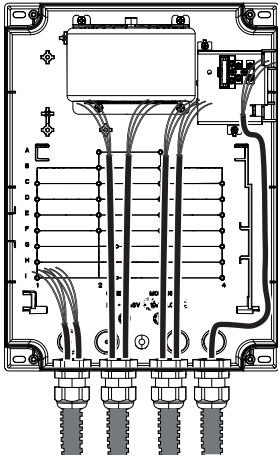


### Standard



## Position des câbles électriques

- Effectuer les branchements électriques selon les dispositions en vigueur.
- Utiliser des passe-câbles pour connecter les dispositifs à l'armoire de commande. Un de ces passe-câbles ne doit être destiné qu'au câble d'alimentation.



## Alimentation

### 1 Branchement au secteur (230/120 VAC - 50/60 Hz)

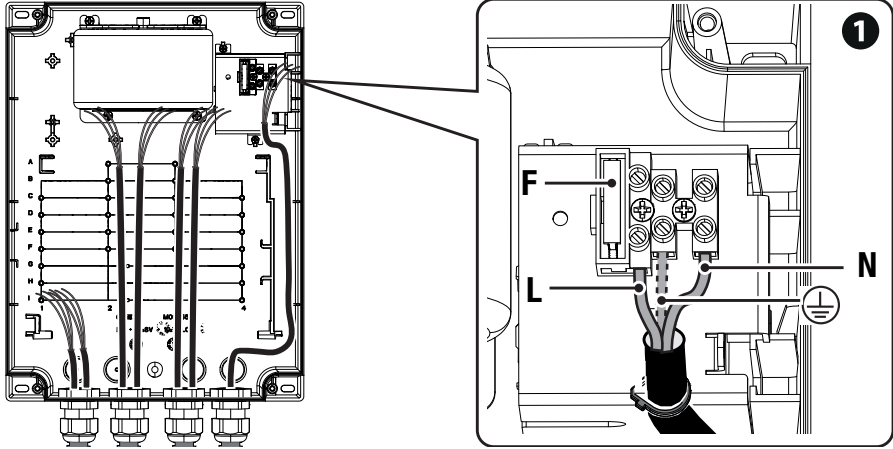
F - Fusible de ligne

L - Câble de phase

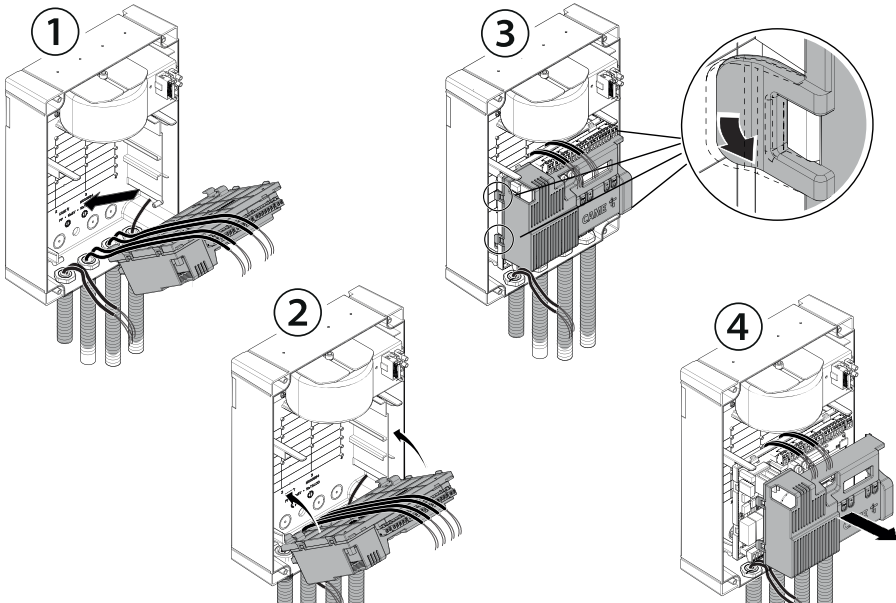
N - Câble neutre

⊕ Câble de mise à la terre

📖 Le collier de fixation des câbles n'est pas fourni.



📖 Pour les connexions ultérieures, repositionner la carte électronique et retirer la protection de la carte.

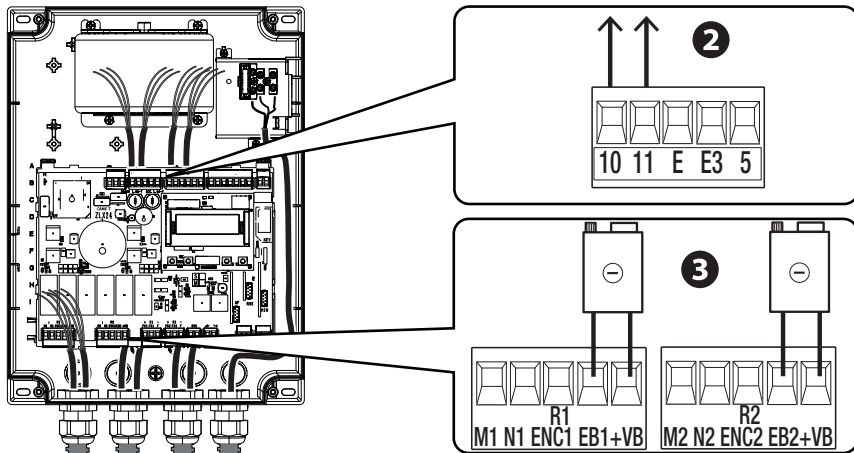


## 2 Sortie alimentation pour accessoires

La sortie alimente normalement en 24 VAC.

La sortie fournit 24 VDC (10+, 11-) en cas d'intervention des éventuelles batteries.

## 3 Connexion des serrures de verrouillage électriques ou des électro-aimants de 12 VAC/DC (max. 15 W).



### Portée maximum des contacts

📖 La puissance totale des sorties indiquées ci-dessous ne doit pas dépasser la puissance maximale de la sortie

#### [Accessoires]

| Dispositif              | Sortie  | Alimentation (V) | Puissance max. (W) |
|-------------------------|---------|------------------|--------------------|
| Accessoires             | 10 - 11 | 26 AC            | 20                 |
| Lampe supplémentaire    | 10 - E3 | 26 AC            | 10                 |
| Clignotant              | 10 - E  | 26 AC            | 10                 |
| Témoin état automatisme | 10 - 5  | 26 AC            | 3                  |

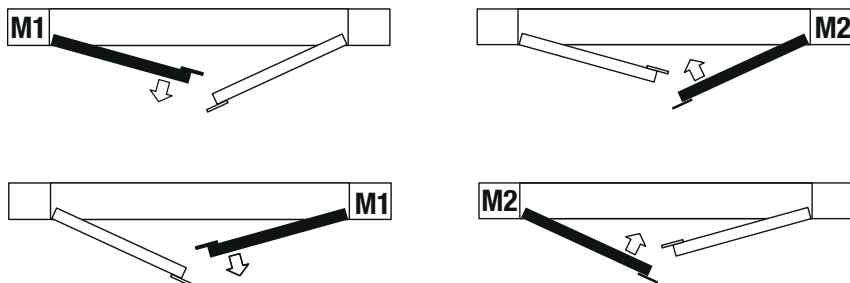
📖 Les sorties fournissent une alimentation 24 VDC en cas d'intervention des éventuelles piles.

| Dispositif         | Sortie  | Alimentation (V) | Puissance (W) |
|--------------------|---------|------------------|---------------|
| Contact auxiliaire | B1 - B2 | - -              | -             |
| BUS CXN            | BUS     | 15 DC -          | -             |

📖 Ne rien connecter d'autre que les accessoires BUS Came.

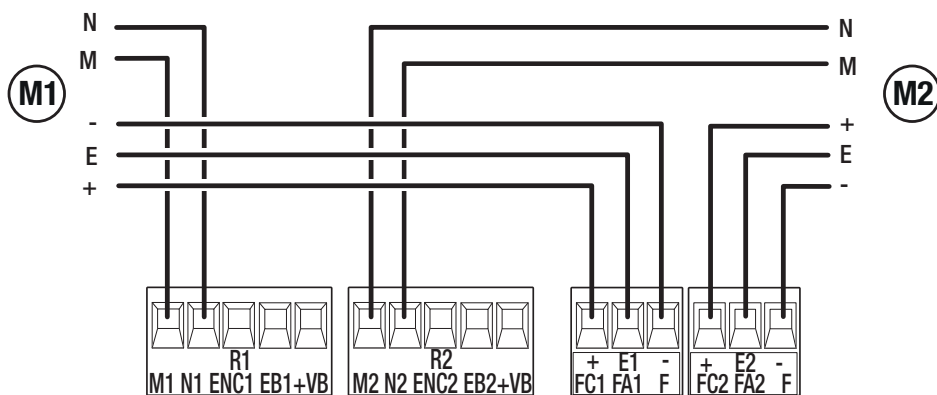
## Motoréducteurs pour automatismes battants

M1 = Motoréducteur retardé durant la phase d'ouverture  
 M2 = Motoréducteur retardé durant la phase de fermeture



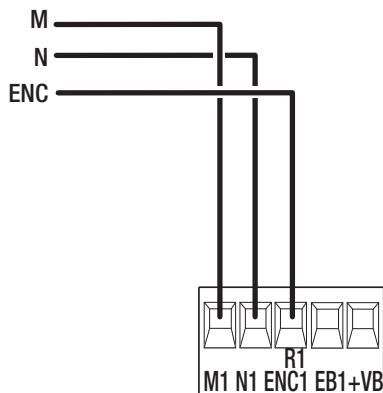
 En cas d'installation avec un seul motoréducteur, les branchements électriques doivent être effectués sur le motoréducteur (M2).

### Motoréducteurs avec encodeur

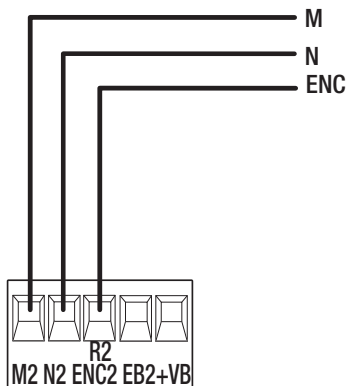


FROG-A24E / FERNI / FERNI-V / F4024E / F4024EP

M1

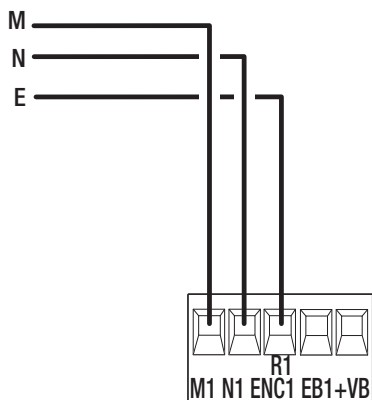


M2

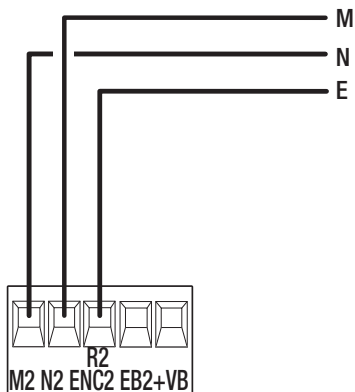


ATS / AXO / FTX / FAST-70 / AMICO / AXI

M1

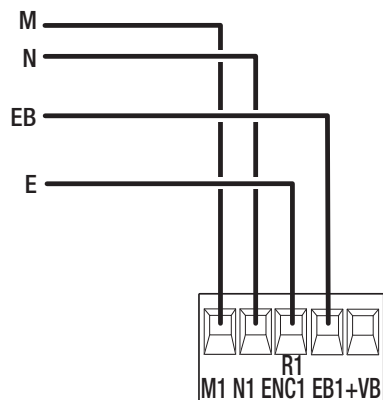


M2

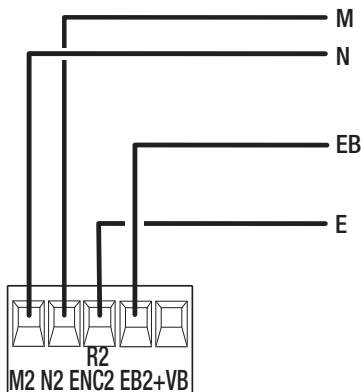


STYLO-RME

M1

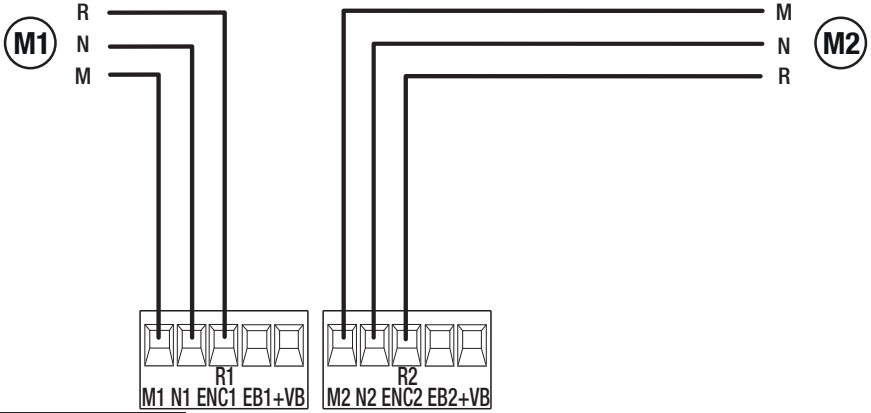


M2

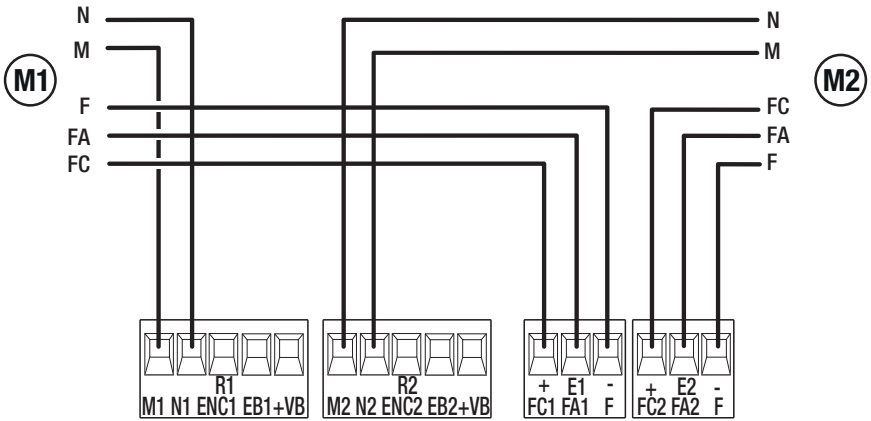


STYLO-ME

# Motoréducteurs avec interrupteurs de ralentissement

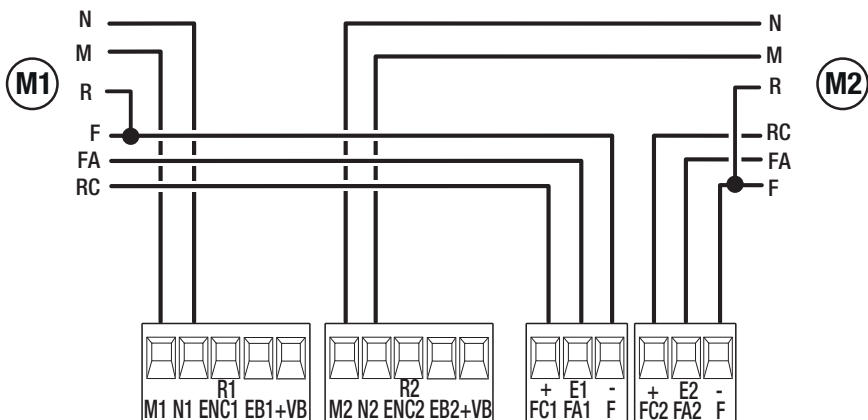


A3024N / A5024N



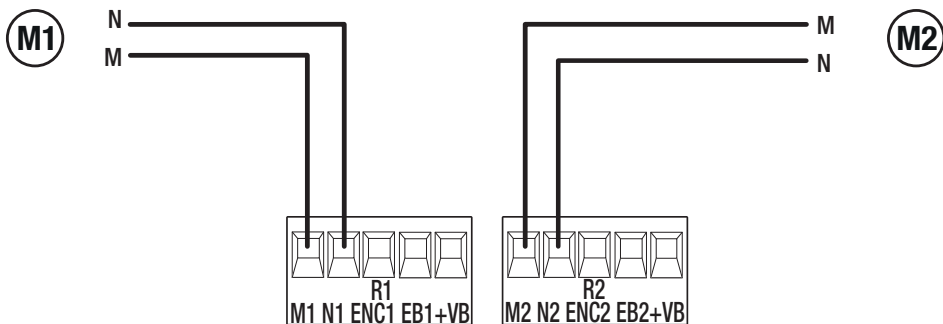
FROG-A24





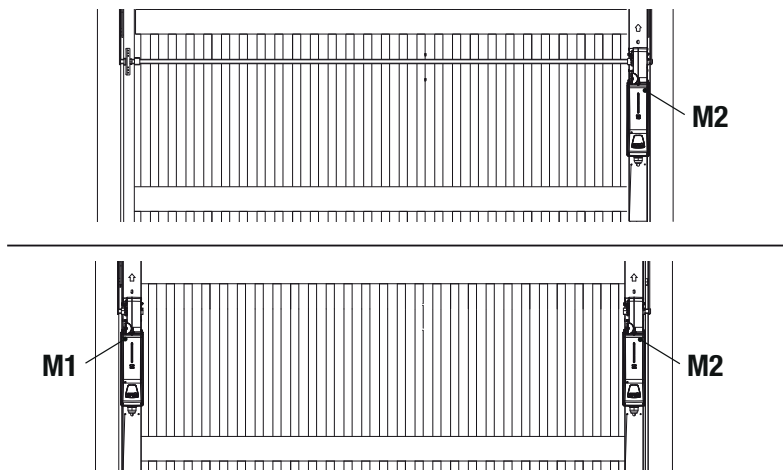
F1024

### Motoréducteurs sans encodeur

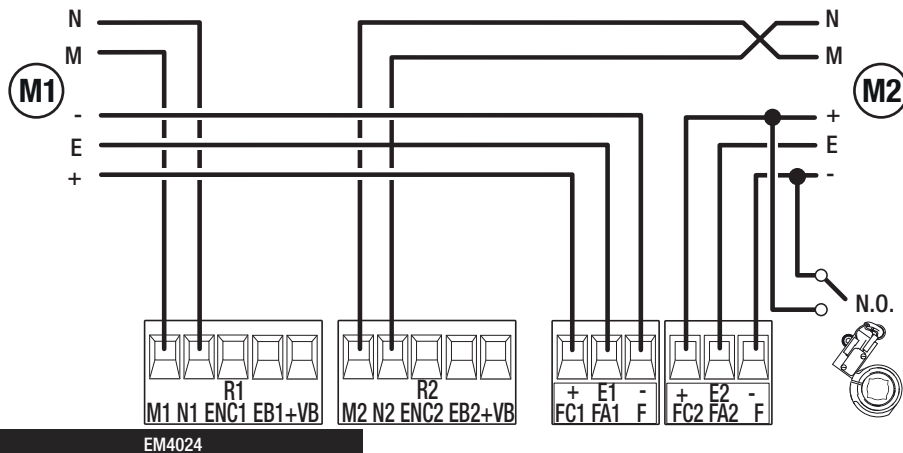


## Motoréducteurs pour automatismes basculants

M1 et M2 sont contrôlés en modalité synchronisée et effectuent les mêmes mouvements.



En cas d'installation avec un seul motoréducteur, les branchements électriques doivent être effectués sur le motoréducteur (M2).



⚠ S'assurer que la fonction [Type moteur] est bien configurée sur EM4024.

## Dispositifs avec système BUS CXN

Le système CXN de CAME est un BUS de communication à 2 fils non polarisé permettant de connecter tous les dispositifs CAME compatibles.

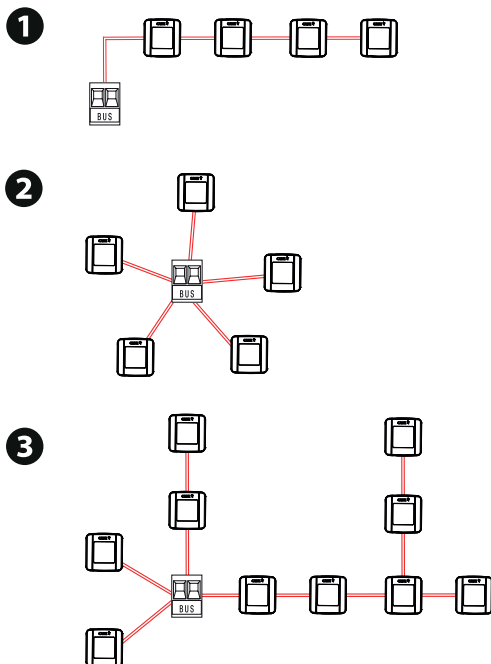
La connexion au BUS peut être en chaîne, en étoile ou bien mixte.

Il est possible, après le câblage du système et après avoir configuré l'adresse sur chaque dispositif, de configurer la fonctionnalité de chaque accessoire sur l'armoire de commande. Cette méthode permet d'effectuer la configuration sans devoir intervenir ultérieurement sur les accessoires et sur le câblage du système.

Le BUS CXN supporte en même temps les dispositifs de commande, les interfaces, les photocellules, les dispositifs de sécurité, les clignotants et les passerelles.

### Câblage

- 1 Connexion en chaîne
- 2 Connexion en étoile
- 3 Connexion mixte



### Type de câble

⚠ Il est recommandé d'utiliser un câble FROR 2x1mm<sup>2</sup> d'une longueur max. de 50 m par rapport à la carte électronique.

|                                |                       |
|--------------------------------|-----------------------|
| Longueur du simple segment (m) | max. 50 m             |
| Câble BUS                      | 2 x 1 mm <sup>2</sup> |

- 📖 La somme totale des segments ne peut pas dépasser 150 m.
- 📖 Le câble ne peut pas être blindé.


## Nombre maximum de dispositifs connectables par typologie

| Type de dispositif     | Nombre maximum de dispositifs par typologie |
|------------------------|---|
| Sélecteurs             | 7   |
| Paire de photocellules | 8   |
| Interfaces             | 2   |
| Clignotants            | 2   |

### Consommation des dispositifs BUS CXN



Scanner le code QR pour accéder au tableau interactif des consommations et calculer le nombre maximal de dispositifs BUS pouvant être connectés à l'armoire de commande.

 La consommation des dispositifs BUS CXN est calculé en CXN Unit.

## Dispositifs de commande

### 1 Bouton d'ARRÊT (contact NF)

Arrête l'automatisme et désactive l'éventuelle fermeture automatique. Utiliser un dispositif de commande pour reprendre le mouvement.

 Si le contact est utilisé, il doit être activé pendant la programmation.

 Voir fonction [Arrêt Total].

### 2 Dispositif de commande (contact NO)

Commande Ouverture

 Avec fonction [Action maintenue] activée, la configuration d'un dispositif de commande en OUVERTURE est obligatoire.


### 3 Dispositif de commande (contact NO)

Commande Ouverture Partielle ou Piétons

 Voir fonction [Réglage ouverture partielle].

### 4 Dispositif de commande (contact NO)

Commande Fermeture

 Avec fonction [Action maintenue] activée, la configuration d'un dispositif de commande en FERMETURE est obligatoire.

### 5 Dispositif de commande (contact NO)

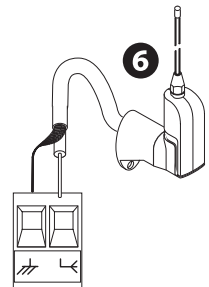
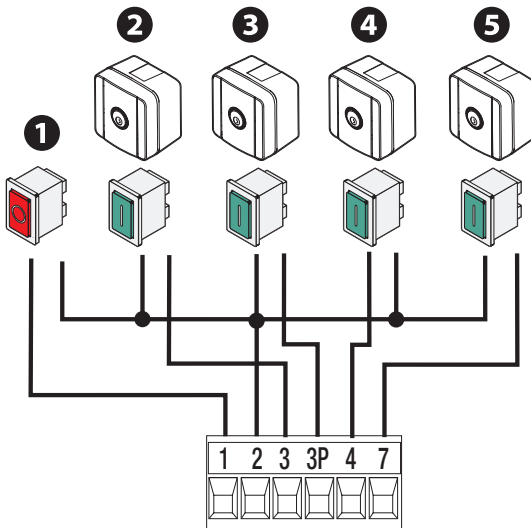
Commande Pas-à-pas

Commande séquentielle

 Voir fonction [Commande 2 - 7].

### 6 Antenne avec câble RG58

 Si le dispositif de signalisation choisi prévoit l'intégration d'une antenne, utiliser la borne indiquée pour les connexions.



## Dispositifs de signalisation

### ❶ Clignotant

Clignote durant les phases d'ouverture et de fermeture de l'automatisme.

### ❷ Lampe supplémentaire

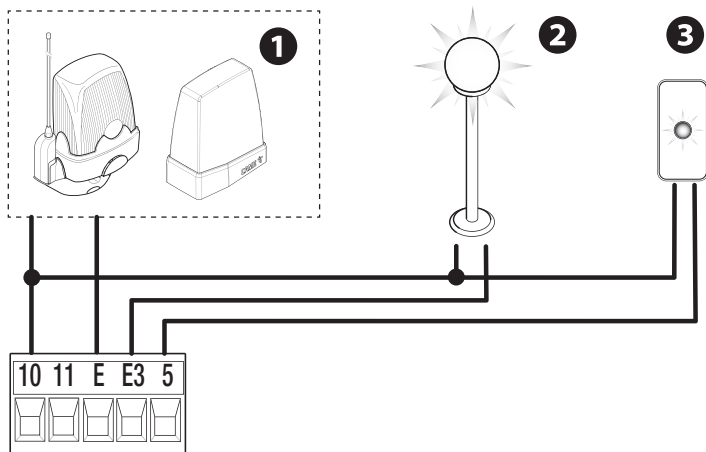
Permet d'augmenter l'éclairage de la zone de manœuvre.

📖 Voir fonction [Lampe supplémentaire].

### ❸ Témoin état automatisme

Signale l'état de l'automatisme.

📖 Voir fonction [Voyant passage ouvert].



## Dispositifs de sécurité

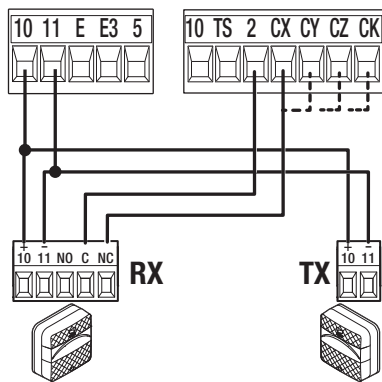
Pendant la programmation, configurer le type d'action que le dispositif connecté à l'entrée doit effectuer.  
Connecter les dispositifs de sécurité aux entrées CX et/ou CY, et/ou CZ, et/ou CK.

 En cas d'utilisation des contacts, CX CY CZ CK les configurer en phase de programmation.

 En cas d'installation avec plusieurs paires de photocellules, consulter le manuel de l'accessoire correspondant.

### Photocellules DELTA

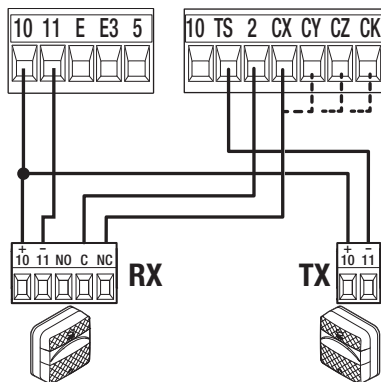
Connexion standard



### Photocellules DELTA

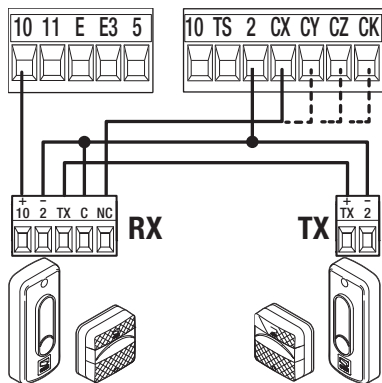
Connexion avec test de sécurité

 Voir fonction [Test sécurité].




### Photocellules DIR / DELTA-S

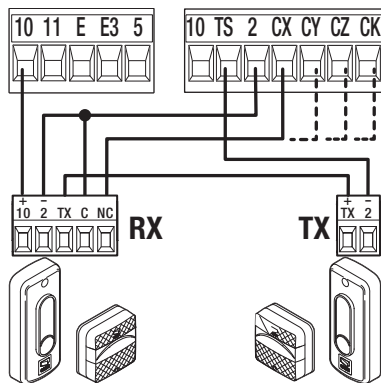
Connexion standard



### Photocellules DIR / DELTA-S

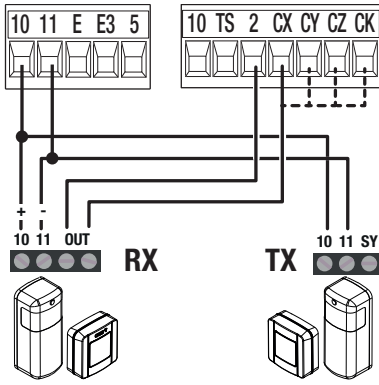
Connexion avec test de sécurité

 Voir fonction [Test sécurité].



