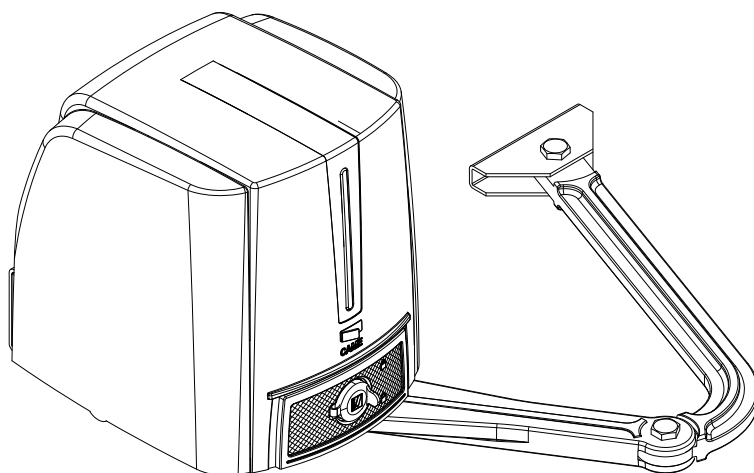




Automazione per cancelli a battente

FA00095M04



FA7024CB

MANUALE D'INSTALLAZIONE

IT Italiano

EN English

FR Français

RU Русский



ATTENZIONE!
importanti istruzioni per la sicurezza delle persone:
LEGGERE ATTENTAMENTE!



PREMESSA

• IL PRODOTTO DEVE ESSERE DESTINATO SOLO ALL'USO PER IL QUALE È STATO ESPRESSAMENTE STUDIATO. OGNI ALTRO USO È DA CONSIDERARSI PERICOLOSO. **CAME S.p.A** NON È RESPONSABILE PER EVENTUALI DANNI CAUSATI DA USI IMPROPRI, ERRORI ED IRRAGIONEVOLI • **CONSERVARE QUESTE AVVERTENZE ASSIEME AI MANUALI DI INSTALLAZIONE E D'USO DEI COMPONENTI L'IMPIANTO DI AUTOMAZIONE.**

PRIMA DELL'INSTALLAZIONE

(VERIFICA DELL'ESISTENTE: NEL CASO DI VALUTAZIONE NEGATIVA, NON PROCEDERE PRIMA DI AVER OTTEMPERATO AGLI OBBLIGHI DI MESSA IN SICUREZZA)

• **CONTROLLARE CHE LA PARTE DA AUTOMATIZZARE SIA IN BUONO STATO MECCANICO, CHE SIA BILANCIATA E IN ASSE, E CHE SI APRISCA E SI CHIUDA CORRETTAMENTE. VERIFICARE CHE SIANO PRESENTI ADEGUATI FERMI MECCANICI** • **SE L'AUTOMAZIONE DEVE ESSERE INSTALLATA A UN'ALTEZZA INFERIORE AI 2,5 M DAL PAVIMENTO O DA ALTRO LIVELLO DI ACCESSO, VERIFICARE LA NECESSITÀ DI EVENTUALI PROTEZIONI E/O AVVERTIMENTI** • **QUALORA VI SIANO APERTURE PEDONALI RICAVATE NELLE ANTE DA AUTOMATIZZARE, CI DEVE ESSERE UN SISTEMA DI BLOCCO DELLA LORO APERTURA DURANTE IL MOVIMENTO** • **ASSICURARSI CHE L'APERTURA DELL'ANTA AUTOMATIZZATA NON CAUSI SITUAZIONI DI INTRAPPOLAMENTO CON LE PARTI FISSE CIRCOSTANTI** • **NON MONTARE L'AUTOMAZIONE ROVESCIAIA O SU ELEMENTI CHE POTREBBERO PIEGARSI. SE NECESSARIO, AGGIUNGERE ADEGUATI RINFORZI AI PUNTI DI FISSAGGIO** • **NON INSTALLARE SU ANTE NON IN PIANO** • **CONTROLLARE CHE EVENTUALI DISPOSITIVI DI IRRIGAZIONE NON POSSANO BAGNARE L'AUTOMAZIONE DAL BASSO VERSO L'ALTO** • **VERIFICARE CHE IL RANGE DI TEMPERATURA INDICATO SULL'AUTOMAZIONE SIA ADATTO AL LUOGO DI INSTALLAZIONE** • **SEGUIRE TUTTE LE ISTRUZIONI POICHÉ UN'ERRATA INSTALLAZIONE PUÒ CAUSARE GRAVI LESIONI** • **PER LA SICUREZZA DELLE PERSONE È IMPORTANTE SEGUIRE QUESTE ISTRUZIONI. CONSERVARE QUESTE ISTRUZIONI.**

INSTALLAZIONE

• **SEGNALARE E DELIMITARE ADEGUATAMENTE TUTTO IL CANTIERE PER EVITARE INCAUTI ACCESSI ALL'AREA DI LAVORO AI NON ADDETTI, SPECIALMENTE MINORI E BAMBINI** • **FARE ATTENZIONE NEL MANEGGIARE AUTOMAZIONI CON PESO SUPERIORE AI 20 KG. NEL CASO, PREMUNIRSI DI STRUMENTI PER LA MOVIMENTAZIONE IN SICUREZZA** • **TUTTI I COMANDI DI APERTURA (PULSANTI, SELETTORI A CHIAVE, LETTORI MAGNETICI, ETC.) DEVONO ESSERE INSTALLATI AD ALMENO 1,85 M DAL PERIMETRO DELL'AREA DI MANOVRA DEL CANCELLO, OPPURE DOVE NON POSSANO ESSERE RAGGIUNTI DALL'ESTERNO ATTRAVERSO IL CANCELLO. INOLTRE I COMANDI DIRETTI (A PULSANTE, A SFIORAMENTO, ETC.) DEVONO ESSERE INSTALLATI A UN'ALTEZZA MINIMA DI 1,5 M E NON DEVONO ESSERE ACCESSIBILI AL PUBBLICO** • **TUTTI I COMANDI IN MODALITÀ AZIONE MANTENUTA, DEVONO ESSERE POSTI IN LUOGHI DAI QUALI SIANO VISIBILI LE ANTE IN MOVIMENTO E LE RELATIVE AREE DI TRANSITO O MANOVRA** • **APPLICARE, OVE MANCASSE, UN'ETICHETTA PERMANENTE CHE INDICHI LA POSIZIONE DEL DISPOSITIVO DI SBLOCCO** • **PRIMA DELLA CONSEGNA ALL'UTENTE, VERIFICARE LA CONFORMITÀ DELL'IMPIANTO ALLA NORMA EN 12453 (PROVE D'IMPATTO), ASSICURARSI CHE L'AUTOMAZIONE SIA STATA REGOLATA ADEGUATAMENTE E CHE I DISPOSITIVI DI SICUREZZA, PROTEZIONE E LO SBLOCCO MANUALE FUNZIONINO CORRETTAMENTE** • **APPLICARE OVE NECESSARIO E IN POSIZIONE CHIARAMENTE VISIBILE I SIMBOLI DI AVVERTIMENTO (ES. TARGA CANCELLO)**

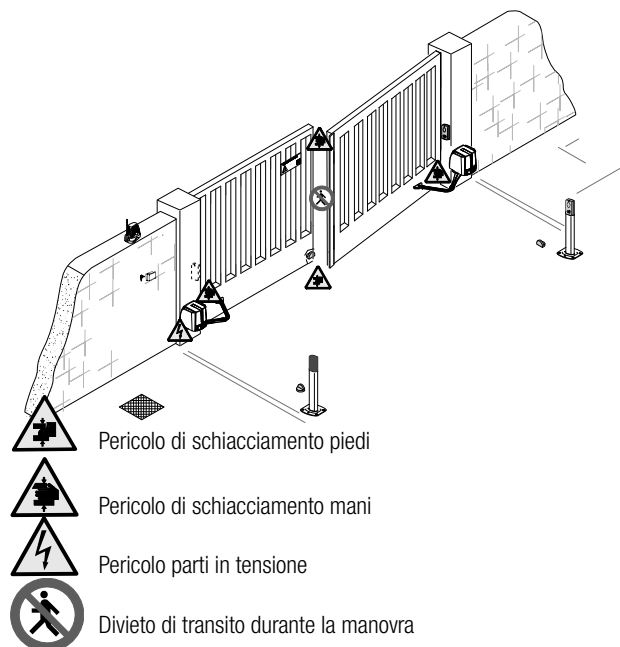
ISTRUZIONI E RACCOMANDAZIONI PARTICOLARI PER GLI UTENTI

• **TENERE LIBERE DA INGOMBRI E PULITE LE AREE DI MANOVRA DEL CANCELLO. CONTROLLARE CHE NON VI SIA VEGETAZIONE NEL RAGGIO D'AZIONE DELLE FOTOCELLULE E CHE NON VI SIANO OSTACOLI SUL RAGGIO D'AZIONE DELL'AUTOMAZIONE** • **NON PERMETTERE AI BAMBINI DI GIOCARE CON I DISPOSITIVI DI COMANDO FISSI, O DI SOSTARE NELL'AREA DI MANOVRA DEL CANCELLO. TENETE FUORI DALLA LORO PORTATA I DISPOSITIVI DI COMANDO A DISTANZA (TRASMETTITORI) O QUALSIASI ALTRO DISPOSITIVO DI COMANDO, PER EVITARE CHE L'AUTOMAZIONE POSSA ESSERE AZIONATA INVOLONTARIAMENTE** • **L'APPARECCHIO PUÒ ESSERE UTILIZZATO DA BAMBINI DI ETÀ NON INFERIORE A 8 ANNI E DA PERSONE CON RIDOTTE CAPACITÀ FISICHE, SENSORIALI O MENTALI, O PRIVE DI ESPERIENZA O DELLA NECESSARIA CONOSCENZA, PURCHÉ SOTTO SORVEGLIANZA OPPURE DOPO CHE LE STESSO ABBIANO RICEVUTO ISTRUZIONI RELATIVE ALL'USO SICURO DELL'APPARECCHIO E ALLA COMPRESIONE DEI PERICOLI AD ESSO INERENTI. I BAMBINI NON DEVONO GIOCARE CON L'APPARECCHIO. LA PULIZIA E LA MANUTENZIONE DESTINATA AD ESSERE EFFETTUATA**




DALL'UTILIZZATORE NON DEVE ESSERE EFFETTUATA DA BAMBINI SENZA SORVEGLIANZA • **CONTROLLARE FREQUENTEMENTE L'IMPIANTO, PER VERIFICARE EVENTUALI ANOMALIE E SEGNI DI USURA O DANNI ALLE STRUTTURE MOBILI, AI COMPONENTI DELL'AUTOMAZIONE, A TUTTI I PUNTI E DISPOSITIVI DI FISSAGGIO, AI CAVI E ALLE CONNESSIONI ACCESSIBILI. TENERE LUBRIFICATI E PULITI I PUNTI DI SNODO (CERNIERE) E DI ATTRITO (GUIDE DI SCORRIMENTO)** • **ESEGUIRE I CONTROLLI FUNZIONALI A FOTOCELLULE E BORDI SENSIBILI OGNI SEI MESI. PER CONTROLLARE CHE LE FOTOCELLULE FUNZIONINO, PASSARE UN OGGETTO DAVANTI DURANTE LA CHIUSURA; SE L'AUTOMAZIONE INVERTE IL SENSO DI MARCIA O SI BLOCCA, LE FOTOCELLULE FUNZIONANO CORRETTAMENTE. QUESTA È L'UNICA OPERAZIONE DI MANUTENZIONE CHE VA FATTA CON L'AUTOMAZIONE IN TENSIONE. ASSICURARE UNA COSTANTE PULIZIA DEI VETRINI DELLE FOTOCELLULE (UTILIZZARE UN PANNO LEGGERMENTE INUMIDITO CON ACQUA; NON UTILIZZARE SOLVENTI O ALTRI PRODOTTI CHIMICI CHE POTREBBERO ROVINARE I DISPOSITIVI)** • **NEL CASO SI RENDANO NECESSARIE RIPARAZIONI O MODIFICHE ALLE REGOLAZIONI DELL'IMPIANTO, SBLOCCARE L'AUTOMAZIONE E NON UTILIZZARLA FINO AL RIPRISTINO DELLE CONDIZIONI DI SICUREZZA** • **TOGLIERE L'ALIMENTAZIONE ELETTRICA PRIMA DI SBLOCCARE L'AUTOMAZIONE PER APERTURE MANUALI E PRIMA DI UNA QUALSIASI ALTRA OPERAZIONE, PER EVITARE POSSIBILI SITUAZIONI DI PERICOLO. CONSULTARE LE ISTRUZIONI** • **SE IL CAVO DI ALIMENTAZIONE È DANNEGGIATO, ESSO DEVE ESSERE SOSTITUITO DAL COSTRUTTORE O DAL SUO SERVIZIO DI ASSISTENZA TECNICA O COMUNQUE DA UNA PERSONA CON QUALIFICA SIMILARE, IN MODO DA PREVENIRE OGNI RISCHIO** • **È FATTO DIVIETO ALL'UTENTE DI ESEGUIRE OPERAZIONI NON ESPRESSAMENTE A LUI RICHIESTE E INDICATE NEI MANUALI. PER LE RIPARAZIONI, LE MODIFICHE ALLE REGOLAZIONI E PER LE MANUTENZIONI STRAORDINARIE, RIVOLGERSI ALL'ASSISTENZA TECNICA** • **ANNOTARE L'ESECUZIONE DELLE VERIFICHE SUL REGISTRO DELLE MANUTENZIONI PERIODICHE.**

ULTERIORI E RACCOMANDAZIONI PARTICOLARI PER TUTTI

• **EVITARE DI OPERARE IN PROSSIMITÀ DELLE CERNIERE O DEGLI ORGANI MECCANICI IN MOVIMENTO** • **NON ENTRARE NEL RAGGIO DI AZIONE DELL'AUTOMAZIONE IN MOVIMENTO** • **NON OPPORSI AL MOTO DELL'AUTOMAZIONE POICHÉ POTREBBE CAUSARE SITUAZIONI DI PERICOLO** • **FARE SEMPRE E COMUNQUE PARTICOLARE ATTENZIONE AI PUNTI PERICOLOSI CHE DOVRANNO ESSERE SEGNALATI DA APPOSITI PITTGRAMMI E/O STRISCE GIALLO-NERE** • **DURANTE L'UTILIZZO DI UN SELETTORE O DI UN COMANDO IN MODALITÀ AZIONE MANTENUTA, CONTROLLARE CONTINUAMENTE CHE NON CI SIANO PERSONE NEL RAGGIO D'AZIONE DELLE PARTI IN MOVIMENTO, FINO AL RILASCIO DEL COMANDO** • **IL CANCELLO PUÒ MUOVERSI IN OGNI MOMENTO SENZA PREAVVISO** • **TOGLIERE SEMPRE L'ALIMENTAZIONE ELETTRICA DURANTE LE OPERAZIONI DI PULIZIA O DI MANUTENZIONE.**



LEGENDA


-  Questo simbolo indica parti da leggere con attenzione.
-  Questo simbolo indica parti riguardanti la sicurezza.
-  Questo simbolo indica cosa comunicare all'utente.

DESCRIZIONE

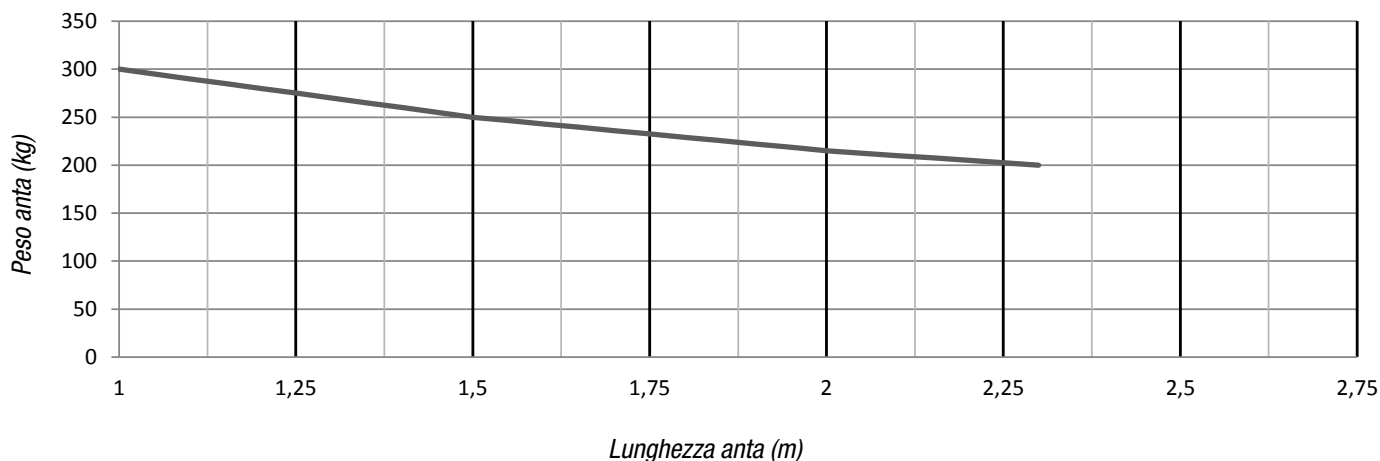
Automazione irreversibile completa di scheda elettronica con display garfico a segmenti e braccio di trasmissione snodato per cancelli a battente fino a 2,3 m per anta.

Destinazione d'uso

L'automazione è stata progettata per motorizzare cancelli a battente a uso residenziale o condominiale.

 Ogni installazione e uso difformi da quanto indicato nel seguente manuale sono da considerarsi vietate.

Limiti d'impiego



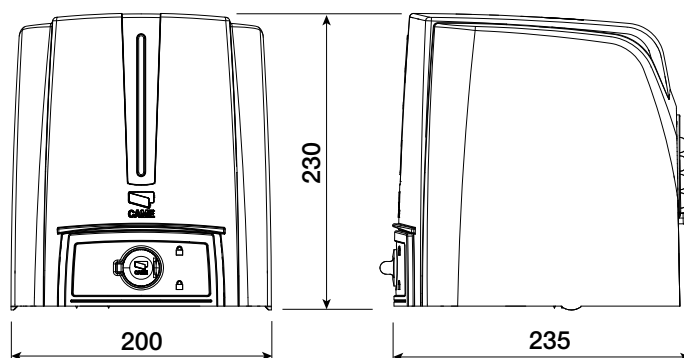
 Nei cancelli a battente è sempre consigliata l'installazione di una elettroserratura, allo scopo di assicurare un'affidabile chiusura.