## Photocellules DXR - DLX

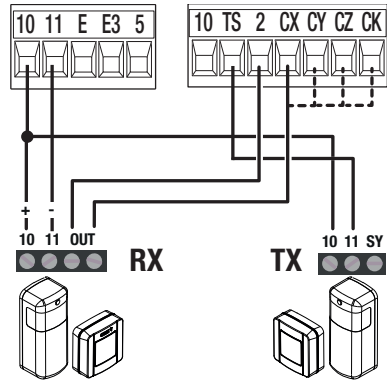
Connexion standard



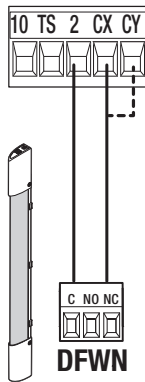
## Photocellules DXR - DLX

Connexion avec test de sécurité

Voir fonction [Test sécurité].

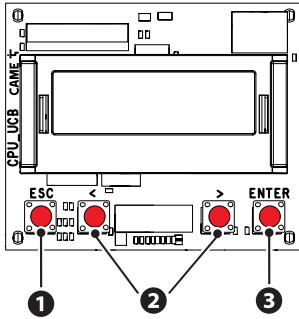


## Bord sensible DFWN





## Fonction des touches de programmation



### 1 Touche ESC

La touche ESC permet d'effectuer les opérations décrites ci-après.  
 Sortir du menu  
 Annuler les modifications  
 Revenir à la page-écran précédente  
 Arrêter l'automatisme

### 2 Touches < >

Les touches < > permettent d'effectuer les opérations décrites ci-après.  
 Naviguer dans les options du menu  
 Augmenter ou diminuer une valeur

### 3 Touche ENTER

La touche ENTER permet d'effectuer les opérations décrites ci-après.  
 Entrer dans les menus  
 Confirmer le choix

Hors du menu, la touche ESC provoque l'arrêt du portail tandis que les touches < > permettent d'obtenir l'ouverture et la fermeture du portail.

Durant l'exécution d'une manœuvre, appuyer sur la touche ENTER pour visualiser les commandes d'Ouverture, d'Ouverture Partielle, de Fermeture et d'Arrêt. Sélectionner les commandes souhaitées à l'aide des touches < >.

## Mise en fonction

Au terme des branchements électriques, effectuer la mise en marche. L'opération ne doit être effectuée que par du personnel qualifié et spécialisé.

S'assurer que la zone de manœuvre ne présente aucun obstacle.

Mettre sous tension et suivre les indications affichées à l'écran.

Commencer la programmation en suivant la PROCÉDURE GUIDÉE.

S'il ne s'agit pas de la première activation de la carte, aller dans le menu Configuration > Procédure guidée. Suivre ensuite les indications affichées à l'écran.

Au terme de la programmation, contrôler le bon fonctionnement des dispositifs de signalisation, de sécurité et de protection ainsi que le dispositif de déblocage manuel.

Après avoir mis l'installation sous tension, la première manœuvre a toujours lieu en ouverture; attendre l'exécution complète de la manœuvre.

Effectuer la première manœuvre avec mouvement bien en vue et photocellules activées, y compris avec la commande à distance.

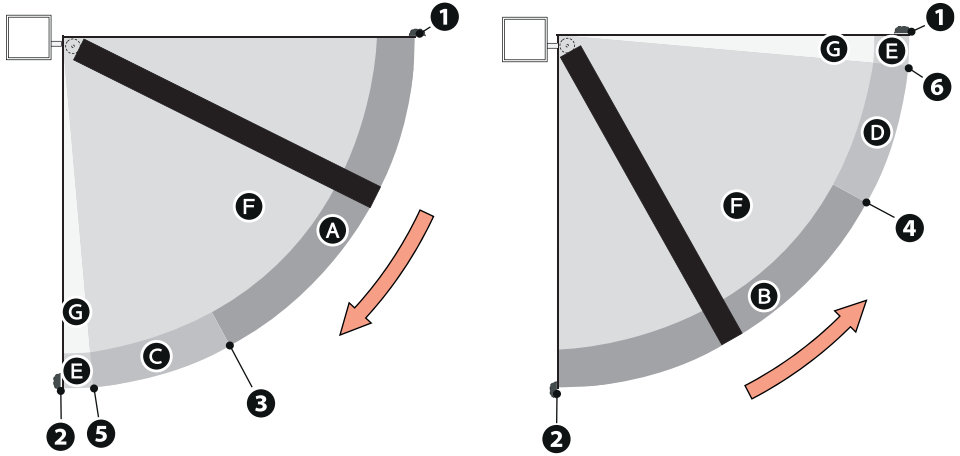
Appuyer immédiatement sur la touche ESC ou le bouton d'ARRÊT (STOP) en cas d'anomalies, mauvais fonctionnements, bruit, vibrations suspectes ou comportements imprévus de l'installation.

Si l'écran affiche le message « AUTO-APPRENTISSAGE NÉCESSAIRE », il faut absolument effectuer l'auto-apprentissage de la course. L'armoire n'acceptera aucune commande de mouvement à l'exception du test moteur.

## Représentation graphique des vitesses, ralentissements et rapprochements d'un vantail

- 1 Fin de course en fermeture
- 2 Fin de course en ouverture
- 3 Point de ralentissement en ouverture
- 4 Point de ralentissement en fermeture
- 5 Point de rapprochement en ouverture
- 6 Point de rapprochement en fermeture

- A Vitesse d'ouverture
- B Vitesse de fermeture
- C Vitesse de ralentissement en ouverture
- D Vitesse de ralentissement en fermeture
- E Vitesse de rapprochement (fixe)
- F Zone d'inversion du mouvement en cas d'obstacle
- G Zone d'arrêt du mouvement en cas d'obstacle

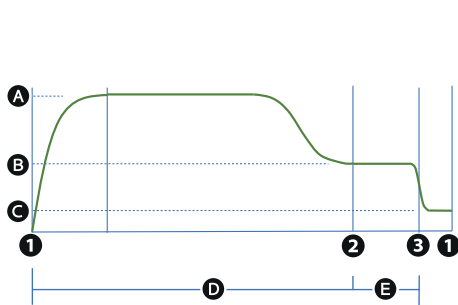


## Représentation graphique des courbes de vitesse en marche, au ralentissement et au rapprochement.

Le passage entre les différentes vitesses se produit toujours avec une rampe d'accélération/décélération douce.

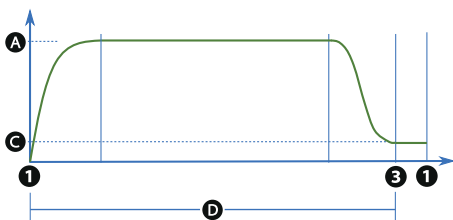
## Utilisation de l'espace de ralentissement (espace de ralentissement > 0)

Avec un espace de ralentissement supérieur à 0, le détecteur d'obstacles est plus sensible à proximité des rapprochements, comme prévu par les tests d'impact.



- A Vitesse d'ouverture ou de fermeture
- B Vitesse de ralentissement en ouverture ou fermeture
- C Vitesse de rapprochement (fixe)
- D Sensibilité obstacles durant la course
- E Sensibilité obstacles au ralentissement
- 1 Fin de course en ouverture ou fermeture
- 2 Point de ralentissement en ouverture ou fermeture
- 3 Point de rapprochement en ouverture ou fermeture

## Sans utilisation de l'espace de ralentissement (espace de ralentissement = 0)



- A** Vitesse d'ouverture ou de fermeture
- C** Vitesse de rapprochement (fixe)
- D** Sensibilité obstacles durant la course
- 1** Fin de course en ouverture ou fermeture
- 3** Point de rapprochement en ouverture ou fermeture

### Encodeur virtuel

En cas de motoréducteurs sans encodeur ou avec encodeur désactivé, la course est gérée par le biais d'un ENCODEUR VIRTUEL.

**TOUJOURS effectuer l'auto-apprentissage de la course, comme en cas de moteur avec encodeur.**

**Si, durant l'auto-apprentissage (sans encodeur), l'armoire ne détecte pas automatiquement la butée en signalant le changement d'état à l'écran (dans l'ordre CL1, CL2, OP2, OP1), répéter l'opération comme indiqué ci-après :**

- Fermeture de M1 avec affichage de CL1 à l'écran. Appuyer sur le bouton ENTER lorsque le vantail s'arrête contre la butée.
- Fermeture de M2 avec affichage de CL2 à l'écran. Appuyer sur le bouton ENTER lorsque le vantail s'arrête contre la butée.
- Ouverture de M2 avec affichage d'OP2 à l'écran. Appuyer sur le bouton ENTER lorsque le vantail s'arrête contre la butée.
- Ouverture de M1 avec affichage d'OP1 à l'écran. Appuyer sur le bouton ENTER lorsque le vantail s'arrête contre la butée.
- L'écran affiche le message « Auto-apprentissage Terminé » puis le symbole indiquant que l'encodeur est désactivé.

La désactivation de l'encodeur entraîne une baisse de la précision sur les points de ralentissement, les points de rapprochement et la détection des obstacles. Avec Contrôle AST au ralentissement désactivé, le comportement du portail sera le même au rapprochement et au ralentissement et la détection d'un obstacle sera interprétée comme une butée de fin de course.

**La gestion de la course, avec ses paramètres, est la même que celle décrite pour les moteurs avec encodeur.**

## Menu des fonctions

### Schéma menu

Certains éléments n'apparaissent à l'écran que si certaines conditions sont remplies. Pour de plus amples informations, voir le paragraphe dédié à chaque fonction.

| Niveau 1      | Niveau 2                        | Niveau 3                | Niveau 4   |
|---------------|---------------------------------|-------------------------|--|
| Configuration | Configurations moteur           | Nombre moteurs          |  |
|               |                                 | Type moteur             |  |
|               |                                 | Encodeur                |  |
|               |                                 | Réduction de la vitesse |  |
|               |                                 | Fonction fin de course  |  |
|               |                                 | Type entrées FC/FA      |  |
| Essai moteur  | Auto-apprentissage de la course | Puissance moteur        |  |
|               |                                 | Configur. M1            | Type moteur<br><hr/> Encodeur<br><hr/> Fonction fin de course<br><hr/> Type entrées FC/FA<br><hr/> Réduction de la vitesse<br><hr/> Puissance moteur |
|               |                                 | Configur. M2            | Type moteur<br><hr/> Encodeur<br><hr/> Fonction fin de course<br><hr/> Type entrées FC/FA<br><hr/> Réduction de la vitesse<br><hr/> Puissance moteur |

|                             |  |
|-----------------------------|--|
| Configurations de la course | Vitesse ouverture  |
|                             | Vitesse fermeture  |
|                             | Contrôle AST durant la course  |
|                             | Départ ralenti   |
|                             | Point ouv. partielle   |
|                             | Espace rapp. ouv.  |
|                             | Espace rapp. fer.  |
|                             | Point ral. ouverture   |
|                             | Point ral. fermeture   |
|                             | Vitesse ral. ouverture   |
|                             | Vitesse ral. fermeture   |
|                             | AST contrôle au ral.   |
|                             | Essai de choc  |
|                             | Configur. M1   |
| Configur. M2                | Vitesse ouverture<br>Vitesse fermeture<br>Espace rapp. ouv.<br>Espace rapp. fer.<br>Point ral. ouverture<br>Point ral. fermeture<br>Vitesse ral. ouverture<br>Vitesse ral. fermeture |

|                       |                       |                    |  |
|-----------------------|-----------------------|--------------------|--|
| Sécurités filaires    | Arrêt total           |                    |  |
|                       | Entrée CX             |                    |  |
|                       | Entrée CY             |                    |  |
|                       | Entrée CZ             |                    |  |
|                       | Entrée CK             |                    |  |
|                       | Test sécurité         |                    |  |
| Sécurités RIO         | RIO ED T1             |                    |  |
|                       | RIO ED T2             |                    |  |
|                       | RIO PH T1             |                    |  |
|                       | RIO PH T2             |                    |  |
| Dispositifs BUS       | Photocellule BUS 1    |                    |  |
|                       | Photocellule BUS 2    |                    |  |
|                       | Photocellule BUS 3    |                    |  |
|                       | Photocellule BUS 4    |                    |  |
|                       | Photocellule BUS 5    |                    |  |
|                       | Photocellule BUS 6    |                    |  |
|                       | Photocellule BUS 7    |                    |  |
|                       | Photocellule BUS 8    |                    |  |
|                       | Sélecteur à clé BUS 1 | Clé vers la droite |  |
|                       |                       | Clé vers la gauche |  |
|                       | Sélecteur à clé BUS 2 | Clé vers la droite |  |
|                       |                       | Clé vers la gauche |  |
|                       | Sélecteur à clé BUS 3 | Clé vers la droite |  |
|                       |                       | Clé vers la gauche |  |
| Sélecteur à clé BUS 4 | Clé vers la droite    |                    |  |
|                       | Clé vers la gauche    |                    |  |
| Sélecteur à clé BUS 5 | Clé vers la droite    |                    |  |
|                       | Clé vers la gauche    |                    |  |

|                  |   |  |
|------------------|---|--|
|                  | Sélecteur à clé BUS 6   | Clé vers la droite<br>-----<br>Clé vers la gauche  |
|                  | Sélecteur à clé BUS 7   | Clé vers la droite<br>-----<br>Clé vers la gauche  |
|                  | Module I/O BUS 1  | Entrée I1<br>-----<br>Entrée I2<br>-----<br>Sortie témoin<br>-----<br>Sortie relais  |
|                  | Module I/O BUS 2  | Entrée I1<br>-----<br>Entrée I2<br>-----<br>Sortie témoin<br>-----<br>Sortie relais  |
|                  | Clignotant BUS  | Couleur en ouverture<br>-----<br>Couleur en fermeture<br>-----<br>Couleur fer. auto.<br>-----<br>Couleur préclignotement<br>-----<br>Signal. erreurs |
|                  | Lumières dispositifs BUS  | Configuration entretien  |
| Entrées commande | Commande 2-7  |  |
| Fonctions        | Serrure<br>-----<br>Poussée en fermeture<br>-----<br>Coup de bélier<br>-----<br>Mode sans obstacle<br>-----<br>Sortie B1-B2<br>-----<br>Action maintenue<br>-----<br>Obst. avec moteur arrêté |  |

|                       |                              |                        |  |
|-----------------------|------------------------------|------------------------|--|
|                       | Temps                        | Ferm. Automatique      |  |
|                       |                              | Ferm. auto. partielle  |  |
|                       |                              | Retard M1 en ouverture |  |
|                       |                              | Retard M2 en fermeture |  |
|                       | Gestion lampes               | Voyant passage ouvert  |  |
|                       |                              | Lampe supplémentaire   |  |
| Temps accueil         |                              |                        |  |
| Temps préclignotement |                              |                        |  |
| Communication RSE     | Adresse CRP                  |                        |  |
|                       | Vitesse RSE                  |                        |  |
| Mémoire externe       | Sauvegarde des données       |                        |  |
|                       | Lecture données              |                        |  |
| RàZ paramètres        |                              |                        |  |
| Procédure guidée      |                              |                        |  |
| Gestion utilisateurs  | Nouvel utilisateur           |                        |  |
|                       | Supprimer utilisateur        |                        |  |
|                       | Supprimer tous               |                        |  |
|                       | Décodage radio               |                        |  |
|                       | Auto-apprentissage Rolling   |                        |  |
|                       | Changement de modalité       |                        |  |
| Informations          | Version FW                   |                        |  |
|                       | État dispositifs BUS         |                        |  |
|                       | Comptage manœuvres           |                        |  |
|                       | Configuration de l'entretien |                        |  |
|                       | RàZ entretien                |                        |  |
|                       | Liste erreurs                |                        |  |



|                   |                                  |                     |               |  |
|-------------------|----------------------------------|---------------------|---------------|--|
| Gestion minuterie | Visualiser horloge               |                     |               |  |
|                   | Configurer horloge               |                     |               |  |
|                   | DST automatique                  |                     |               |  |
|                   | Format heure                     |                     |               |  |
|                   | Créer nouvelle minuterie         | Ouverture           | Horaire début |  |
|                   |                                  |                     | Horaire fin   |  |
|                   |                                  |                     | Jours semaine |  |
|                   |                                  | Ouverture partielle | Horaire début |  |
| Horaire fin       |                                  |                     |               |  |
| Jours semaine     |                                  |                     |               |  |
|                   | Sortie B1-B2                     | Horaire début       |               |  |
|                   |                                  | Horaire fin         |               |  |
|                   |                                  | Jours semaine       |               |  |
|                   | Relais module BUS 1              | Horaire début       |               |  |
|                   |                                  | Horaire fin         |               |  |
|                   |                                  | Jours semaine       |               |  |
|                   | Relais module BUS 2              | Horaire début       |               |  |
|                   |                                  | Horaire fin         |               |  |
|                   |                                  | Jours semaine       |               |  |
|                   | Éliminer minuterie               |                     |               |  |
| Langue            |                                  |                     |               |  |
| Mot de passe      | Permet d'activer le mot de passe |                     |               |  |
|                   | Éliminer mot de passe            |                     |               |  |
|                   | Modifier mot de passe            |                     |               |  |

## Menu des fonctions


## Nombre moteurs


Configure le nombre de moteurs qui commandent le portail.

|   |                |                          |
|---|----------------|--------------------------|
| Configuration><br>Configurations moteur | Nombre moteurs | M1+M2 (par défaut)<br>M2 |
|---|----------------|--------------------------|

## Type moteur


Configure le type de motoréducteur installé sur M1 et M2.


 Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.

|   |             |   |
|---|-------------|---|
| Configuration><br>Configurations moteur | Type moteur | Générique<br>STYLO-ME<br>STYLO-RME<br>FTX<br>FAST-70<br>AXI<br>A1824<br>FERNI<br>FERNI-V<br>AXO<br>A3024N/A5024N<br>FROG-A24<br>FROG-A24E (par défaut)<br>ATS<br>F1024<br>F4024E<br>F4024EP<br>EM4024<br> En sélectionnant EM4024, M1 et M2 sont contrôlés en modalité synchronisée et effectuent les mêmes mouvements. Il est nécessaire de vérifier que le sens d'ouverture et de fermeture configuré est le même pour les deux moteurs. |
|---|-------------|---|

## Encodeur

Utilise l'entrée encodeur provenant du moteur.

 Il paramètre est uniquement disponible pour les moteurs prévoyant l'encodeur.

 Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.

|   |          |                                  |
|---|----------|----------------------------------|
| Configuration><br>Configurations moteur | Encodeur | Activé (par défaut)<br>Désactivé |
|---|----------|----------------------------------|

## Réduction de la vitesse






Permet de réduire la tension minimale applicable au moteur.

 Le paramètre est uniquement disponible pour les moteurs Stylo ME et Stylo RME.

|   |                         |                                |
|---|-------------------------|--------------------------------|
| Configuration><br>Configurations moteur | Réduction de la vitesse | De 0 % à 50 % (par défaut 0 %) |
|---|-------------------------|--------------------------------|

## Fonction fin de course



Configure le fonctionnement des entrées pour interrupteurs de ralentissement/fin de course.

-  La fonction n'apparaît que pour les moteurs qui en prévoient l'utilisation.
-  Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.
-  Après avoir modifié la fonction des entrées de ralentissement/fin de course, il faudra effectuer un nouvel auto-apprentissage [Fonction Auto-apprentissage de la course].
-  En cas d'utilisation des entrées pour le ralentissement, la carte configure automatiquement les points de ralentissement au terme de l'auto-apprentissage. Ces paramètres, qui sont modifiables, permettent quoi qu'il en soit de ralentir tant que l'on ne voit pas l'interrupteur de ralentissement.
-  La typologie de l'entrée (N.O. ou N.F.) ne peut être modifiée qu'avec moteur général [Fonction Typologie fin de course]. Dans tous les autres cas, la typologie valide est celle prévue par le moteur spécifique.

|   |                        |   |
|---|------------------------|---|
| Configuration><br>Configurations moteur | Fonction fin de course | Désactivé<br>Arrêt en FA, arrêt en FC<br>Ralentissement en FA/FC<br>Arrêt en FA, ral. en FC |
|---|------------------------|---|

## Type entrées FC/FA

Configure la typologie des entrées FC/FA.

-  La fonction apparaît uniquement avec type moteur général [Fonction Type Moteur configurée sur Général].
-  La fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la [Fonction Fin de course].


|   |                    |   |
|---|--------------------|---|
| Configuration><br>Configurations moteur | Type entrées FC/FA | N.O. (par défaut)<br>N.F.<br>N.F. pour l'entrée FA, N.O. pour l'entrée FC |
|---|--------------------|---|

## Essai moteur

Contrôle du bon sens d'ouverture des vantaux du portail.

Avec la fonction activée, la touche > ouvre/ferme le vantail connecté sur M2, la touche < ouvre/ferme le vantail connecté sur M1. Le mouvement se poursuit tant que la touche reste enfoncée ou jusqu'à ce que la butée de fin de course soit atteinte. Le mouvement s'arrête au relâchement de la touche.

-  Si le vantail ne se déplace pas dans le bon sens, inverser les phases du moteur.
-  Les vantaux se déplaceront à une vitesse réduite.

|   |              |  |
|---|--------------|--|
| Configuration><br>Configurations moteur | Essai moteur | La touche > permet d'ouvrir et de fermer le vantail M2<br>La touche < permet d'ouvrir et de fermer le vantail M1<br> À chaque enfoncement de la touche (> pour M2 et < pour M1), le sens du vantail passe de l'ouverture à la fermeture et inversement. Le changement de direction est affiché à l'écran. |
|---|--------------|--|


## Auto-apprentissage de la course

Permet de lancer l'auto-apprentissage de la course.

|   |                                 |  |
|---|---------------------------------|--|
| Configuration><br>Configurations moteur | Auto-apprentissage de la course |  |
|---|---------------------------------|--|

## Puissance moteur


Permet de réduire ou d'augmenter la poussée maximale des moteurs reliés sur M1 et M2 durant une manœuvre.

 **La réduction de la poussée comporte l'augmentation de la sensibilité de détection des obstacles.**

Configuration>  
Configurations moteur

**Puissance moteur**

De 30 % à 130 % (par défaut 100 %)

 **À 100 %, la poussée maximale est celle prédéfinie par défaut pour le type de moteur configuré. La réduction ou l'augmentation du pourcentage réduit ou augmente la poussée maximale.**

## Configure le moteur M1

Permet de modifier, uniquement pour le moteur M1 (s'il est différent de M2), quelques-uns des paramètres décrits précédemment.

 **La fonction n'apparaît qu'avec M1+M2 sélectionné dans la fonction [Nombre Moteurs].**

Configuration>  
Configurations moteur  
Configure le moteur M1

**Type moteur**  
**Encodeur**  
**Fonction fin de course**  
**Type entrées FC/FA**  
**Réduction de la vitesse**  
**Puissance moteur**

 **Voir les paramètres spécifiques de chaque fonction.**

## Configure le moteur M2

Permet de modifier, uniquement pour le moteur M2 (s'il est différent de M1), quelques-uns des paramètres décrits précédemment.

 **La fonction n'apparaît qu'avec M1+M2 sélectionné dans la fonction [Nombre Moteurs].**


Configuration>  
Configurations moteur  
Configure le moteur M2

**Type moteur**  
**Encodeur**  
**Fonction fin de course**  
**Type entrées FC/FA**  
**Réduction de la vitesse**  
**Puissance moteur**

 **Voir les paramètres spécifiques de chaque fonction.**

## Vitesse ouverture

Configure la vitesse d'ouverture des deux moteurs (pourcentage de la vitesse maximale).

 **Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.**


Configuration>  
Configurations de la course

**Vitesse ouverture**

de 40 % à 100 % (par défaut 70 %)

## Vitesse fermeture

Configure la vitesse de fermeture des deux moteurs (pourcentage de la vitesse maximale).

 **Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.**



Configuration>  
Configurations de la course

**Vitesse fermeture**

de 40 % à 100 % (par défaut 70 %)

## Contrôle AST durant la course

Règle la sensibilité de détection des obstacles, en pourcentage, durant la course.

|   |                                      |  |
|---|--------------------------------------|--|
| Configuration><br>Configurations de la course | <b>Contrôle AST durant la course</b> | Désactivé (par défaut)<br>Minimum<br>Moyen<br>Maximum<br> <b>Désactivé = Poussée maximale et faible sensibilité à l'obstacle.</b><br> <b>Maximum = Poussée minimum et haute sensibilité à l'obstacle.</b><br><br>Personnalisé<br>Personnalisé en fer.<br>Personnalisé en ouv.<br><br>Les valeurs personnalisées à utiliser sont exprimées en pourcentage :<br>- de 10 % (poussée minimum et haute sensibilité à l'obstacle)<br>- à 100 % (poussée maximale et faible sensibilité à l'obstacle) |
|---|--------------------------------------|--|

## Départ ralenti en phase de fermeture

Permet de configurer le pourcentage de la course totale à utiliser pour le départ au ralenti après chaque commande de fermeture.

 **La fonction apparaît uniquement avec [Type moteur] configurée sur EM4024.**

|   |                       |   |
|---|-----------------------|---|
| Configuration><br>Configurations de la course | <b>Départ ralenti</b> | Désactivé (par défaut)<br>De 1 % à 30 % |
|---|-----------------------|---|

## Réglage de l'ouverture partielle

Dans les portails à un vantail, il détermine le pourcentage d'ouverture partielle du vantail par rapport à la course totale.

Dans les portails à deux vantaux, il détermine le pourcentage d'ouverture partielle du vantail M2 par rapport à la course totale.

|   |                             |   |
|---|-----------------------------|---|
| Configuration><br>Configurations de la course | <b>Point ouv. partielle</b> | de 10 % à 100 % (par défaut 100 %)<br> <b>100 % = Ouverture piétonne</b> |
|---|-----------------------------|---|

## Espace de rapprochement en ouverture


Permet de configurer le pourcentage de la course totale à utiliser pour le rapprochement à l'ouverture de M1 et de M2.

 **Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.**

|   |                          |                                      |
|---|--------------------------|--------------------------------------|
| Configurations de la course<br>Configuration> | <b>Espace rapp. ouv.</b> | De 0,5 % à 25,0 % (par défaut 8,0 %) |
|---|--------------------------|--------------------------------------|

### Espace de rapprochement en fermeture

Permet de configurer le pourcentage de la course totale à utiliser pour le rapprochement à la fermeture de M1 et de M2.

 Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.

|   |                       |                                      |
|---|-----------------------|--------------------------------------|
| Configuration><br>Configurations de la course | Espace rapproch. fer. | De 0,5 % à 25,0 % (par défaut 8,0 %) |
|---|-----------------------|--------------------------------------|

### Espace de ralentissement en ouverture

Permet de configurer le pourcentage de la course totale au cours de laquelle M1 et M2, après le point de ralentissement à l'ouverture, adoptent une vitesse lente et constante.

 Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.

 Pour configurer séparément M1 ou M2, utiliser le menu « Configurer M1 » ou « Configurer M2 ».

 Avec fonction désactivée, le portail exécute quand même une décélération à proximité de l'espace de rapprochement.

|   |                      |   |
|---|----------------------|---|
| Configuration><br>Configurations de la course | Point ral. ouverture | Désactivé (par défaut)<br>De 1 % à 50 % |
|---|----------------------|---|

### Espace de ralentissement en fermeture

Permet de configurer le pourcentage de la course totale au cours de laquelle M1 et M2, après le point de ralentissement à la fermeture, adoptent une vitesse lente et constante.

 Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.

 Pour configurer séparément M1 ou M2, utiliser le menu « Configurer M1 » ou « Configurer M2 ».

 Avec fonction désactivée, le portail exécute quand même une décélération à proximité de l'espace de rapprochement.

|   |                      |   |
|---|----------------------|---|
| Configuration><br>Configurations de la course | Point ral. fermeture | Désactivé (par défaut)<br>De 1 % à 50 % |
|---|----------------------|---|

### Vitesse de ralentissement en ouverture

Configure la vitesse de ralentissement en phase d'ouverture de M1 et M2 (pourcentage de la vitesse maximale).

 Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.



 Ce paramètre n'est utilisé qu'avec la fonction [Point de ralentissement en ouverture] activée.

 Pour les moteurs Stylo ME et Stylo RME il pourrait s'avérer nécessaire de réduire la tension minimale applicable au moteur afin d'obtenir le pourcentage de ralentissement souhaité. Voir fonction [Réduction vitesse].

|   |                        |                                  |
|---|------------------------|----------------------------------|
| Configuration><br>Configurations de la course | Vitesse ral. ouverture | De 10 % à 50 % (par défaut 40 %) |
|---|------------------------|----------------------------------|

### Vitesse de ralentissement en fermeture

Configure la vitesse de ralentissement en phase de fermeture de M1 et M2 (pourcentage de la vitesse maximale).