Dati tecnici

Tipo	FA7024CB
Grado di protezione (IP)	54
Alimentazione (V - 50/60 Hz)	230 AC
Alimentazione motore (V)	24 DC
Consumo in stand-by (W)	5,5
Consumo in stand-by con modulo RGP1 (W)	0,5
Potenza (W)	140
Coppia (Nm)	180 max
Tempo di apertura a 90° (s)	13 ÷ 30
Intermittenza/Lavoro (%)	SERVIZIO INTENSIVO
Temperatura di esercizio (°C)	-20 ÷ +55
Classe di isolamento	I
Peso (kg)	12

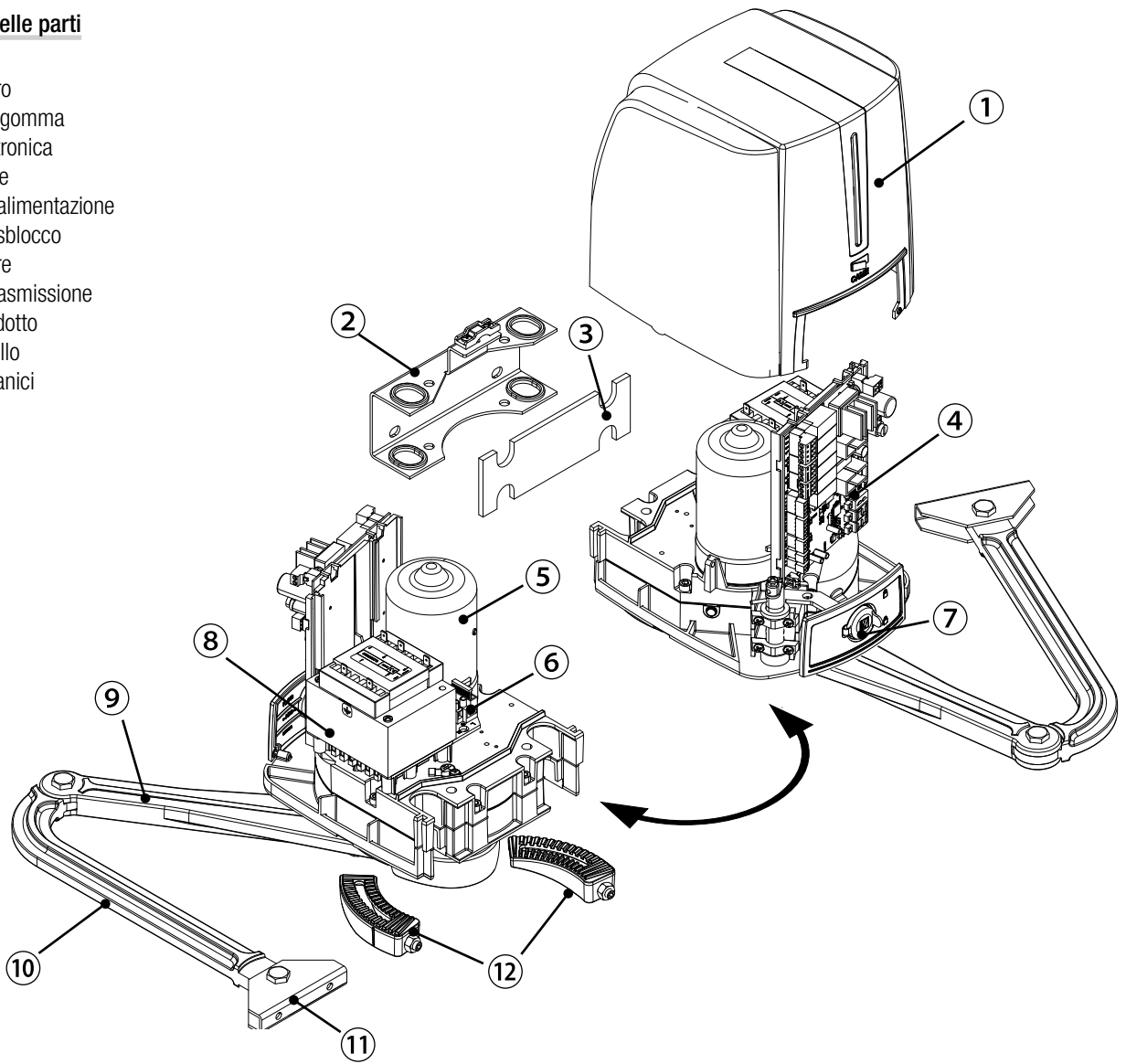
Dimensioni

(mm)



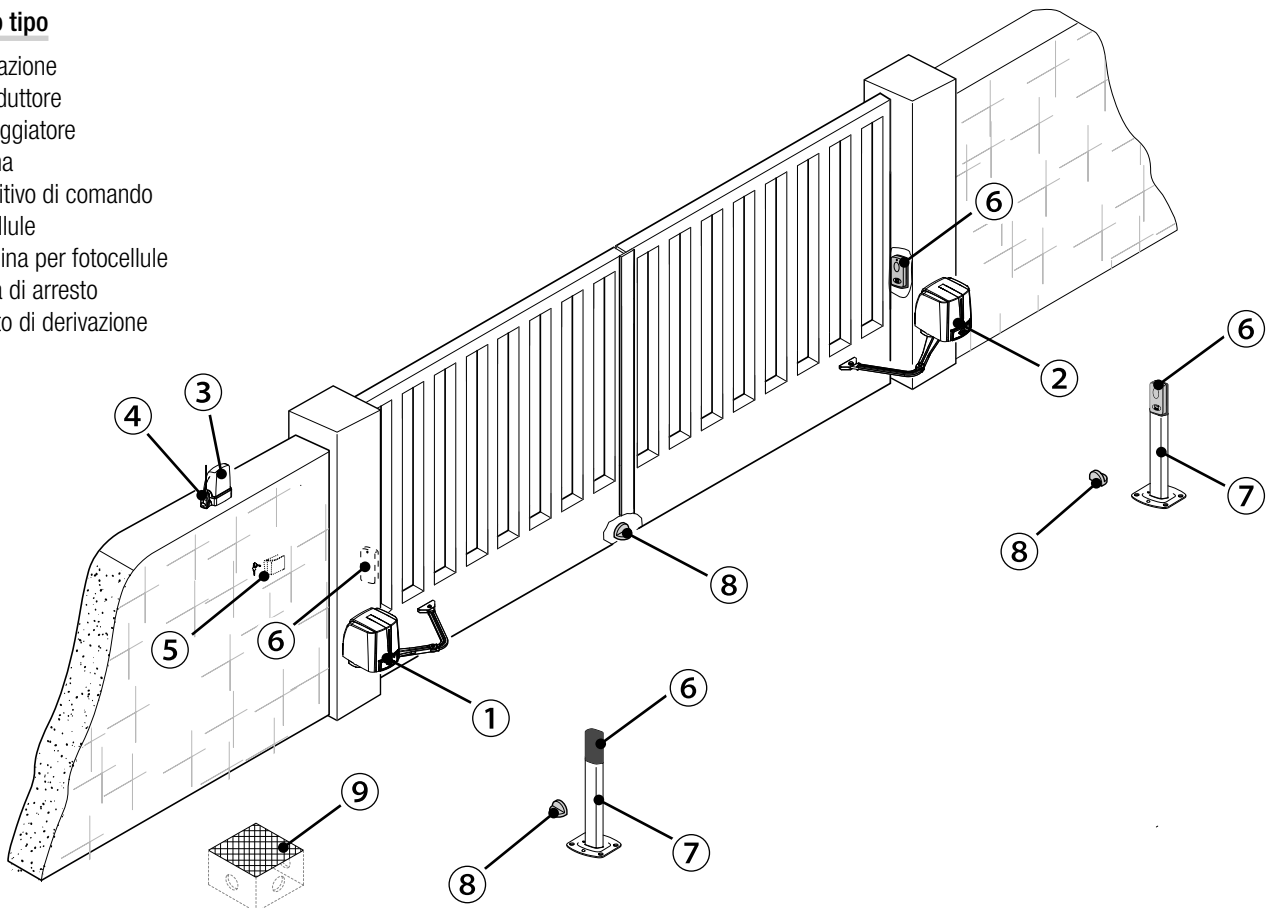
Descrizione delle parti

1. Coperchio
2. Staffa pilastro
3. Spessore in gomma
4. Scheda elettronica
5. Motoriduttore
6. Morsetto di alimentazione
7. Sportello di sblocco
8. Trasformatore
9. Braccio di trasmissione
10. Braccio condotto
11. Staffa cancello
12. Fermi meccanici

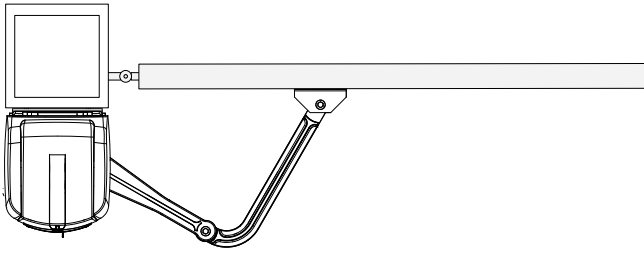


Impianto tipo

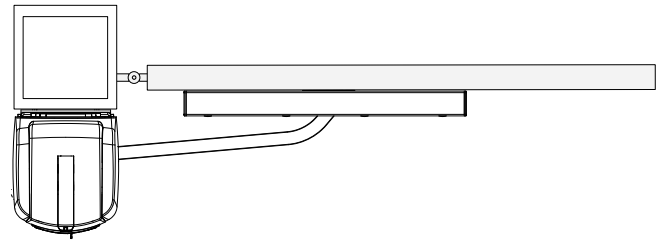
1. Automazione
2. Motoriduttore
3. Lampeggiatore
4. Antenna
5. Dispositivo di comando
6. Fotocellule
7. Colonnina per fotocellule
8. Battuta di arresto
9. Pozzetto di derivazione



Esempi di applicazione



Applicazione con braccio di trasmissione snodato (standard).



Applicazione con braccio di trasmissione dritto e guida di scorrimento (STYLO-BD).

INDICAZIONI GENERALI PER L'INSTALLAZIONE

⚠ L'installazione deve essere effettuata da personale qualificato ed esperto e nel pieno rispetto delle normative vigenti.

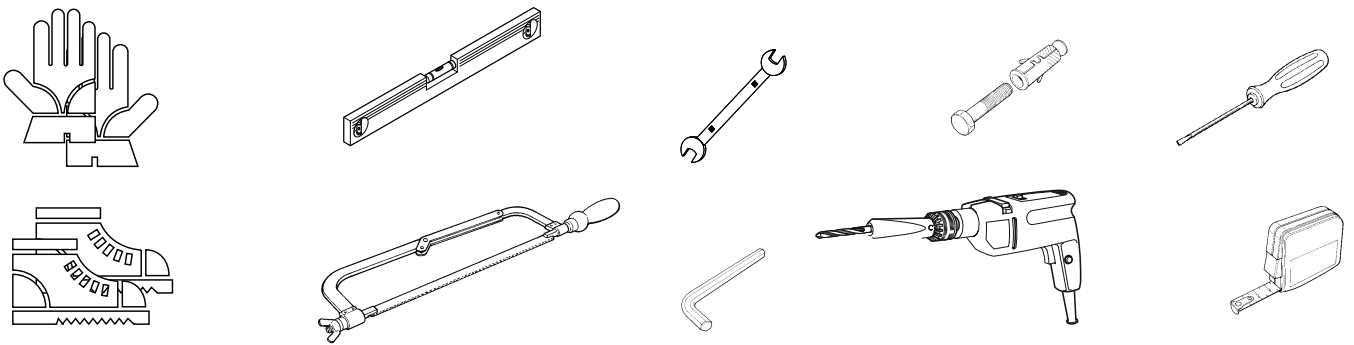
Verifiche preliminari

⚠ Prima di procedere all'installazione è necessario:

- verificare che la struttura del cancello sia adeguatamente robusta, le cerniere siano efficienti e che non vi siano attriti tra parti fisse e mobili;
- se non presenti le battute di arresto, o non installabili, utilizzare i fermi meccanici forniti;
- verificare che il punto di fissaggio del motoriduttore sia in una zona protetta da urti e che la superficie di fissaggio sia solida;
- 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 (ovvero con una distanza maggiore di 3 mm tra i contatti);
- ⊕ verificare che le eventuali connessioni interne al contenitore (eseguite per la continuità del circuito di protezione) siano provviste di isolamento supplementare rispetto ad altre parti conduttrici interne;
- predisporre adeguate tubazioni e canaline per il passaggio dei cavi elettrici garantendone la protezione contro il danneggiamento meccanico.

Attrezzi e materiali

Assicurarsi di avere tutti gli strumenti e il materiale necessario per effettuare l'installazione nella massima sicurezza e secondo le normative vigenti. In figura alcuni esempi di attrezzatura per l'installatore.



Tipi di cavi e spessori minimi

Collegamento	Tipo cavo	Lunghezza cavo 1 < 15 m	Lunghezza cavo 15 < 30 m
Alimentazione quadro 230 V AC	H05RN-F	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Alimentazione motore/encoder 24 V DC	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3 x 1,5 mm ²	3 x 2,5 mm ²
Lampeggiatore		2 x 0,5 mm ²	
Trasmittitori fotocellule		2 x 0,5 mm ²	
Ricevitori fotocellule		4 x 0,5 mm ²	
Dispositivi di comando e di sicurezza		2 x 0,5 mm ²	
Antenna	RG58	max 10 m	
Came Remote Protocol (CRP)	UTP CAT5	max 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 effettivi. Per i collegamenti di prodotti non contemplati in questo manuale fa fede la documentazione allegata ai prodotti stessi.

INSTALLAZIONE

△ Le seguenti illustrazioni sono solo esempi, in quanto lo spazio per il fissaggio del motoriduttore e degli accessori varia a seconda degli ingombri. Spetta all'installatore scegliere la soluzione più adatta.

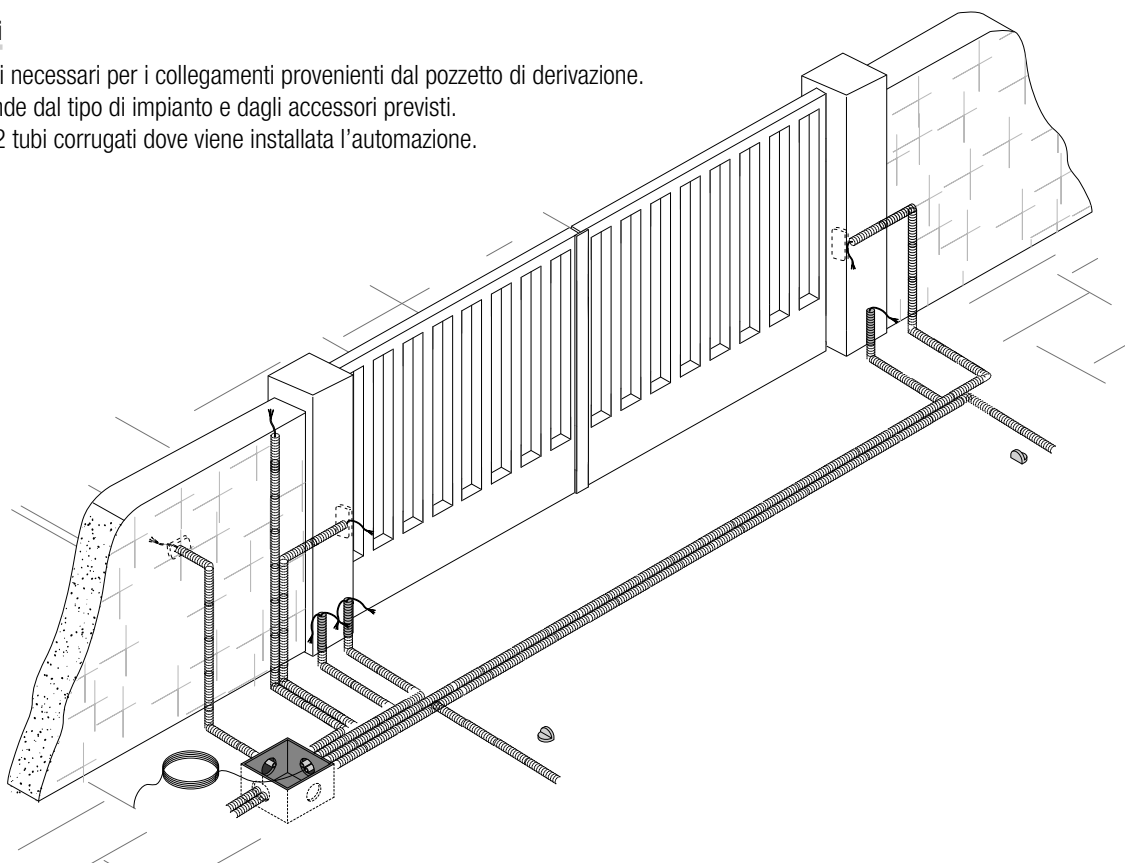
📖 I disegni si riferiscono all'automazione installata a sinistra. L'installazione del motoriduttore a destra è simmetrica.

Posa dei tubi corrugati

Predisporre i tubi corrugati necessari per i collegamenti provenienti dal pozzetto di derivazione.

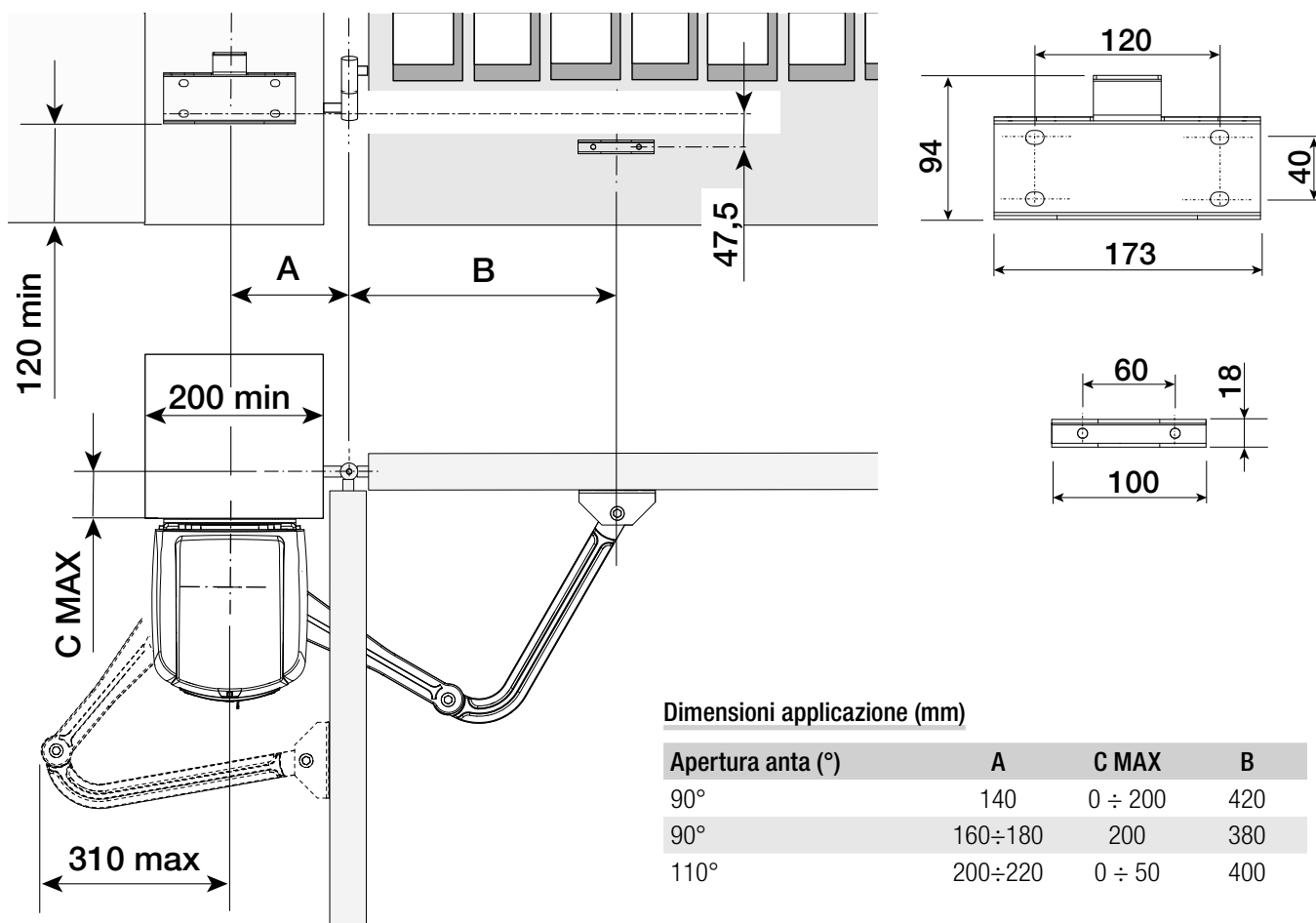
📖 Il numero di tubi dipende dal tipo di impianto e dagli accessori previsti.

È necessario predisporre 2 tubi corrugati dove viene installata l'automazione.




Fissaggio delle staffe

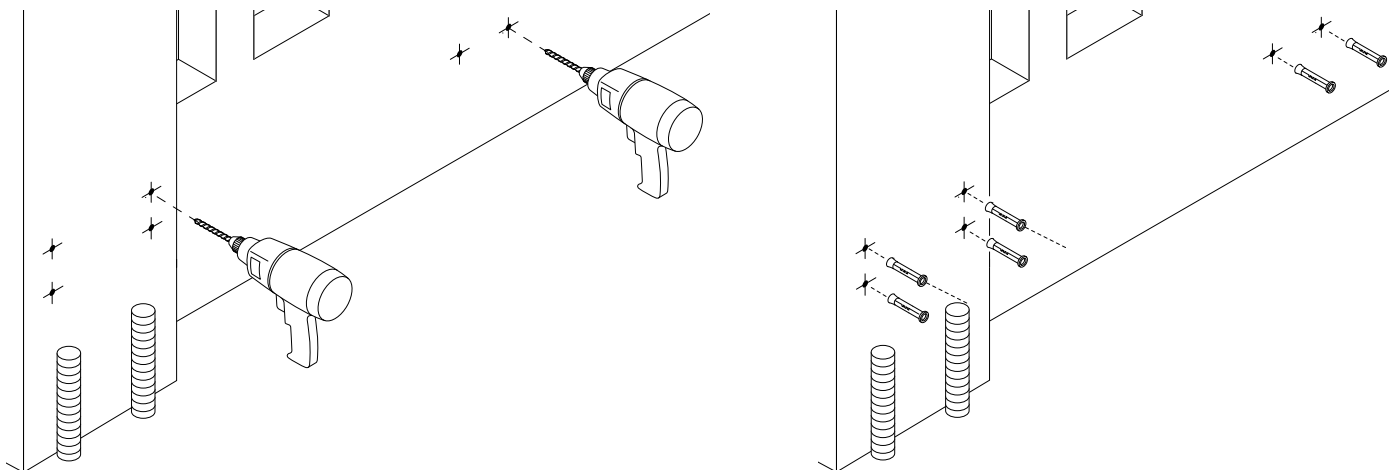
Determinare il punto di fissaggio della staffa cancello e ricavare il punto di fissaggio della staffa pilastro, rispettando le quote riportate nel disegno e nella tabella.



Segnare i punti di fissaggio della staffa pilastro e della staffa cancello. Le misure di interasse dei fori delle staffe sono indicate nel paragrafo dimensioni.

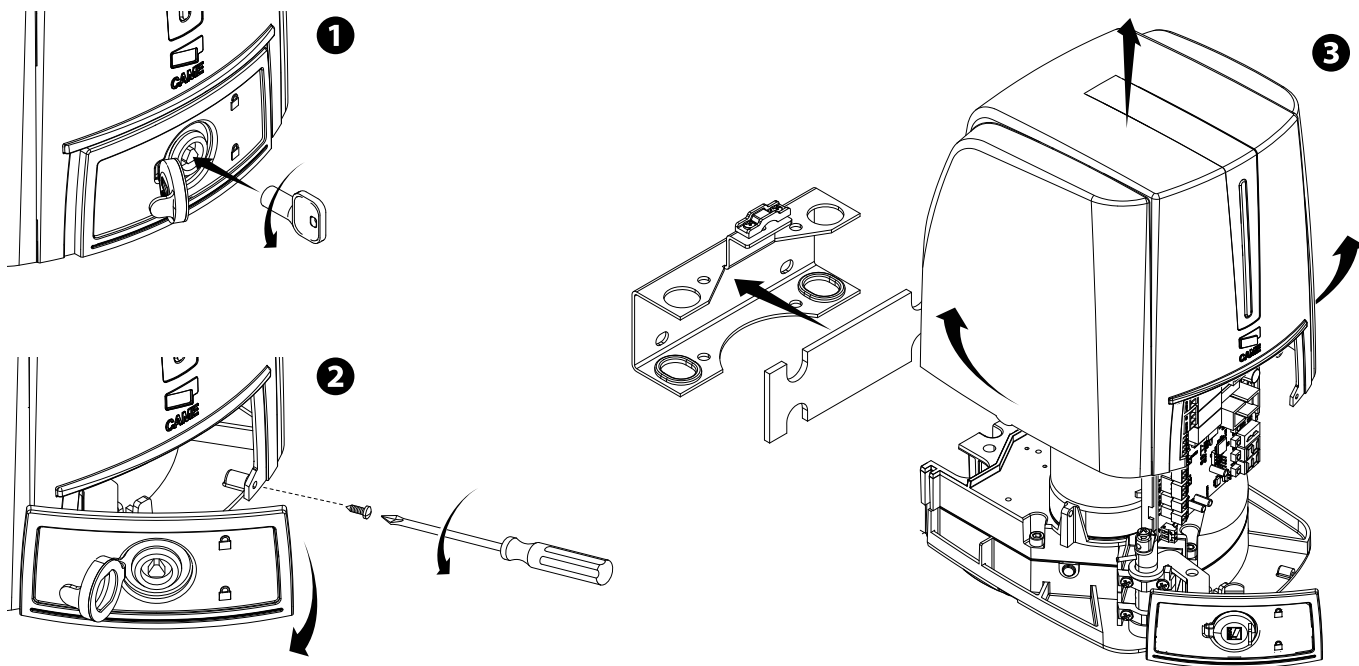
Forare i punti di fissaggio, inserire i tasselli o utilizzare degli inserti adeguati per la tenuta delle staffe.

 I disegni sono indicativi, spetta all'installatore scegliere la soluzione più adatta a seconda del tipo e spessore dell'anta.



Prima di installare l'automazione, rimuovere il coperchio nel seguente modo:

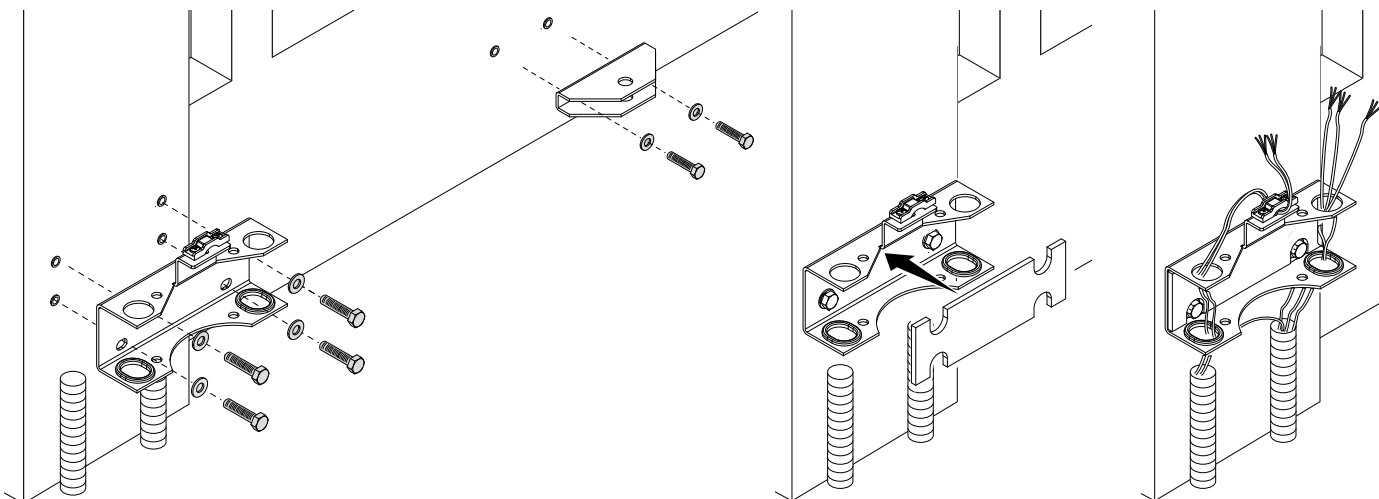
- aprire il tappo di protezione del sportello di sblocco, inserire la chiave trilobata nella serratura e girarla in senso antiorario (1).
- aprire lo sportello e svitare la vite che fissa il coperchio al motoriduttore (2).
- sollevare il coperchio tirando leggermente ai lati e sfilare la staffa pilastro dal motoriduttore (3).



Fissare le staffe con viti adeguate.

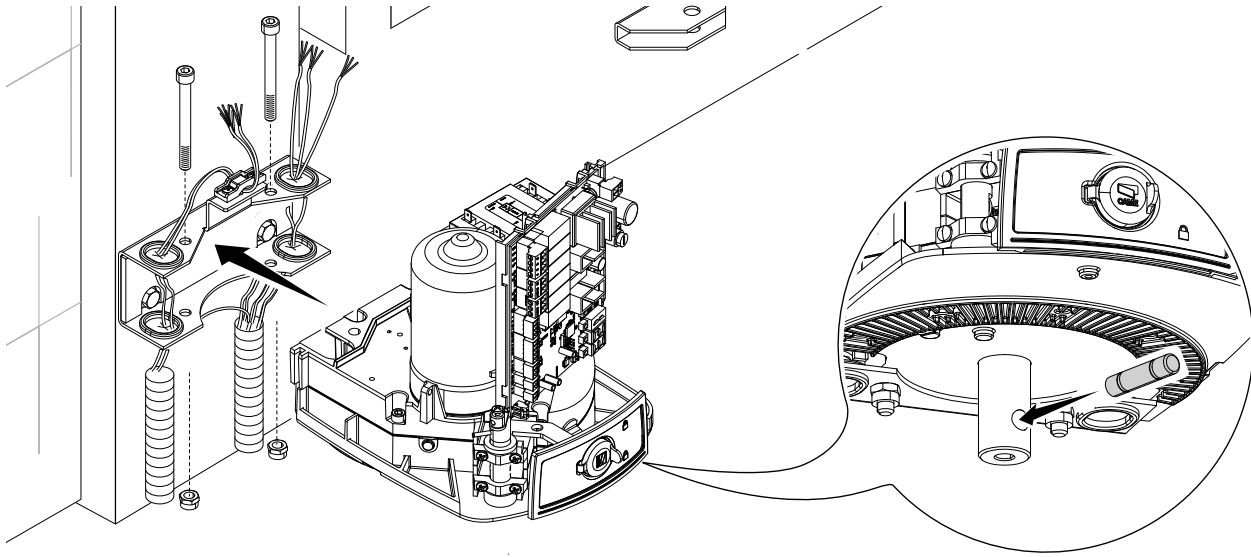
Inserire lo spessore in gomma nella staffa pilastro.

Predisporre i cavi elettrici necessari ai collegamenti passandoli attraverso i passacavi e bloccandoli al cavalletto della staffa pilastro.

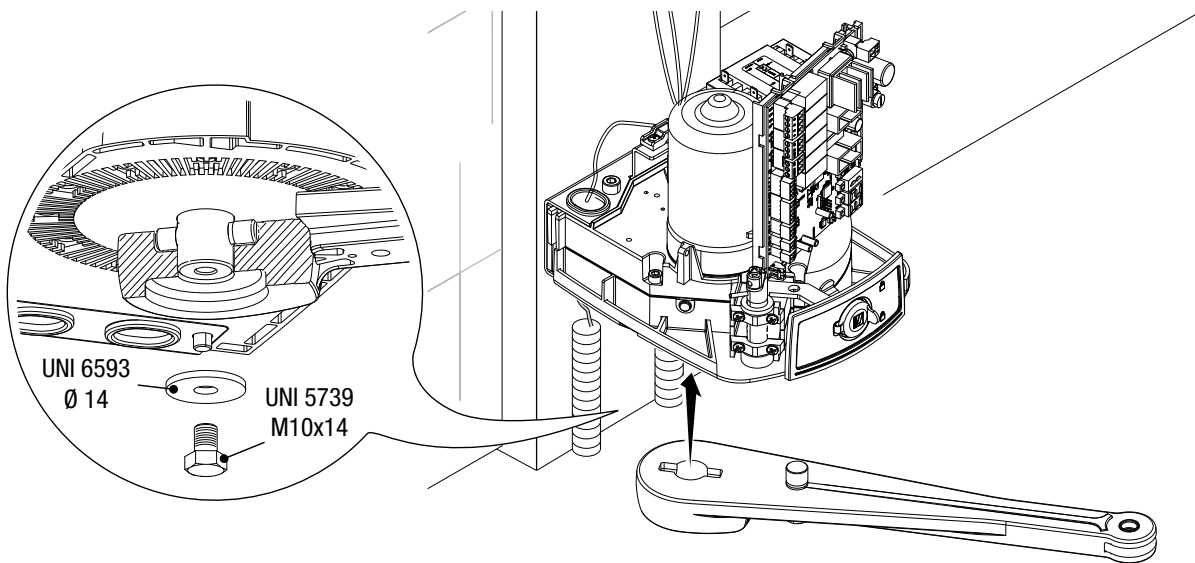


Fissaggio dell'automazione

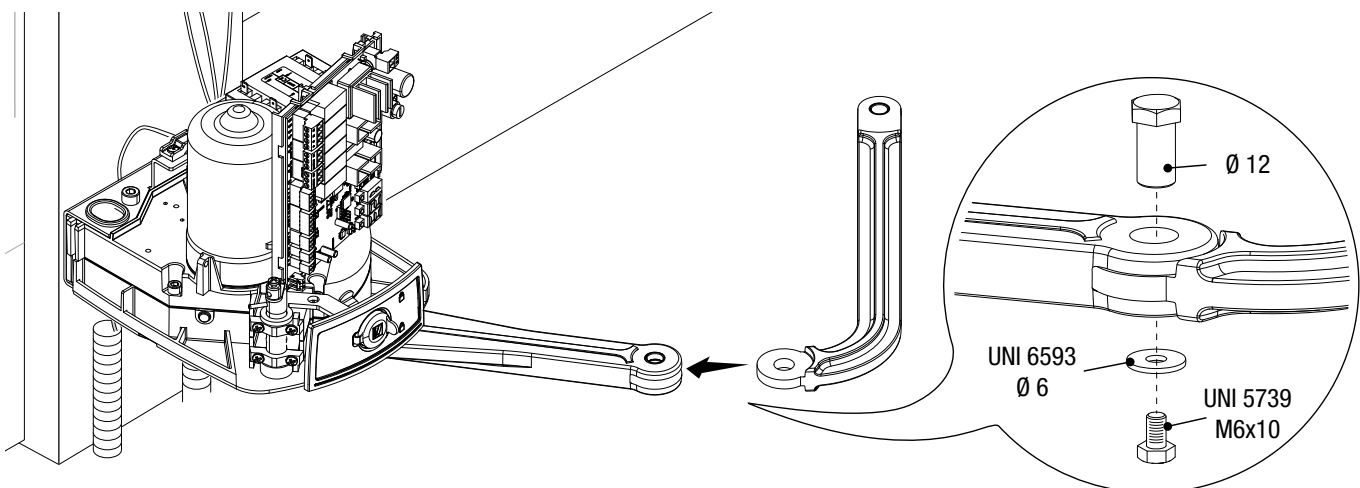
Inserire il motoriduttore nella staffa pilastro e fissarlo con le viti e i dadi.
Inserire la spina nel foro dell'albero motoriduttore.