-  Si la valeur définie pour M1 est différente de celle de M2, l'écran n'affiche que la valeur de M2.
-  Ce paramètre n'est utilisé qu'avec la fonction [Point de ralentissement en fermeture] activée.
-  Pour les moteurs Stylo ME et Stylo RME il pourrait s'avérer nécessaire de réduire la tension minimale applicable au moteur afin d'obtenir le pourcentage de ralentissement souhaité. Voir fonction [Réduction vitesse].

|   |                        |                                  |
|---|------------------------|----------------------------------|
| Configuration><br>Configurations de la course | Vitesse ral. fermeture | De 10 % à 50 % (par défaut 40 %) |
|---|------------------------|----------------------------------|

### AST contrôle au ralentissement

Règle la sensibilité de détection des obstacles, en pourcentage, durant la phase de ralentissement.

-  Ce paramètre n'est utilisé que si le point de ralentissement en fermeture ou en ouverture est activé.

|   |                      |  |
|---|----------------------|--|
| Configuration><br>Configurations de la course | AST contrôle au ral. | <p>Désactivé (par défaut)</p> <p>Minimum</p> <p>Moyen</p> <p>Maximum</p> <p> <b>Désactivé = Poussée maximale et faible sensibilité à l'obstacle.</b></p> <p> <b>Maximum = Poussée minimum et haute sensibilité à l'obstacle.</b></p> <p>Personnalisé</p> <p>Personnalisé en fer.</p> <p>Personnalisé en ouv.</p> <p>Les valeurs personnalisées à utiliser sont exprimées en pourcentage :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- de 10 % (poussée minimum et haute sensibilité à l'obstacle)</li> <li>- à 100 % (poussée maximale et faible sensibilité à l'obstacle)</li> </ul> |
|---|----------------------|--|

### Essai de choc

Permet d'activer/désactiver la modalité de test pour le contrôle des essais de choc. Lorsque la fonction est activée, l'automatisme ne signale pas les erreurs de détection d'obstacles après plusieurs impacts consécutifs.

-  La désactivation du mode test est automatique 1 heure après l'activation.
-  Avec fonction activée, l'icône  s'affiche.


|   |               |  |
|---|---------------|--|
| Configuration><br>Configurations de la course | Essai de choc | <p>Activation mode test</p> <p>Désactivation mode test</p> |
|---|---------------|--|

### Configur. course M1

Permet de modifier, uniquement pour le moteur M1 (s'il est différent de M2), quelques-uns des paramètres décrits précédemment.

 La fonction n'apparaît qu'avec M1+M2 sélectionné dans la fonction [Nombre Moteurs].

 La fonction n'apparaît pas avec type moteur EM4024 [Fonction Type Moteur configurée sur EM4024].


|  |  |   |
|--|--|---|
| Configuration><br>Configurations de la course><br>Configur. M1 | Vitesse ouverture<br>Vitesse fermeture<br>Espace de rapprochement en ouverture<br>Espace de rapprochement en fermeture<br>Espace de ralentissement en ouverture<br>Espace de ralentissement en fermeture<br>Vitesse de ralentissement en ouverture<br>Vitesse de ralentissement en fermeture |  Voir les paramètres spécifiques de chaque fonction. |
|--|--|---|

### Configur. course M2

Permet de modifier, uniquement pour le moteur M2 (s'il est différent de M1), quelques-uns des paramètres décrits précédemment.

 La fonction n'apparaît qu'avec M1+M2 sélectionné dans la fonction [Nombre Moteurs].

 La fonction n'apparaît pas avec type moteur EM4024 [Fonction Type Moteur configurée sur EM4024].

|  |  |   |
|--|--|---|
| Configuration><br>Configurations de la course><br>Configur. M2 | Vitesse ouverture<br>Vitesse fermeture<br>Espace de rapprochement en ouverture<br>Espace de rapprochement en fermeture<br>Espace de ralentissement en ouverture<br>Espace de ralentissement en fermeture<br>Vitesse de ralentissement en ouverture<br>Vitesse de ralentissement en fermeture |  Voir les paramètres spécifiques de chaque fonction. |
|--|--|---|

### Arrêt Total

Permet d'activer ou de désactiver l'entrée 2-1. Lorsque l'entrée est activée, elle est utilisée comme étant normalement fermée.

 Lorsque l'entrée est ouverte, toute commande, y compris l'éventuelle fermeture automatique, est désactivée.

|                                      |             |                                  |
|--------------------------------------|-------------|----------------------------------|
| Configuration><br>Sécurités filaires | Arrêt total | Désactivé (par défaut)<br>Activé |
|--------------------------------------|-------------|----------------------------------|



## Entrée CX , entrée CY , entrée CZ , Entrée CK

Permet d'associer une fonction à l'entrée CX ou CY ou CZ ou CK

|                                      |  |   |
|--------------------------------------|--|---|
| Configuration><br>Sécurités filaires | <b>Entrée CX</b><br><b>Entrée CY</b><br><b>Entrée CZ</b><br><b>Entrée CK</b> | Désactivé (par défaut)<br>C1 = Réouverture durant la fermeture (Photocellules)<br>C2 = Refermeture durant l'ouverture (Photocellules)<br>C3 = Arrêt partiel Uniquement avec [Ferm. automatique] activée.<br>C4 = Attente obstacle (Photocellules)<br>C7 = Réouverture durant la fermeture (Bords sensibles)<br>C8 = Refermeture durant l'ouverture (bords sensibles)<br>C13 = Réouverture durant la fermeture avec fermeture immédiate après l'élimination de l'obstacle, y compris avec portail à l'arrêt<br>r7 = Réouverture durant la fermeture (Bord sensible avec résistance 8K2)<br>r8 = Réouverture durant l'ouverture (Bord sensible avec résistance 8K2)<br>r7 (deux bords sensibles) = Réouverture durant la fermeture (Paire de bords sensibles avec résistance 8K2)<br>r8 (deux bords sensibles) = Réouverture durant la fermeture (Paire de bords sensibles avec résistance 8K2) |
|--------------------------------------|--|---|

## Test sécurité

Permet d'activer le contrôle du bon fonctionnement des photocellules connectées aux entrées, après chaque commande d'ouverture et de fermeture.

 **Effectuer le test en connectant les photocellules à la borne TS [voir paragraphe Dispositifs de sécurité].**

|                                      |                      |  |
|--------------------------------------|----------------------|--|
| Configuration><br>Sécurités filaires | <b>Test sécurité</b> | Désactivé (par défaut)<br>CX ___<br>_ CY __<br>CX CY __<br>__ CZ _<br>CX _ CZ _<br>_ CY CZ _<br>CX CY CZ _<br>___ CK<br>CX __ CK<br>_ CY _ CK<br>CX CY _ CK<br>__ CZ CK<br>CX _ CZ CK<br>_ CY CZ CK<br>CX CY CZ CK |
|--------------------------------------|----------------------|--|

## RIO ED T1 et RIO ED T2

Permet d'associer une fonction parmi celles prévues à un dispositif de sécurité sans fil.

 **La fonction n'apparaît qu'en présence de la carte d'interface RIO Conn.**

|                                 |                        |  |
|---------------------------------|------------------------|--|
| Configuration><br>Sécurités RIO | RIO ED T1<br>RIO ED T2 | Désactivé (par défaut)<br>P0 = Arrête le portail et désactive l'éventuelle fermeture automatique. Utiliser un dispositif de commande pour reprendre le mouvement.<br>P7 = Réouverture durant la fermeture.<br>P8 = Refermeture durant l'ouverture. |
|---------------------------------|------------------------|--|

## RIO PH T1 et RIO PH T2

Permet d'associer une fonction parmi celles prévues à un dispositif de sécurité sans fil.

 **La fonction n'apparaît qu'en présence de la carte d'interface RIO Conn.**

|                                 |                        |  |
|---------------------------------|------------------------|--|
| Configuration><br>Sécurités RIO | RIO PH T1<br>RIO PH T2 | Désactivé (par défaut)<br>P1 = Réouverture durant la fermeture.<br>P2 = Refermeture durant l'ouverture.<br>P3 = Arrêt partiel. Uniquement avec [Ferm. automatique] activée.<br>P4 = Attente obstacle.<br>P13 = Réouverture durant la fermeture avec fermeture immédiate après l'élimination de l'obstacle, y compris avec portail à l'arrêt. |
|---------------------------------|------------------------|--|

## Photocellule BUS <n>

Associe une fonction à l'entrée Photocellule BUS <n>.

 **<n> va de 1 à 8 et correspond à l'adresse configurée sur le micro-interrupteur de la photocellule**

 **La fonction n'apparaît qu'en présence d'une photocellule BUS connectée.**

|                                   |  |   |
|-----------------------------------|--|---|
| Configuration><br>Dispositifs BUS | Photocellule BUS 1<br>Photocellule BUS 2<br>Photocellule BUS 3<br>Photocellule BUS 4<br>Photocellule BUS 5<br>Photocellule BUS 6<br>Photocellule BUS 7<br>Photocellule BUS 8 | Désactivé (par défaut)<br>C1 = Réouverture durant la fermeture (Photocellules)<br>C2 = Refermeture durant l'ouverture (Photocellules)<br>C3 = Arrêt partiel Uniquement avec [Ferm. automatique] activée.<br>C4 = Attente obstacle (Photocellules)<br>C13 = Réouverture durant la fermeture avec fermeture immédiate après l'élimination de l'obstacle, y compris avec portail à l'arrêt<br>Ouverture<br>Fermeture |
|-----------------------------------|--|---|

## Sélecteur à clé BUS <n>

Associe une fonction à l'entrée Sélecteur à clé BUS <n>. Il est possible de définir plusieurs fonctions selon le sens de rotation de la clé.

 <n> va de 1 à 7 et correspond à l'adresse configurée sur le micro-interrupteur du sélecteur à clé

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un Sélecteur à clé BUS connecté.

Configuration>  
Dispositifs BUS

Sélecteur à clé BUS 1  
Sélecteur à clé BUS 2  
Sélecteur à clé BUS 3  
Sélecteur à clé BUS 4  
Sélecteur à clé BUS 5  
Sélecteur à clé BUS 6  
Sélecteur à clé BUS 7

Clé vers la droite  
Clé vers la gauche

Choisir la commande à associer au mouvement de la clé.

Pas-à-pas - La première commande est une commande d'ouverture tandis que la deuxième est une commande de fermeture.

Séquentielle - La première commande est une commande d'ouverture, la deuxième une commande d'ARRÊT, la troisième une commande de fermeture et la quatrième une commande d'ARRÊT.

Ouverture

Fermeture

Ouverture partielle

Arrêt

Sortie B1-B2

Relais module BUS 1 - Permet d'activer la sortie 2 (sortie relais) du module I/O BUS 1


Relais module BUS 2 - Permet d'activer la sortie 2 (sortie relais) du module I/O BUS 2

## Module I/O - Entrées

Permet d'associer une fonction aux entrées du Module I/O <n>.


 <n> va de 1 à 2 et correspond à l'adresse configurée sur le micro-interrupteur du module.

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un Module I/O BUS connecté.

|  |                        |   |
|--|------------------------|---|
| Configuration><br>Dispositifs BUS><br>Module I/O BUS 1<br>Module I/O BUS 2 | Entrée I1<br>Entrée I2 | Désactivé (par défaut)<br>Arrêt = Arrête le portail et désactive l'éventuelle fermeture automatique. Utiliser un dispositif de commande pour reprendre le mouvement.<br> <b>Lorsque l'entrée est activée, elle est utilisée comme étant normalement fermée.</b><br>r7 = Réouverture durant la fermeture (Bord sensible avec résistance 8K2)<br>r8 = Refermeture durant l'ouverture (Bord sensible avec résistance 8K2)<br>Ouverture partielle<br>Ouverture<br>Fermeture<br>Pas-à-pas - La première commande est une commande d'ouverture tandis que la deuxième est une commande de fermeture.<br>Séquentielle - La première commande est une commande d'ouverture, la deuxième une commande d'ARRÊT, la troisième une commande de fermeture et la quatrième une commande d'ARRÊT. |
|--|------------------------|---|

## Module I/O <n> - Sortie témoin

Permet d'associer une fonction à la sortie 1 du Module I/O <n>.


 <n> va de 1 à 2 et correspond à l'adresse configurée sur le micro-interrupteur du module.

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un Module I/O BUS connecté.

|  |               |   |
|--|---------------|---|
| Configuration><br>Dispositifs BUS><br>Module I/O BUS 1<br>Module I/O BUS 2 | Sortie témoin | Voyant passage ouvert - Signale l'état de l'automatisme.<br>Lampe cycle - La lampe reste allumée pendant toute la manœuvre.<br>Lampe d'accueil - La lampe s'allume au lancement d'une manœuvre et reste également allumée au terme de la manœuvre pendant le temps configuré par la fonction [Temps accueil]. |
|--|---------------|---|

## Module I/O <n> - Sortie relais

Permet d'associer une fonction à la sortie 2 du Module I/O <n>.

 <n> va de 1 à 2 et correspond à l'adresse configurée sur le micro-interrupteur du module.

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un Module I/O BUS connecté.

|  |               |   |
|--|---------------|---|
| Configuration><br>Dispositifs BUS><br>Module I/O BUS 1<br>Module I/O BUS 2 | Sortie relais | Bistable<br>Monostable - allumé de 1 à 180 seconde (par défaut 1) |
|--|---------------|---|

### Clignotant BUS <Couleur en ouverture>

Permet de configurer la couleur du clignotant BUS durant l'ouverture de l'automatisme.

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un clignotant BUS connecté.

Configuration>  
Dispositifs BUS>  
Clignotant BUS

#### Couleur en ouverture

Blanc  
Jaune  
Orange  
Rouge (par défaut)  
Violet  
Bleu  
Bleu ciel  
Vert

### Clignotant BUS <Couleur en fermeture>

Permet de configurer la couleur du clignotant BUS durant la fermeture de l'automatisme.

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un clignotant BUS connecté.

Configuration>  
Dispositifs BUS>  
Clignotant BUS

#### Couleur en fermeture

Blanc  
Jaune  
Orange  
Rouge (par défaut)  
Violet  
Bleu  
Bleu ciel  
Vert

### Clignotant BUS <Couleur temps de fermeture automatique>

Permet de configurer la couleur du clignotant BUS durant la fermeture automatique.

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un clignotant BUS connecté.

Configuration>  
Dispositifs BUS>  
Clignotant BUS

#### Couleur fer. auto.

Désactivé  
Blanc  
Jaune  
Orange  
Rouge  
Violet  
Bleu  
Bleu ciel  
Vert (par défaut)

### Clignotant BUS <Couleur préclignotement>

Permet de configurer, sur le clignotant BUS, la couleur du clignotement précédant les manœuvres de fermeture et d'ouverture (préclignotement).

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un clignotant BUS connecté.

|  |                                |   |
|--|--------------------------------|---|
| Configuration><br>Dispositifs BUS><br>Clignotant BUS | <b>Couleur préclignotement</b> | Blanc (par défaut)<br>Jaune<br>Orange<br>Rouge<br>Violet<br>Bleu<br>Bleu ciel<br>Vert |
|--|--------------------------------|---|

### Clignotant BUS <Signal. erreurs>

Permet de configurer la couleur du clignotant BUS en cas de signalisation d'une erreur.

 Il y a activation de la signalisation qu'après l'envoi d'une commande d'actionnement.

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un clignotant BUS connecté.

|  |                        |  |
|--|------------------------|--|
| Configuration><br>Dispositifs BUS><br>Clignotant BUS | <b>Signal. erreurs</b> | Désactivé (par défaut)<br>Blanc<br>Jaune<br>Orange<br>Rouge<br>Violet<br>Bleu<br>Bleu ciel<br>Vert |
|--|------------------------|--|

### Configuration entretien

Permet de configurer la couleur du clignotement des dispositifs BUS activés (clignotants et sélecteurs) en cas d'entretien nécessaire. Lorsque la fonction est activée, ces dispositifs signalent le besoin d'effectuer l'entretien au début de chaque manœuvre.

 Il est nécessaire de configurer l'entretien ainsi que le nombre de manœuvres. Voir fonction [Configuration de l'entretien].

 La fonction n'apparaît qu'en présence d'un Clignotant BUS ou d'un Sélecteur BUS connecté.

|  |                                |  |
|--|--------------------------------|--|
| Configuration><br>Dispositifs BUS><br>Lumières dispositifs BUS | <b>Configuration entretien</b> | Désactivé (par défaut)<br>Blanc<br>Jaune<br>Orange<br>Rouge<br>Violet<br>Bleu<br>Bleu ciel<br>Vert |
|--|--------------------------------|--|

## Commande 2-7

Associe une commande au dispositif connecté sur 2-7.

Configuration>  
Entrées commande

### Commande 2-7

Pas-à-pas (par défaut) - La première commande est une commande d'ouverture tandis que la deuxième est une commande de fermeture.

Séquentielle - La première commande est une commande d'ouverture, la deuxième une commande d'ARRÊT, la troisième une commande de fermeture et la quatrième une commande d'ARRÊT.

## Serrure

Permet d'associer le déblocage de la serrure de verrouillage électrique/de l'électro-aimant à une commande.

Configuration>  
Fonctions

### Serrure

Désactivé (par défaut)

Avec portail fermé

Avec portail ouvert

Avec portail ouvert et portail fermé

Continuer

Électro-aimant 24 V



**L'activation de l'électro-aimant a lieu à l'arrêt du moteur tandis que sa désactivation se produit durant la manœuvre.**

## Poussée en fermeture

À la butée de fin de course en phase de fermeture, l'automatisme pousse les vantaux contre la butée pendant une seconde.

Configuration>  
Fonctions

### Poussée en fermeture

Désactivé (par défaut)

Minimum

Moyenne

Maximum

## Coup de bélier

Avant chaque manœuvre d'ouverture et de fermeture les vantaux poussent contre la butée pour faciliter le déblocage de la serrure de verrouillage électrique.

**La poussée contre la butée est exécutée en ouverture ou en fermeture en fonction de l'endroit où la serrure de verrouillage électrique est activée. Voir fonction [Serrure].**

Configuration>  
Fonctions

### Coup de bélier

Désactivé (par défaut)

Activé

## Mode sans obstacle

Avec fonction activée, lorsque l'automatisme détecte un obstacle moyennant l'AST control de la carte ou le bord sensible, le mouvement du vantail s'inverse sur l'espace nécessaire pour libérer l'obstacle puis s'arrête.

Configuration>  
Fonctions

### Mode sans obstacle

Désactivé (par défaut)

Activé

## Sortie B1-B2

Pour la configuration du contact.

|                             |                     |   |
|-----------------------------|---------------------|---|
| Configuration><br>Fonctions | <b>Sortie B1-B2</b> | Bistable<br>Monostable : allumé de 1 à 180 seconde (par défaut 1) |
|-----------------------------|---------------------|---|

## Action maintenance

Avec la fonction activée, le mouvement de l'automatisme (ouverture ou fermeture) est interrompu au relâchement du dispositif de commande.

 **L'activation de cette fonction désactive tous les autres dispositifs de commande.**

|                             |                           |                                  |
|-----------------------------|---------------------------|----------------------------------|
| Configuration><br>Fonctions | <b>Action maintenance</b> | Désactivé (par défaut)<br>Activé |
|-----------------------------|---------------------------|----------------------------------|

## Obstacle avec moteur arrêté

Lorsque la fonction est activée, l'automatisme reste immobile si les dispositifs de sécurité détectent un obstacle. La fonction est activée avec : portail fermé, portail ouvert ou après un arrêt total.

|                             |                                 |                                  |
|-----------------------------|---------------------------------|----------------------------------|
| Configuration><br>Fonctions | <b>Obst. avec moteur arrêté</b> | Désactivé (par défaut)<br>Activé |
|-----------------------------|---------------------------------|----------------------------------|

## Fermeture automatique


Configure le temps devant s'écouler avant la fermeture automatique, une fois que le point de fin de course a été atteint en phase d'ouverture ou après l'intervention des photocellules avec fonction d'arrêt partiel [C3].

 **La fonction n'est pas activée lorsque les dispositifs de sécurité interviennent pour détecter un obstacle, après un arrêt total, à défaut de tension ou en présence d'une erreur.**

|                         |                          |   |
|-------------------------|--------------------------|---|
| Configuration><br>Temps | <b>Ferm. automatique</b> | Désactivé (par défaut)<br>De 1 à 180 secondes |
|-------------------------|--------------------------|---|

## Fermeture automatique après une ouverture partielle ou piétonne

Configure le temps devant s'écouler avant la fermeture automatique, après exécution d'une commande d'ouverture partielle.

 **La fonction n'est pas activée lorsque les dispositifs de sécurité interviennent pour détecter un obstacle, après un arrêt total, à défaut de tension ou en présence d'une erreur.**

|                         |                              |  |
|-------------------------|------------------------------|--|
| Configuration><br>Temps | <b>Ferm. auto. partielle</b> | Désactivé<br>De 1 à 180 secondes (par défaut 10) |
|-------------------------|------------------------------|--|

## Modalité copropriété


La commande Ouverture Partielle (2-3P) permet l'ouverture du vantail M2.

En envoyant ensuite une commande d'Ouverture (2-3), les deux vantaux s'ouvrent.

Lorsque la fonction [Fermeture automatique] est réglée, le vantail M1 se referme après écoulement du temps de fermeture automatique sélectionné, tandis que le vantail M2 se repositionne sur le point d'ouverture partielle indiqué dans [Réglage de l'ouverture partielle].

 **À la commande d'Ouverture partielle lancée par l'entrée (2-3P), la fonction [Fermeture automatique après ouverture partielle ou piétonne] doit être désactivée.**


 **Pour revenir au fonctionnement normal du portail, envoyer une commande de fermeture.**

 **En cas d'envoi de la commande d'Ouverture partielle moyennant le temporisateur, l'automatisme reprend son fonctionnement normal après écoulement du temps configuré et les vantaux se ferment. Voir fonction [Création temporisateur].**



### Temps de retard à l'ouverture de M1

Configure le retard à l'ouverture du premier vantail par rapport au deuxième.


 **Uniquement pour les moteurs avec encodeur : si la distance entre les deux vantaux suffit à garantir le temps de retard programmé, le retard ne sera pas exécuté.**

 **La fonction n'apparaît pas avec type moteur EM4024 [Fonction Type Moteur configurée sur EM4024].**

|                         |                        |  |
|-------------------------|------------------------|--|
| Configuration><br>Temps | Retard M1 en ouverture | Désactivé<br>De 1 à 10 secondes (par défaut 2) |
|-------------------------|------------------------|--|

### Temps de retard à la fermeture de M2

Configure le retard à l'ouverture du deuxième vantail par rapport au premier.

 **Uniquement pour les moteurs avec encodeur : si la distance entre les deux vantaux suffit à garantir le temps de retard programmé, le retard ne sera pas exécuté.**

 **La fonction n'apparaît pas avec type moteur EM4024 [Fonction Type Moteur configurée sur EM4024].**

|                         |                        |  |
|-------------------------|------------------------|--|
| Configuration><br>Temps | Retard M2 en fermeture | Désactivé<br>De 1 à 25 secondes (par défaut 2) |
|-------------------------|------------------------|--|


### Voyant passage ouvert

Signale l'état de l'automatisme.

|                                  |                       |  |
|----------------------------------|-----------------------|--|
| Configuration><br>Gestion lampes | Voyant passage ouvert | Témoin allumé (par défaut) - Le témoin reste allumé lorsque le portail est en mouvement ou qu'il est ouvert.<br><br>Témoin clignotant - Le témoin clignote toutes les demi-secondes durant l'ouverture du portail et reste allumé lorsque ce dernier est ouvert. Le témoin clignote toutes les secondes durant la fermeture du portail et s'éteint lorsque ce dernier est fermé. |
|----------------------------------|-----------------------|--|

### Lampe supplémentaire

Permet de choisir le mode de fonctionnement du dispositif d'éclairage connecté à la sortie E3.

|                                  |          |  |
|----------------------------------|----------|--|
| Configuration><br>Gestion lampes | Lampe E3 | Désactivé (par défaut)<br>Lampe cycle - La lampe reste allumée pendant toute la manœuvre.<br> <b>La lampe reste éteinte à moins qu'un temps de fermeture automatique ne soit configuré.</b><br><br>Lampe d'accueil - La lampe s'allume au lancement d'une manœuvre et reste allumée au terme de la manœuvre pendant le temps configuré par la fonction [Temps accueil]. |
|----------------------------------|----------|--|

### Temps accueil

Définit pendant combien de secondes la lampe supplémentaire (configurée comme lampe d'accueil) reste allumée après une manœuvre d'ouverture ou de fermeture.

|                                  |               |                                      |
|----------------------------------|---------------|--------------------------------------|
| Configuration><br>Gestion lampes | Temps accueil | de 60 à 180 secondes (par défaut 60) |
|----------------------------------|---------------|--------------------------------------|


## Temps préclignotement

Configure le temps d'activation anticipée du clignotant, avant chaque manœuvre.

|                                  |                       |  |
|----------------------------------|-----------------------|--|
| Configuration><br>Gestion lampes | Temps préclignotement | Désactivé (par défaut)<br>De 1 à 10 secondes |
|----------------------------------|-----------------------|--|

## Adresse CRP

Attribue un code d'identification univoque (adresse CRP) à la carte électronique.

 Cette fonction est nécessaire si plusieurs automatismes sont connectés via le protocole CRP au même BUS de communication.

|                                     |             |                           |
|-------------------------------------|-------------|---------------------------|
| Configuration><br>Communication RSE | Adresse CRP | de 1 à 254 (par défaut 1) |
|-------------------------------------|-------------|---------------------------|

## Vitesse RSE

Configure la vitesse de communication du système de connexion à distance.

|                                     |             |   |
|-------------------------------------|-------------|---|
| Configuration><br>Communication RSE | Vitesse RSE | 4800 bps<br>9600 bps<br>14400 bps<br>19200 bps<br>38400 bps (par défaut)<br>57600 bps<br>115200 bps |
|-------------------------------------|-------------|---|

## Sauvegarde des données


Sauvegarde les données des utilisateurs, de synchronisation et de configuration sur le périphérique mémoire (memory roll).

 La fonction n'est visualisée qu'à l'introduction d'une memory roll dans la carte électronique.

|                                   |                        |  |
|-----------------------------------|------------------------|--|
| Configuration><br>Mémoire externe | Sauvegarde des données |  |
|-----------------------------------|------------------------|--|

## Lecture données

Télécharge les données des utilisateurs, de synchronisation et de configuration sur le périphérique mémoire (memory roll).

 La fonction n'est visualisée qu'à l'introduction d'une memory roll dans la carte électronique.

|                                   |                 |  |
|-----------------------------------|-----------------|--|
| Configuration><br>Mémoire externe | Lecture données |  |
|-----------------------------------|-----------------|--|

## RàZ paramètres

Restaure les configurations d'usine à l'exception des fonctions suivantes : [utilisateurs], [temporisations], [nombre moteurs], [type moteur], [adresse CRP], [fonction entrées fin de course], [vitesse RSE], [mot de passe], [langue], [format heure] et les configurations pour l'auto-apprentissage de la course.

|               |                |                                    |
|---------------|----------------|------------------------------------|
| Configuration | RàZ paramètres | Confirmer ? NON<br>Confirmer ? OUI |
|---------------|----------------|------------------------------------|

## Procédure guidée


Vous pouvez utiliser l'assistant de configuration du système.

Configuration

Procédure guidée

## Nouvel utilisateur

Permet d'enregistrer jusqu'à 1000 utilisateurs et d'attribuer une fonction à chacun d'eux.

 Cette opération peut être effectuée par le biais d'un émetteur ou d'un autre dispositif sélecteur à BUS (ex. : clavier, lecteur transpondeur). La carte qui gère les émetteurs (AF) doit être enfichée dans le connecteur.

Gestion utilisateurs

Nouvel utilisateur

Choisir la fonction à attribuer à l'utilisateur.

Pas-à-pas - La première commande est une commande d'ouverture tandis que la deuxième est une commande de fermeture.

Séquentielle

La première commande est une commande d'ouverture, la deuxième une commande d'ARRÊT, la troisième une commande de fermeture et la quatrième une commande d'ARRÊT.

Ouverture

Ouverture partielle

Sortie B1-B2

Relais module BUS 1 - Permet d'activer la sortie 2 (sortie relais) du module I/O BUS 1

Relais module BUS 2 - Permet d'activer la sortie 2 (sortie relais) du module I/O BUS 2

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

Le système requiert la saisie du code utilisateur. Envoyer le code depuis le dispositif de commande.

Répéter la procédure pour ajouter d'autres utilisateurs.


## Supprimer utilisateur

Permet d'effacer un des utilisateurs enregistrés.

Gestion utilisateurs

Supprimer utilisateur

Se servir des flèches pour choisir le numéro associé à l'utilisateur à éliminer.

 Il est également possible de sélectionner l'utilisateur en envoyant une commande depuis le dispositif associé.

Appuyer sur ENTER pour confirmer

Confirmer ? NON

Confirmer ? OUI

## Supprimer tous

Permet d'effacer tous les utilisateurs enregistrés.

Gestion utilisateurs


Supprimer tous

Confirmer ? NON

Confirmer ? OUI

## Décodage radio

Permet de choisir le type de codage radio des émetteurs pouvant commander l'automatisme.