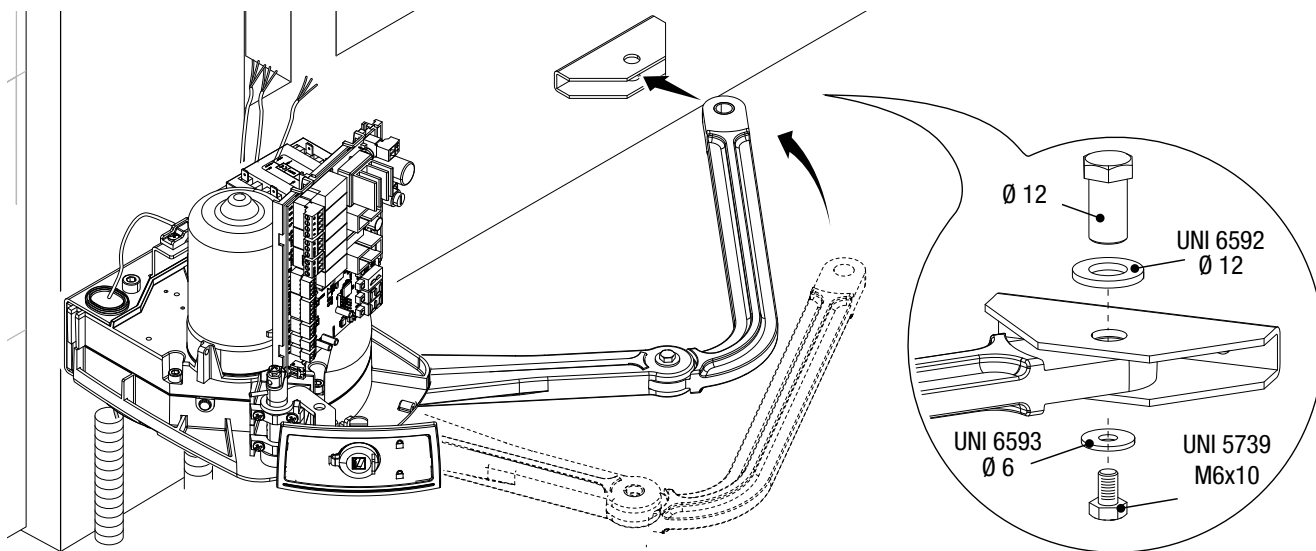
Fissare il braccio di trasmissione all'albero con la rondella per albero lento e la vite.



Fissare il braccio condotto al braccio di trasmissione con il perno, la vite e la rondella.



Sbloccare il motoriduttore (vedi SBLOCCO DEL MOTORIDUTTORE), fissare il braccio condotto alla staffa cancello come indicato nel disegno.



⚠ ATTENZIONE! Se non ci sono le battute d'arresto, è obbligatorio fissare i fermi meccanici.

Fissaggio dei fermi meccanici

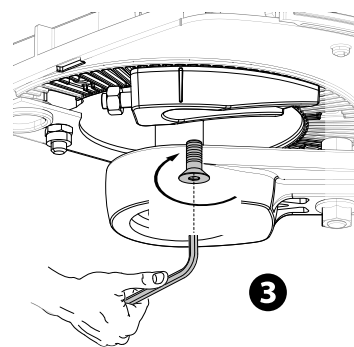
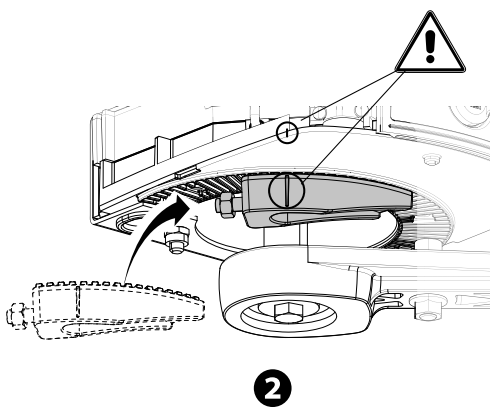
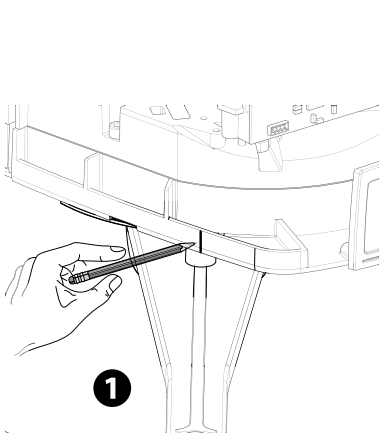
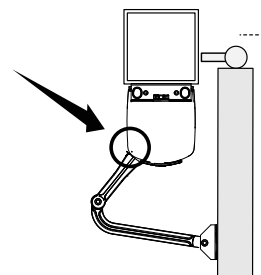
Sbloccare il motoriduttore.

In apertura.

Aprire completamente l'anta. Fare un segno sulla cassa in corrispondenza del centro del braccio (1).

Chiudere manualmente l'anta. Posizionare il fermo meccanico sotto la cassa. Il segno sulla cassa deve corrispondere alla scanalatura sul fermo come illustrato (2).

Fissare il fermo con la vite (3).



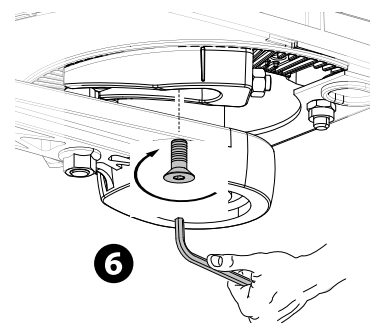
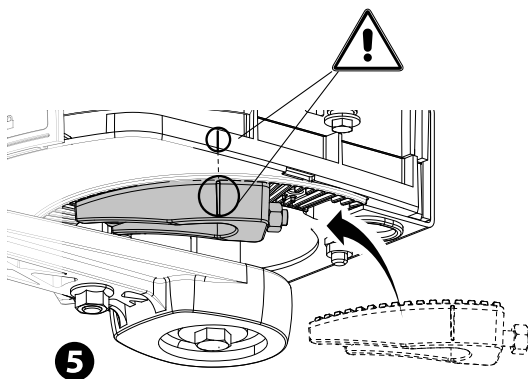
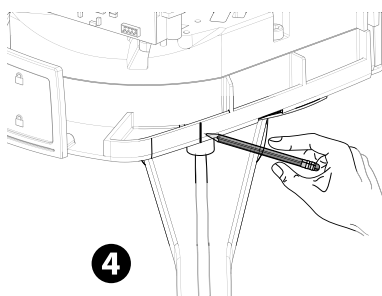
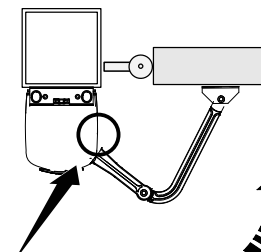
In chiusura.

Chiudere l'anta. Fare un segno sulla cassa in corrispondenza del centro del braccio (4).

Aprire manualmente l'anta. Posizionare il secondo fermo meccanico accostandolo dal lato opposto del braccio.

Il segno sulla cassa deve corrispondere alla scanalatura sul fermo (5).

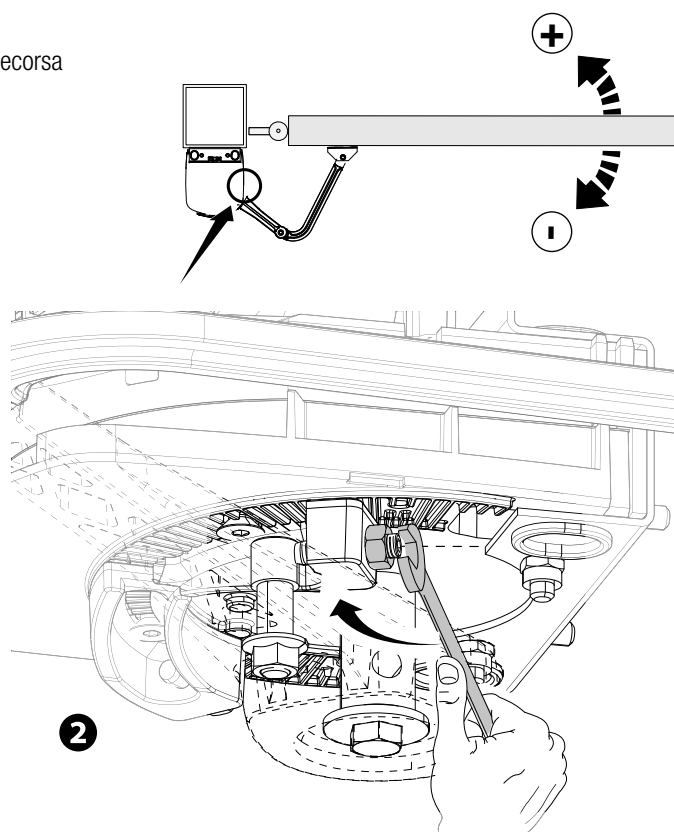
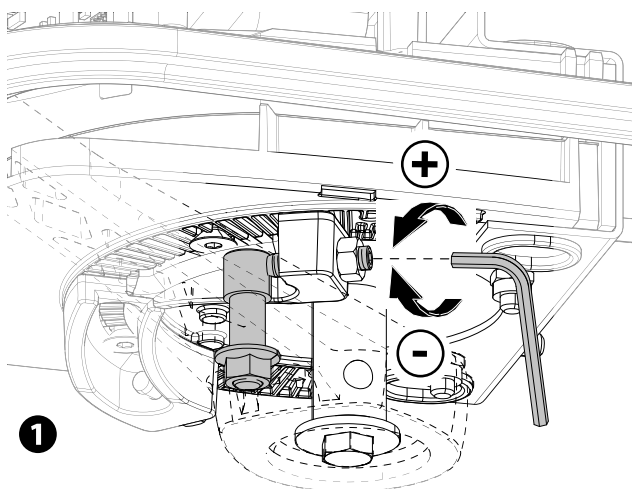
Fissare il fermo con la vite (6).



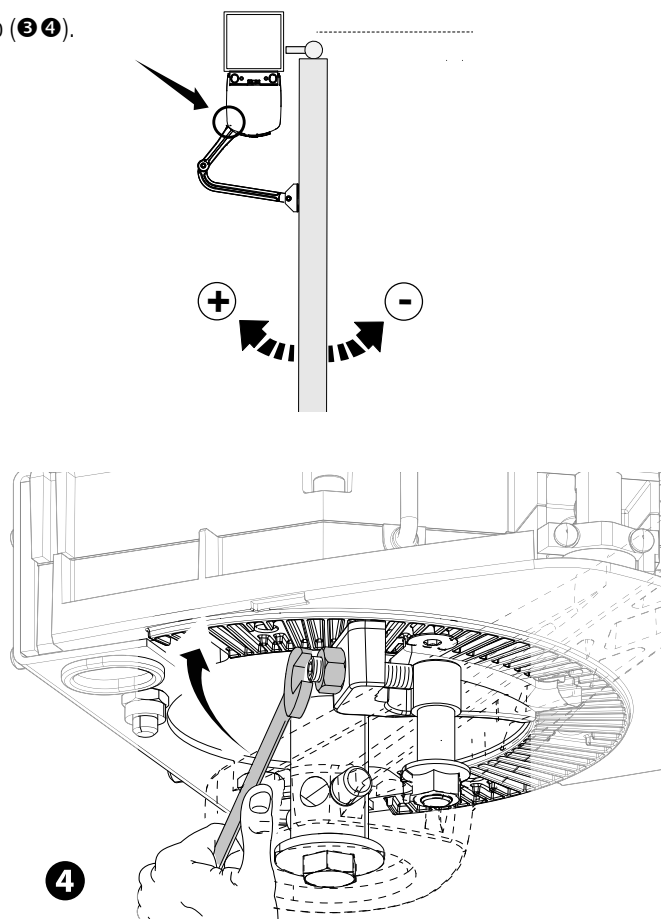
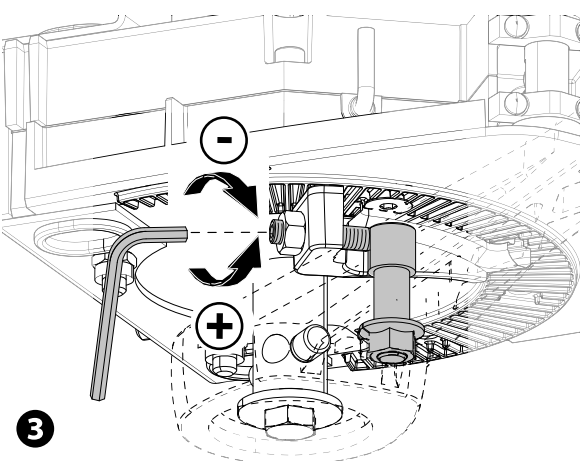
Determinazione dei punti di finecorsa

Con il motoriduttore sbloccato e con l'anta chiusa, regolare il grano del finecorsa di chiusura girandolo in senso orario o antiorario (1).

Fissare il grano con il dado (2).



Allo stesso modo, regolare il finecorsa di apertura sul grano dell'altro fermo (3 4).



COLLEGAMENTI ELETTRICI E PROGRAMMAZIONE

⚠ Attenzione! Prima di intervenire sul quadro comando, togliere la tensione di linea e, se presenti, scollegare le batterie.

Tutte le connessioni sono protette da fusibili rapidi.

FUSIBILI

LINE - Linea

ACCESSORIES - Accessori

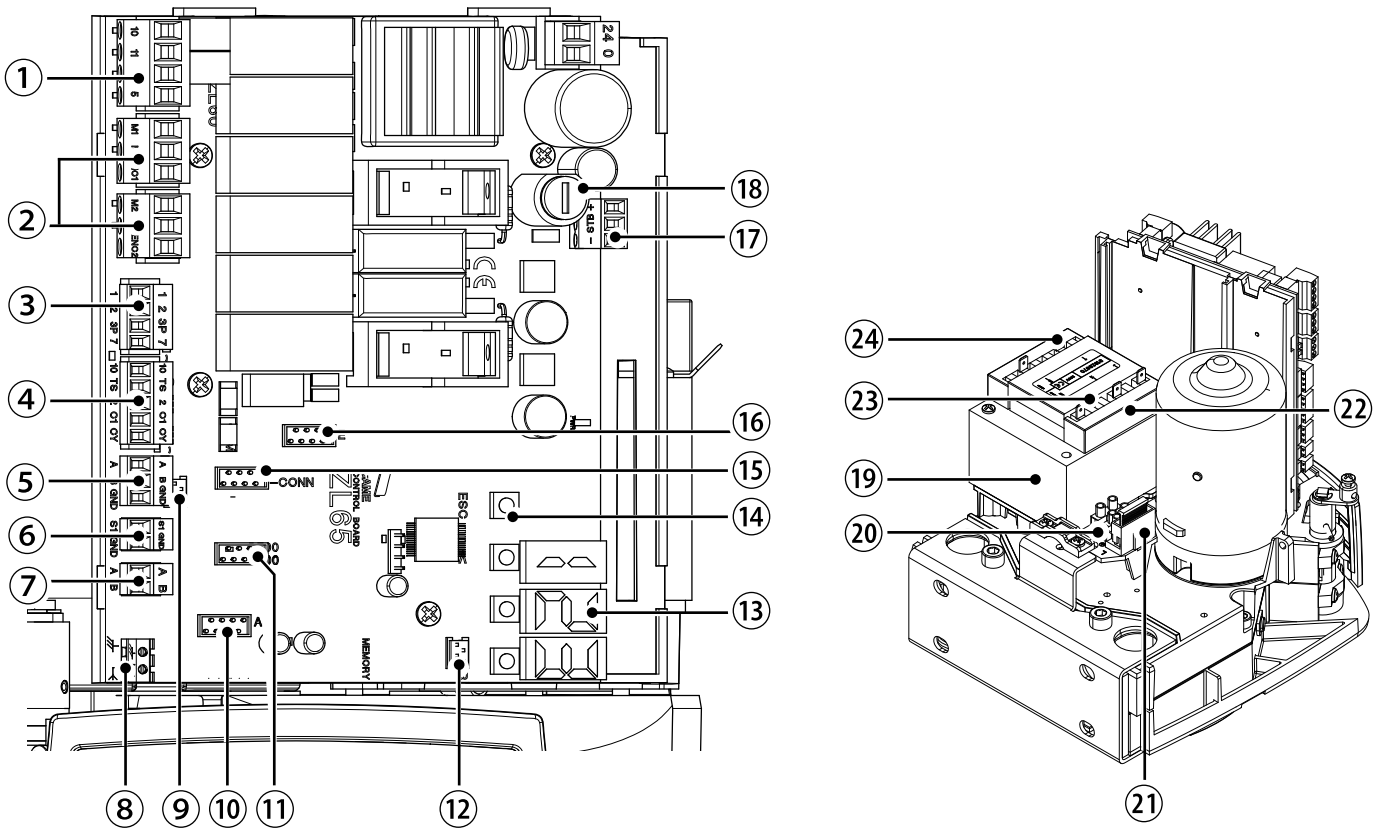
ZL65

2 A-F = 230 V

2 A-F

Descrizione delle parti

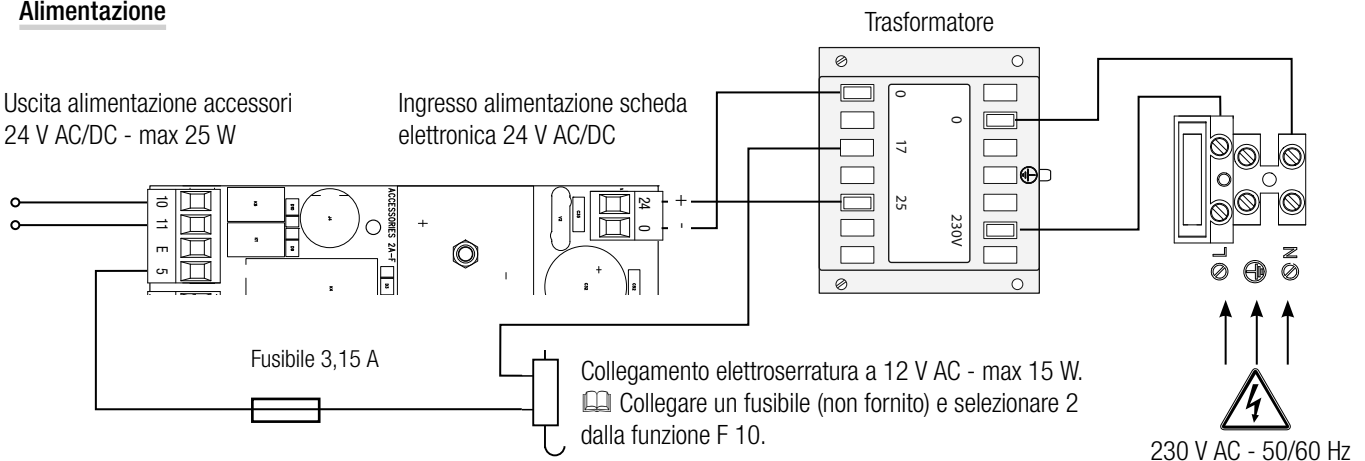
- | | |
|--|---|
| 1. Morsettiera per dispositivi di segnalazione | 13. Display |
| 2. Morsettiera per motoriduttori con encoder | 14. Pulsanti di programmazione |
| 3. Morsettiera per dispositivi di comando | 15. Connettore per scheda RIO-CONN |
| 4. Morsettiera per dispositivi di sicurezza | 16. Connettore per scheda RSE |
| 5. Morsettiera per collegamento CRP | 17. Morsettiera per modulo RGP1 |
| 6. Morsettiera per selettore a tastiera | 18. Fusibile accessori |
| 7. Morsettiera per dispositivi a transponder | 19. Trasformatore |
| 8. Morsettiera per antenna | 20. Morsettiera di alimentazione |
| 9. Connettore per modulo CONNECT GW | 21. Fusibile di linea |
| 10. Connettore per scheda AF | 22. Alloggiamento per modulo CONNECT GW |
| 11. Connettore per scheda R700/R800 | 23. Alloggiamento per modulo RGP1 |
| 12. Connettore per scheda Memory Roll | 24. Alloggiamento per scheda RLB |



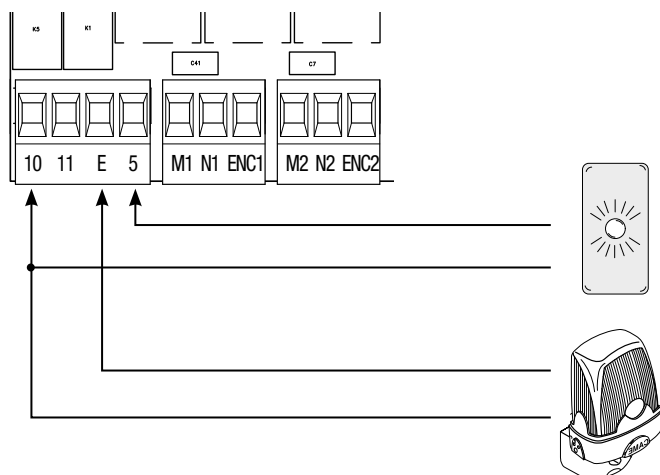
Alimentazione

Uscita alimentazione accessori
24 V AC/DC - max 25 W

Ingresso alimentazione scheda
elettronica 24 V AC/DC



Dispositivi di segnalazione



Uscita segnalazione cancello aperto.
(Portata contatto 24 V AC/DC - 3 W max). Vedi funzione F 10.

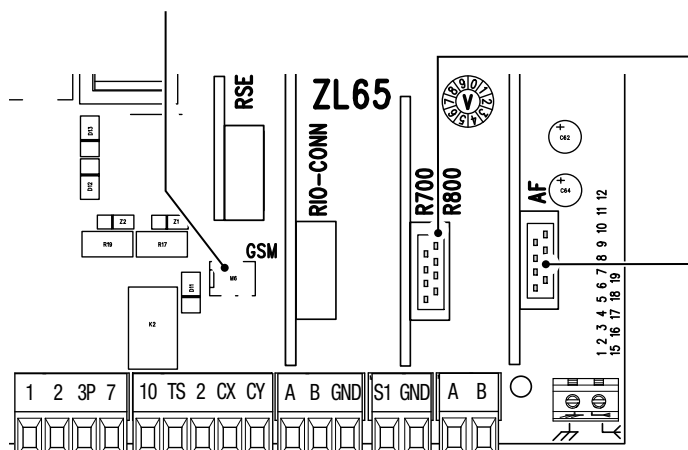
Uscita collegamento lampeggiatore o lampada ciclo.
(Portata contatto: 24 V AC/DC - 25 W max). Vedi funzione F 18.

Dispositivi di comando

ATTENZIONE! Prima di inserire una qualsiasi scheda a innesto (es.: AF, R800) è **OBBLIGATORIO** TOGLIERE LA TENSIONE DI LINEA e, se presenti, scollegare le batterie.

Connettore per modulo CONNECT GW.

CONNECT GW non funziona se viene collegato il modulo RGP1 o la scheda RSE.



Connettore per scheda R700 (per l'utilizzo del transponder o del lettore tessere) o per scheda R800 (per l'utilizzo del selettore a tastiera).

Connettore per scheda AF (AF868 o AF43S) per il comando a distanza.

Antenna con cavo RG58 per il comando a distanza.

Blu
Bianco

Selettore a tastiera.

Nero
Rosso

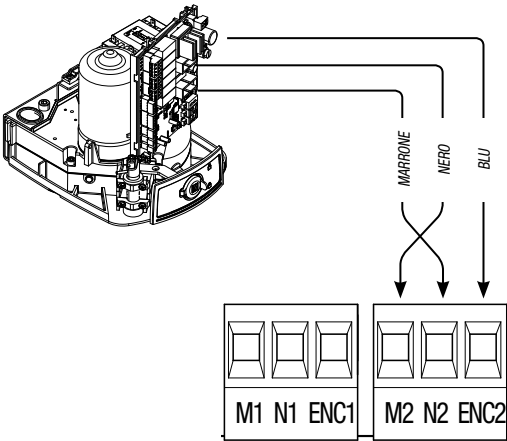
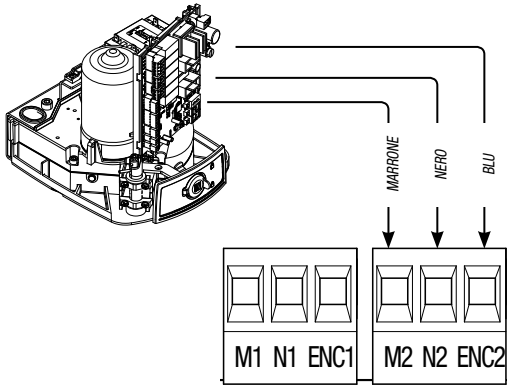
Transponder o lettore tessere.

Funzione APRE-CHIUDE-INVERSIONE (passo-passo) da dispositivo di comando (contatto NO). In alternativa, dalla programmazione delle funzioni è possibile attivare il comando APRE-STOP-CHIUDE-STOP (sequenziale). Vedi funzione F 7.

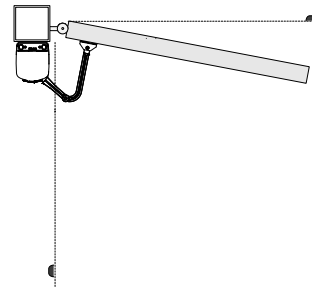
Funzione APERTURA PARZIALE o PEDONALE da dispositivo di comando (contatto NO). Vedi funzione F 8.

Pulsante di STOP (contatto NC). Permette l'arresto del cancello con l'esclusione della chiusura automatica. Per riprendere il movimento premere il pulsante di comando o un altro dispositivo di comando. Vedi funzione F 1.

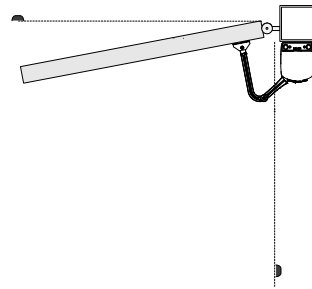
Collegamento dell'automazione



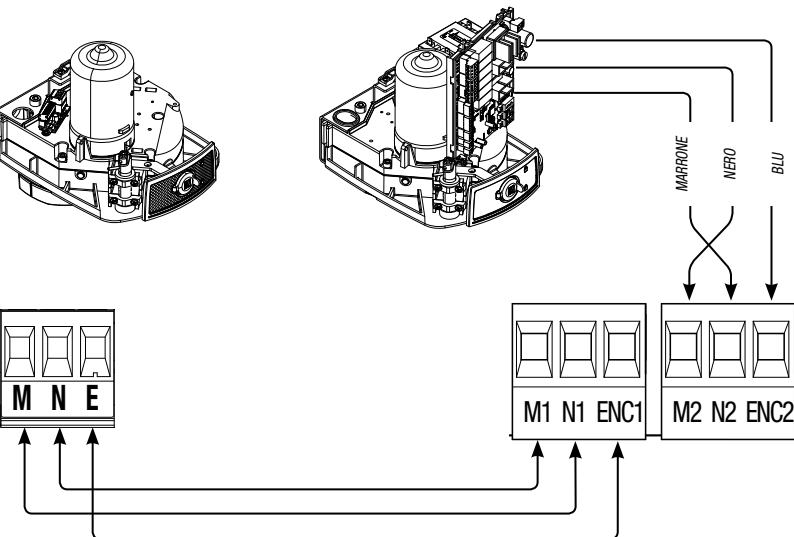
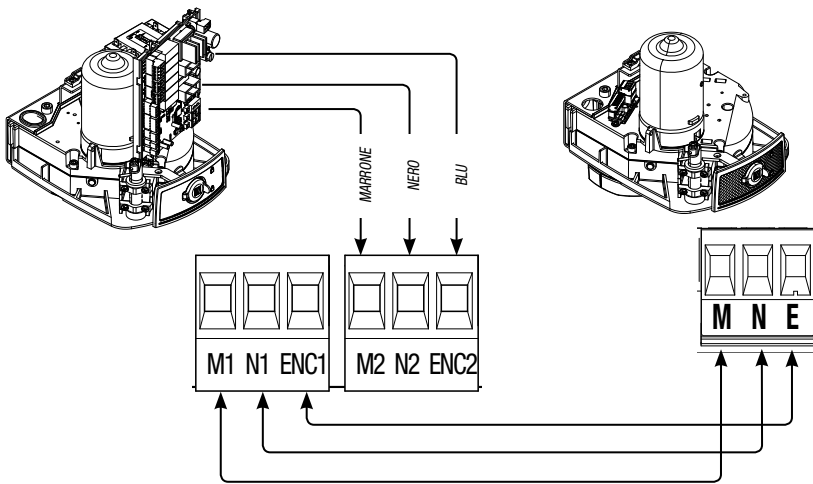
Collegamenti elettrici:
automazione installata a sinistra (vista interna).
(Predisposizione di default)



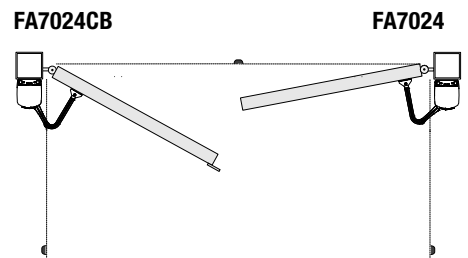
Collegamenti elettrici:
automazione installata a destra (vista interna).



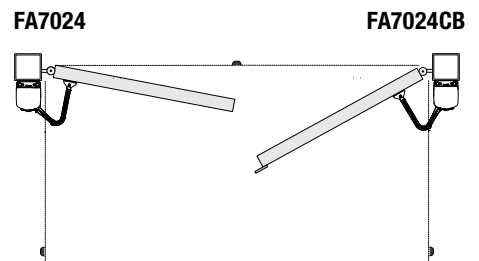
Collegamento dell'automazione e del motoriduttore



Collegamenti elettrici:
automazione installata a sinistra e motoriduttore
installato a destra (vista interna) con automazione
ritardata in chiusura.
(Predisposizione di default)



Collegamenti elettrici:
automazione installata a destra e motoriduttore
installato a sinistra (vista interna) con automazione
ritardata in chiusura.



Dispositivi di sicurezza

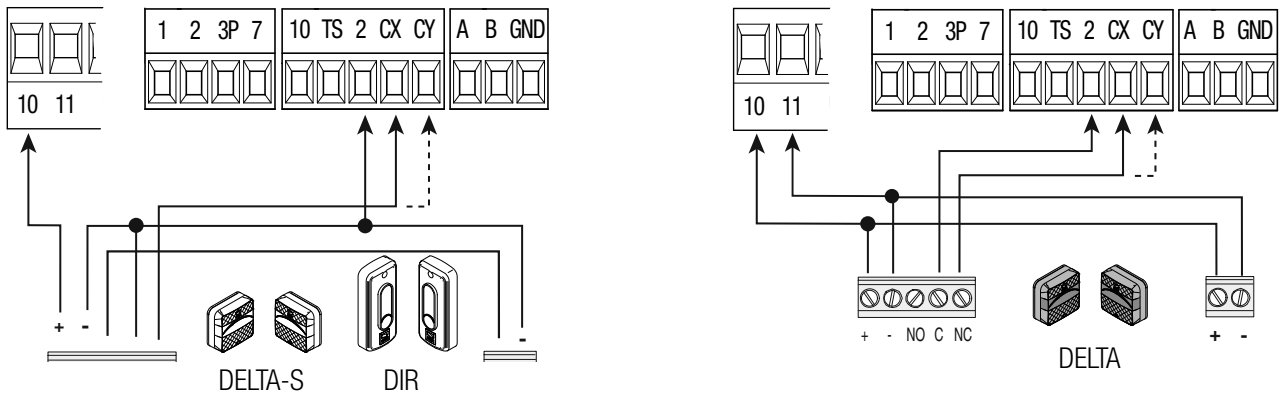
Fotocellule

Configurare il contatto CX o CY (NC), ingresso per dispositivi di sicurezza tipo fotocellule, conformi alla normativa EN 12978.

Vedi funzioni ingresso CX (Funzione F2) o CY (Funzione F3) in:

- C1 riapertura durante la chiusura. In fase di chiusura del cancello, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa apertura;
- C2 richiusura durante l'apertura. In fase di apertura del cancello, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa chiusura;
- C3 stop parziale. Arresto del cancello, se in movimento, con conseguente predisposizione alla chiusura automatica (se la funzione di chiusura automatica è stata inserita);
- C4 attesa ostacolo. Arresto del cancello, se in movimento, con conseguente ripresa del movimento dopo la rimozione dell'ostacolo.

📖 Se non vengono utilizzati i contatti CX e CY vanno disattivati in programmazione.



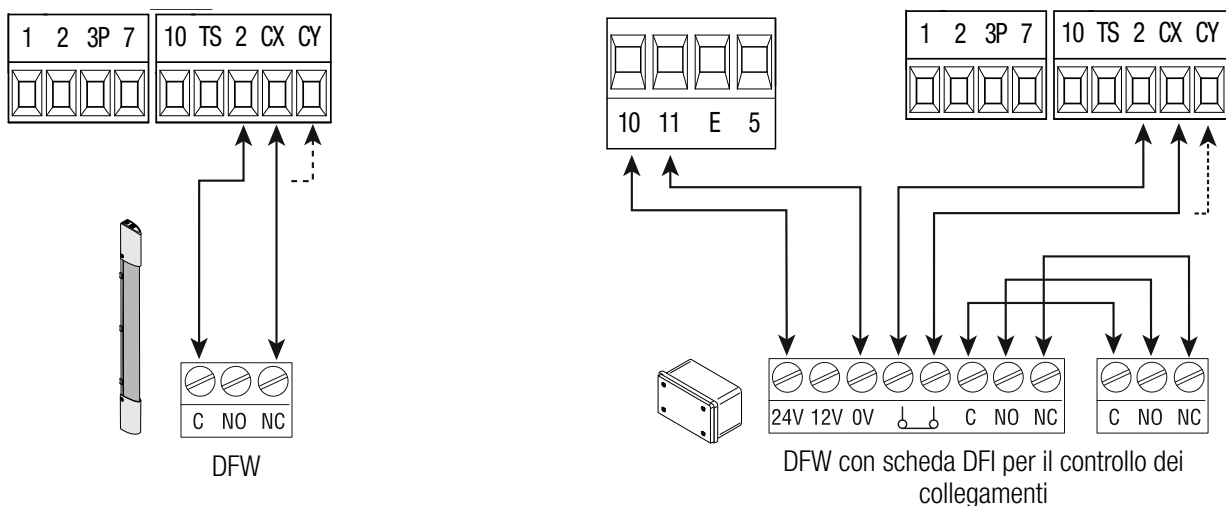
Bordi sensibili

Configurare il contatto CX o CY (NC), ingresso per dispositivi di sicurezza tipo bordi sensibili, conformi alla normativa EN 12978.

Vedi funzioni ingresso CX (Funzione F2) o CY (Funzione F3) in:

- C7 riapertura durante la chiusura. In fase di chiusura del cancello, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa apertura;
- C8 richiusura durante l'apertura. In fase di apertura del cancello, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa chiusura.

📖 Se non vengono utilizzati i contatti CX e CY vanno disattivati in programmazione.

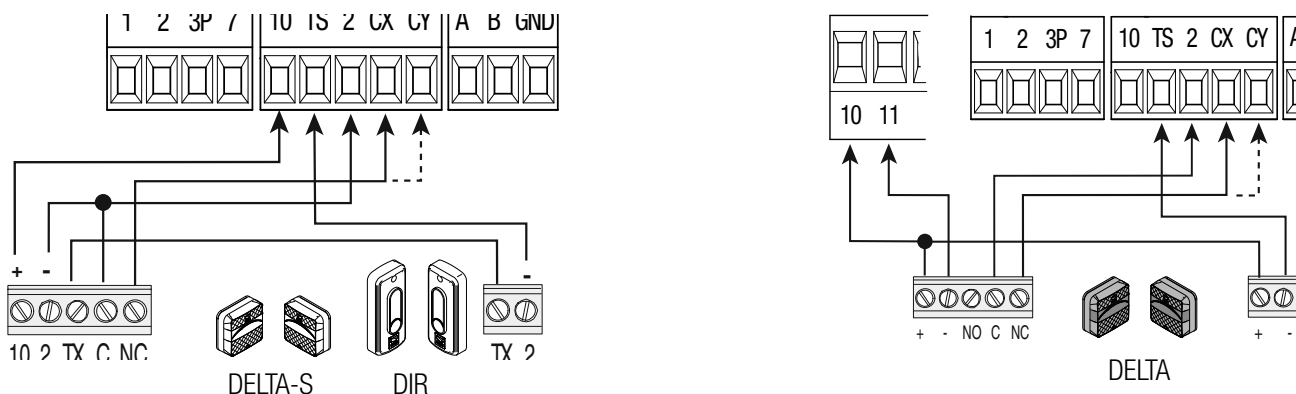


Collegamento dei dispositivi di sicurezza (test sicurezza)

A ogni comando di apertura o di chiusura, la scheda verifica l'efficienza dei dispositivi di sicurezza (es. fotocellule).

Un'eventuale anomalia inibisce qualsiasi comando e a display viene segnalato E 4.

Per questo tipo di collegamento, abilitare la funzione F 5.