 **La sélection du type de codage radio des émetteurs [Rolling code] ou [TW key block] effacera tout éventuel émetteur précédemment mémorisé.**

|                      |                       |   |
|----------------------|-----------------------|---|
| Gestion utilisateurs | <b>Décodage radio</b> | Tous les décodages (par défaut)<br>Rolling code<br>TW Key block<br><br>Confirmer ? NON<br>Confirmer ? OUI |
|----------------------|-----------------------|---|


## Auto-apprentissage Rolling

Permet de mémoriser un nouvel émetteur rolling code en activant l'acquisition à partir d'un émetteur à code tournant déjà mémorisé. Les procédures de mémorisation et d'acquisition sont expliquées dans le manuel de l'émetteur.

|                      |                                   |                                  |
|----------------------|-----------------------------------|----------------------------------|
| Gestion utilisateurs | <b>Auto-apprentissage Rolling</b> | Désactivé (par défaut)<br>Activé |
|----------------------|-----------------------------------|----------------------------------|

## Changement de modalité

Modifie la fonction attribuée à un utilisateur bien précis.

|                      |                               |  |
|----------------------|-------------------------------|--|
| Gestion utilisateurs | <b>Changement de modalité</b> | <p>Se servir des flèches pour sélectionner le numéro associé à l'utilisateur à modifier.</p> <p> <b>Il est également possible de sélectionner l'utilisateur en envoyant une commande depuis le dispositif associé.</b></p> <p>Appuyer sur ENTER pour confirmer.</p> <p>Choisir la commande à associer à l'utilisateur.</p> <p>Pas-à-pas - La première commande est une commande d'ouverture tandis que la deuxième est une commande de fermeture.</p> <p>Séquentielle - La première commande est une commande d'ouverture, la deuxième une commande d'ARRÊT, la troisième une commande de fermeture et la quatrième une commande d'ARRÊT.</p> <p>Ouverture<br/>Ouverture partielle<br/>Sortie B1-B2<br/>Relais module BUS 1 - Permet d'activer la sortie 2 (sortie relais) du module I/O BUS 1<br/>Relais module BUS 2 - Permet d'activer la sortie 2 (sortie relais) du module I/O BUS 2</p> <p>Appuyer sur ENTER pour confirmer.</p> <p>Confirmer ? NON<br/>Confirmer ? OUI</p> |
|----------------------|-------------------------------|--|

## Version FW

Permet de visualiser la version firmware et GUI installées.

### Informations

### Version FW

Les flèches < > permettent de visualiser :  
 FW MC.x.x.xx (version firmware carte moteur)  
 FW UI.x.x.xx (version firmware carte afficheur)  
 GUI x.x (graphique)

## État dispositifs BUS

Indique l'état de tous les dispositifs pouvant être connectés au BUS et gérés par le firmware utilisé.

### Légende

<n> représente le numéro du dispositif.

### Informations

### État dispositifs BUS

Photocellules BUS <n>



<n> de 1 à 8

L'état visualisé pourra être :

**OK**

**Ne communique pas**

**Sécurité activée**

**Conflit adresse BUS**

Sélecteur BUS <n>



<n> de 1 à 7

L'état visualisé pourra être :

**OK**

**Ne communique pas**

**Conflit adresse BUS**

Clignotant BUS <n>



<n> va de 1 à 2

L'état visualisé pourra être :

**OK**

**Ne communique pas**

**Conflit adresse BUS**

Module I/O BUS <n>



<n> va de 1 à 2

L'état visualisé pourra être :

**OK**

**Ne communique pas**

**Conflit adresse BUS**

## Comptage manœuvres


Permet de visualiser le nombre de manœuvres effectuées par l'automatisme, totale ou partiel (après une opération d'entretien).

 **Le nombre de manœuvres est le nombre visualisé multiplié par 100.**

|              |                    |   |
|--------------|--------------------|---|
| Informations | Comptage manœuvres | Manœuvres totales - Manœuvres effectuées à compter de l'installation de l'automatisme.<br><br>Manœuvres partielles - Manœuvres effectuées après le dernier entretien. |
|--------------|--------------------|---|

## Configuration de l'entretien

Permet de définir le nombre de manœuvres que l'automatisme peut exécuter avant que la nécessité d'effectuer la maintenance ne soit notifiée.

 **La notification est affichée à l'écran moyennant le message [Effectuer entretien] et signalée toutes les heures par 3 + 3 clignotements provenant du dispositif connecté sur 10-5.**

|              |                 |  |
|--------------|-----------------|--|
| Informations | Conf. entretien | Désactivé (par défaut)<br>de 1 x100 à 500 x100 |
|--------------|-----------------|--|


## RàZ entretien

Remet à zéro le calcul du nombre des manœuvres partielles.

|              |               |                                    |
|--------------|---------------|------------------------------------|
| Informations | RàZ entretien | Confirmer ? NON<br>Confirmer ? OUI |
|--------------|---------------|------------------------------------|

## Liste erreurs

Permet de visualiser les 8 dernières erreurs détectées. La liste erreurs peut être éliminée.

|              |               |  |
|--------------|---------------|--|
| Informations | Liste erreurs |  Se servir des flèches pour faire défiler la liste.<br>Pour effacer la liste des erreurs, sélectionner [Effacer erreurs]<br>Appuyer sur ENTER pour confirmer.<br><br>Confirmer ? NON<br>Confirmer ? OUI |
|--------------|---------------|--|

## Visualiser horloge

Permet d'activer la visualisation de l'horloge sur l'afficheur.

|                   |                    |  |
|-------------------|--------------------|--|
| Gestion minuterie | Visualiser horloge |  |
|-------------------|--------------------|--|


## Configurer horloge

Permet de configurer la date et l'heure.

|                   |                    |   |
|-------------------|--------------------|---|
| Gestion minuterie | Configurer horloge | Se servir des flèches et du bouton Enter pour ajouter les valeurs souhaitées. |
|-------------------|--------------------|---|

### DST automatique

Permet d'activer la configuration automatique de l'heure d'été.

 **Valide uniquement en Europe centrale UTC+1.**

Gestion minuterie

DST automatique

Désactivé (par défaut)

Activé

Passage heure d'été : +1h le dernier dimanche de mars (passage à l'heure d'été).

Passage heure d'hiver : -1h le dernier dimanche d'octobre (passage à l'heure d'hiver).

### Format heure

Permet de choisir le format de visualisation de l'horloge.

Gestion minuterie

Format heure

24 heures

12 heures (AM/PM)

### Créer nouvelle minuterie

Permet de temporiser un ou deux types d'activations au choix parmi ceux disponibles.

Gestion minuterie

Créer nouvelle minuterie

Se servir des flèches pour choisir la commande souhaitée.

Ouverture

Ouverture partielle

Sortie B1-B2

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

Horaire début

Se servir des flèches pour configurer l'heure de début de l'activation de la fonction.

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

Horaire fin

Se servir des flèches pour configurer l'heure de fin de l'activation de la fonction.

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

Jours semaine

Se servir des flèches pour configurer les jours d'activation de la fonction.

Sélectionner jours

Toute la semaine

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

## Éliminer minuterie

Permet d'effacer une des temporisations sauvegardées.

Gestion minuterie

Éliminer minuterie

Se servir des flèches pour choisir la temporisation à éliminer.

O = [Ouverture]

P = [Ouverture partielle]

B = [Sortie B1-B2]

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

## Langue

Configure la langue de l'afficheur.

Langue

Italiano (IT)  
English (EN) (par défaut)  
Français (FR)  
Deutsch (DE)  
Español (ES)  
Português (PT)  
Русский (RU)  
Polski (PL)  
Românesc (RO)  
Magyar (HU)  
Hrvatski (HR)  
Український (UA)  
Nederlands (NL)

## Permet d'activer le mot de passe

Permet de configurer un mot de passe de 4 chiffres. Le mot de passe sera demandé à quiconque souhaite accéder au menu principal.

 Cette option n'apparaît que si le mot de passe N'a PAS été activé.

Mot de passe

Permet d'activer le mot de passe

Se servir des flèches et du bouton Enter pour composer le code souhaité.

Répéter le mot de passe à l'aide des flèches et du bouton Enter pour valider.

## Éliminer mot de passe

Permet d'éliminer le mot de passe de protection de l'accès au menu principal.

 Cette option n'apparaît que si le mot de passe a été activé.

Mot de passe

Éliminer mot de passe


Confirmer ? NON

Confirmer ? OUI



## Modifier mot de passe

Permet de modifier le mot de passe de protection de l'accès au menu principal.

 Cette option n'apparaît que si le mot de passe a été activé.

Mot de passe

Modifier mot de passe

Se servir des flèches et du bouton Enter pour composer le code souhaité.

Répéter le mot de passe à l'aide des flèches et du bouton Enter pour valider.

## Mot de passe perdu

En cas de perte du mot de passe, la carte doit être réinitialisée aux valeurs d'usine. Voir [Réinitialisation].

### Réinitialisation

Il est possible de restaurer les données de la carte électronique aux valeurs d'usine en effectuant les opérations suivantes.

Mettre la carte électronique hors tension.

Appuyer sur les touches < > et les maintenir enfoncées puis remettre la carte électronique sous tension.

Maintenir les touches < > enfoncées jusqu'à ce que l'écran affiche [RàZ par défaut].

Sélectionner [Confirmer ? OUI].

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

**⚠ La procédure de réinitialisation de la carte électronique supprime tous les utilisateurs enregistrés, les temporisations et les manœuvres configurées ainsi que les données d'étalonnage.**

**⚠ Avec le dispositif CAME KEY, toujours mettre à jour le firmware de la carte à la dernière version disponible.**

## Exporter / importer les données

Il est possible d'enregistrer les données des utilisateurs et de la configuration de l'installation dans une carte MEMORY ROLL. Les données stockées peuvent être réutilisées dans une autre carte électronique du même genre pour adopter les mêmes configurations.

**⚠ Avant d'installer et d'extraire la carte MEMORY ROLL, il est OBLIGATOIRE DE METTRE HORS TENSION.**

- 1 Insérer la carte MEMORY ROLL sur le connecteur dédié sur la carte électronique.
- 2 Appuyer sur le bouton Enter pour accéder à la programmation.
- 3 Se servir des flèches pour choisir la fonction souhaitée.

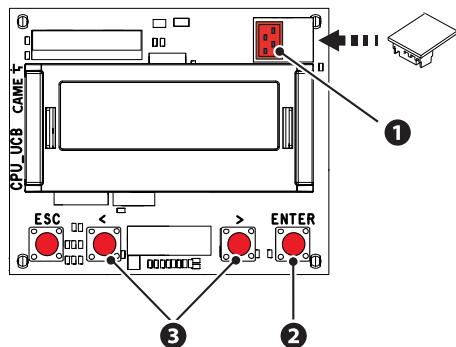
Configuration > Mémoire externe > **Sauvegarde des données**

Sauvegarde les données des utilisateurs, de synchronisation et de configuration sur le périphérique mémoire (memory roll).
























Configuration > Mémoire externe > **Lecture données**


Télécharge les données des utilisateurs, de synchronisation et de configuration sur le périphérique mémoire (memory roll).

 **Au terme des opérations de sauvegarde et de téléchargement des données, enlever la MEMORY ROLL.**




## LÉGENDE SIGNALISATIONS AFFICHÉES

|   |   |
|---|---|
|    | L'encodeur est désactivé.   |
|    | La fonction [Essai de choc] est activée.  |
|    | L'automatisme a détecté un obstacle à la fermeture.   |
|    | L'automatisme a détecté un obstacle à l'ouverture.  |
|    | L'automatisme a détecté deux obstacles à la fermeture.<br> <b>Le numéro affiché varie en fonction de la quantité d'obstacles détectés.</b><br> <b>Lorsque le nombre maximum de lectures est atteint, l'automatisme s'arrête et un message d'erreur s'affiche à l'écran.</b> |
|    | L'automatisme a détecté deux obstacles à l'ouverture.<br> <b>Le numéro affiché varie en fonction de la quantité d'obstacles détectés.</b><br> <b>Lorsque le nombre maximum de lectures est atteint, l'automatisme s'arrête et un message d'erreur s'affiche à l'écran.</b>  |
|    | Il y a au moins une minuterie programmée.   |
|    | Une minuterie programmée est en cours d'exécution.<br> <b>Avec la minuterie programmée pour l'ouverture ou l'ouverture partielle, toute commande radio donnée permettra toujours l'ouverture. Les commandes câblées continuent de fonctionner normalement.</b>   |
|   | Sécurité filaire activée<br> <b>La valeur &lt;n&gt; est associée au paramètre sélectionné sur les fonctions [Entrée CX] [Entrée CY] [Entrée CK] [Entrée CZ].</b>   |
|  | Sécurité R7 (bord sensible) activée   |
|  | Sécurité R8 (bord sensible) activée   |
|  | Sécurité R7 (paire de bords sensibles) activée  |
|  | Sécurité R8 (paire de bords sensibles) activée  |
|  | Sécurité photocellules BUS activée<br> <b>La valeur &lt;n&gt; est associée au paramètre sélectionné sur les fonctions [Photocellule BUS].</b>  |
|  | Commande Ouverture activée pour les photocellules BUS   |
|  | Commande Fermeture activée pour les photocellules BUS   |

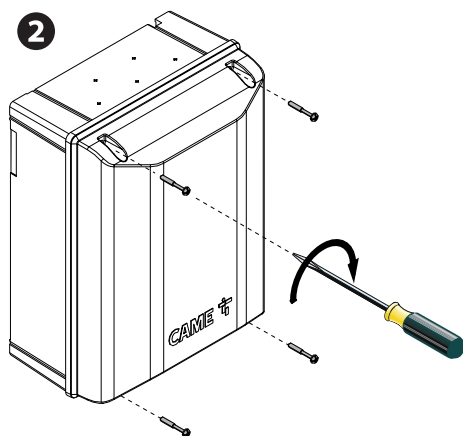
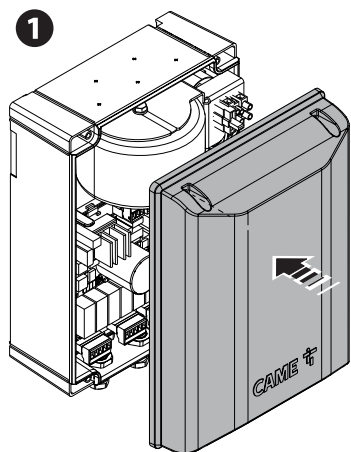
|                                     |  |
|-------------------------------------|--|
| <b>CO</b>                           | Arrêt total activé   |
| <b>P&lt;n&gt;</b>                   | Sécurité RIO activée<br> La valeur <n> est associée au paramètre sélectionné sur les fonctions [RIO ED T1 - RIO ED T2] et [RIO PH T1 - RIO PH T2] |
| <b>Conflit adresse BUS</b>          | Conflit d'ID détecté sur les dispositifs BUS.  |
| <b>Contrôler disposit. BUS</b>      | Absence d'un dispositif BUS avec fonction de sécurité configurée.  |
| <b>RIO pas configuré</b>            | La Carte RIO Conn n'est pas configurée ou ne présente aucune configuration de sécurité.  |
| <b>Effectuer auto-apprentissage</b> | Il est nécessaire d'effectuer l'auto-apprentissage de la course.   |
| <b>wizard</b>                       | Sélectionner un type de moteur.  |
| <b>Effectuer l'entretien</b>        | Il est nécessaire d'effectuer l'entretien (désactivation encodeur et dépassement manœuvres pour l'entretien).  |
| <b>OP</b>                           | Passage complètement ouvert  |
| <b>CL</b>                           | Passage complètement fermé   |

## Messages d'erreur

|            |  |
|------------|--|
| <b>E1</b>  | Erreur de réglage du moteur M1   |
| <b>E2</b>  | Erreur de réglage du moteur M2<br> Avec moteur EM4024, E2 indique une erreur de réglage sur M1 ou M2. |
| <b>E3</b>  | Erreur signal encodeur non détecté   |
| <b>E4</b>  | Erreur test services échoué  |
| <b>E7</b>  | Erreur temps de fonctionnement   |
| <b>E9</b>  | Obstacles consécutifs détectés durant la fermeture   |
| <b>E10</b> | Obstacles consécutifs détectés durant l'ouverture  |
| <b>E11</b> | Erreur maximum obstacles   |
| <b>E12</b> | Tension d'alimentation du moteur absente ou insuffisante   |
| <b>E13</b> | Erreur sur les entrées fin de course ou bien butées de fin de course toutes deux ouvertes  |
| <b>E15</b> | Erreur émetteur incompatible   |
| <b>E17</b> | Erreur le système sans fil ne communique pas   |
| <b>E18</b> | Erreur le système sans fil n'est pas configuré   |
| <b>E24</b> | Erreur de communication ou de mauvais fonctionnement d'un dispositif de sécurité BUS   |
| <b>E25</b> | Erreur de configuration des adresses sur les dispositifs BUS   |

## OPÉRATIONS FINALES

 Avant de fermer le couvercle, s'assurer que l'entrée des câbles est bien scellée de manière à éviter la pénétration d'insectes ainsi que la formation d'humidité.







**CAME** 

**CAME.COM**

**CAME S.P.A.**

Via Martiri della Libertà, 15

31030 Dosson di Casier

Treviso - Italy

Tél. (+39) 0422 49 40

Fax (+39) 0422 49 41

info@came.com - www.came.com





**Блок управления для приводов 24 В**

FA01961-RU



**ZLX24SA**

**ZLX24SR**

**РУКОВОДСТВО ПО МОНТАЖУ**

RU

Русский

**△ Важные инструкции по технике безопасности.****△ Строго следуйте всем инструкциям по безопасности, поскольку неправильный монтаж может привести к серьезным увечьям.****△ Прежде чем продолжить, внимательно прочитайте общие предупреждения для пользователя.**


Это изделие должно использоваться исключительно по назначению. Использование не по назначению считается опасным. • Производитель не несет ответственности за ущерб в результате неправильного, ошибочного или небрежного использования изделия. • Данное изделие предназначено исключительно для встроенного монтажа или интеграции в частично завершённые машины и/или приборы с целью создания машины, соответствующей требованиям Директивы 2006/42/СЕ. • Сборка должна выполняться согласно Директиве о безопасности машин и оборудования 2006/42/СЕ и соответствующим европейским стандартам. • Производитель отказывается от ответственности за использование изделий сторонних производителей; это также влечет за собой аннулирование гарантии. • Все описанные в этом руководстве операции должны выполняться исключительно квалифицированным и опытным персоналом и в полном соответствии с действующим законодательством. • Монтаж, прокладка кабелей, электрические подключения и наладка системы должны выполняться в соответствии с установленными правилами, мерами безопасности и соответствующими процедурами эксплуатации. • Убедитесь в отсутствии напряжения перед каждым этапом монтажных работ. • Все компоненты (напр., блоки управления, фотоэлементы, чувствительные профили и т. д.), необходимые для обеспечения соответствия конечной установки Директиве о безопасности машин и оборудования 2006/42/СЕ и гармонизированным техническим стандартам, указаны в общем каталоге продукции CAME или на сайте [www.came.com](http://www.came.com). • Убедитесь в том, что указанный диапазон температур соответствует температуре окружающей среды в месте установки. • Убедитесь в том, чтобы в месте установки изделия на него не попадали струи воды (из устройств для полива газона, мини-моек и т. д.). • При подключении к сети электропитания необходимо предусмотреть автоматический всеполярный выключатель, обеспечивающий защиту от перенапряжения III степени. • Оградите весь участок работы автоматики для предотвращения доступа на него посторонних, в частности несовершеннолетних и детей. • Рекомендуется использовать надлежащие средства защиты во избежание возникновения опасности механического повреждения, связанной с присутствием людей в зоне работы устройства. • Электрические кабели не должны соприкасаться с деталями, которые могут нагреваться во время эксплуатации (например, мотором и трансформатором).


- Прежде чем продолжать установку, убедитесь в том, что движущиеся компоненты оборудования находятся в надлежащем механическом состоянии, открываются и закрываются правильно.
- Изделие не может использоваться с подвижным ограждением, оборудованным пешеходной калиткой, за исключением ситуации, когда движение ограждения возможно только при безопасном положении калитки.
- Убедитесь в невозможности застревания между подвижным ограждением и окружающими неподвижными частями в результате движения ограждения. В случае автоматизации пешеходной калитки с горизонтальным открытием этого можно добиться, если соответствующее расстояние меньше 8 мм. Тем не менее, во избежание захвата нижеуказанных частей тела следует соблюдать следующие минимальные расстояния:
  - для пальцев — расстояние более 25 мм;
  - для ног — расстояние более 50 мм;
  - для головы — расстояние более 300 мм;
  - для тела в целом — расстояние более 500 мм.

Если эти расстояния невозможно обеспечить, необходимо предусмотреть защитные приспособления.


- Все фиксированные устройства управления должны быть хорошо видны после установки и находиться в таком положении, чтобы панель управления находилась в прямой видимости, однако в достаточном отдалении от движущихся компонентов. Если устройство управления работает в режиме «Присутствие оператора», оно должно быть установлено на высоте минимум 1,5 м от земли и быть недоступно для посторонних.
- При работе в режиме «Присутствие оператора» необходимо предусмотреть в системе кнопку «СТОП», позволяющую отключать основное электропитание автоматики для блокировки движения подвижного элемента.
- Если это еще не сделано, прикрепите постоянную табличку, описывающую способ использования механизма ручной разблокировки, рядом с соответствующим элементом автоматики.
- Убедитесь в том, что автоматика правильно отрегулирована и что защитные и предохранительные устройства, а также ручная разблокировка, работают правильно.
- Перед доставкой пользователю проверьте соответствие системы гармонизированным стандартам и основным требованиям Директивы о безопасности машин и оборудования 2006/42/CE.
- О всех остаточных рисках необходимо предупреждать посредством специальных символов, расположив их на видном месте, и доходчиво объяснить их конечному пользователю оборудования.
- По завершении установки прикрепите к оборудованию паспортную табличку на видном месте.

- Во избежание риска замена поврежденного кабеля питания должна выполняться представителем изготовителя, авторизованной службой технической поддержки или квалифицированным персоналом.
- Храните инструкцию в папке с технической документацией вместе с инструкциями по монтажу других устройств, использованных для создания этой автоматической системы.
- Рекомендуется передать конечному пользователю все инструкции по эксплуатации изделий, из которых состоит конечная машина.
- Изделие в оригинальной упаковке компании-производителя может транспортироваться только в закрытом виде (в железнодорожных вагонах, контейнерах, закрытом автотранспорте).
- В случае обнаружения неисправности изделия необходимо прекратить его эксплуатацию и связаться с сервисной службой по адресу <https://www.came.com/global/en/contact-us> или позвонить по номеру, указанному на сайте.

 Дата изготовления указана в партии продукции, напечатанной на этикетке изделия. При необходимости свяжитесь с нами по адресу <https://www.came.com/global/en/contact-us>.

 С общими условиями продажи можно ознакомиться в официальных прейскурантах Came.

## УТИЛИЗАЦИЯ

 CAME S.p.A. имеет сертификат системы защиты окружающей среды UNI EN ISO 14001, гарантирующий экологическую безопасность на ее заводах. Мы просим вас прилагать максимальные усилия по защите окружающей среды. Компания CAME считает одним из фундаментальных пунктов стратегии рыночных отношений выполнение этих кратких руководящих принципов:

### УТИЛИЗАЦИЯ УПАКОВКИ

Упаковочные материалы (картон, пластик и т. д.) считаются твердыми городскими отходами и утилизируются без проблем просто путем раздельного сбора для их последующей переработки.

Утилизацию необходимо проводить в соответствии с действующим законодательством местности, в которой производилась эксплуатация изделия.

**НЕ ДОПУСКАТЬ ПОПАДАНИЯ В ОКРУЖАЮЩУЮ СРЕДУ!**

### УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

Наша продукция изготовлена с использованием различных материалов. Большая их часть (алюминий, пластик, железо, электрические кабели) приравнивается к городским твердым отходам. Они могут быть утилизированы путем раздельного сбора и переработки специализированными компаниями.

Другие компоненты (электронные платы, элементы питания дистанционного управления и т.д.), напротив, могут содержать опасные вещества.

Они должны извлекаться и передаваться компаниям, имеющим лицензию на их сбор и переработку.

Утилизацию необходимо проводить в соответствии с действующим законодательством места, где производилась эксплуатация изделия.

**НЕ ДОПУСКАТЬ ПОПАДАНИЯ В ОКРУЖАЮЩУЮ СРЕДУ!**

## ДАННЫЕ И ИНФОРМАЦИЯ ОБ ИЗДЕЛИИ

### Условные обозначения



Этот символ обозначает раздел, требующий особого внимания.



Этот символ обозначает раздел, связанный с вопросами безопасности.



Этот символ обозначает раздел, предназначенный для ознакомления конечного пользователя.

Все размеры приведены в мм, если не указано иное.

### Описание

#### 801QA-0060

ZLX24SA - Многофункциональный блок управления с питанием ~230 В для двустворчатых распашных ворот 24 В с графическим дисплеем для программирования, функцией самодиагностики устройств безопасности, технологией адаптивного управления скоростью и крутящим моментом, BUS CXN, 4 входными контактами безопасности и возможностью запоминания до 1000 пользователей.

#### 801QA-0080

ZLX24SR - Многофункциональный блок управления с питанием ~120 В для двустворчатых распашных ворот 24 В с графическим дисплеем для программирования, функцией самодиагностики устройств безопасности, технологией адаптивного управления скоростью и крутящим моментом, BUS CXN, 4 входными контактами безопасности и возможностью запоминания до 1000 пользователей.

### Технические характеристики

| МОДЕЛИ                              | ZLX24SA   | ZLX24SR   |
|-------------------------------------|-----------|-----------|
| Напряжение питания (В, 50/60 Гц)    | ~230      | ~120      |
| Электропитание привода (В)          | =36 В     | =36 В     |
| Электропитание блока управления (В) | ~26 В     | ~26 В     |
| Потребление в режиме ожидания (Вт)  | 3         | 3         |
| Мощность (Вт)                       | 360       | 360       |
| Термозащита трансформатора (°C)     | 120       | 120       |
| Цвет                                | RAL 7040  | RAL 7040  |
| Диапазон рабочих температур (°C)    | -20 ÷ +55 | -20 ÷ +55 |
| Диапазон температур хранения (°C)*  | -25 ÷ +70 | -25 ÷ +70 |
| Циклов/час                          | 20        | 20        |
| Последовательные циклы              | 20        | 20        |
| Класс защиты (IP)                   | 54        | 54        |
| Класс изоляции                      | I         | I         |
| Средний срок службы (в циклах)**    | 100.000   | 100.000   |

(\* ) Перед установкой изделие необходимо хранить при комнатной температуре, если транспортировка или хранение на складе осуществлялись при крайне высоких или низких температурах.

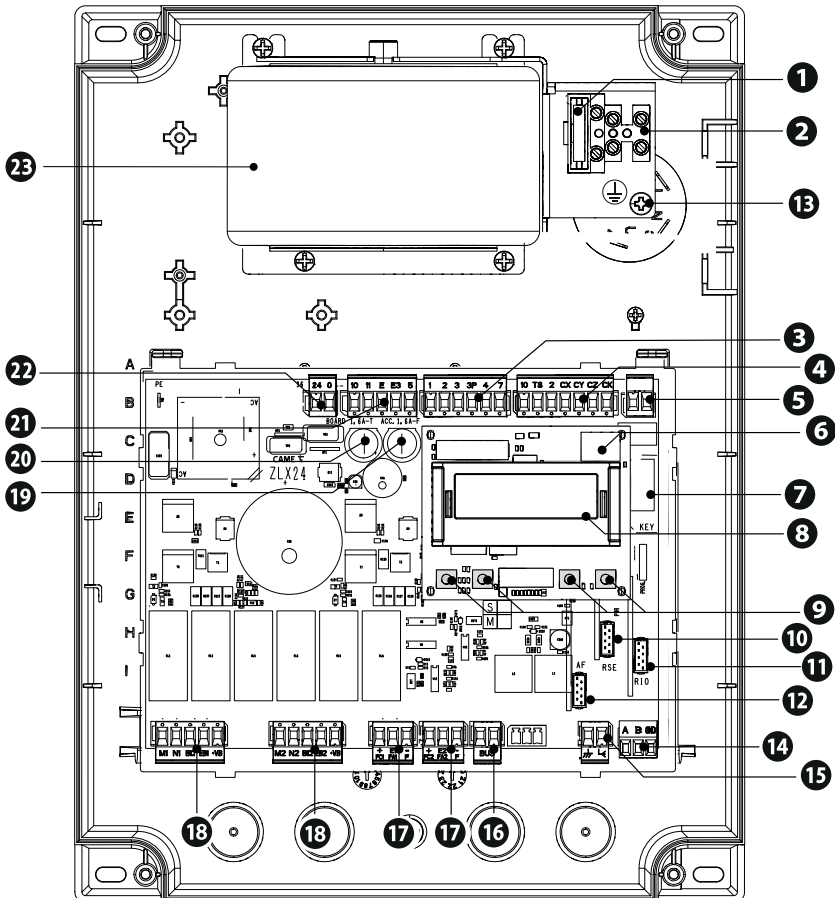
(\*\*) Средний срок службы изделия носит исключительно ориентировочный характер и рассчитывается исходя из соответствия условиям эксплуатации, монтажа и технического обслуживания. На него, среди прочих, влияют такие факторы, как климатические и погодные условия.

### Таблица предохранителей

| МОДЕЛИ                     | ZLX24SA  | ZLX24SR |
|----------------------------|----------|---------|
| Входной предохранитель     | 3,15 А F | 4 А F   |
| Предохранитель платы       | 1,6 А T  | 1,6 А T |
| Предохранитель аксессуаров | 1,6 А F  | 1,6 А F |

## Описание компонентов

- |   |   |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>1 Входной предохранитель</li> <li>2 Контакты электропитания</li> <li>3 Контакты подключения устройств управления</li> <li>4 Контакты подключения устройств безопасности</li> <li>5 Клеммная панель выхода В1-В2</li> <li>6 Разъем для карты памяти</li> <li>7 Разъем для CAME KEY</li> <li>8 Дисплей</li> <li>9 Кнопки программирования</li> <li>10 Разъем для платы RSE</li> <li>11 Разъем для платы RIO CONN</li> <li>12 Разъем для встраиваемой платы радиоприемника (AF)</li> <li>13 Заземление «звездой»</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>14 Контакты для подключения CRP</li> <li>15 Контакты для подключения антенны</li> <li>16 Клеммная панель для аксессуаров ШИНЫ</li> <li>17 Контакты для подключения концевых микровыключателей и/или энкодеров</li> <li>18 Контакты для подключения привода с энкодером или с выключателем замедления и электрозамком</li> <li>19 Предохранитель для дополнительных устройств</li> <li>20 Предохранитель для платы управления</li> <li>21 Контакты для подключения сигнальных устройств</li> <li>22 Контакты электропитания платы управления</li> <li>23 Трансформатор</li> </ul> |
|---|---|



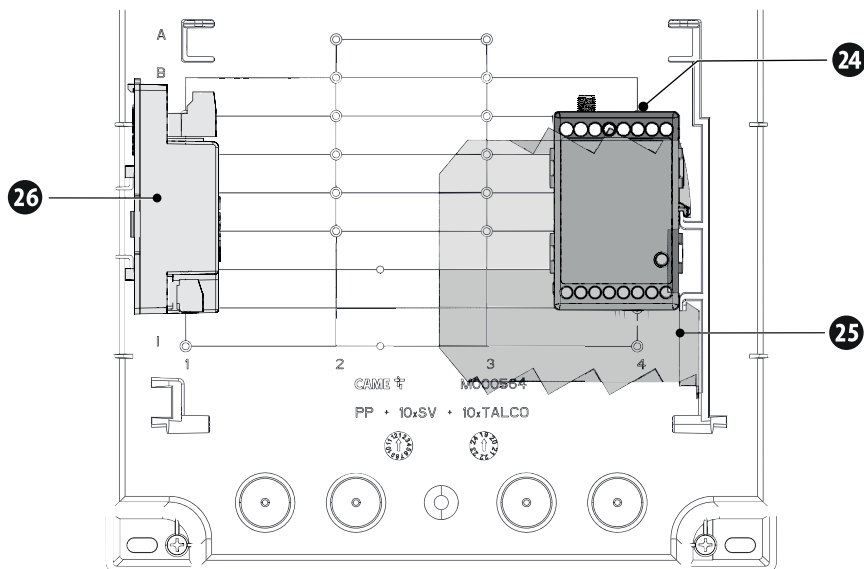
### Дополнительные аксессуары

24 Модуль RGSM001 (806SA-0010)

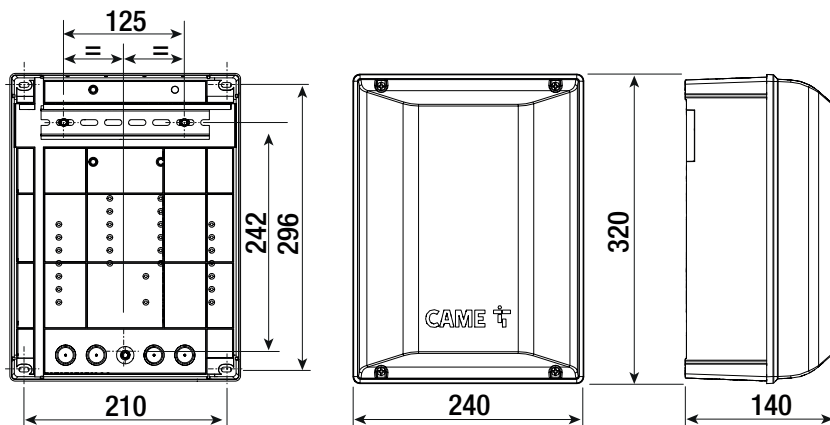
25 Модуль SMA (009SMA)

26 Плата подзарядки аккумуляторов RLB (002RLB)

Для управления всеми приводами, предусмотренными блоком управления, используйте два аккумулятора 7 Ач (846XG-0030) во внешнем электрощите.



### Габаритные размеры





## Тип и минимальное сечение кабелей

| Длина кабеля (м)                 | до 20                     | от 20 до 30               |
|----------------------------------|---------------------------|---------------------------|
| Напряжение электропитания ~230 В | 3G x 1,5 мм <sup>2</sup>  | 3G x 2,5 мм <sup>2</sup>  |
| Сигнальная лампа ~/=24 В         | 2 x 0,5 мм <sup>2</sup>   | 2 x 0,5 мм <sup>2</sup>   |
| Фотоэлементы TX (передатчики)    | 2 x 0,5 мм <sup>2</sup>   | 2 x 0,5 мм <sup>2</sup>   |
| Фотоэлементы RX (приемники)      | 4 x 0,5 мм <sup>2</sup>   | 4 x 0,5 мм <sup>2</sup>   |
| Электрозамок =12 В               | 2 x 1 мм <sup>2</sup>     | 2 x 1,5 мм <sup>2</sup>   |
| Устройства управления            | *n° x 0,5 мм <sup>2</sup> | *n° x 0,5 мм <sup>2</sup> |


\*n° = см. инструкцию по монтажу продукции


**Внимание:** указанное сечение кабеля носит ориентировочный характер и зависит от мощности мотора и длины кабеля.

 При напряжении 230 В и эксплуатации вне помещений необходимо использовать кабели типа H05RN-F, соответствующие IEC 60245 (IEC 57); в помещениях следует использовать кабели типа H05VV-F, соответствующие IEC 60227 (IEC 53). Для электропитания устройств напряжением до 48 В можно использовать кабель FROR 20-22 II, соответствующий EN 50267-2-1 (CEI).

 Для подключения антенны используйте кабель типа RG58 (рекомендуется для расстояний до 5 м).


 Для подключения через CRP используйте кабель типа UTP CAT5 (длиной до 1000 м).

 Если длина кабеля отличается от приведенной в таблице, его сечение определяется на основании реального потребления тока подключенными устройствами и в соответствии с указаниями, содержащимися в нормативе CEI EN 60204-1.

 Для последовательных подключений, предусматривающих большую нагрузку на тот же участок цепи, значения в таблице должны быть пересмотрены с учетом реальных показателей потребления и фактических расстояний. При подключении устройств, не рассматриваемых в этой инструкции, следует руководствоваться технической документацией на соответствующее изделие.

 Для подключения энкодера используйте кабель типа FRORPU 3 x 0,5 мм<sup>2</sup> или кабель, предоставляемый компанией CAME (артикул изделия 801XA-0020).

### Таблица кабелей шины:

 Рекомендуется использовать кабель FROR 2x1 мм<sup>2</sup> длиной не более 50 м от платы управления.

| Длина отдельной ветви (м) | макс. 50 м            |
|---------------------------|-----------------------|
| Кабель шины               | 2 x 1 мм <sup>2</sup> |

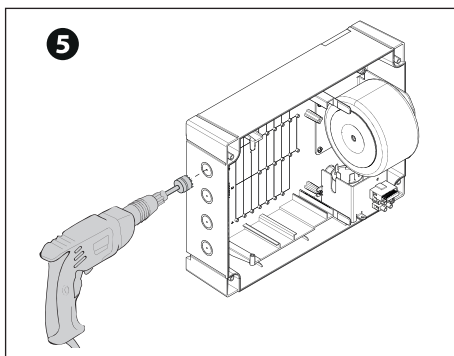
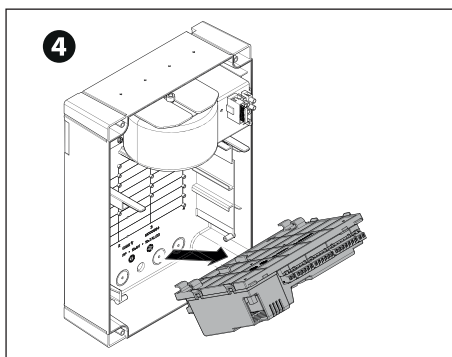
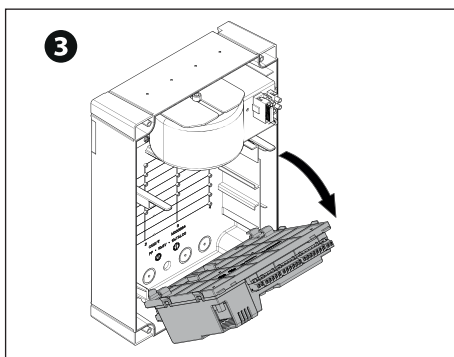
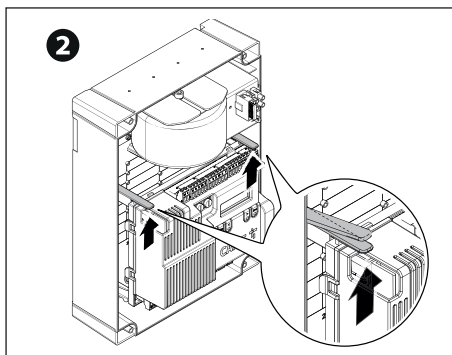
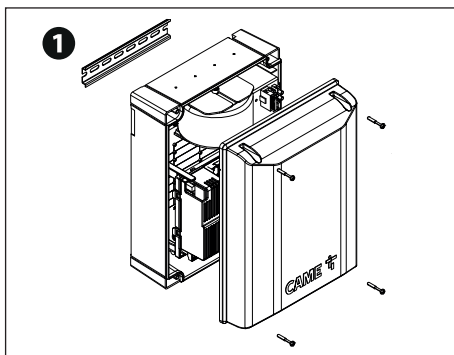
 Общая длина ветвей не может быть более 150 м.

 Кабель не может быть экранированным.



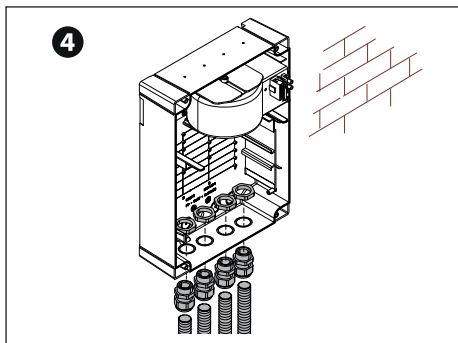
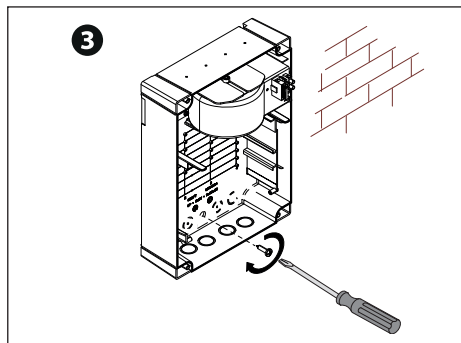
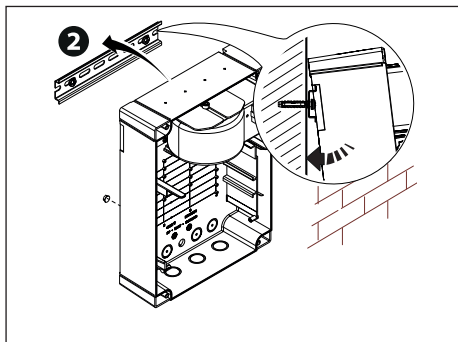
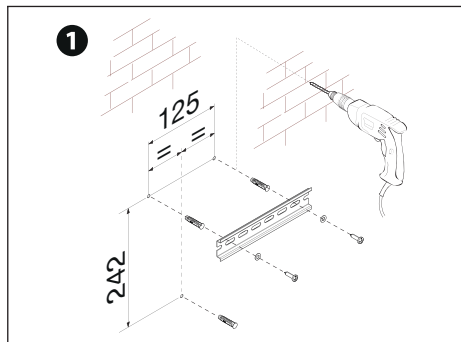
## МОНТАЖ

### Подготовка блока управления к монтажу

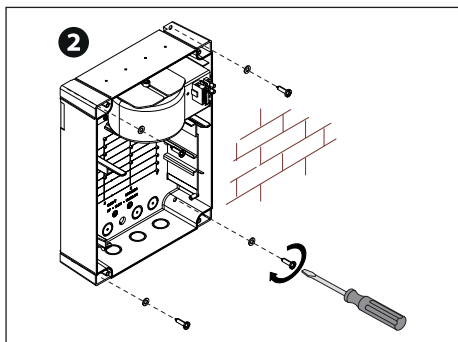
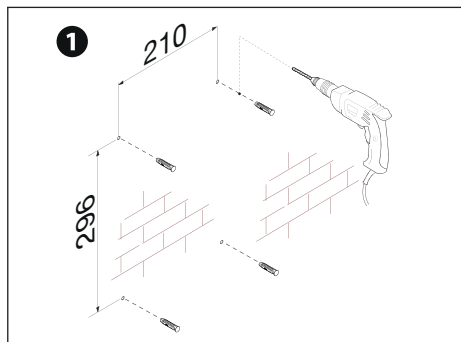


## Монтаж блока управления

### DIN-рейка



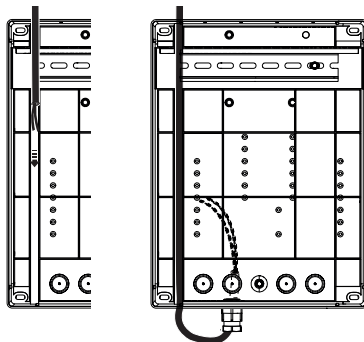
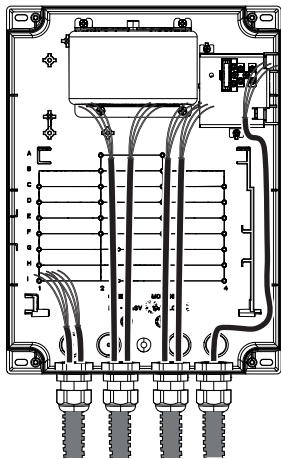
### Стандартная



## ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ

### Подготовка электрокабелей

- 📖 Выполните электрические подключения в соответствии с действующими нормами.
- 📖 Для подключения устройств к блоку управления используйте гермовводы. Один из гермовводов должен быть предназначен непосредственно для кабеля электропитания.



## 1 Подключение к сетевому электропитанию (~120/230 В, 50/60 Гц)

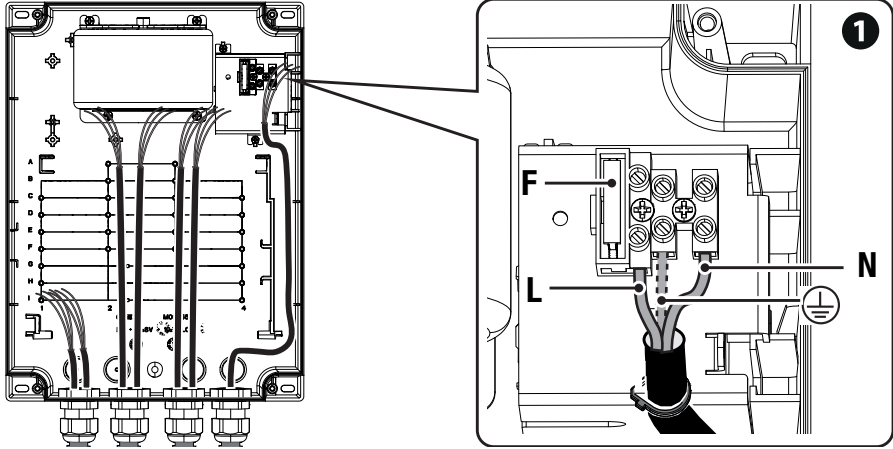
F - Входной предохранитель

L - Фазный провод

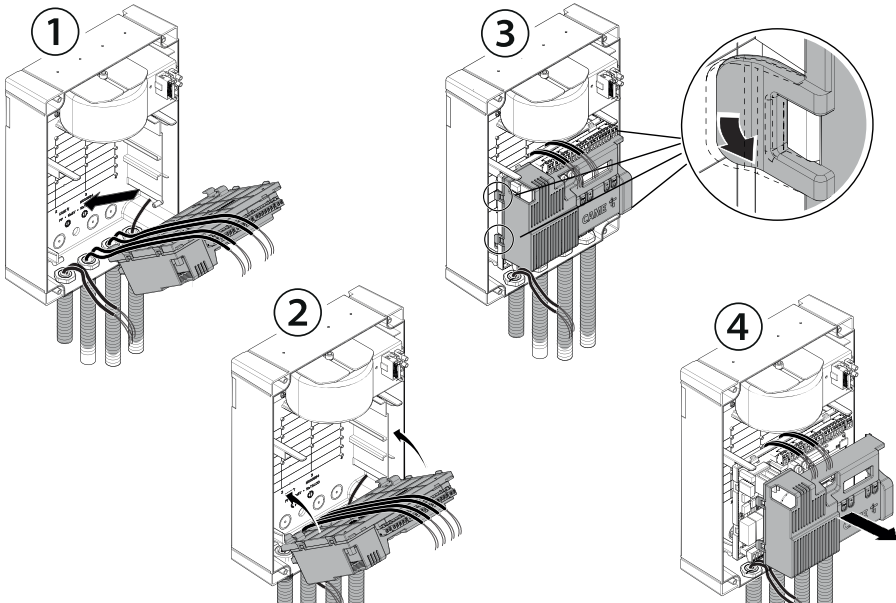
N - Нулевой провод

⊕ Провод заземления

📖 Хомут для фиксации кабелей не входит в комплект поставки.



📖 Для последующих соединений переместите электронную плату и снимите защиту платы.

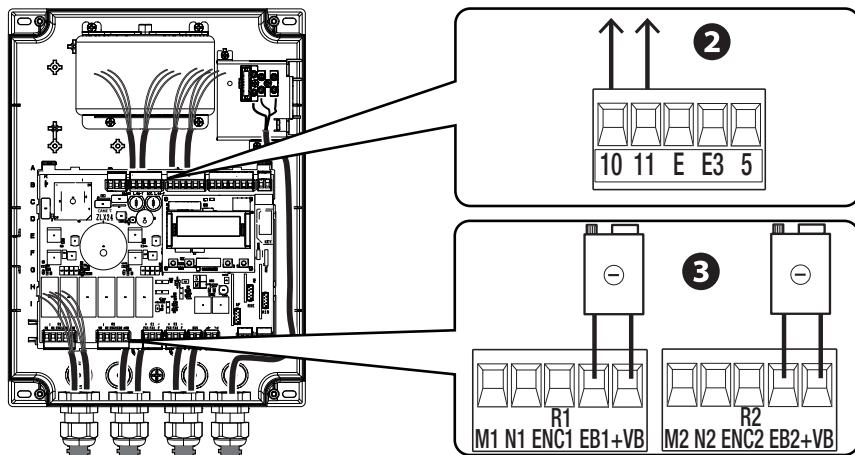


## 2 Выход электропитания аксессуаров

Выход стандартного питания ~24 В.

Выход обеспечивает напряжение =24 В (10+, 11-) при электропитании от аккумуляторов (при их наличии).

## 3 Подключение электрозамков или электромагнитов ~I=12 В, 15 Вт (макс.).



### Максимальная нагрузка на контакты

Суммарная мощность перечисленных ниже выходов не должна превышать максимальную мощность выхода [Аксессуары]

| Устройство                           | Выход   | Электропитание (В) | Макс. мощность (Вт) |
|--------------------------------------|---------|--------------------|---------------------|
| Аксессуары                           | 10 - 11 | ~26 В              | 20                  |
| Вспомогательная лампа                | 10 - E3 | ~26 В              | 10                  |
| Сигнальная лампа                     | 10 - E  | ~26 В              | 10                  |
| Лампа-индикатор состояния автоматики | 10 - 5  | ~26 В              | 3                   |

Напряжение на выходах при питании от аккумуляторов составляет 24 В постоянного тока.

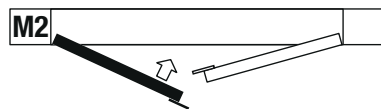
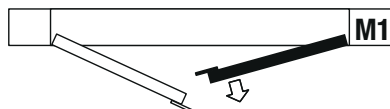
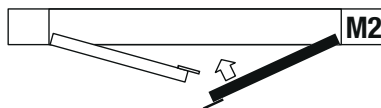
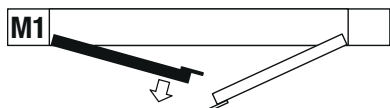
| Устройство               | Выход   | Электропитание (В) | Мощность (Вт) |
|--------------------------|---------|--------------------|---------------|
| Вспомогательные контакты | B1 - B2 | - -                | -             |
| ШИНА CXN                 | ШИНА    | =15 В -            | -             |

Разрешается подсоединять только шинные устройства Same.

## Приводы для распашных ворот

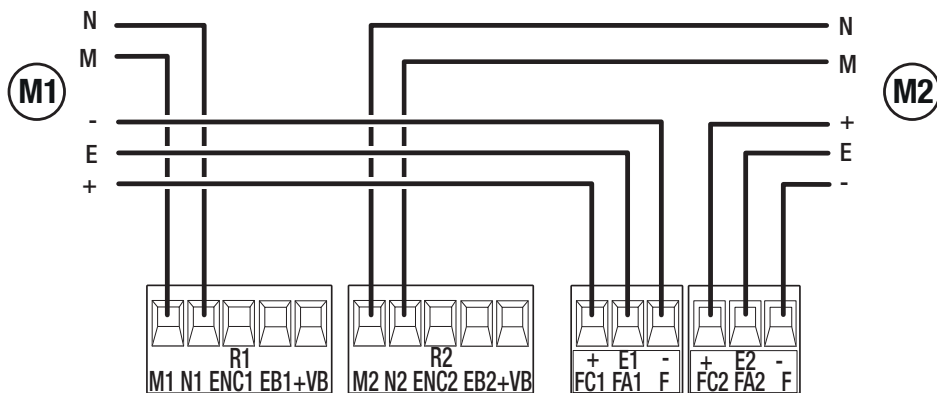
M1 =Привод с задержкой при открывании

M2 =Привод с задержкой при закрывании

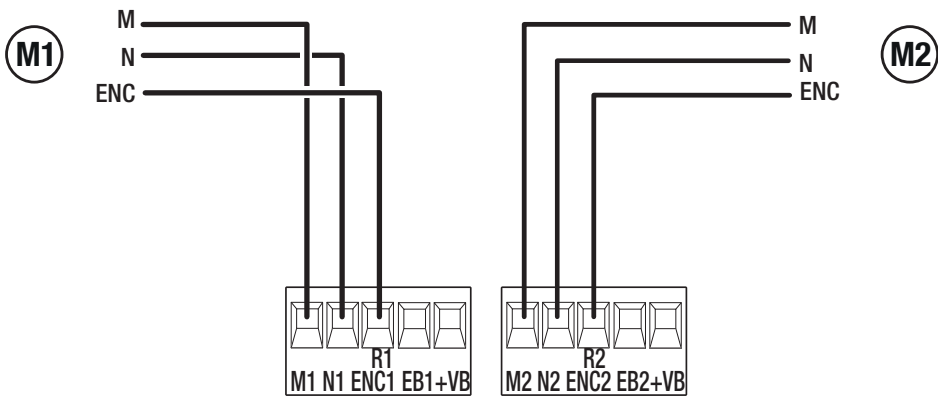


 Если система состоит из одного привода, электрические подключения должны выполняться на приводе (M2).

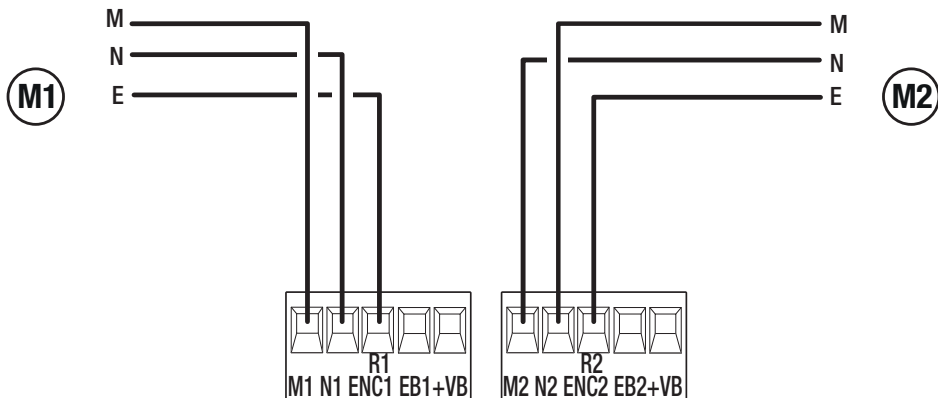
### Приводы с энкодером



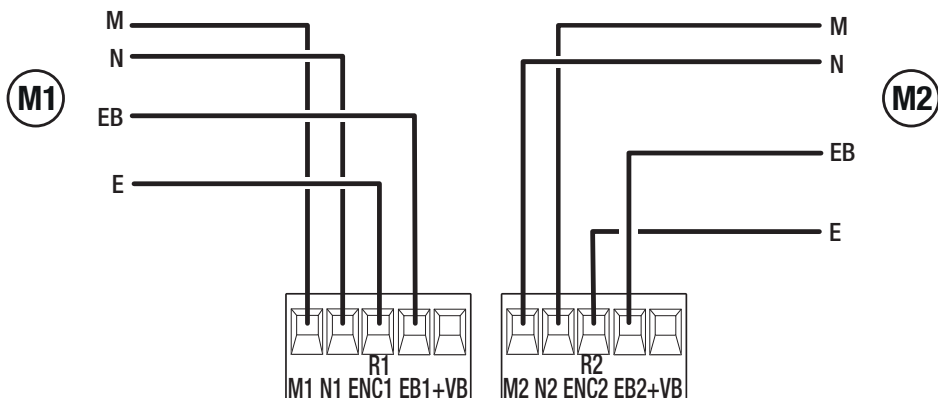
FR0G-A24E / FERNI / FERNI-V / F4024E / F4024EP



ATX / AXO / FTX / FAST-70 / AMICO / AXI

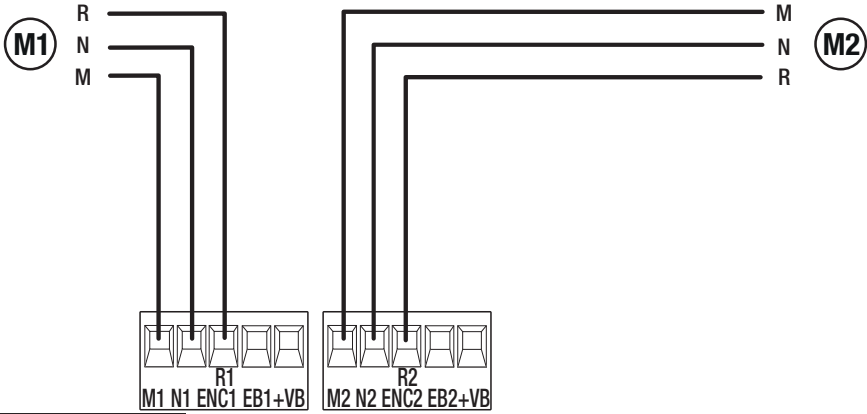


STYLO-RME

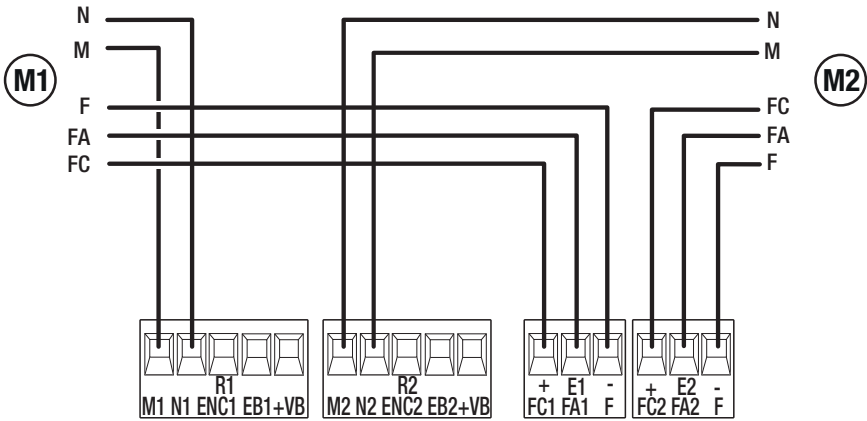


STYLO-ME

Приводы с выключателями замедления

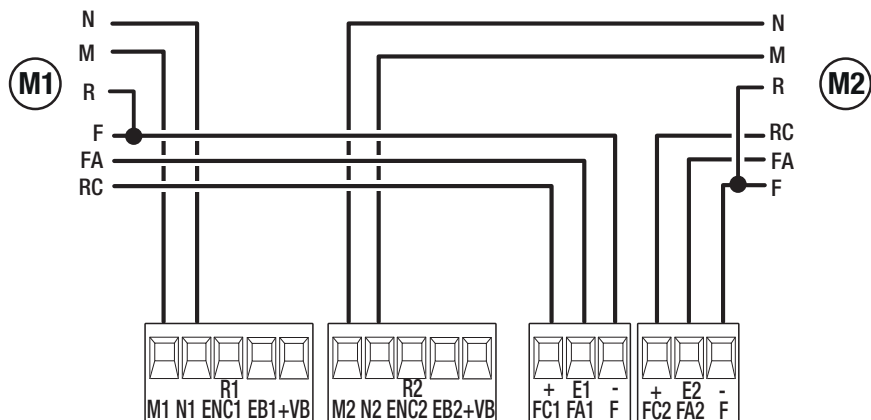


A3024N / A5024N



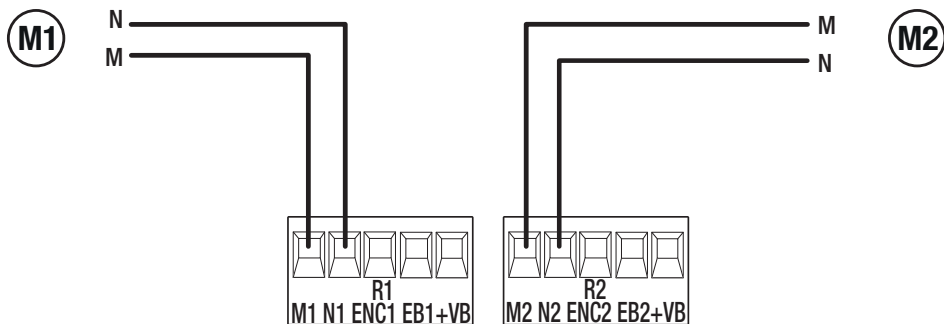
FROG-A24





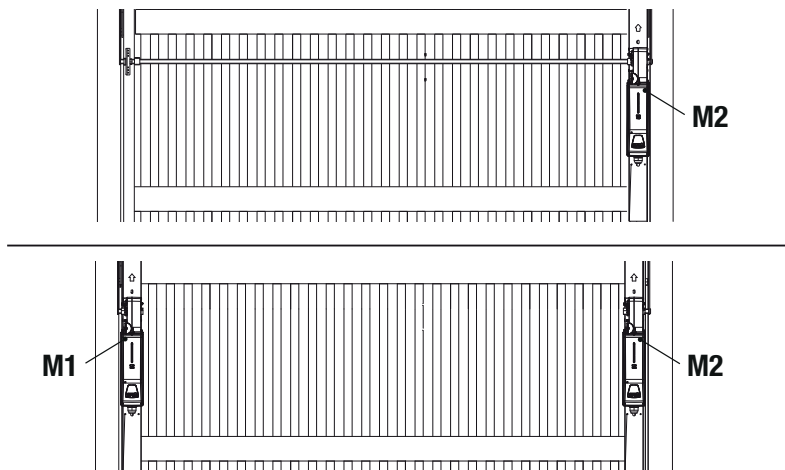
F1024

### Приводы без энкодера

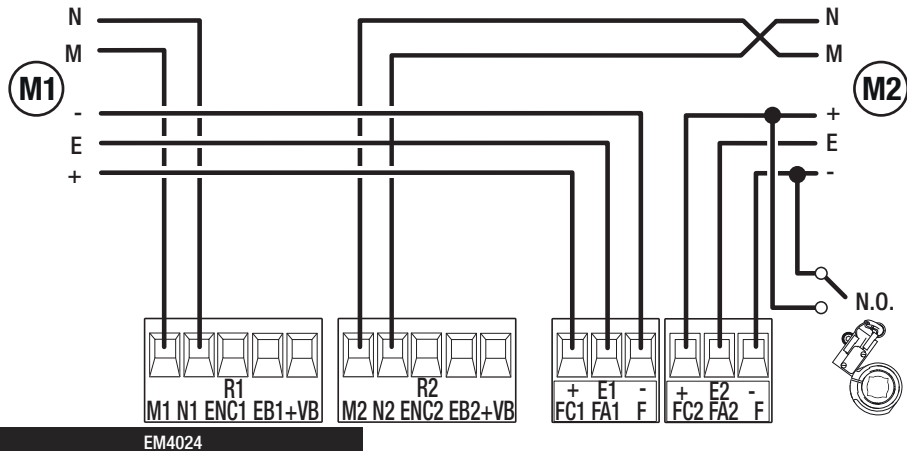


## Приводы для подъемно-поворотных ворот

M1 и M2 управляются в синхронном режиме и выполняют одни и те же действия.