Dispositivi wireless

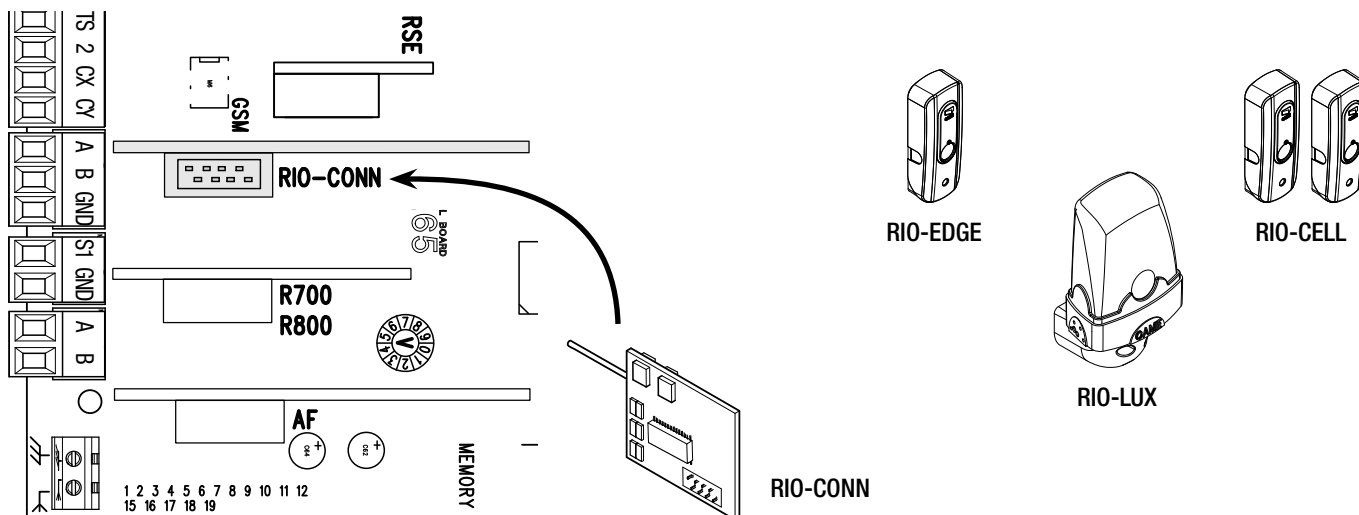
Inserire la scheda RIO-CONN sul connettore dedicato sulla scheda elettronica.

Impostare la funzione da associare al dispositivo wireless (F 65, F 66, F 67 e F 68).

Configurare gli accessori wireless (vedi fascicolo dell'accessorio da configurare).

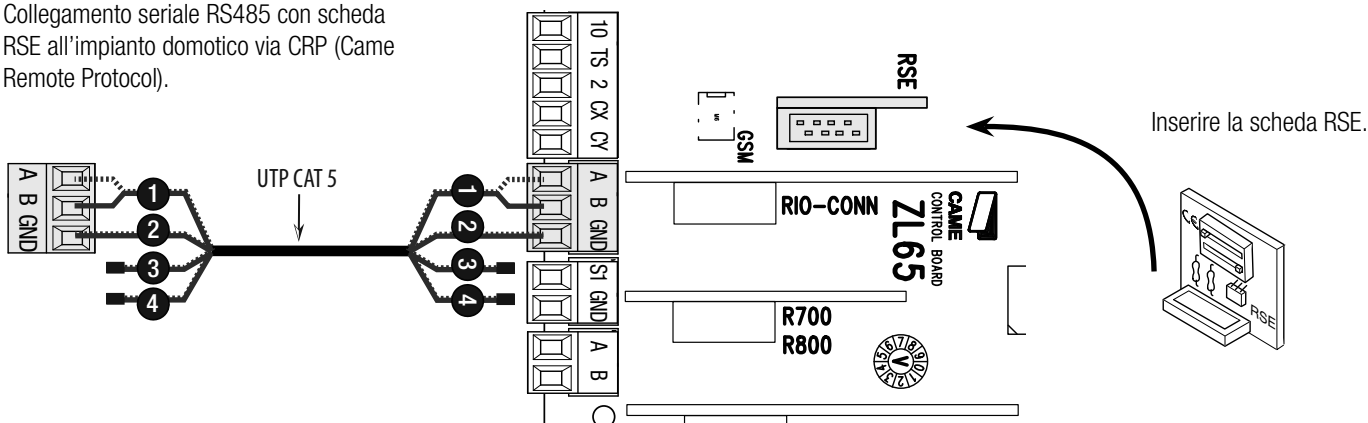
📖 Se i dispositivi non sono configurati con la scheda RIO-CONN, appare sul display l'errore E 18.

⚠ Nel caso di disturbi di radiofrequenza nell'impianto, il sistema wireless inibisce il normale funzionamento dell'automazione e appare a display l'errore E 17.

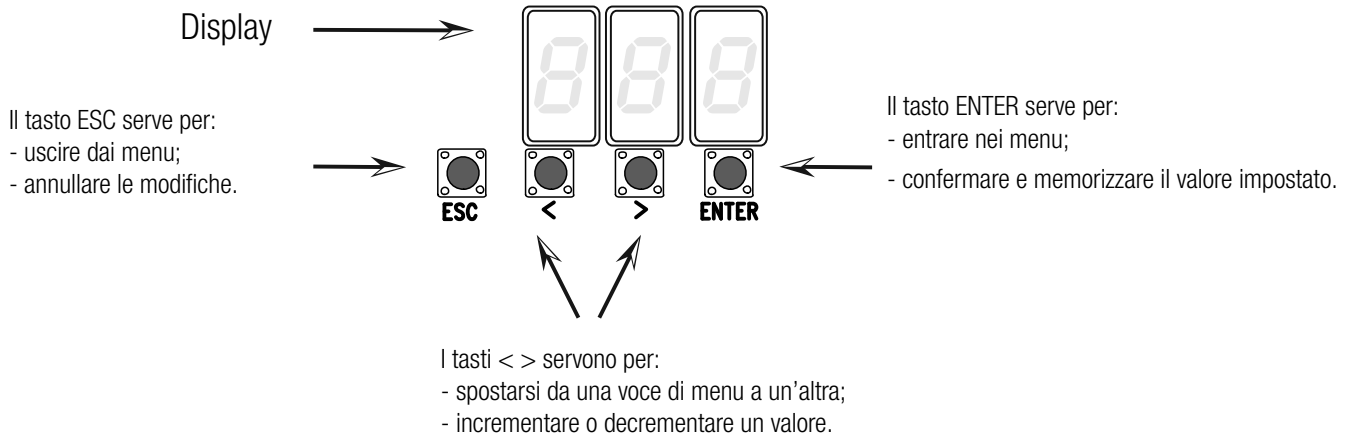


Collegamento con Came Remote Protocol (CRP)


Collegamento seriale RS485 con scheda RSE all'impianto domotico via CRP (Came Remote Protocol).

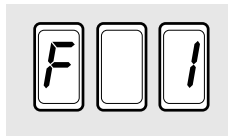



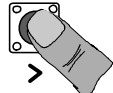
Descrizione dei comandi di programmazione

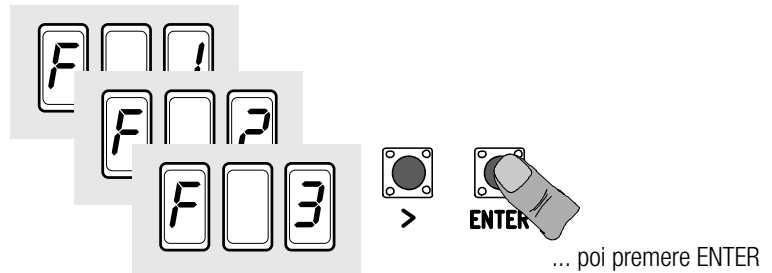



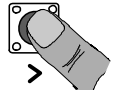
Navigazione menu

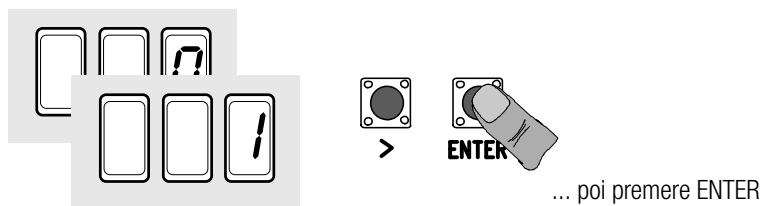
 Per entrare nel menu, tenere premuto il pulsante ENTER per almeno un secondo.





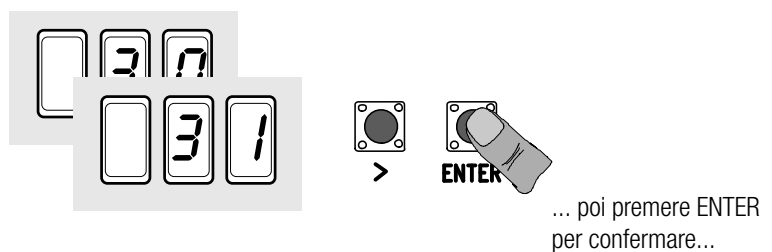
  Per scegliere la voce di menu, spostarsi con le frecce...







  anche per i sotto menu, spostarsi con le frecce ...



  Per incrementare o diminuire il valore, usare le frecce...



    ...per uscire dal menu attendere 10 secondi o premere ESC.

 Quando il menu è attivo l'impianto non può essere utilizzato.

Mappatura delle funzioni

- F 1 Funzione stop totale (1-2)
- F 2 Funzione associata all'ingresso 2-CX
- F 3 Funzione associata all'ingresso 2-CY
- F 5 Funzione test sicurezza
- F 6 Funzione azione mantenuta
- F 7 Modalità comando su 2-7
- F 8 Modalità comando su 2-3P
- F 9 Funzione rilevazione ostacolo a motore fermo
- F 10 Funzione associata all'uscita segnalazione cancello aperto o abilitazione dell'elettroserratura
- F 11 Esclusione Encoder
- F 12 Funzione partenza rallentata
- F 13 Funzione spinta in chiusura
- F 14 Funzione selezione tipo sensore
- F 16 Funzione colpo d'ariete
- F 18 Funzione lampada supplementare
- F 19 Tempo chiusura automatica
- F 20 Tempo chiusura automatica dopo apertura parziale
- F 21 Tempo prelampeggio
- F 22 Tempo lavoro
- F 23 Tempo ritardo in apertura
- F 24 Tempo ritardo in chiusura
- F 26 Tempo colpo d'ariete
- F 27 Tempo serratura
- F 28 Regolazione velocità della corsa
- F 30 Regolazione velocità del rallentamento
- F 33 Regolazione velocità di taratura
- F 34 Sensibilità durante la corsa
- F 35 Sensibilità durante il rallentamento
- F 36 Regolazione apertura parziale
- F 37 Regolazione punto iniziale di rallentamento in apertura del motoriduttore M1
- F 38 Regolazione punto iniziale di rallentamento in chiusura del motoriduttore M1
- F 39 Regolazione punto iniziale di accostamento in apertura del motoriduttore M1
- F 40 Regolazione punto iniziale di accostamento in chiusura del motoriduttore M1
- F 41 Regolazione punto iniziale di rallentamento in apertura del motoriduttore M2
- F 42 Regolazione punto iniziale di rallentamento in chiusura del motoriduttore M2
- F 43 Regolazione punto iniziale di accostamento in apertura del motoriduttore M2
- F 44 Regolazione punto iniziale di accostamento in chiusura del motoriduttore M2
- F 46 Impostazione numero dei motori
- F 49 Gestione collegamento seriale
- F 50 Salvataggio dati nella memory roll
- F 51 Lettura dati dalla memory roll
- F 56 Numero periferica
- F 63 Modifica velocità COM
- F 65 Funzione associata all'ingresso RIO-EDGE [T1]
- F 66 Funzione associata all'ingresso RIO-EDGE [T2]
- F 67 Funzione associata all'ingresso RIO-CELL [T1]
- F 68 Funzione associata all'ingresso RIO-CELL [T2]

- U 1 Inserimento nuovo utente con comando associato
- U 2 Cancellazione singolo utente
- U 3 Cancellazione totale utenti


- A 1 Tipo motore
- A 2 Test motore
- A 3 Taratura corsa
- A 4 Reset parametri
- A 5 Conteggio manovre



- H 1 Versione software






Menu funzioni











 **IMPORTANTE!** Iniziare la programmazione eseguendo per prime le funzioni TIPO MOTORE (A 1), NUMERO MOTORI (F 46) e TARATURA CORSA (A 3).

 La programmazione delle funzioni va effettuata con l'automazione ferma.

 È possibile memorizzare fino a un max di 25 utenti

F 1 Stop totale [1-2]	0 = Disattivata (default) / 1 = Attivata
Ingresso NC – Stop del cancello con esclusione dell'eventuale chiusura automatica; per riprendere il movimento, usare il dispositivo di comando. Il dispositivo di sicurezza va inserito su [1-2].	
F 2 Ingresso [2-CX]	0 = Disattivata (default) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
Ingresso NC – Possibilità di associare: C1 = riapertura durante la chiusura per fotocellule, C2 = richiusura durante l'apertura per fotocellule, C3 = stop parziale, C4 = attesa ostacolo, C7 = riapertura durante la chiusura per bordi sensibili, C8 = richiusura durante l'apertura per bordi sensibili.  La funzione C3 (stop parziale) appare solo se viene attivata la funzione F 19 (Tempo chiusura automatica).	
F 3 Ingresso [2-CY]	0 = Disattivata (default) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
Ingresso NC – Possibilità di associare: C1 = riapertura durante la chiusura per fotocellule, C2 = richiusura durante l'apertura per fotocellule, C3 = stop parziale, C4 = attesa ostacolo, C7 = riapertura durante la chiusura per bordi sensibili, C8 = richiusura durante l'apertura per bordi sensibili.  La funzione C3 (stop parziale) appare solo se viene attivata la funzione F 19 (Tempo chiusura automatica).	
F 5 Test sicurezza	0 = Disattivata (default) / 1 = CX / 2 = CY / 4 = CX+CY
Dopo ogni comando di apertura o di chiusura, la scheda verifica che le fotocellule funzionino correttamente.  Per i dispositivi wireless, il test sicurezza è sempre attivo.	
F 6 Azione mantenuta	0 = Disattivata (default) / 1 = Attivata
Il cancello si apre e si chiude tenendo premuto un pulsante. Pulsante di apertura sul contatto 2-3P e pulsante di chiusura sul contatto 2-7. Tutti gli altri dispositivi di comando, anche radio, sono esclusi.	
F 7 Comando [2-7]	0 = Passo-passo (default) / 1 = Sequenziale
Dal dispositivo di comando collegato su 2-7 esegue il comando passo-passo (apre-chiude-inversione) o sequenziale (apre-stop-chiude-stop).	
F 8 Comando [2-3P]	0 = Apertura pedonale (default) / 1 = Apertura parziale
Dal dispositivo di comando collegato su 2-3P esegue l'apertura pedonale (apertura completa dell'anta di M2) o apertura parziale (apertura parziale dell'anta di M2: il grado di apertura dipende dalla percentuale di regolazione della corsa impostata con F36).	
F 9 Rilevazione ostacolo a motore fermo	0 = Disattivata (default) / 1 = Attivata
Il cancello chiuso, aperto o dopo uno stop totale, il motoriduttore rimane fermo se i dispositivi di sicurezza (fotocellule o bordi sensibili) rilevano un ostacolo.	
F 10 Uscita segnalazione cancello aperto o abilitazione elettroserratura	0 = accesa a cancello aperto e in movimento (default) / 1 = in apertura lampeggia con intermittenza ogni mezzo secondo, in chiusura lampeggia con intermittenza ogni secondo, accesa fissa con cancello aperto, spenta con cancello chiuso / 2 = elettroserratura abilitata.
Segnala lo stato del cancello. Il dispositivo di segnalazione è collegato su 10-5 o in alternativa abilita l'elettroserratura collegata all'uscita 17 V del trasformatore e sul morsetto 5.  In quest'ultimo caso, collegare un fusibile da 3,15 A.	
F 11 Encoder	0 = Attivato (default) / 1 = Disattivato
Gestione dei rallentamenti, della rilevazione degli ostacoli e della sensibilità.	
F 12 Partenza rallentata	0 = Disattivata (default) / 1 = Attivata
A ogni comando di apertura o chiusura, il cancello parte lentamente per alcuni secondi.	
F 13 Spinta in chiusura	0 = disattivata (default) / 1 = spinta minima / 2 = spinta media / 3 = spinta massima
A finecorsa in chiusura, i motoriduttori eseguono una breve spinta in battuta delle ante.	
F 14 Selezione tipo sensore	0 = comando con sensore transponder o lettore di tessere magnetiche 1 = comando con selettore a tastiera (default)
Impostazione del tipo di sensore per il comando dell'automazione.	
F 16 Colpo d'ariete	0 = Disattivata (default) / 1 = Attivata
Prima di ogni manovra di apertura e chiusura, le ante spingono in battuta per facilitare lo sgancio dell'elettroserratura. Il tempo di spinta, si imposta con F26.	
F 18 Lampada supplementare	0 = Lampeggiante (default) / 1 = Ciclo

Uscita sul contatto 10-E. Lampeggiatore: lampeggia durante le fasi di apertura e chiusura del cancello. Ciclo: rimane accesa dall'inizio dell'apertura fino alla completa chiusura compreso il tempo di attesa prima della chiusura automatica.	
F 19 Tempo chiusura automatica	0 = Disattivata (default) / 1 = 1 secondo / ... / 180 = 180 secondi
L'attesa prima della chiusura automatica parte dal raggiungimento del punto di finecorsa in apertura per un tempo regolabile da 1 secondo a 180 secondi. La chiusura automatica non si attiva nel caso in cui intervengano i dispositivi di sicurezza per la rilevazione di un ostacolo, dopo uno stop totale o in caso di mancanza di tensione.	
F 20 Tempo chiusura automatica dopo apertura parziale	0 = Disattivata (default) / 1 = 1 secondo / ... / 180 = 180 secondi
L'attesa prima della chiusura automatica parte dopo un comando di apertura parziale per un tempo regolabile da 1 secondo a 180 secondi. La chiusura automatica non si attiva nel caso in cui intervengano i dispositivi di sicurezza per la rilevazione di un ostacolo, dopo uno stop totale o in caso di mancanza di tensione.	
F 21 Tempo prelampeggio	0 = Disattivata (default) / 1 = 1 secondo / ... / 10 = 10 secondi
Regolazione del tempo prelampeggio del lampeggiatore collegato su 10-E prima di ogni manovra. Il tempo di lampeggio è regolabile da 1 secondo a 10 secondi.	
F 22 Tempo lavoro	5 = 5 secondi / ... / 120 = 120 secondi (default) / ... / 180 = 180 secondi.
Tempo di lavoro dei motori, in apertura e in chiusura. È regolabile da 5 secondi a 180 secondi.	
F 23 Tempo ritardo in apertura	0 = 0 secondi / ... / 2 = 2 secondi (default) / ... / 10 = 10 secondi.
Dopo un comando di apertura, il motoriduttore M1 parte in ritardo. Il tempo di ritardo è regolabile da 1 secondo a 2 secondi.	
F 24 Tempo ritardo in chiusura	0 = 0 secondi / ... / 5 = 5 secondi (default) / ... / 25 = 25 secondi.
Dopo un comando di chiusura o dopo la chiusura automatica, il motoriduttore M2 parte in ritardo. Il tempo di ritardo è regolabile da 1 secondo a 5 secondi.	
F 26 Tempo colpo d'ariete	1 = 1 secondo (default) / 2 = 2 secondi
Dopo un comando di apertura e chiusura, il motoriduttore esegue una spinta in battuta per un tempo regolabile da 1 secondo a 2 secondi.	
F 27 Tempo serratura	1 = 1 secondo (default) / 4 = 4 secondi
Dopo un comando di apertura e chiusura, l'elettroserratura si sblocca per un tempo regolabile da 1 secondo a 4 secondi.	
F 28 Velocità corsa	60 = Velocità minima / ... / 100 = Velocità massima (default)
Impostazione della velocità di apertura e chiusura del cancello, calcolata in percentuale.  Per i motoriduttori FA7024CB, la velocità minima è 50.	
F 30 Velocità rallentamento	10 = Velocità minima / ... / 50 = Velocità (default) / ... / 60 = Velocità massima (default)
Impostazione della velocità di rallentamento in apertura e chiusura del cancello, calcolata in percentuale.  Per i motoriduttori FA7024CB, la velocità minima è 30.	
F 33 Velocità taratura	20 = Velocità minima / ... / 50 = Velocità (default) / ... / 60 = Velocità massima
Impostazione della velocità dei motoriduttori durante la fase di taratura, calcolata in percentuale.	
F 34 Sensibilità corsa	10 = sensibilità massima / ... / 100 = sensibilità minima (default)
Regolazione della sensibilità di rilevazione degli ostacoli durante la corsa.	
F 35 Sensibilità rallentamento	10 = sensibilità massima / ... / 100 = sensibilità minima (default)
Regolazione della sensibilità di rilevazione degli ostacoli durante il rallentamento	
F 36 Regolazione apertura parziale	10 = 10% della corsa / ... / 40 = 40% della corsa (default) / ... / 80 = 80% della corsa
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, dell'apertura del cancello.	
F 37 Punto rallentamento apertura di M1	1 = 1% della corsa / ... / 25 = 25% della corsa (default) / ... / 60 = 60% della corsa
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio del rallentamento in apertura del motore M1.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 38 Punto rallentamento chiusura di M1	1 = 1% della corsa / ... / 25 = 25% della corsa (default) / ... / 60 = 60% della corsa
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio del rallentamento in chiusura del motore M1.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 39 Punto di accostamento in apertura di M1	1 = 1% della corsa / ... / 10 = 10% della corsa (default)
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio della fase di accostamento in apertura del motore M1.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	

F 40 Punto di accostamento in chiusura di M1	1 = 1% della corsa / ... / 10 = 10% della corsa (default)
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio della fase di accostamento in chiusura del motore M1.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 41 Punto rallentamento in apertura di M2	1 = 1% della corsa / ... / 25 = 25% della corsa (default) / ... / 60 = 60% della corsa
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio del rallentamento in apertura del motore M2.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 42 Punto rallentamento in chiusura di M2	1 = 1% della corsa / ... / 25 = 25% della corsa (default) / ... / 60 = 60% della corsa
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio del rallentamento in chiusura del motore M2.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 43 Punto di accostamento in apertura di M2	1 = 1% della corsa / ... / 10 = 10% della corsa (default)
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio della fase di accostamento in apertura del motore M2.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 44 Punto di accostamento in chiusura di M2	1 = 1% della corsa / ... / 10 = 10% della corsa (default)
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio della fase di accostamento in chiusura del motore M2.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 46 Numero motori	0 = M1 e M2 (default) / 1 = M2
Per l'impostazione del numero dei motori collegati al quadro comando.	
F 49 Gestione collegamento seriale	0 = Disattivata (default) / 3 = CRP
Per abilitare il funzionamento Came Remote Protocol.	
F 50 Salvataggio dati	0 = Disattivata (default) / 1 = Attivata
Salvataggio nella memory roll degli utenti e delle impostazioni memorizzate.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una memory roll.	
F 51 Lettura dati	0 = Disattivata (default) / 1 = Attivata
Caricamento dei dati salvati nella memory roll.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una memory roll.	
F 56 Numero periferica	1 ----> 225
Per l'impostazione del numero della periferica da 1 a 255 per ogni scheda elettronica in caso di impianto con più automazioni.	
F 63 Modifica velocità COM	0 = 1200 Baud / 1 = 2400 Baud / 2 = 4800 Baud / 3 = 9600 Baud / 4 = 14400 Baud / 5 = 19200 Baud / 6 = 38400 Baud / 7 = 57600 Baud / 8 = 115200 Baud
Per l'impostazione della velocità di comunicazione utilizzata nel sistema di connessione CRP (Came Remote Protocol).	
F 65 Ingresso wireless RIO-EDGE [T1]	0 = Disattivata (default) / 7 = P7 / 8 = P8
Dispositivo di sicurezza wireless (RIO-EDGE) associato a una funzione a scelta tra quelle previste: P7 = riapertura durante la chiusura, P8 = richiusura durante l'apertura. Per la programmazione, vedi istruzioni allegate all'accessorio.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una RIO-CONN.	
F 66 Ingresso wireless RIO-EDGE [T2]	0 = Disattivata (default) / 7 = P7 / 8 = P8
Dispositivo di sicurezza wireless (RIO-EDGE) associato a una funzione a scelta tra quelle previste: P7 = riapertura durante la chiusura, P8 = richiusura durante l'apertura. Per la programmazione, vedi istruzioni allegate all'accessorio.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una RIO-CONN.	
F 67 Ingresso wireless RIO-CELL [T1]	0 = Disattivata (default) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4
RIO-CELL viene associata a una funzione a scelta tra quelle previste: P1 = riapertura durante la chiusura; P2 = richiusura durante l'apertura; P3 = stop parziale; P4 = attesa ostacolo. Per la programmazione, vedi istruzioni allegate all'accessorio.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una RIO-CONN.	
F 68 Ingresso wireless RIO-CELL [T2]	0 = Disattivata (default) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4

RIO-CELL viene associata a una funzione a scelta tra quelle previste: P1 = riapertura durante la chiusura; P2 = richiusura durante l'apertura; P3 = stop parziale; P4 = attesa ostacolo.

Per la programmazione, vedi istruzioni allegate all'accessorio.

Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una RIO-CONN.

U 1 Inserimento utente 1 = Comando passo-passo (apre-chiude) / 2 = Comando sequenziale (apre-stop-chiude-stop) / 3 = Comando solo apre / 4 = Comando parziale

Inserimento fino a un max. di 25 utenti e associazione a ognuno di essi di una funzione a scelta tra quelle previste. L'inserimento va fatto con trasmettitore o altro dispositivo di comando (vedi paragrafo INSERIMENTO UTENTE CON COMANDO ASSOCIATO).

U 2 Cancellazione utente

Cancellazione di un singolo utente (vedi paragrafo CANCELLAZIONE DI UN SINGOLO UTENTE).

U 3 Cancellazione utenti 0 = Disattivata / 1 = Cancellazione di tutti gli utenti

Cancellazione di tutti gli utenti.

A 1 Tipo motore 1 = SWN20 - SWN25 (default) / 2 = FA7024CB

Selezione del motoriduttore utilizzato per l'impianto.

A 2 Test motori 0 = Disattivata / 1 = Attivata

Test per verificare il corretto senso di rotazione dei motoriduttori (vedi paragrafo TEST MOTORI).

A 3 Taratura corsa 0 = Disattivata / 1 = Attivata

Taratura automatica della corsa del cancello (vedi paragrafo TARATURA CORSA).

Questa funzione compare solo se viene attivata la funzione Encoder.

A 4 Reset parametri 0 = Disattivata / 1 = Attivata

Attenzione! Le impostazioni di default vengono ripristinate e la taratura della corsa cancellata.

A 5 Conteggio manovre 0 = Numero di manovre effettuate / 1 = Cancellazione di tutte le manovre

Permette di visualizzare il numero di manovre effettuate o di cancellarle (001 = 100 manovre; 010 = 1000 manovre; 100 = 10000 manovre; 999 = 99900 manovre; CSI = intervento di manutenzione)

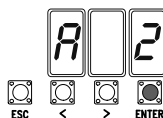
H 1 Versione

Visualizza la versione del firmware.

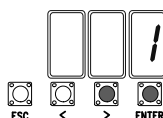
Test motori

Selezionare A 2.

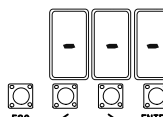
Premere ENTER per confermare.



Selezionare 1 e premere ENTER per confermare l'operazione di test motori.

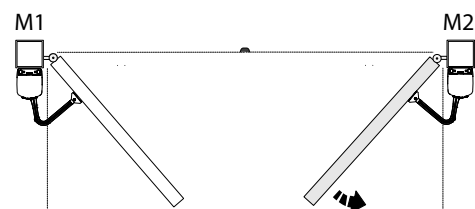
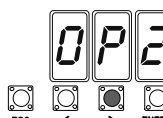


Verrà visualizzata la dicitura [---] in attesa del comando.



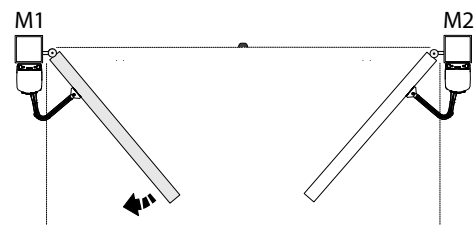
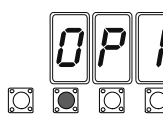
Tenere premuto il tasto indicato con la freccia > e verificare che l'anta del secondo motoriduttore (M2) esegua una manovra di apertura.

Se l'anta compie una manovra di chiusura, invertire le fasi del motore.



Eseguire la stessa procedura con il tasto indicato con la freccia < per verificare l'anta del primo motoriduttore (M1).

Se l'anta compie una manovra di chiusura, invertire le fasi del motore.



Taratura corsa

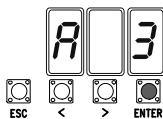
Prima di effettuare la taratura della corsa, posizionare il cancello a metà corsa, controllare che l'area di manovra sia libera da qualsiasi ostacolo e verificare la presenza di una battuta d'arresto meccanico in apertura e una in chiusura.

Le battute d'arresto meccanico sono obbligatorie.

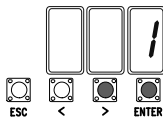
Importante! Durante la taratura, tutti dispositivi di sicurezza saranno disabilitati.

Selezionare A 3.

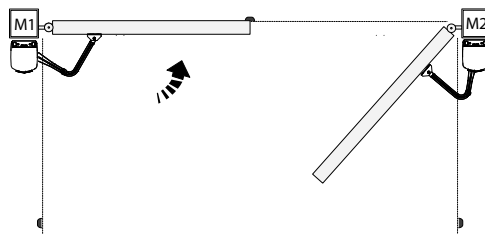
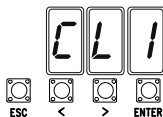
Premere ENTER per confermare.



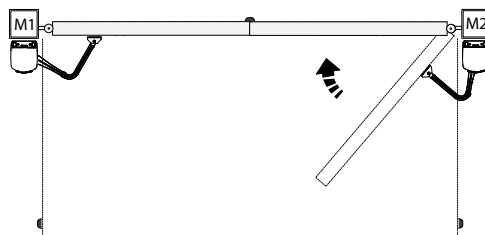
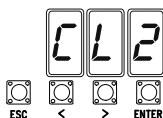
Selezionare 1 e premere ENTER per confermare l'operazione di taratura automatica della corsa.



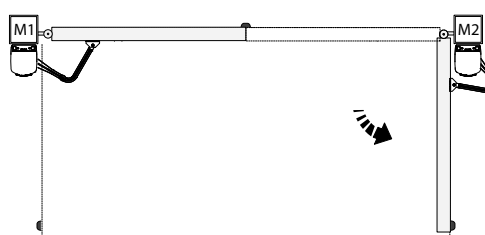
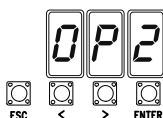
L'anta del primo motoriduttore eseguirà una manovra di chiusura fino alla battuta d'arresto...



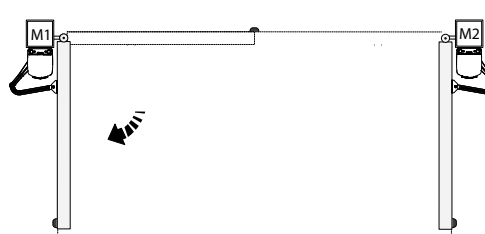
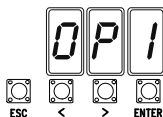
...di seguito, l'anta del secondo motoriduttore eseguirà la stessa manovra...



...successivamente l'anta del secondo motoriduttore, eseguirà una manovra di apertura fino alla battuta d'arresto...



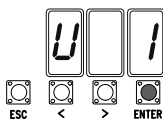
... l'anta del primo motoriduttore eseguirà la stessa manovra.



 Nelle operazioni di inserimento / cancellazione utenti, i numeri lampeggianti visualizzati, sono numeri disponibili e utilizzabili per un eventuale utente da inserire (max 25 utenti).

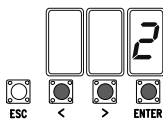
Inserimento utente con comando associato

Selezionare U 1.
Premere ENTER per confermare.

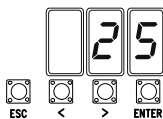


Selezionare un comando da associare all'utente.
I comandi sono:

- passo-passo (apre-chiude) = 1;
 - sequenziale (apre-stop-chiude-stop) = 2;
 - apre = 3;
 - apertura parziale/pedonale = 4.
- Premere ENTER per confermare...



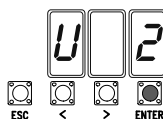
... un numero da 1 a 25 lampeggerà per qualche secondo.
Inviare il codice dal trasmettitore o altro dispositivo di comando (es.: selettore a tastiera, transponder).
Associare il numero all'utente inserito.



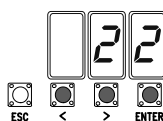
Utente	Comando associato
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Cancellazione di un singolo utente

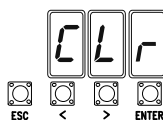
Selezionare U 2.
Premere ENTER per confermare.



Scegliere il numero dell'utente da cancellare con i tasti contrassegnati con le frecce.
Premere ENTER per confermare...



... verrà visualizzata la scritta CLr a confermare la cancellazione.



Scheda Memory Roll

Per memorizzare i dati relativi agli utenti e alla configurazione dell'impianto, per poi riutilizzarli con un'altra scheda elettronica anche in un altro impianto.

📖 Dopo aver memorizzato i dati, è consigliabile togliere la Memory roll.

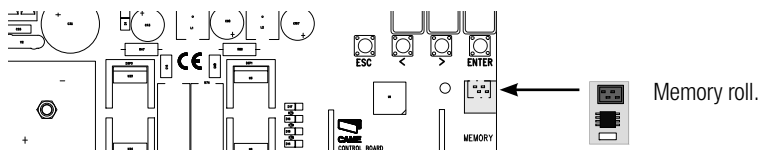
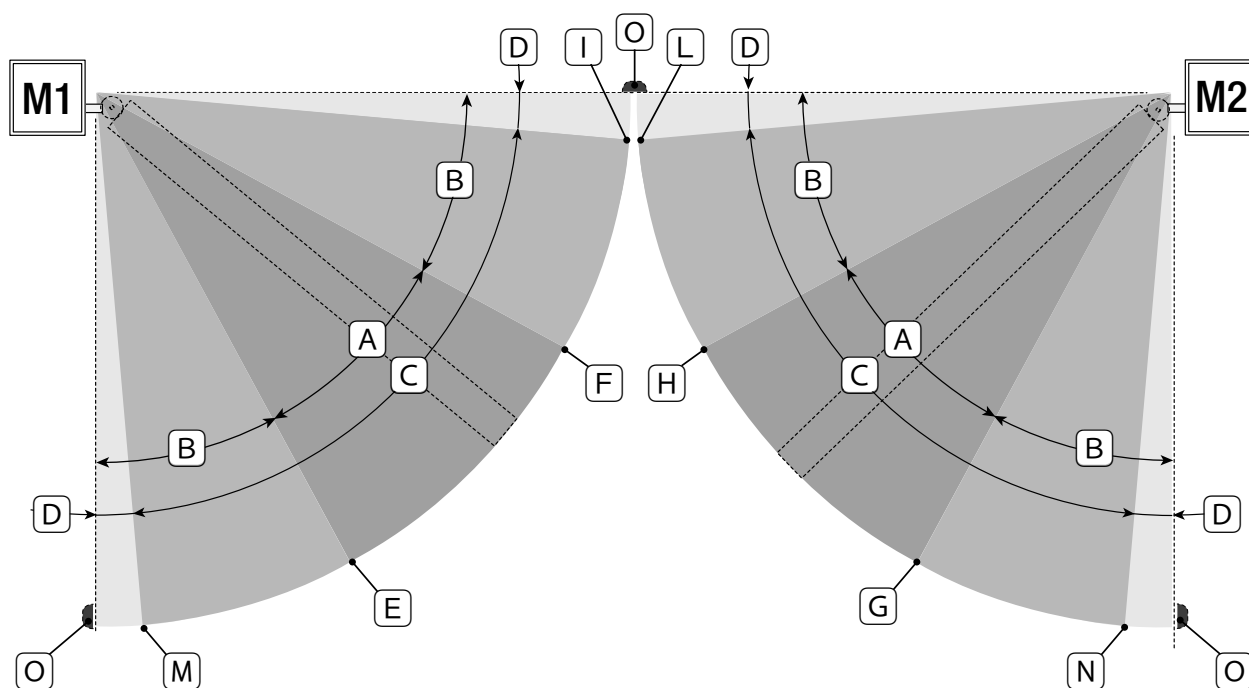


ILLUSTRAZIONE DELLE AREE E PUNTI DI RALLENTAMENTO E DI ACCOSTAMENTO

📖 Le aree della corsa e i punti di rallentamento e di accostamento sono testati secondo i parametri delle Norme Tecniche EN 12445 e EN 12453 per la compatibilità delle forze di impatto generate dall'anta in movimento.



- A = Area di movimento a velocità normale.
- B* = Area di movimento a velocità rallentata.
- C = Zona di intervento dell'encoder con inversione del movimento.
- D = Zona di intervento dell'encoder con arresto del movimento.
- E = Punto di inizio rallentamento in apertura di M1.
- F = Punto di inizio rallentamento in chiusura di M1.
- G = Punto di inizio rallentamento in apertura di M2.
- H = Punto di inizio rallentamento in chiusura di M2.
- I** = Punto di inizio accostamento in chiusura di M1.
- L** = Punto di inizio accostamento in chiusura di M2.
- M** = Punto di inizio accostamento in apertura di M1.
- N** = Punto di inizio accostamento in apertura di M2.
- O = Battute di arresto.