Если система состоит из одного привода, электрические подключения должны выполняться на приводе (M2).



Убедитесь в том, что функция [Тип привода] установлена на EM4024.

## Устройства, подключаемые к ШИНЕ CXN

Система CXN CAME представляет собой 2-проводную неполяризованную шину, позволяющую соединять все совместимые устройства CAME.

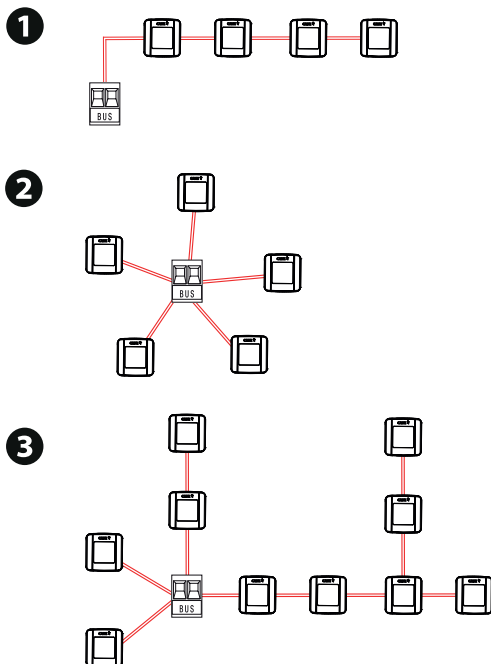
Соединение с шиной может быть следующим: последовательным, звездой или смешанным.

После выполнения кабельной проводки системы и настройки адреса на каждом устройстве можно задать функцию каждого аксессуара на блоке управления. Это позволяет выполнить конфигурирование сразу, без необходимости последующего воздействия на аксессуары или проводку системы.

BUS CXN поддерживает одновременно устройства управления, интерфейсы, фотоэлементы, устройства безопасности, сигнальные лампы, шлюзы.

### Варианты соединений

- 1 Последовательное соединение
- 2 Соединение звездой
- 3 Смешанное соединение



### Тип кабеля

⚠ Рекомендуется использовать кабель FROR 2x1 мм<sup>2</sup> длиной не более 50 м от платы управления.

| Длина отдельной ветви (м) | макс. 50 м            |
|---------------------------|-----------------------|
| Кабель шины               | 2 x 1 мм <sup>2</sup> |

- 📖 Общая длина ветвей не может быть более 150 м.
- 📖 Кабель не может быть экранированным.


## Максимальное количество подключаемых устройств по типу

| Тип устройства                       | Максимальное количество устройств каждого типа |
|--------------------------------------|--|
| Селекторы                            | 7  |
| Фотоэлементы (передатчик и приемник) | 8  |
| Интерфейс                            | 2  |
| Сигнальные лампы                     | 2  |

## Потребление устройств BUS CXN



Отсканируйте QR-код для доступа к интерактивной таблице потребления и расчета максимального количества устройств BUS, подключаемых к блоку управления.

 Потребление устройств BUS CXN рассчитывается в CXN Unit.

## Устройства управления

### 1 Кнопка «СТОП» (нормально-замкнутые контакты)

Функция останавливает ворота и исключает последующий цикл автоматического закрывания. Для возобновления движения необходимо использовать соответствующее устройство управления.

 Если этот контакт используется, его следует активировать на этапе программирования.

 Смотрите функцию [Стоп].

### 2 Устройство управления (нормально-разомкнутые контакты)

Команда «Открыть»

 При включенной функции [Присутствие оператора] необходимо обязательно перевести устройство управления в режим «ОТКРЫТЬ».

### 3 Устройство управления (нормально-разомкнутые контакты)

Команда «Частичное открывание» или «Пропуск пешеход»

 См. функцию [Регулировка частичного открывания].

### 4 Устройство управления (нормально-разомкнутые контакты)

Команда Закреть

 При включенной функции [Присутствие оператора] необходимо обязательно перевести устройство управления в режим «ЗАКРЫТЬ».


### 5 Устройство управления (нормально-разомкнутые контакты)

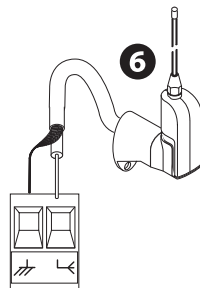
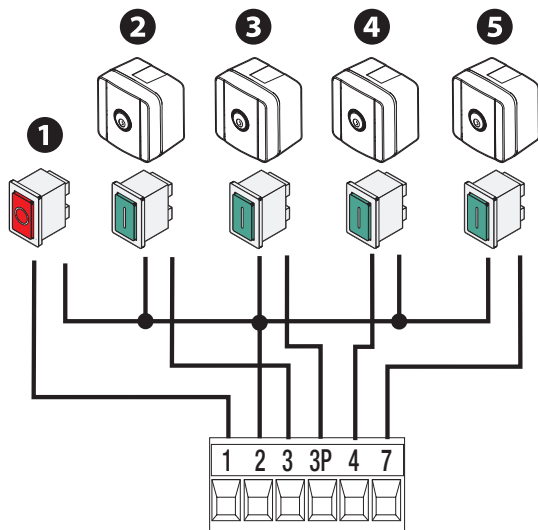
Пошаговый режим

Последовательный режим

 Смотрите функцию [Режим управления контактов 2-7].

### 6 Антенна с кабелем RG58

 Если предварительно выбранное сигнальное устройство предусматривает встроенную антенну, необходимо использовать указанные контакты для подключений.



## Устройства сигнализации

### 1 Сигнальная лампа

Мигает во время открывания и закрывания автоматики.

### 2 Вспомогательная лампа

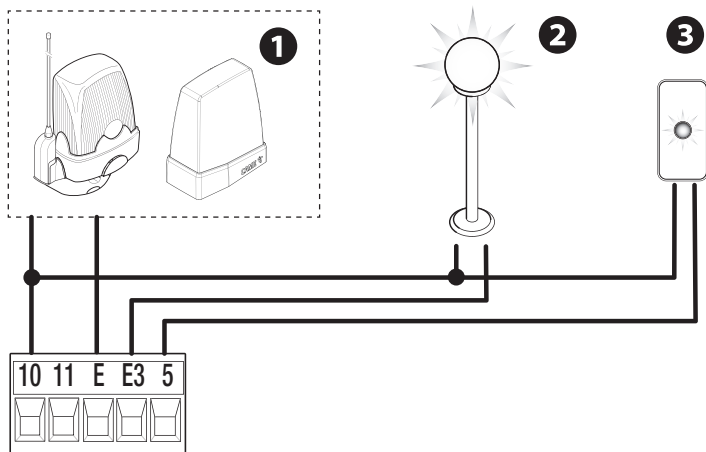
Увеличивает освещенность зоны проезда.

📖 См. функцию [Дополнительная лампа].

### 3 Лампа-индикатор состояния автоматики

Обозначает состояние автоматики.

📖 См. функцию [Индикатор открытия ворот].



## Устройства безопасности

На этапе программирования настройте действие, которое должно выполняться подключенным к контактам устройств.

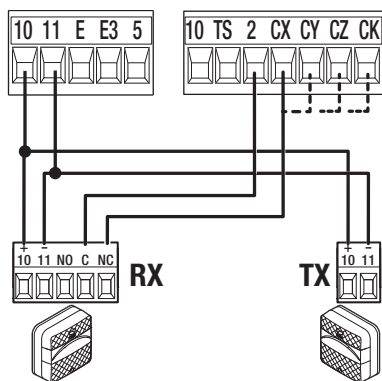
Подключите устройства безопасности ко входам CX и/или CY и/или CZ и/или CK.

Если контакты используются, CX CY CZ CK их необходимо настроить на этапе программирования.

Если в системе установлено несколько комплектов фотоэлементов, ознакомьтесь с инструкцией на соответствующий аксессуар.

### Фотоэлементы DELTA

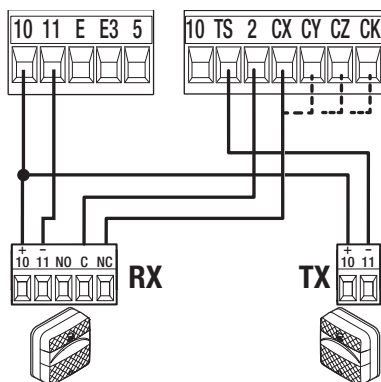
Стандартное подключение



### Фотоэлементы DELTA

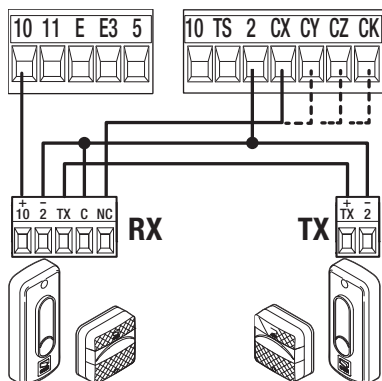
Подключение с диагностикой

См. функцию [Диагностика устройств безопасности].



### Фотоэлементы DIR / DELTA-S

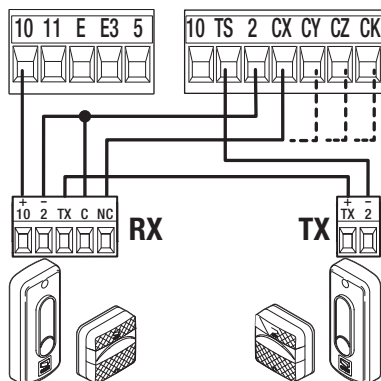
Стандартное подключение



### Фотоэлементы DIR / DELTA-S

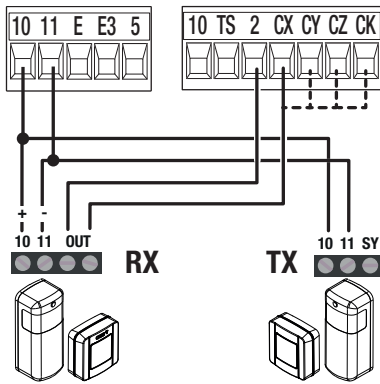
Подключение с диагностикой

См. функцию [Диагностика устройств безопасности].



## Фотоэлементы DXR - DLX

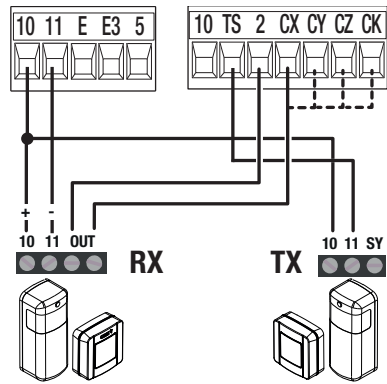
Стандартное подключение



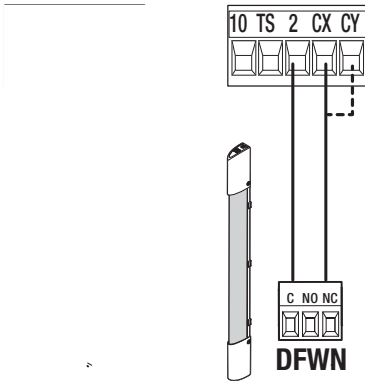
## Фотоэлементы DXR - DLX

Подключение с диагностикой

 См. функцию [Диагностика устройств безопасности].



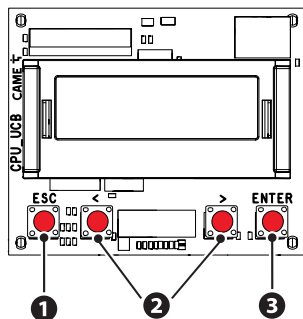
## Чувствительный профиль DFWN





## ПРОГРАММИРОВАНИЕ

### Функции кнопок программирования



#### 1 Кнопка ESC

Кнопка ESC позволяет выполнить нижеописанные действия.

- Выйти из меню
- Отменить изменения
- Вернуться на предыдущую страницу
- Остановить автоматику

#### 2 Кнопки < >

Кнопки < > позволяют выполнить нижеописанные действия.

- Навигация по пунктам меню
- Увеличение или уменьшение значения выбранного параметра

#### 3 Кнопка ENTER

Кнопка ENTER позволяет выполнить нижеописанные действия.

- Войти в меню
- Подтвердить выбор

За пределами меню кнопка ESC останавливает ворота, а кнопки < > открывают и закрывают ворота.

Посредством нажатия кнопки ENTER («ВВОД») во время выполнения маневра можно посмотреть команды открывания, частичного открывания, закрывания и остановки. Команду можно выбрать с помощью кнопок < >.

### Ввод в эксплуатацию

После выполнения всех электрических подключений переходите к вводу системы в эксплуатацию.

**Операцию должен выполнять только компетентный и квалифицированный персонал.**

Убедитесь в том, что в зоне действия автоматики отсутствуют препятствия.

Подайте напряжение и следуйте указаниям на дисплее.

Приступите к программированию с помощью МАСТЕРА НАСТРОЙКИ.

Если включение платы происходит не в первый раз, войдите в меню Настройка конфигурации > Мастер настройки. Последовательно выполняйте указания на дисплее.

После завершения программирования проверьте правильность работы сигнальных устройств, устройств безопасности и защиты, а также механизма разблокировки.

После подачи напряжения на систему ворота вначале всегда открываются; дождитесь завершения хода.

Подайте первую команду при работающих фотозлементах и с автоматикой в поле зрения, даже с помощью дистанционного управления.

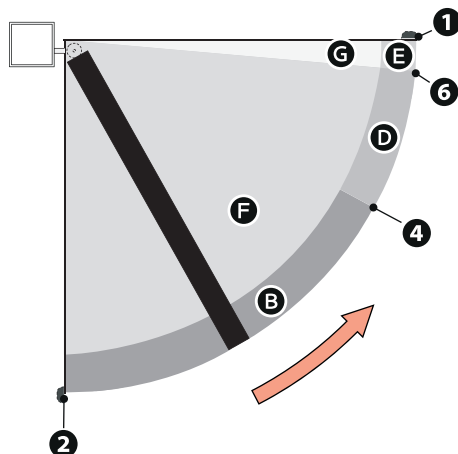
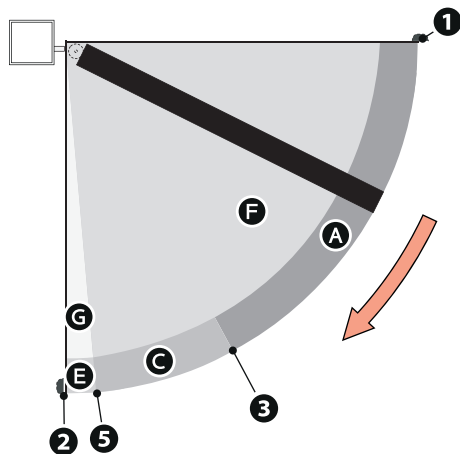
Немедленно нажмите на кнопку ESC или на кнопку «СТОП» при обнаружении неполадок, неисправностей, подозрительного шума или вибрации, а также при неожиданном поведении системы.

Если на дисплее появляется надпись «ТРЕБУЕТСЯ КАЛИБРОВКА», необходимо выполнить калибровку движения. Блок управления не принимает команды управления движением без предварительного тестирования привода.

## Графики скорости движения, замедления и остановки створки

- 1 Концевой выключатель закрывания
- 2 Концевой выключатель открывания
- 3 Начало замедления при открывании
- 4 Начало замедления при закрывании
- 5 Начало остановки привода при открывании
- 6 Начало остановки привода при закрывании

- A Скорость открывания
- B Скорость закрывания
- C Скорость замедления при открывании
- D Скорость замедления при закрывании
- E Скорость остановки (фиксированная)
- F Зона изменения направления движения в случае препятствия
- G Зона остановки движения в случае препятствия

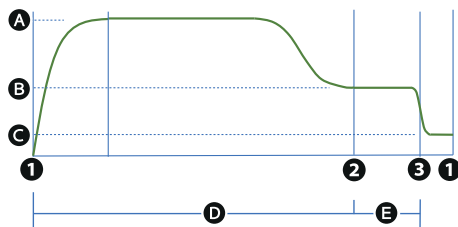


### Графики скорости движения, замедления и остановки.

Переход от одной скорости к другой всегда осуществляется с плавным ускорением/замедлением.

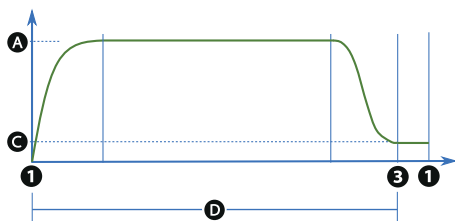
### Использование пространства для замедления (пространство для замедления > 0)

При расстоянии замедления больше 0 система обнаружения препятствий обладает большей чувствительностью вблизи начальных точек остановки, как предусмотрено ударными испытаниями.



- A Скорость открывания или закрывания
- B Скорость замедления при открывании или закрывании
- C Скорость остановки (фиксированная)
- D Чувствительность системы обнаружения препятствий при движении
- E Чувствительность системы обнаружения препятствий при замедлении
- 1 Концевой выключатель открывания или закрывания
- 2 Начало замедления при открывании или закрывании
- 3 Начало остановки при открывании или закрывании

## Без использования пространства для замедления (пространство для замедления = 0)



- A** Скорость открывания или закрывания
- C** Скорость остановки (фиксированная)
- D** Чувствительность системы обнаружения препятствий при движении
- 1** Концевой выключатель открывания или закрывания
- 3** Начало остановки при открывании или закрывании

### Виртуальный энкодер

Для приводов без энкодера или с отключенным энкодером управление движением обеспечивается ВИРТУАЛЬНЫМ ЭНКОДЕРОМ.

Калибровка движения должна выполняться ВСЕГДА, как в случае с мотором с энкодером.

Если во время калибровки (без энкодера) блок управления не обнаруживает автоматически крайнее положение, выводя на дисплей сообщение о смене состояния (в следующем порядке: CL1, CL2, OP2, OP1), повторите нижеописанные действия:

- Закрывается M1, и на дисплее появляется надпись «CL1». При достижении крайнего положения нажмите кнопку ENTER.

- Закрывается M2, и на дисплее появляется надпись «CL2». При достижении крайнего положения нажмите кнопку ENTER.

- Открывается M2, и на дисплее появляется надпись «OP2». При достижении крайнего положения нажмите кнопку ENTER.

- Открывается M1, и на дисплее появляется надпись «OP1». При достижении крайнего положения нажмите кнопку ENTER.

- На дисплее появляется надпись «Калибровка завершена» и следом символ, указывающий на то, что энкодер выключен.

Отключение энкодера приводит к снижению точности в местах начала и завершения замедления, а также при обнаружении препятствий. Если система управления AST при замедлении выключена, ворота будут двигаться одинаково как на начальном, так и на финальном этапе замедления, а обнаружение препятствия будет восприниматься как достижение механического упора.

Управление движением с соответствующими параметрами полностью соответствует описанному для приводов с энкодером.

## Меню «Функции»

### Схема меню

Некоторые пункты меню отображаются на дисплее только при выполнении определенных условий. Более подробную информацию можно найти в параграфе, посвященном конкретной функции.

| Уровень 1 | Уровень 2         | Уровень 3  | Уровень 4  |
|-----------|-------------------|--|--|
| Настройка | Настройки привода | Количество приводов<br><hr/> Модель привода<br><hr/> Энкодер<br><hr/> Снижение скорости<br><hr/> Функция конц. выключателей<br><hr/> Тип входов FC/FA<br><hr/> Тест привода<br><hr/> Калибровка движения<br><hr/> Мощность привода |  |
|           |                   | Настройка M1   | Модель привода<br><hr/> Энкодер<br><hr/> Функция конц. выключателей<br><hr/> Тип входов FC/FA<br><hr/> Снижение скорости<br><hr/> Мощность привода |
|           |                   | Настройка M2   | Модель привода<br><hr/> Энкодер<br><hr/> Функция конц. выключателей<br><hr/> Тип входов FC/FA<br><hr/> Снижение скорости<br><hr/> Мощность привода |

Настройки хода

|  |  |
|--|--|
| Скорость открывания                    |  |
| Скорость закрывания                    |  |
| Система управления AST при движении    |  |
| Замедленное начало движения            |  |
| Точка частичного открывания            |  |
| Расст. начала остановки при открывании |  |
| Расст. начала остановки при закрывании |  |
| Начало замедленного открывания         |  |
| Начало замедленного закрывания         |  |
| Замедленная скорость открывания        |  |
| Замедленная скорость закрывания        |  |
| Система управления AST при зам.        |  |
| Тест системы                           |  |
| Настройка M1                           | Скорость открывания                    |
|  | Скорость закрывания                    |
|  | Расст. начала остановки при открывании |
|  | Расст. начала остановки при закрывании |
|  | Начало замедленного открывания         |
|  | Начало замедленного закрывания         |
|  | Замедленная скорость открывания        |
|  | Замедленная скорость закрывания        |

|                                   |  |  |
|-----------------------------------|--|--|
|                                   | Настройка M2   | Скорость открывания<br>Скорость закрывания<br>Расст. начала остановки при открывании<br>Расст. начала остановки при закрывании<br>Начало замедленного открывания<br>Начало замедленного закрывания<br>Замедленная скорость открывания<br>Замедленная скорость закрывания |
| Проводные устройства безопасности | Полная остановка<br>Входные контакты СХ<br>Входные контакты СУ<br>Вход CZ<br>Вход СК<br>Самодиагностика устройств безопасности   |  |
| Устройства безопасности RIO       | RIO ED T1<br>RIO ED T2<br>RIO PH T1<br>RIO PH T2   |  |
| Устройства на шине                | Фотоэлемент ШИНЫ 1<br>Фотоэлемент ШИНЫ 2<br>Фотоэлемент ШИНЫ 3<br>Фотоэлемент ШИНЫ 4<br>Фотоэлемент ШИНЫ 5<br>Фотоэлемент ШИНЫ 6<br>Фотоэлемент ШИНЫ 7<br>Фотоэлемент ШИНЫ 8 |  |

|                       |                                 |
|-----------------------|---------------------------------|
| Ключ-выключатель ШИНЫ | Ключ вправо                     |
| 1                     | Ключ влево                      |
| Ключ-выключатель ШИНЫ | Ключ вправо                     |
| 2                     | Ключ влево                      |
| Ключ-выключатель ШИНЫ | Ключ вправо                     |
| 3                     | Ключ влево                      |
| Ключ-выключатель ШИНЫ | Ключ вправо                     |
| 4                     | Ключ влево                      |
| Ключ-выключатель ШИНЫ | Ключ вправо                     |
| 5                     | Ключ влево                      |
| Ключ-выключатель ШИНЫ | Ключ вправо                     |
| 6                     | Ключ влево                      |
| Ключ-выключатель ШИНЫ | Ключ вправо                     |
| 7                     | Ключ влево                      |
| Модуль ввода/вывода   | Вход I1                         |
|                       | Вход I2                         |
|                       | Выход индикатора                |
| BUS 1                 | Релейный выход                  |
| Модуль ввода/вывода   | Вход I1                         |
|                       | Вход I2                         |
|                       | Выход индикатора                |
| BUS 2                 | Релейный выход                  |
| Сигн. лампа шины      | Цвет при открыв                 |
|                       | Цвет при закрыв                 |
|                       | Цвет. авт. закр.                |
|                       | Время предв. вкл. сигн. лампы   |
|                       | Сигнализирует об ошибках        |
| Свет. устр. шины      | Сигнализирует о техобслуживании |

|                      |  |  |
|----------------------|--|--|
| Входы команд         | Команда 2-7  |  |
| Функции              | Замок<br><hr/> Дожим при закрывании<br><hr/> Функция «Молоток»<br><hr/> Освобождение от препятствия<br><hr/> Выход В1-В2<br><hr/> Присутствие оператора<br><hr/> Препятствие при остановленном приводе |  |
| Настройки времени    | Авт. закрывание<br><hr/> Частичное автоматическое закрывание<br><hr/> Задержка М1 при открывании<br><hr/> Задержка М2 при закрывании   |  |
| Управление лампами   | Индикатор открытия ворот<br><hr/> Вспомогательная лампа<br><hr/> Время дополнительного освещения<br><hr/> Время предварительного включения сигнальной лампы  |  |
| Связь RSE            | Адрес CRP<br><hr/> Скорость порта RSE  |  |
| Внешняя память       | Сохранение данных<br><hr/> Считывание данных   |  |
| Сброс параметров     |  |  |
| Управление процессом |  |  |



|   |   |  |  |
|---|---|--|--|
| <p>Управление</p> <p>пользователями</p> | <p>Новый пользователь</p> <hr/> <p>Удаление пользователя</p> <hr/> <p>Удалить всех пользователей</p> <hr/> <p>Радиодекодер</p> <hr/> <p>Автоматическое определение динамического кода</p> <hr/> <p>Изменение режима</p> |  |  |
| <p>Информация</p>                       | <p>Версия прошивки</p> <hr/> <p>Сост. устр. ШИНЫ</p> <hr/> <p>Счетчики движения</p> <hr/> <p>Настройка техобслуживания</p> <hr/> <p>Сброс технического обслуживания</p> <hr/> <p>Список ошибок</p>                      |  |  |
| <p>Управление таймером</p>              | <p>Показать часы</p> <hr/> <p>Настройка часов</p> <hr/> <p>Автоматический переход на летнее время</p> <hr/> <p>Формат времени</p> <hr/> <p>Создать новый таймер</p>   | <p>Открытие</p> <hr/> <p>Частичное открытие</p> <hr/> <p>Выход В1-В2</p> | <p>Время начала</p> <hr/> <p>Время окончания</p> <hr/> <p>Дни недели</p> <hr/> <p>Время начала</p> <hr/> <p>Время окончания</p> <hr/> <p>Дни недели</p> <hr/> <p>Время начала</p> <hr/> <p>Время окончания</p> <hr/> <p>Дни недели</p> |

|  |                |                   |                 |
|--|----------------|-------------------|-----------------|
|  |                | Реле модуля BUS 1 | Время начала    |
|  |                |                   | Время окончания |
|  |                |                   | Дни недели      |
|  |                | Реле модуля BUS 2 | Время начала    |
|  |                |                   | Время окончания |
|  |                |                   | Дни недели      |
|  | Удалить таймер |                   |                 |

|      |  |  |  |
|------|--|--|--|
| Язык |  |  |  |
|------|--|--|--|

|        |                     |  |  |
|--------|---------------------|--|--|
| Пароль | Активировать пароль |  |  |
|        | Удалить пароль      |  |  |
|        | Изменить пароль     |  |  |

## Меню «Функции»

### Количество приводов

Устанавливает количество приводов, управляющих воротами.

Настройка>

Настройки привода


**Количество приводов**


M1+M2 (по умолчанию)

M2

## Модель привода


Настраивает модель установленного привода на M1 и M2.


 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

|  |                       |   |
|--|-----------------------|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Настройки привода</p> | <p>Модель привода</p> | <p>Общий<br/>                 STYLO-ME<br/>                 STYLO-RME<br/>                 FTX<br/>                 FAST-70<br/>                 AXI<br/>                 A1824<br/>                 FERNI<br/>                 FERNI-V<br/>                 AXO<br/>                 A3024N/A5024N<br/>                 FROG-A24<br/>                 FROG-A24E (по умолчанию)<br/>                 ATS<br/>                 F1024<br/>                 F4024E<br/>                 F4024EP<br/>                 EM4024<br/>  При выборе EM4024 M1 и M2 управляются в синхронном режиме и выполняют одни и те же действия. Необходимо убедиться в том, что для обоих приводов установлено одно и то же направление открывания и закрывания.</p> |
|--|-----------------------|---|

## Энкодер

Использует вход энкодера от двигателя.

 Параметр доступен только для приводов с энкодером.

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

|  |                |  |
|--|----------------|--|
| <p>Настройка&gt;<br/>Настройки привода</p> | <p>Энкодер</p> | <p>Включено (по умолчанию)<br/>Отключено</p> |
|--|----------------|--|

## Снижение скорости

Функция позволяет уменьшить минимальное напряжение, подаваемое на привод.


 Параметр доступен только для приводов Stylo ME и Stylo RME.

|  |                          |  |
|--|--------------------------|--|
| <p>Настройка&gt;<br/>Настройки привода</p> | <p>Снижение скорости</p> | <p>От 0 % до 50 % (по умолчанию 0 %)</p> |
|--|--------------------------|--|


### Функция конц. выключателей


Устанавливается режим работы входов для выключателей замедления/концевых выключателей.

 Функция доступна только для моторов, в которых она предусмотрена.

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

 После изменения функции контактов замедления/концевых выключателей потребуется выполнить калибровку [Функция «Калибровка движения»].


 В случае использования входов для замедления, по завершении калибровки плата автоматически настроит точки замедления. Эти изменяемые параметры позволяют замедлить движение створки, даже без выключателя замедления.

 Тип входа (нормально разомкнутые или нормально замкнутые контакты) может быть изменен только при приводе общего типа [Функция «Тип концевых выключателей»]. Во всех других случаях действует тип, предусмотренный конкретным приводом.

|                                 |                               |   |
|---------------------------------|-------------------------------|---|
| Настройка><br>Настройки привода | Функция конц.<br>выключателей | Отключено<br>Остановка в FA, остановка в FC<br>Замедление в FA/FC<br>Остановка в FA, замедл. в FC |
|---------------------------------|-------------------------------|---|

### Тип входов FC/FA

Устанавливает тип входов FC/FA

 Функция отображается только при выборе привода общего типа [Функция «Тип привода» установлена на «Общий»].


 Функция доступна только в том случае, если включена функция [Концевые выключатели].

|                                 |                  |   |
|---------------------------------|------------------|---|
| Настройка><br>Настройки привода | Тип входов FC/FA | Нормально разомкнутые (по умолчанию)<br>Нормально замкнутые<br>Нормально замкнутые для входа FA, нормально разомкнутые для входа FC |
|---------------------------------|------------------|---|


### Тест привода

Проверка направления открывания створок ворот.

При активированной функции кнопка > открывает/закрывает створку, подключенную к M2, а кнопка < открывает/закрывает створку, подключенную к M1. Движение продолжается до тех пор, пока нажата кнопка, или до упора крайнего положения. Если кнопку отпустить, движение остановится.

 Если створка движется в неправильную сторону, поменяйте местами контакты подключения привода.

 Движение створок будет осуществляться на уменьшенной скорости.

|                                 |              |   |
|---------------------------------|--------------|---|
| Настройка><br>Настройки привода | Тест привода | Кнопка > открывает и закрывает створку M2<br>Кнопка < открывает и закрывает створку M1<br> При каждом нажатии кнопки (> для M2 и < для M1) направление движения створки меняется с открывания на закрывание и наоборот. Об изменении направления движения сообщается на дисплее. |
|---------------------------------|--------------|---|

### Калибровка движения

Запускает автоматическое определение параметров хода.

Настройка>  
Настройки привода

Калибровка движения

### Мощность привода


Уменьшает или увеличивает максимальное толкающее усилие приводов, подключенных к M1 и M2, во время движения.

 Уменьшает толкающее усилие, повышает чувствительности системы обнаружения препятствий.

Настройка>  
Настройки привода

Мощность привода

От 30 % до 130 % (по умолчанию 100 %)

 При выборе 100 % используется максимальное толкающее усилие по умолчанию для заданного типа привода. При уменьшении или увеличении процента происходит снижение или увеличение максимального толкающего усилия.

### Настройка мотора M1

Позволяет изменить некоторые из вышеперечисленных параметров только для привода M1 (если он отличается от M2).

 Функция отображается только в том случае, если для функции [Количество приводов] выбрана опция «M1+M2».

Настройка>  
Настройки привода  
Настройка мотора M1

Модель привода  
Энкодер  
Функция конц.  
выключателей  
Тип входов FC/FA  
Снижение скорости  
Мощность привода

 Посмотреть конкретные параметры каждой функции.

### Настройка мотора M2

Позволяет изменить некоторые из вышеперечисленных параметров только для привода M2 (если он отличается от M1).

 Функция отображается только в том случае, если для функции [Количество приводов] выбрана опция «M1+M2».


Настройка>  
Настройки привода  
Настройка мотора M2

Модель привода  
Энкодер  
Функция конц.  
выключателей  
Тип входов FC/FA  
Снижение скорости  
Мощность привода

 Посмотреть конкретные параметры каждой функции.

### Скорость открывания


Устанавливает скорость открывания обоих приводов (в процентном отношении к максимальной скорости).

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

|                              |                     |                                      |
|------------------------------|---------------------|--------------------------------------|
| Настройка><br>Настройки хода | Скорость открывания | от 40 % до 100 % (по умолчанию 70 %) |
|------------------------------|---------------------|--------------------------------------|

### Скорость закрывания



Устанавливает скорость закрывания обоих приводов (в процентном отношении к максимальной скорости).

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

|                              |                     |                                      |
|------------------------------|---------------------|--------------------------------------|
| Настройка><br>Настройки хода | Скорость закрывания | от 40 % до 100 % (по умолчанию 70 %) |
|------------------------------|---------------------|--------------------------------------|

### Система управления AST при движении

Функция регулирует чувствительность системы обнаружения препятствий (в процентном отношении) во время движения.

|                              |                                     |   |
|------------------------------|-------------------------------------|---|
| Настройка><br>Настройки хода | Система управления AST при движении | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>Мин.<br/>Сред.<br/>Макс.</p> <p> Отключено = Максимальный дожим и низкая чувствительность обнаружения препятствий.<br/> Максимальный = Минимальный дожим и высокая чувствительность обнаружения препятствий.</p> <p>Персонализированный<br/>Персонал. при закр.<br/>Персонал. при откр.</p> <p>Используемые персонализированные значения даны в процентах:<br/>- на 10% (минимальный дожим и высокая чувствительность обнаружения препятствий)<br/>- на 100% (максимальный дожим и низкая чувствительность обнаружения препятствий)</p> |
|------------------------------|-------------------------------------|---|

### Задержка при закрывании

Устанавливает начальную фазу замедления в процентном отношении ко всей траектории движения после каждой команды закрывания.

 Функция отображается только в том случае, если [«Тип привода»] установлен на EM4024.

|                              |                             |  |
|------------------------------|-----------------------------|--|
| Настройка><br>Настройки хода | Замедленное начало движения | Отключено (по умолчанию)<br>От 1 % до 30 % |
|------------------------------|-----------------------------|--|


### Регулировка частичного открывания

В случае односторчатых ворот определение частичного открывания створки в процентном отношении к ее общему ходу.

В случае двусторчатых ворот определение частичного открывания створки M2 в процентном отношении к ее общему ходу.


Настройка>  
Настройки хода

Точка частичного открывания

от 10% до 100% (по умолчанию 100%)  
 100 % = Открывание для прохода пешеходов

### Участок остановки привода при открывании

Устанавливает конечную фазу замедления створки M1 и M2 при открывании в процентном отношении ко всей траектории движения.

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.


Настройки хода  
Настройка>

Расст. начала остановки при открывании

От 0,5 % до 25,0 % (по умолчанию 8,0 %)

### Участок остановки привода при закрывании

Устанавливает конечную фазу замедления створки M1 и M2 при закрывании в процентном отношении ко всей траектории движения.

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.


Настройка>  
Настройки хода

Расст. начала остановки при закрывании

От 0,5 % до 25,0 % (по умолчанию 8,0 %)

### Начало замедления при открывании

Устанавливает процент от общей траектории движения, в пределах которого M1 и M2, после точки начального замедления при открывании, продолжают движение с постоянным замедлением.

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

 Для раздельной настройки M1 или M2 используйте меню «Настроить M1» или «Настроить M2».

 Даже если функция отключена, ворота замедляют движение при приближении к точке останова.


Настройка>  
Настройки хода

Начало замедленного открывания


Отключено (по умолчанию)  
От 1 % до 50 %

### Начало замедления при закрывании

Устанавливает процент от общей траектории движения, в пределах которого M1 и M2, после точки начального замедления при закрывании, продолжают движение с постоянным замедлением.

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

 Для раздельной настройки M1 или M2 используйте меню «Настроить M1» или «Настроить M2».

 Даже если функция отключена, ворота замедляют движение при приближении к точке останова.


Настройка>  
Настройки хода


Начало замедленного закрывания


Отключено (по умолчанию)  
От 1 % до 50 %

### Скорость замедления при открывании

Устанавливает скорость замедления при открывании M1 и M2 (в процентном отношении к максимальной скорости).

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

 Параметр используется только в том случае, если активна функция [«Точка замедления при открывании»].

 Для приводов Stylo ME и Stylo RME может потребоваться снизить минимальное подаваемое напряжение для достижения желаемого процента замедления. См. настройки функции [«Снижение скорости»].

Настройка>


Настройки хода


Замедленная скорость  
открывания


От 10 % до 50 % (по умолчанию 40 %)

### Скорость замедления при закрывании

Устанавливает скорость замедления при закрывании M1 и M2 (в процентном отношении к максимальной скорости).

 Если значение, заданное для M1, отличается от заданного для M2, здесь отображается только значение для M2.

 Параметр используется только в том случае, если активна функция [«Точка замедления при закрывании»].

 Для приводов Stylo ME и Stylo RME может потребоваться снизить минимальное подаваемое напряжение для достижения желаемого процента замедления. См. настройки функции [«Снижение скорости»].

Настройка>

Настройки хода


Замедленная скорость  
закрывания

От 10 % до 50 % (по умолчанию 40 %)



## Система управления AST при замедлении

Функция регулирует чувствительность системы обнаружения препятствий (в процентном отношении) во время замедления.

 **Параметр используется только в том случае, если задана точка начала замедления при открывании и закрывании.**

Настройка>  
Настройки хода


Система управления AST  
при зам.


Отключено (по умолчанию)

Мин.

Сред.

Макс.

 **Отключено = Максимальный дожим и низкая чувствительность обнаружения препятствий.**

 **Максимальный = Минимальный дожим и высокая чувствительность обнаружения препятствий.**

Персонализированный

Персонал. при закр.

Персонал. при откр.



Используемые персонализированные значения даны в процентах:

- на 10% (минимальный дожим и высокая чувствительность обнаружения препятствий)
- на 100% (максимальный дожим и низкая чувствительность обнаружения препятствий)

## Тест системы

Включает/выключает режим тестирования для проверки толкающего усилия. Если эта функция включена, автоматика не сообщает об ошибках, связанных с обнаружением препятствий после нескольких последовательных соприкосновений.

 **Режим тестирования отключается автоматически спустя 1 час после активации.**

 **Если функция выбрана, на дисплее появляется иконка .**

Настройка>  
Настройки хода

Тест системы

Активировать режим тестирования

Отключить режим тестирования

## Настройка движения M1


Позволяет изменить некоторые из вышеперечисленных параметров только для привода M1 (если он отличается от M2).

 Функция отображается только в том случае, если для функции [Количество приводов] выбрана опция «M1+M2».

 Функция не отображается при использовании привода EM4024 [Функция «Тип привода» установлена на EM4024].

Настройка>  
Настройки хода>  
Настройка M1

Скорость открывания  
Скорость закрывания  
Участок остановки  
привода при открывании  
Участок остановки  
привода при закрывании  
Начало замедления при  
открывании  
Начало замедления при  
закрывании  
Скорость замедления  
при открывании  
Скорость замедления  
при закрывании

 Посмотреть конкретные параметры каждой функции.

## Настройка движения M2


Позволяет изменить некоторые из вышеперечисленных параметров только для привода M2 (если он отличается от M1).

 Функция отображается только в том случае, если для функции [Количество приводов] выбрана опция «M1+M2».

 Функция не отображается при использовании привода EM4024 [Функция «Тип привода» установлена на EM4024].


Настройка>  
Настройки хода>  
Настройка M2

Скорость открывания  
Скорость закрывания  
Участок остановки  
привода при открывании  
Участок остановки  
привода при закрывании  
Начало замедления при  
открывании  
Начало замедления при  
закрывании  
Скорость замедления  
при открывании  
Скорость замедления  
при закрывании

 Посмотреть конкретные параметры каждой функции.

### Полная остановка

Активируйте или отключите вход 2-1. Если вход активен, контакты используются как нормально-замкнутые.

 Если входные контакты разомкнуты, функция блокирует выполнение любой команды, включая автоматическое закрывание.

Настройка>  
Проводные устройства  
безопасности

**Полная остановка**

Отключено (по умолчанию)  
Активировано

### Входные контакты CX , вход CY , вход CZ , Вход СК

Присваивает функцию входу CX или CY или CZ или СК

Настройка>  
Проводные устройства  
безопасности

**Входные контакты CX**  
**Входные контакты CY**  
**Вход CZ**  
**Вход СК**

Отключено (по умолчанию)  
C1 = Открывание в режиме закрывания (фотоэлементы)  
C2 = Закрывание в режиме открывания (фотоэлементы)  
C3 = Частичная остановка Только при включенной функции [Авт. закрывание].  
C4 = Обнаружение препятствия (фотоэлементы)  
C7 = Открывание в режиме закрывания (чувствительные профили)  
C8 = Закрывание в режиме открывания (чувствительные профили)  
C13 = Открывание в режиме закрывания с немедленным закрыванием после устранения препятствия, в том числе при неподвижных воротах  
g7 = Открывание в режиме закрывания (чувствительный профиль с сопротивлением 8K2)  
g8 = Повторное открывание в режиме открывания (чувствительный профиль с сопротивлением 8K2)  
g7 (два чувствительных профиля) = Открывание в режиме закрывания (комплект чувствительных профилей с сопротивлением 8K2)  
g8 (два чувствительных профиля) = Открывание в режиме закрывания (комплект чувствительных профилей с сопротивлением 8K2)

## Самодиагностика устройств безопасности


Активирует проверку работы фотоэлементов, подключенных к выбранным входам, после каждой команды открывания и закрывания.

 **Выполните тест, подключив фотоэлементы к контактам TS [см. раздел «Устройства безопасности»].**

|  |   |  |
|--|---|--|
| <p>Настройка&gt;<br/>Проводные устройства безопасности</p> | <p>Самодиагностика устройств безопасности</p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>CX ____<br/>_ CY __<br/>CX CY __<br/>__ CZ _<br/>CX _ CZ _<br/>_ CY CZ _<br/>CX CY CZ _<br/>__ _ CK<br/>CX __ CK<br/>_ CY _ CK<br/>CX CY _ CK<br/>__ CZ CK<br/>CX _ CZ CK<br/>_ CY CZ CK<br/>CX CY CZ CK</p> |
|--|---|--|

## RIO ED T1 и RIO ED T2


Позволяет присвоить одну из предусмотренных функций беспроводному устройству безопасности.

 **Функция доступна только при наличии интерфейсной платы RIO Conn.**

|  |                                |   |
|--|--------------------------------|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства безопасности<br/>RIO</p> | <p>RIO ED T1<br/>RIO ED T2</p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>P0 = Останавливает ворота и отменяет последующий цикл автоматического закрывания. Для возобновления движения необходимо использовать соответствующее устройство управления.<br/>P7 = Открывание в режиме закрывания.<br/>P8 = Закрывание в режиме открывания.</p> |
|--|--------------------------------|---|

## RIO PH T1 и RIO PH T2

Позволяет присвоить одну из предусмотренных функций беспроводному устройству безопасности.

 **Функция доступна только при наличии интерфейсной платы RIO Conn.**

|  |                                |   |
|--|--------------------------------|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства безопасности<br/>RIO</p> | <p>RIO PH T1<br/>RIO PH T2</p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>P1 = Открывание в режиме закрывания.<br/>P2 = Закрывание в режиме открывания.<br/>P3 = Частичная остановка. Только при включенной функции [Авт. закрывание].<br/>P4 = Обнаружение препятствия.<br/>P13 = Открывание в режиме закрывания с немедленным закрыванием после устранения препятствия, в том числе при неподвижных воротах</p> |
|--|--------------------------------|---|

### Фотоэлемент ШИНЫ <n>

Позволяет связать с входом Фотоэлемент ШИНЫ <n> одну из доступных функций.



<n> составляет от 1 до 8 и соответствует адресу, заданному на dip-переключателе фотоэлемента



Функция появляется только при наличии подключенного фотоэлемента с шинным соединением.

|   |  |  |
|---|--|--|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства на шине</p> | <p><b>Фотоэлемент ШИНЫ 1</b><br/><b>Фотоэлемент ШИНЫ 2</b><br/><b>Фотоэлемент ШИНЫ 3</b><br/><b>Фотоэлемент ШИНЫ 4</b><br/><b>Фотоэлемент ШИНЫ 5</b><br/><b>Фотоэлемент ШИНЫ 6</b><br/><b>Фотоэлемент ШИНЫ 7</b><br/><b>Фотоэлемент ШИНЫ 8</b></p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>C1 = Открывание в режиме закрывания (фотоэлементы)<br/>C2 = Закрывание в режиме открывания (фотоэлементы)<br/>C3 = Частичная остановка Только при включенной функции [Авт. закрывание].<br/>C4 = Обнаружение препятствия (фотоэлементы)<br/>C13 = Открывание в режиме закрывания с немедленным закрыванием после устранения препятствия, в том числе при неподвижных воротах<br/>Открыть<br/>Закрыть</p> |
|---|--|--|

### Ключ-выключатель ШИНЫ <n>

Присваивает функцию входу ключа-выключателя BUS <n>. Можно установить различные функции в зависимости от направления вращения ключа.



<n> составляет от 1 до 7 и соответствует адресу, заданному на dip-переключателе ключа-выключателя




Функция доступна только при наличии подключенного ключа-выключателя BUS.


|   |   |  |
|---|---|--|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства на шине</p> | <p><b>Ключ-выключатель ШИНЫ 1</b><br/><b>Ключ-выключатель ШИНЫ 2</b><br/><b>Ключ-выключатель ШИНЫ 3</b><br/><b>Ключ-выключатель ШИНЫ 4</b><br/><b>Ключ-выключатель ШИНЫ 5</b><br/><b>Ключ-выключатель ШИНЫ 6</b><br/><b>Ключ-выключатель ШИНЫ 7</b></p> | <p>Ключ вправо<br/>Ключ влево<br/><br/>Выбрать команду для сопряжения с движением ключа.<br/><br/>Пошаговый - Сперва выполняется открывание, а затем закрывание ворот.<br/>Последовательно - Сперва выполняется открывание, затем остановка, потом закрывание и снова остановка ворот.<br/>Открыть<br/>Закрыть<br/>Частичное открывание<br/>Стоп<br/>Выход В1-В2<br/>Реле модуля BUS 1 - Активирован выход 2 (релейный выход) модуля ввода/вывода BUS 1<br/>Реле модуля BUS 2 - Активирован выход 2 (релейный выход) модуля ввода/вывода BUS 2</p> |
|---|---|--|

### Модуль ввода/вывода - Входы

Присваивает функцию выходам модуля ввода/вывода <n>.

 <n> составляет от 1 до 2 и соответствует адресу, заданному на dip-переключателе модуля.

 Функция доступна только при наличии подключенного модуля ввода/вывода BUS.

|   |                            |   |
|---|----------------------------|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства на шине&gt;<br/>Модуль ввода/вывода<br/>BUS 1<br/>Модуль ввода/вывода<br/>BUS 2</p> | <p>Вход I1<br/>Вход I2</p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>Стоп = Останавливает ворота и отменяет последующий цикл автоматического закрывания. Для возобновления движения необходимо использовать соответствующее устройство управления.<br/> <b>Если вход активен, контакты используются как нормально-замкнутые.</b><br/>g7 = Открывание в режиме закрывания (чувствительный профиль с сопротивлением 8K2)<br/>g8 = Закрывание в режиме открывания (чувствительный профиль с сопротивлением 8K2)<br/>Частичное открывание<br/>Открыть<br/>Закрыть<br/>Пошагово - Сперва выполняется открывание, а затем закрывание ворот.<br/>Последовательно - Сперва выполняется открывание, затем остановка, потом закрывание и снова остановка ворот.</p> |
|---|----------------------------|---|

### Модуль ввода/вывода <n> - Выход индикатора

Присваивает функцию выходу 1 модуля ввода/вывода <n>.

 <n> составляет от 1 до 2 и соответствует адресу, заданному на dip-переключателе модуля.

 Функция доступна только при наличии подключенного модуля ввода/вывода BUS.

|   |                         |   |
|---|-------------------------|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства на шине&gt;<br/>Модуль ввода/вывода<br/>BUS 1<br/>Модуль ввода/вывода<br/>BUS 2</p> | <p>Выход индикатора</p> | <p>Индикатор открытия ворот - Обозначает состояние автоматики.<br/>Лампа цикла - Лампа остается включенной в течение всего времени движения.<br/>Лампа дополнительного освещения - Лампа включается в начале движения и продолжает гореть даже после завершения движения в течение времени, заданного функцией [Время дополнительного освещения].</p> |
|---|-------------------------|---|

### Модуль ввода/вывода <n> - Релейный выход

Присваивает функцию выходу 2 модуля ввода/вывода <n>.

 <n> составляет от 1 до 2 и соответствует адресу, заданному на dip-переключателе модуля.

 Функция доступна только при наличии подключенного модуля ввода/вывода BUS.

|   |                       |  |
|---|-----------------------|--|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства на шине&gt;<br/>Модуль ввода/вывода<br/>BUS 1<br/>Модуль ввода/вывода<br/>BUS 2</p> | <p>Релейный выход</p> | <p>Бистабильный<br/>Моностабильный - включен от 1 до 180 секунд (по умолчанию 1)</p> |
|---|-----------------------|--|

### Сигнальная лампа ШИНЫ <Цвет при открыв.>

Устанавливает цвет сигнальной лампы ШИНЫ во время открывания автоматической системы.

 **Функция доступна только при наличии подключенной сигнальной лампы ШИНЫ.**

|   |                 |   |
|---|-----------------|---|
| Настройка><br>Устройства на шине><br>Сигн. лампа шины | Цвет при открыв | Белый<br>Желтый<br>Оранжевый<br>Красный (по умолчанию)<br>Фиолетовый<br>Синий<br>Голубой<br>Зеленый |
|---|-----------------|---|

### Сигнальная лампа ШИНЫ <Цвет при закрыв.>

Устанавливает цвет шинной сигнальной лампы во время закрывания автоматики.

 **Функция доступна только при наличии подключенной сигнальной лампы ШИНЫ.**

|   |                 |   |
|---|-----------------|---|
| Настройка><br>Устройства на шине><br>Сигн. лампа шины | Цвет при закрыв | Белый<br>Желтый<br>Оранжевый<br>Красный (по умолчанию)<br>Фиолетовый<br>Синий<br>Голубой<br>Зеленый |
|---|-----------------|---|

### Сигнальная лампа BUS <Цвет авт. закр.>

Устанавливает цвет сигнальной лампы BUS на время автоматического закрывания.

 **Функция доступна только при наличии подключенной сигнальной лампы ШИНЫ.**

|   |                  |  |
|---|------------------|--|
| Настройка><br>Устройства на шине><br>Сигн. лампа шины | Цвет. авт. закр. | Отключено<br>Белый<br>Желтый<br>Оранжевый<br>Красный<br>Фиолетовый<br>Синий<br>Голубой<br>Зеленый (по умолчанию) |
|---|------------------|--|

### Сигнальная лампа ШИНЫ <Цв. пред.вкл. лам.>

Устанавливает цвет мигания сигнальной лампы ШИНЫ перед закрыванием и открыванием (предварительное включение сигнальной лампы).

 **Функция доступна только при наличии подключенной сигнальной лампы ШИНЫ.**

|  |   |   |
|--|---|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства на шине&gt;<br/>Сигн. лампа шины</p> | <p><b>Время предв. вкл. сигн. лампы</b></p> | <p>Белый (по умолчанию)<br/>Желтый<br/>Оранжевый<br/>Красный<br/>Фиолетовый<br/>Синий<br/>Голубой<br/>Зеленый</p> |
|--|---|---|

### Сигнальная лампа ШИНЫ <Сигн. об ошибках>

Устанавливает цвет сигнальной лампы ШИНЫ в случае ошибки.


 **Сигнальная лампа включается после подачи команды на движение.**

 **Функция доступна только при наличии подключенной сигнальной лампы ШИНЫ.**

|  |  |   |
|--|--|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства на шине&gt;<br/>Сигн. лампа шины</p> | <p><b>Сигнализирует об ошибках</b></p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>Белый<br/>Желтый<br/>Оранжевый<br/>Красный<br/>Фиолетовый<br/>Синий<br/>Голубой<br/>Зеленый</p> |
|--|--|---|

### Сигнализирует о техобслуживании (Сигн. о техобслуж.)

Функция устанавливает цвет мигания включенных шинных устройств (сигнальных ламп и селекторов управления) для уведомления о необходимости проведения технического обслуживания. Если эта функция активна, устройства будут сообщать о необходимости технического обслуживания перед выполнением каждой команды.

 **Необходимо настроить техническое обслуживание и указать количество действий. Смотрите функцию [Настройка техобслуживания].**

 **Функция доступна только при наличии подключенной сигнальной лампы ШИНЫ или селектора управления ШИНЫ.**

|  |  |   |
|--|--|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Устройства на шине&gt;<br/>Свет. устр. шины</p> | <p><b>Сигнализирует о техобслуживании (Сигн. о техобслуж.)</b></p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>Белый<br/>Желтый<br/>Оранжевый<br/>Красный<br/>Фиолетовый<br/>Синий<br/>Голубой<br/>Зеленый</p> |
|--|--|---|



## Команда 2-7

Присваивает команду управления устройству, подключенному к контактам 2-7.

Настройка>  
Входы команд

Команда 2-7


Пошаговый режим (по умолчанию) - Сперва выполняется открывание, а затем закрывание ворот.  
  
Последовательно - Сперва выполняется открывание, затем остановка, потом закрывание и снова остановка ворот.

## Замок

Позволяет назначить команду для разблокировки электрозамка/электромагнита.

Настройка>  
Функции

Замок

Отключено (по умолчанию)  
В закрытом положении  
В открытом положении  
В открытом и закрытом положении  
Продолжить  
Электромагнит 24 В  
 **Электромагнит активируется при остановленном приводе и выключается во время движения.**

## Дожим при закрывании

В конечной точке закрывания ворот приводы выполняют дожим створок в течение секунды.

Настройка>  
Функции

Дожим при закрывании

Отключено (по умолчанию)  
Минимальная  
Средняя  
Максимальная

## Функция «Молоток»

Прежде чем выполнить команду на открывание или закрывание, ворота выполняют дожим, помогая тем самым открыть электрозамок.

 **Дожима створки выполняется при открывании или закрывании в зависимости от того, где подключен электрозамок. Смотрите функцию [Замок].**

Настройка>  
Функции

Функция «Молоток»

Отключено (по умолчанию)  
Активировано

## Освобождение от препятствия

Если эта функция активирована, при обнаружении препятствия с помощью функции AST платы или чувствительного профиля створка начинает двигаться в противоположном направлении на расстояние, необходимое для устранения препятствия, после чего останавливается.

Настройка>  
Функции

Освобождение от препятствия

Отключено (по умолчанию)  
Активировано

## Выход В1-В2

Для настройки режима работы контакта.

|                       |             |   |
|-----------------------|-------------|---|
| Настройка><br>Функции | Выход В1-В2 | Бистабильный<br>Моностабильный: включен от 1 до 180 секунд (по умолчанию 1) |
|-----------------------|-------------|---|

## Присутствие оператора

При включении этой функции движение ворот (открытие или закрытие) прерывается, когда прекращается нажатие соответствующей кнопки управления.

 Активация этой функции блокирует все другие устройства управления.

|                       |                       |  |
|-----------------------|-----------------------|--|
| Настройка><br>Функции | Присутствие оператора | Отключено (по умолчанию)<br>Активировано |
|-----------------------|-----------------------|--|


## Препятствие при остановленном приводе

При включении этой функции автоматика остается неподвижной, если устройства безопасности обнаруживают препятствие. Функция действует при закрытых и открытых воротах, а также после нажатия кнопки «Стоп».

|                       |  |  |
|-----------------------|--|--|
| Настройка><br>Функции | Препятствие при<br>остановленном приводе | Отключено (по умолчанию)<br>Активировано |
|-----------------------|--|--|

## Автоматическое закрытие


Устанавливает время, которое предшествует автоматическому закрытию после достижения крайней точки открывания или после срабатывания фотоэлементов с функцией частичной остановки [СЗ].

 Эта функция не активируется при срабатывании устройств безопасности в результате обнаружения препятствия, после нажатия кнопки «Стоп», при временном отключении электроэнергии или обнаружения ошибки.

|                                 |               |  |
|---------------------------------|---------------|--|
| Настройка><br>Настройки времени | Авт. закрытие | Отключено (по умолчанию)<br>От 1 до 180 секунд |
|---------------------------------|---------------|--|

### Автоматическое закрывание после частичного открывания или открывания для прохода пешеходов

Устанавливает время, которое предшествует автоматическому закрыванию после подачи команды на частичное открывание.

 Эта функция не активируется при срабатывании устройств безопасности в результате обнаружения препятствия, после нажатия кнопки «Стоп», при временном отключении электроэнергии или обнаружения ошибки.


|                                 |   |   |
|---------------------------------|---|---|
| Настройка><br>Настройки времени | Частичное<br>автоматическое<br>закрывание | Отключено<br>От 1 до 180 секунд (по умолчанию 10) |
|---------------------------------|---|---|


### Режим кондоминиума


При получении команды «Частичное открывание» (2-3P) створка M2 открывается.

При последующей отправке команды «Открыть» (2-3) обе створки открываются.

Если функция [Автоматическое закрывание] активирована, створка M1 закрывается по истечении времени автоматического закрывания, в то время как M2 устанавливается в положение частичного открывания, указанное в функции [Регулировка частичного открывания].


 Если команда «Частичное открывание» поступает от входных контактов (2-3P), функция [Автоматическое закрывание после частичного открывания или пропуска пешехода] должна быть отключена.


 Для возврата к нормальному режиму работы ворот необходимо отправить команду «Закреть».

 Если команда «Частичное открывание» отправляется посредством таймера, по истечении заданного времени автоматика вернется к нормальному режиму работы, а створки закроются. Смотрите функцию [Создание таймера].

### Время задержки при открывании M1

Регулирует задержку при открывании первой створки относительно второй.


 Только для приводов с энкодером: если расстояния между двумя створками уже достаточно для обеспечения установленного времени задержки, задержки не произойдет.


 Функция не отображается при использовании привода EM4024 [Функция «Тип привода» установлена на EM4024].

|                                 |                               |   |
|---------------------------------|-------------------------------|---|
| Настройка><br>Настройки времени | Задержка M1 при<br>открывании | Отключено<br>От 1 до 10 секунд (по умолчанию 2) |
|---------------------------------|-------------------------------|---|

### Время задержки при закрывании M2

Регулирует задержку при открывании первой створки относительно второй.

 Только для приводов с энкодером: если расстояния между двумя створками уже достаточно для обеспечения установленного времени задержки, задержки не произойдет.

 Функция не отображается при использовании привода EM4024 [Функция «Тип привода» установлена на EM4024].

|                                 |                               |   |
|---------------------------------|-------------------------------|---|
| Настройка><br>Настройки времени | Задержка M2 при<br>закрывании | Отключено<br>От 1 до 25 секунд (по умолчанию 2) |
|---------------------------------|-------------------------------|---|


## Индикатор открытия ворот

Обозначает состояние автоматики.

|   |  |   |
|---|--|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Управление лампами</p> | <p><b>Индикатор открытия ворот</b></p> | <p>Лампа-индикатор включена (по умолчанию) - Лампа-индикатор включена, когда ворота открыты или находятся в движении.</p> <p>Индикаторная лампа мигает - Лампа-индикатор мигает с частотой раз в полсекунды, когда ворота открываются, и остается включенной, когда ворота открыты. Лампа-индикатор мигает с частотой раз в секунду, когда ворота закрываются, и выключена, когда ворота закрыты.</p> |
|---|--|---|

## Вспомогательная лампа

Позволяет выбрать режим работы осветительного устройства, подключенного к выходу E3.

|   |                        |   |
|---|------------------------|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Управление лампами</p> | <p><b>Лампа E3</b></p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>Лампа цикла - Лампа остается включенной в течение всего времени движения.</p> <p> <b>Лампа остается выключенной, если не установлено время автоматического закрывания.</b></p> <p>Лампа дополнительного освещения - Лампа включается в начале движения и остается гореть даже после завершения движения на протяжении времени, заданного функцией [Время дополнительного освещения].</p> |
|---|------------------------|---|

## Время дополнительного освещения

Параметр определяет, сколько секунд дополнительная лампа (настроенная как лампа дополнительного освещения) продолжает гореть после открывания или закрывания.

|   |   |  |
|---|---|--|
| <p>Настройка&gt;<br/>Управление лампами</p> | <p><b>Время дополнительного освещения</b></p> | <p>от 60 до 180 секунд (по умолчанию 60)</p> |
|---|---|--|


## Время предварительного включения сигнальной лампы

Устанавливает время предварительного включения сигнальной лампы перед каждым движением автоматики.

|   |   |   |
|---|---|---|
| <p>Настройка&gt;<br/>Управление лампами</p> | <p><b>Время предварительного включения сигнальной лампы</b></p> | <p>Отключено (по умолчанию)<br/>От 1 до 10 секунд</p> |
|---|---|---|

## Адрес CRP

Назначает электронной плате уникальный идентификационный код (адрес CRP).

 **Функция требуется в том случае, если с одной шиной соединено несколько автоматических систем через протокол CRP.**

|                                    |                         |                                     |
|------------------------------------|-------------------------|-------------------------------------|
| <p>Настройка&gt;<br/>Связь RSE</p> | <p><b>Адрес CRP</b></p> | <p>от 1 до 254 (по умолчанию 1)</p> |
|------------------------------------|-------------------------|-------------------------------------|


## Скорость порта RSE

Устанавливает скорость соединения для системы удаленного доступа.

|                         |                    |   |
|-------------------------|--------------------|---|
| Настройка><br>Связь RSE | Скорость порта RSE | 4800 бит/с<br>9600 бит/с<br>14400 бит/с<br>19200 бит/с<br>38400 бит/с (по умолчанию)<br>57600 бит/с<br>115200 бит/с |
|-------------------------|--------------------|---|

## Сохранение данных


Сохраняет в запоминающем устройстве (карте памяти) данные, относящиеся к пользователям, параметрам времени и настройкам.

 Функция отображается только тогда, когда карта памяти вставлена в плату управления.

|                              |                   |  |
|------------------------------|-------------------|--|
| Настройка><br>Внешняя память | Сохранение данных |  |
|------------------------------|-------------------|--|

## Считывание данных

Загружает из запоминающего устройства (карты памяти) данные, относящиеся к пользователям, выдержке времени и настройкам.

 Функция отображается только тогда, когда карта памяти вставлена в плату управления.

|                              |                   |  |
|------------------------------|-------------------|--|
| Настройка><br>Внешняя память | Считывание данных |  |
|------------------------------|-------------------|--|

## Сброс параметров

Восстанавливает заводские настройки за исключением функций: [пользователи], [таймеры], [количество приводов], [тип привода], [адрес CRP], [функция входов концевых выключателей], [скорость RSE], [пароль], [язык], [формат времени] и настройки, связанные с калибровкой движения.

|           |                  |                                     |
|-----------|------------------|-------------------------------------|
| Настройка | Сброс параметров | Подтвердить? НЕТ<br>Подтвердить? Да |
|-----------|------------------|-------------------------------------|


## Управление процессом

Можно использовать процедуру управления процессом для конфигурации системы.

|           |                      |  |
|-----------|----------------------|--|
| Настройка | Управление процессом |  |
|-----------|----------------------|--|

## Новый пользователь


Позволяет зарегистрировать до 1000 пользователей и присвоить каждому из них определенную функцию.

 Операция осуществляется с помощью пульта ДУ или шинного устройства (например кодонаборной клавиатуры, проксимити-считывателя). Плата управления пультами ДУ (AF) должна быть вставлена в разъем.

|                                  |                                  |  |
|----------------------------------|----------------------------------|--|
| <p>Управление пользователями</p> | <p><b>Новый пользователь</b></p> | <p>Выберите функцию, которую желаете назначить пользователю.</p> <p>Пошагово - Сперва выполняется открывание, а затем закрывание ворот.<br/>Последовательно<br/>Сперва выполняется открывание, затем остановка, потом закрывание и снова остановка ворот.<br/>Открыть<br/>Частичное открывание<br/>Выход В1-В2<br/>Реле модуля BUS 1 - Активирован выход 2 (релейный выход) модуля ввода/вывода BUS 1<br/>Реле модуля BUS 2 - Активирован выход 2 (релейный выход) модуля ввода/вывода BUS 2</p> <p>Подтвердите, нажав ENTER.<br/>Потребуется ввод кода пользователя. Необходимо отправить код с устройства управления.<br/>Повторите процедуру для добавления других пользователей.</p> |
|----------------------------------|----------------------------------|--|

## Удаление пользователя

Удаляет одного из зарегистрированных пользователей.

|                                  |                                     |   |
|----------------------------------|-------------------------------------|---|
| <p>Управление пользователями</p> | <p><b>Удаление пользователя</b></p> | <p>Стрелками выберите номер пользователя, которого желаете удалить.</p> <p> <b>Пользователя можно также выбрать, отправив команду с сопряженного с ним устройства.</b></p> <p>Подтвердите, нажав кнопку ENTER<br/>Подтвердить? НЕТ<br/>Подтвердить? Да</p> |
|----------------------------------|-------------------------------------|---|


## Удалить всех пользователей

Удаляет всех зарегистрированных пользователей.

|                                  |  |   |
|----------------------------------|--|---|
| <p>Управление пользователями</p> | <p><b>Удалить всех пользователей</b></p> | <p>Подтвердить? НЕТ<br/>Подтвердить? Да</p> |
|----------------------------------|--|---|

### Радиодекодер

Позволяет выбрать тип радиокода передатчиков, управляющих автоматикой.

 При выборе типа радиокода передатчиков [Динамический код] или [ключевой блок TW] сохраненные ранее передатчики удаляются из памяти.

|                           |              |  |
|---------------------------|--------------|--|
| Управление пользователями | Радиодекодер | Все декодеры (по умолчанию)<br>Динамический код<br>TW ключевой блок<br><br>Подтвердить? НЕТ<br>Подтвердить? Да |
|---------------------------|--------------|--|

### Автоматическое определение динамического кода

Позволяет сохранить новый передатчик динамического кода, активируя получение от уже сохраненного передатчика динамического кода. Процедуры сохранения и получения рассматриваются в руководстве передатчика.

|                           |   |  |
|---------------------------|---|--|
| Управление пользователями | Автоматическое определение динамического кода | Отключено (по умолчанию)<br>Активировано |
|---------------------------|---|--|

### Изменение режима

Изменяет функцию, закрепленную за определенным пользователем.

|                           |                  |  |
|---------------------------|------------------|--|
| Управление пользователями | Изменение режима | Используйте стрелки для выбора номера, присвоенного изменяемому пользователю.<br> Пользователя можно также выбрать, отправив команду с сопряженного с ним устройства.<br>Подтвердите, нажав ENTER.<br><br>Выбрать команду для сопряжения с пользователем.<br><br>Пошагово - Сперва выполняется открывание, а затем закрывание ворот.<br>Последовательно - Сперва выполняется открывание, затем остановка, потом закрывание и снова остановка ворот.<br>Открыть<br>Частичное открывание<br>Выход В1-В2<br>Реле модуля BUS 1 - Активирован выход 2 (релейный выход) модуля ввода/вывода BUS 1<br>Реле модуля BUS 2 - Активирован выход 2 (релейный выход) модуля ввода/вывода BUS 2<br><br>Подтвердите, нажав ENTER.<br><br>Подтвердить? НЕТ<br>Подтвердить? Да |
|---------------------------|------------------|--|

## Версия прошивки

Функция позволяет отображать версию установленной прошивки и графического пользовательского интерфейса.


| Информация | Версия прошивки | С помощью стрелок < > можно посмотреть:<br>FW MC.x.x.xx (версия прошивки платы привода)<br>FW UI.x.x.xx (версия прошивки платы дисплея)<br>GUI x.x (графика) |
|------------|-----------------|--|
|            |                 |  |

## Сост. устр. ШИНЫ

Указывает состояние всех устройств, которые могут быть подключены к шине и управляться используемой прошивкой.

### Условные обозначения

<p> представляет номер устройства.

| Информация | Сост. устр. ШИНЫ | <p>Фотоэлементы шины &lt;p&gt;</p>  <p> от 1 до 8 <p><b>Отображаемый статус может быть:</b></p> <p><b>OK</b></p> <p><b>Не отвечает</b></p> <p><b>Безопасн. вкл.</b></p> <p><b>Конфликт адресов на ШИНЕ</b></p> <p>Селектор ШИНЫ &lt;p&gt;</p>  <p> от 1 до 7 <p><b>Отображаемый статус может быть:</b></p> <p><b>OK</b></p> <p><b>Не отвечает</b></p> <p><b>Конфликт адресов на ШИНЕ</b></p> <p>Сигнальная лампа BUS &lt;p&gt;</p>  <p> от 1 до 2 <p><b>Отображаемый статус может быть:</b></p> <p><b>OK</b></p> <p><b>Не отвечает</b></p> <p><b>Конфликт адресов на ШИНЕ</b></p> <p>Модуль ввода/вывода BUS &lt;p&gt;</p>  <p> от 1 до 2  <b>Отображаемый статус может быть:</b> <p><b>OK</b></p> <p><b>Не отвечает</b></p> <p><b>Конфликт адресов на ШИНЕ</b></p> |
|------------|------------------|--|
|            |                  |  |



### Счетчики движения


Позволяет отобразить количество команд, выполненных автоматикой, общее или частичное (после операции техобслуживания).

 Количество команд представляет собой отображаемое число, умноженное на 100.

|            |                   |  |
|------------|-------------------|--|
| Информация | Счетчики движения | <p>Полные ходы - Общее количество выполненных команд с момента установки автоматической системы.</p> <p>Частичные ходы - Количество команды, выполненных после последнего технического обслуживания.</p> |
|------------|-------------------|--|

### Настройка техобслуживания

Устанавливает количество действий, осуществляемых автоматикой, прежде чем будет подан сигнал о необходимости проведения технического обслуживания.

 Предупреждение отображается на дисплее в виде надписи [Выполнить техническое обслуживание] и в виде ежечасного мигания «3 + 3» устройства, подключенного к контактам 10-5.

|            |                        |   |
|------------|------------------------|---|
| Информация | Подтв. техобслуживание | Отключено (по умолчанию)<br>от 1x100 до 500x100 |
|------------|------------------------|---|


### Сброс технического обслуживания

Сброс счетчика числа частичных ходов.

|            |                                 |  |
|------------|---------------------------------|--|
| Информация | Сброс технического обслуживания | <p>Подтвердить? НЕТ</p> <p>Подтвердить? Да</p> |
|------------|---------------------------------|--|

### Список ошибок

Показывает последние 8 ошибок соответствующей категории. Список ошибок можно очистить.

|            |               |   |
|------------|---------------|---|
| Информация | Список ошибок | <p> Стрелками прокрутите список.</p> <p>Для очистки списка ошибок выберите [Сброс ошибок] Подтвердите, нажав ENTER.</p> <p>Подтвердить? НЕТ</p> <p>Подтвердить? Да</p> |
|------------|---------------|---|

### Показать часы

Включает отображение времени на дисплее.

|                     |               |  |
|---------------------|---------------|--|
| Управление таймером | Показать часы |  |
|---------------------|---------------|--|


### Настройка часов

Позволяет настроить дату и время.

|                     |                 |  |
|---------------------|-----------------|--|
| Управление таймером | Настройка часов | Используйте стрелки и клавишу Enter для ввода нужных значений. |
|---------------------|-----------------|--|

### Автоматический переход на летнее время

Включает автоматический переход на летнее время.

 Действительно только для Центральной Европы UTC+1.

|                     |   |  |
|---------------------|---|--|
| Управление таймером | <b>Автоматический переход на летнее время</b> | Отключено (по умолчанию)<br>Активировано<br><br>Летнее время: +1 час в последнее воскресенье марта (переход на декретное время).<br>Зимнее время: -1 час в последнее воскресенье октября (переход на астрономическое солнечное время). |
|---------------------|---|--|

### Формат времени

Позволяет выбрать формат отображения часов.

|                     |                       |  |
|---------------------|-----------------------|--|
| Управление таймером | <b>Формат времени</b> | 24 часа<br>12 часов (до полудня/после полудня) |
|---------------------|-----------------------|--|

### Создать новый таймер

Позволяет настроить по времени один или несколько типов активации на выбор из доступных.

|                     |                             |   |
|---------------------|-----------------------------|---|
| Управление таймером | <b>Создать новый таймер</b> | Используйте стрелки для выбора желаемой команды.<br>Открывание<br>Частичное открывание<br>Выход В1 -В2<br>Подтвердите, нажав ENTER.<br><br>Время начала<br>Используйте стрелки для настройки времени начала активации функции.<br>Подтвердите, нажав ENTER.<br><br>Время окончания<br>Используйте стрелки для настройки времени конца активации функции.<br>Подтвердите, нажав ENTER.<br><br>Дни недели<br>С помощью стрелок настройте дни активации функции<br>Выберите дни<br>Вся неделя<br>Подтвердите, нажав ENTER. |
|---------------------|-----------------------------|---|

### Удалить таймер

Удаляет одну из сохраненных временных настроек.

#### Управление таймером

#### Удалить таймер

Стрелками выберите временную настройку, которую желаете удалить.

0 = [Открытие]

P = [Частичное открытие]

B = [Выход B1-B2]

Подтвердите, нажав ENTER.

### Язык

Настройка языка дисплея.

#### Язык

Italiano (IT)  
English (EN) (по умолчанию)  
Français (FR)  
Deutsch (DE)  
Español (ES)  
Português (PT)  
Русский (RU)  
Polski (PL)  
Românesc (RO)  
Magyar (HU)  
Hrvatski (HR)  
Український (UA)  
Nederlands (NL)

### Активировать пароль

Позволяет настроить 4-значный пароль. Пароль будет запрашиваться при каждой попытке входа в меню.

 Этот пункт появляется только в том случае, если НЕ был активирован пароль.

#### Пароль

#### Активировать пароль

Используйте стрелки и кнопку Enter для набора требуемого кода.  
Снова введите пароль, используя стрелки и кнопку ENTER для подтверждения.

### Удалить пароль

Удаляет пароль, который защищает доступ к главному меню.

 Этот пункт появляется только в том случае, если был активирован пароль.

#### Пароль

#### Удалить пароль

Подтвердить? НЕТ  
Подтвердить? Да

### Изменить пароль

Изменяет пароль, защищающий доступ к главному меню.

 Этот пункт появляется только в том случае, если был активирован пароль.

#### Пароль

#### Изменить пароль

Используйте стрелки и кнопку Enter для набора требуемого кода.  
Снова введите пароль, используя стрелки и кнопку ENTER для подтверждения.

## Потеря пароля

В случае потери пароля нужно восстановить в плате управления заводские настройки производителя. Смотрите [Сброс к заводским настройкам].

## Сброс к заводским настройкам

Заводские настройки платы можно восстановить, выполнив следующие действия.

Отключите плату управления от питания.

Удерживая нажатыми клавиши < и >, подключите плату управления к сети.

Удерживайте нажатыми клавиши < > до появления на дисплее надписи [Настройки производителя].

Выберите [Подтвердить? ДА].

Подтвердите, нажав ENTER.

**⚠ Процедура восстановления платы управления удаляет всех сохраненных пользователей, настройки времени, настройки движения и калибровочные данные.**

**⚠ Всегда обновляйте прошивку платы до последней доступной версии с помощью CAME KEY.**

## Экспорт / импорт данных

Данные, относящиеся к пользователям и настройкам системы, можно сохранить на КАРТЕ ПАМЯТИ.

Сохраненные данные можно снова использовать повторно на другой плате управления той же модели для установки аналогичных настроек.

**⚠ ОТКЛЮЧИТЕ ЭЛЕКТРОПИТАНИЕ перед установкой или извлечением КАРТЫ ПАМЯТИ.**

- 1** Вставьте КАРТУ ПАМЯТИ в специальный разъем на плате управления.
- 2** Нажмите кнопку Enter для перехода к процедуре программирования.
- 3** Стрелками выберите желаемую функцию.

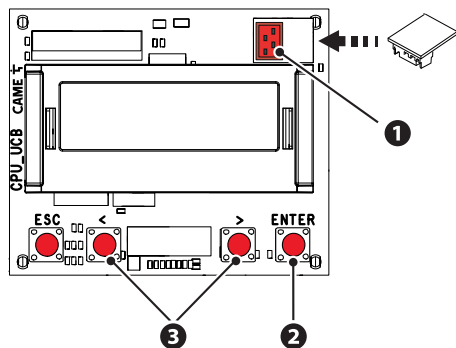
Настройка > Внешняя память > Сохранение данных

Сохраняет в запоминающем устройстве (карте памяти) данные, относящиеся к пользователям, параметрам времени и настройкам.























Настройка > Внешняя память > Считывание данных

Загружает из запоминающего устройства (карты памяти) данные, относящиеся к пользователям, выдержке времени и настройкам.

**📖 Завершив сохранение и загрузку данных, после чего извлеките КАРТУ ПАМЯТИ.**



## УСЛОВНЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ НА ДИСПЛЕЕ


|   |   |
|---|---|
|    | Энкодер отключен.   |
|    | Функция [Тест на максимальное толкающее усилие] включена.   |
|    | Автоматика обнаружила препятствие при закрывании.   |
|    | Автоматика обнаружила препятствие при открывании.   |
|    | Автоматика обнаружила два препятствия при закрывании.<br> Число на дисплее зависит от количества обнаруженных препятствий.<br> После достижения максимального количества обнаружений автоматика останавливается, и на дисплее появляется сообщение об ошибке. |
|    | Автоматика обнаружила два препятствия при открывании.<br> Число на дисплее зависит от количества обнаруженных препятствий.<br> После достижения максимального количества обнаружений автоматика останавливается, и на дисплее появляется сообщение об ошибке. |
|    | Имеется хотя бы один запрограммированный таймер.  |
|    | Выполняется запрограммированный таймер.<br> С таймером, запрограммированным на открывание или частичное открывание, любая отправленная радиокоманда будет всегда обеспечивать открывание. Проводные команды продолжат работу в обычном режиме.   |
|   | Проводное устройство безопасности вкл.<br> Значение <n> присвоено параметру, выбранному для функций [CX Input] (Вход CX) [CY input] (Вход CY) [Вход CK] [CZ input] (Вход CZ).  |
|  | Устройство безопасности R7 (чувствительный профиль) вкл.  |
|  | Устройство безопасности R8 (чувствительный профиль) вкл.  |
|  | Устройство безопасности R7 (пара чувствительных профилей) вкл.  |
|  | Устройство безопасности R8 (пара чувствительных профилей) вкл.  |
|  | Фотоэлементы BUS вкл.<br> Значение <n> присвоено параметру, выбранному для функций [Фотоэлементы BUS].   |
|  | Команда «Открыть» вкл. для фотоэлементов BUS  |
|  | Команда «Закрыть» вкл. для фотоэлементов BUS  |

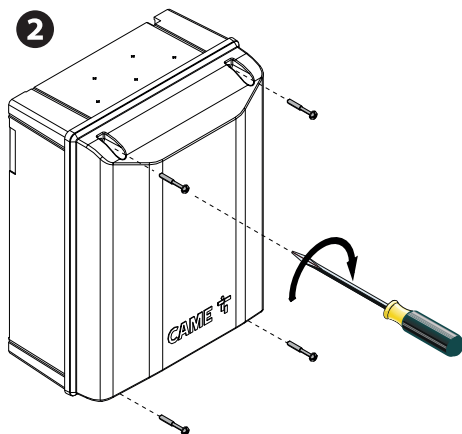
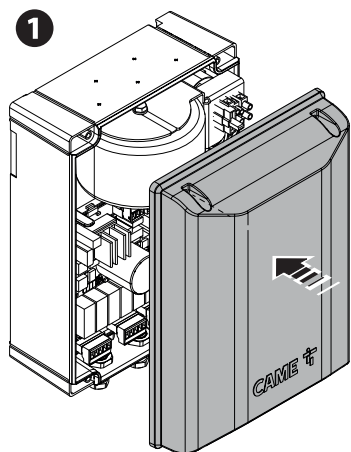
|                                   |  |
|-----------------------------------|--|
| <b>CO</b>                         | Функция «Стоп» вкл.  |
| <b>P&lt;n&gt;</b>                 | Устр. безопасн. RIO вкл.<br> Значение <n> присвоено параметру, выбранному для функций [RIO ED T1 - RIO ED T2] и [RIO PH T1 - RIO PH T2] |
| <b>Конфликт адресов на ШИНЕ</b>   | Обнаружен конфликт ID на устройствах BUS.  |
| <b>Проверить ШИННЫЕ устр.</b>     | Устройство BUS с заданной функцией безопасности отсутствует в системе.   |
| <b>Настройка RIO не выполнена</b> | Плата RIO Conn не конфигурирована или в ней отсутствуют настройки безопасности.  |
| <b>Выполнить калибровку</b>       | Необходимо выполнить регулировку движения.   |
| <b>мастер конфигурации</b>        | Необходимо выбрать тип привода.  |
| <b>Требуется техобслуживание</b>  | Необходимо выполнить техобслуживание (исключение энкодера и превышение количества действий для техобслуживания).   |
| <b>OP</b>                         | Проезд полностью открыт  |
| <b>CL</b>                         | Проезд полностью закрыт  |

## Сообщения об ошибках

|            |   |
|------------|---|
| <b>E1</b>  | Ошибка калибровки двигателя M1  |
| <b>E2</b>  | Ошибка калибровки двигателя M2<br> Если используется EM4024, E2 указывает на ошибку калибровки на M1 или M2. |
| <b>E3</b>  | Ошибка сигнала энкодера   |
| <b>E4</b>  | Ошибка сбоя самодиагностики   |
| <b>E7</b>  | Ошибка времени работы   |
| <b>E9</b>  | Обнаружение препятствий при закрывании  |
| <b>E10</b> | Обнаружение препятствий при открывании  |
| <b>E11</b> | Ошибка из-за максимального количества препятствий   |
| <b>E12</b> | Напряжение электропитания привода отсутствует или недостаточно  |
| <b>E13</b> | Ошибка на входных контактах концевых выключателей или контакты обоих концевых выключателей разомкнуты   |
| <b>E15</b> | Ошибка несовместимости пульта ДУ  |
| <b>E17</b> | Ошибка отсутствия связи с беспроводной системой   |
| <b>E18</b> | Ошибка не настроенной беспроводной системы  |
| <b>E24</b> | Ошибка коммуникации или неисправность устройства безопасности BUS   |
| <b>E25</b> | Ошибка настройки адресов на устройствах ШИНЫ  |

## ЗАКЛЮЧИТЕЛЬНЫЕ РАБОТЫ

 Перед закрытием крышки следует убедиться в герметичности входа кабелей, чтобы предотвратить попадание насекомых и образование влаги.



**ПРИКЛЕЙТЕ ЗДЕСЬ ЭТИКЕТКУ  
ИЗДЕЛИЯ, ПРИЛАГАЕМУЮ В  
УПАКОВКЕ**

**CAME** 

**CAME.COM**

**CAME S.P.A.**

Via Martiri della Libertà, 15

31030 Доссон-ди-Казьер

Treviso - Italy (Италия)

Тел.: (+39) 0422 4940

Факс: (+39) 0422 4941

info@came.com - www.came.com