* Minimo 600 mm dalla battuta di arresto.

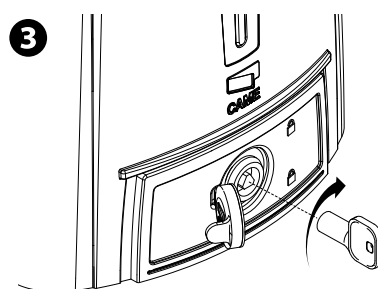
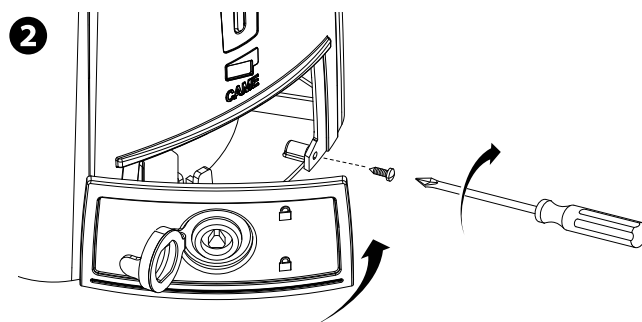
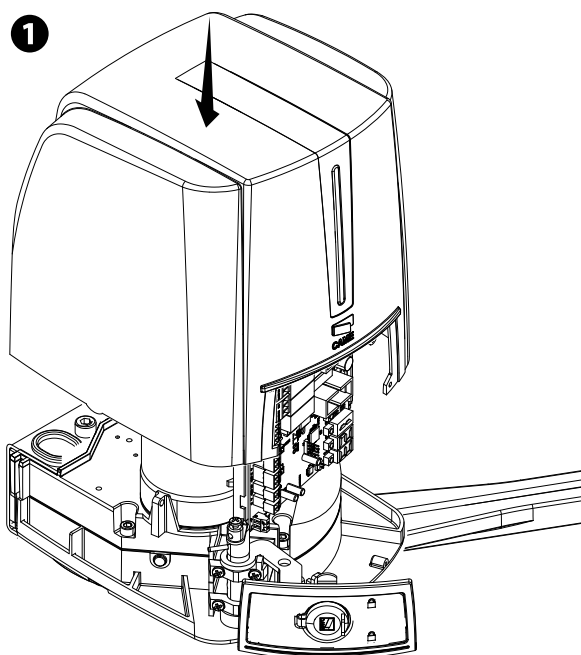
** Impostare la percentuale di accostamento dalla funzione F 39 - F 40 per il primo motore (M1) e F43 - F44 per il secondo motore (M2) in modo da ottenere una distanza inferiore di 50 mm dal punto di battuta d'arresto.

OPERAZIONI FINALI

Terminati i collegamenti e la messa in funzione, inserire il coperchio sul motoriduttore (❶).

Fissare il coperchio al motoriduttore e chiudere lo sportello (❷).

Bloccare il motoriduttore con la chiave e inserire il tappo di protezione (❸).

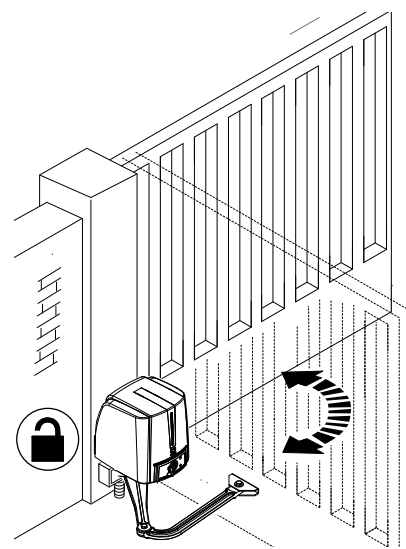
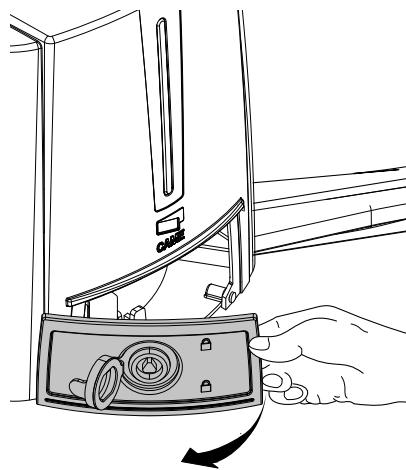
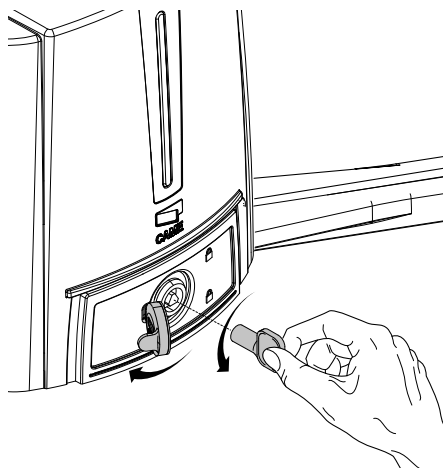


SBLOCCO DEL MOTORIDUTTORE

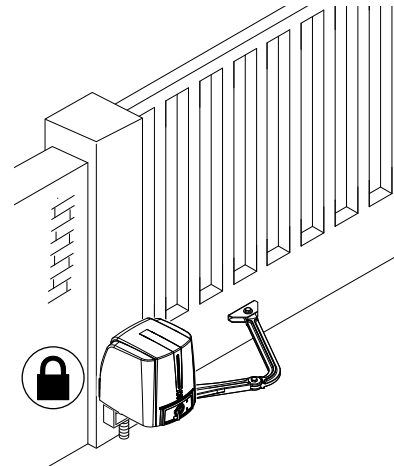
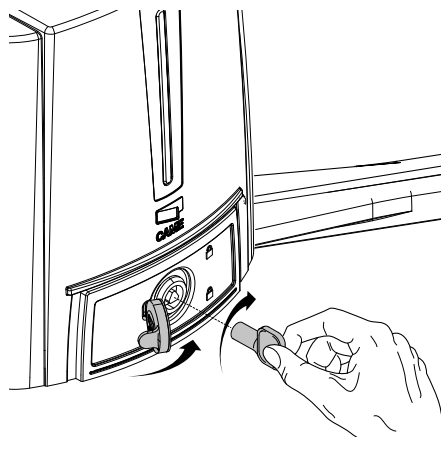
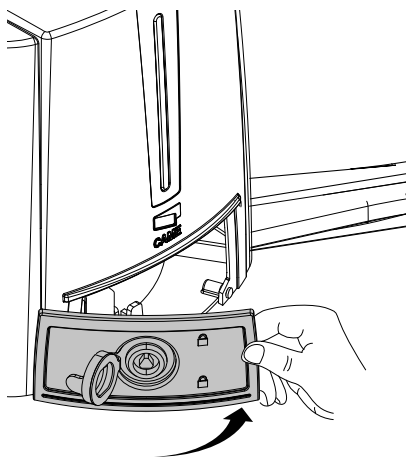
⚠ L'operazione deve essere effettuata in assenza di tensione.

⚠ Lo sblocco manuale dell'automazione può causare un movimento incontrollato del cancello, se questo presenta problemi meccanici o se non è bilanciato.

SBLOCCO



BLOCCO



MESSAGGI DI ERRORE

I messaggi di errore sono indicati sul display.

E 1	La taratura della corsa è stata interrotta dall'attivazione del pulsante di STOP
E 2	Taratura della corsa incompleta
E 3	Encoder rotto
E 4	Errore test servizi
E 7	Tempo lavoro insufficiente
E 9	Ostacolo in chiusura
E 10	Ostacolo in apertura
E 11	Numero massimo di ostacoli rilevati
E 14	Errore di comunicazione seriale
E 17	Errore del sistema wireless
E 18	Il sistema wireless non è stato configurato

INSTALLAZIONE E COLLEGAMENTI PER APERTURA VERSO L'ESTERNO

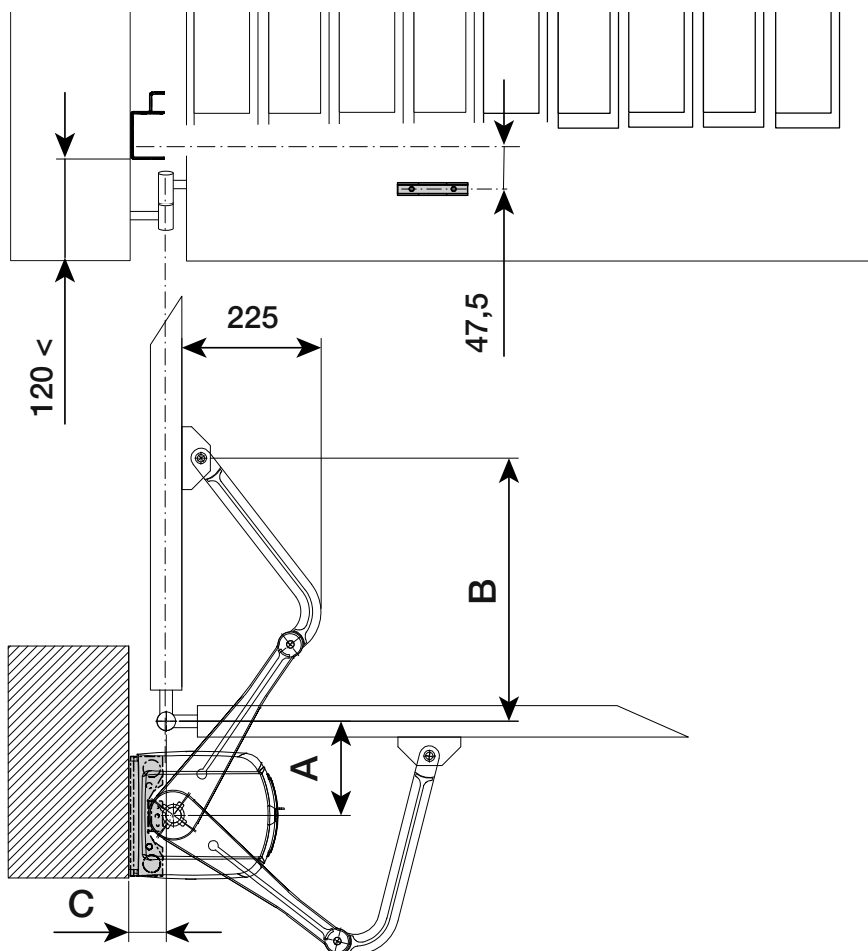
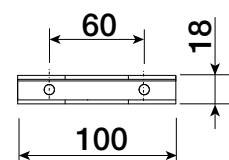
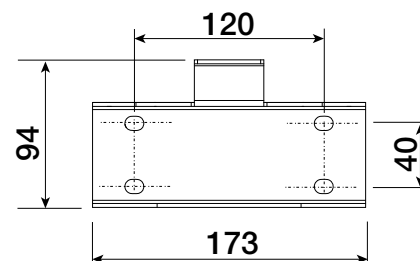
Di seguito, le uniche operazioni che variano rispetto all'installazione standard:

Fissaggio delle staffe

Determinare il punto di fissaggio della staffa cancello e ricavare il punto di fissaggio della staffa pilastro, rispettando le quote riportate nel disegno e nella tabella.

Dimensioni applicazione (mm)

Apertura anta (°)	A	C MAX	B
90°	150	60	420
110°	150	60	380



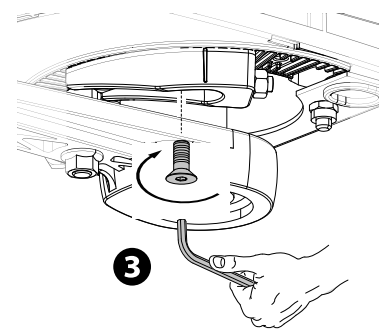
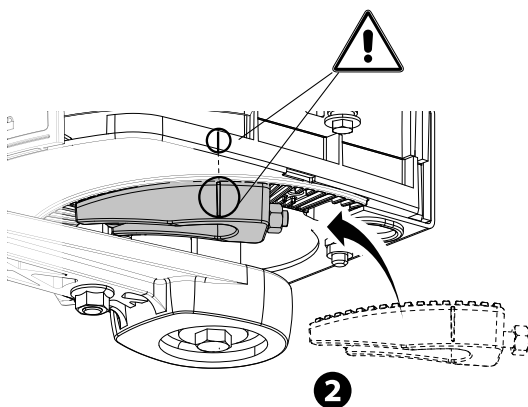
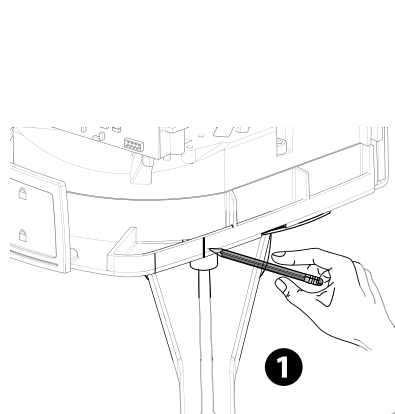
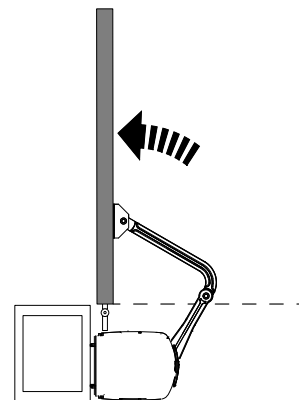
Fissaggio dei fermi meccanici

Sbloccare il motoriduttore.

In apertura.

Aprire completamente l'anta. Fare un segno sulla cassa in corrispondenza del centro del braccio (❶).
Chiudere manualmente l'anta. Posizionare il fermo meccanico sotto la cassa. Il segno sulla cassa deve corrispondere alla scanalatura sul fermo come illustrato (❷).

Fissare il fermo con la vite (❸).



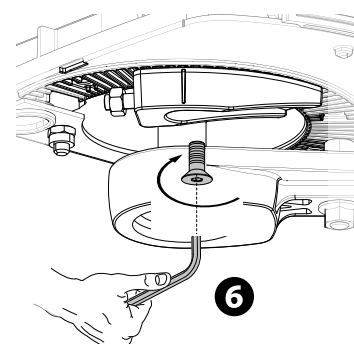
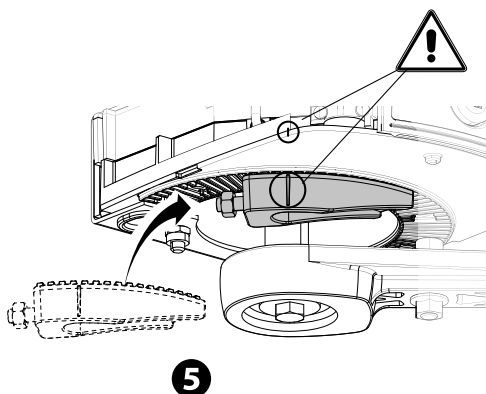
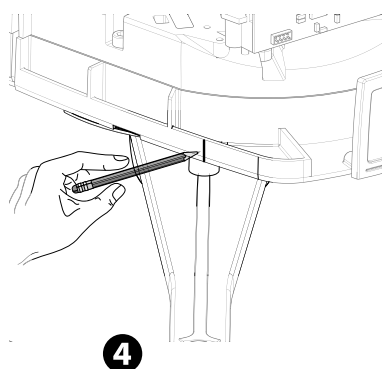
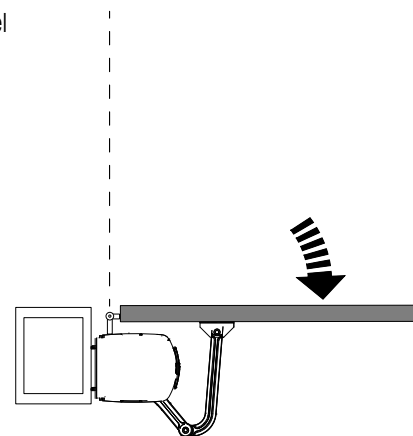
In chiusura.

Chiudere l'anta. Fare un segno sulla cassa in corrispondenza del centro del braccio (❹).

Aprire manualmente l'anta. Posizionare il secondo fermo meccanico accostandolo dal lato opposto del braccio.

Il segno sulla cassa deve corrispondere alla scanalatura sul fermo (❺).

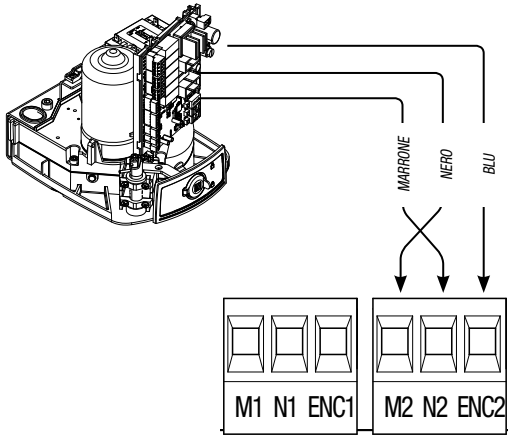
Fissare il fermo con la vite (❻).



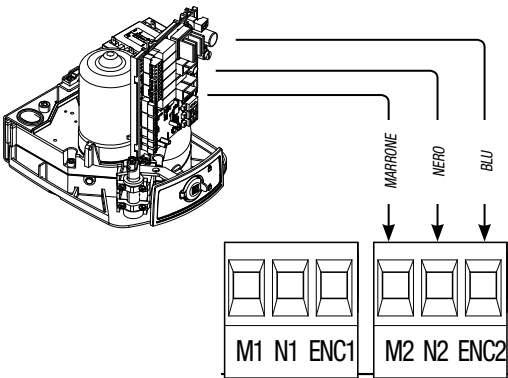
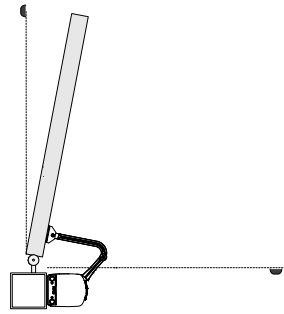
Determinazione dei punti di finecorsa

Fare riferimento al capitolo per l'apertura verso l'interno.

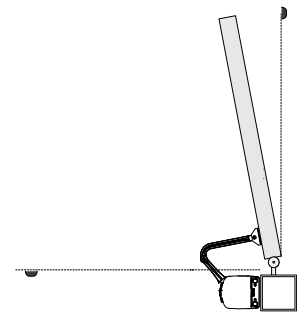
Collegamento dell'automazione



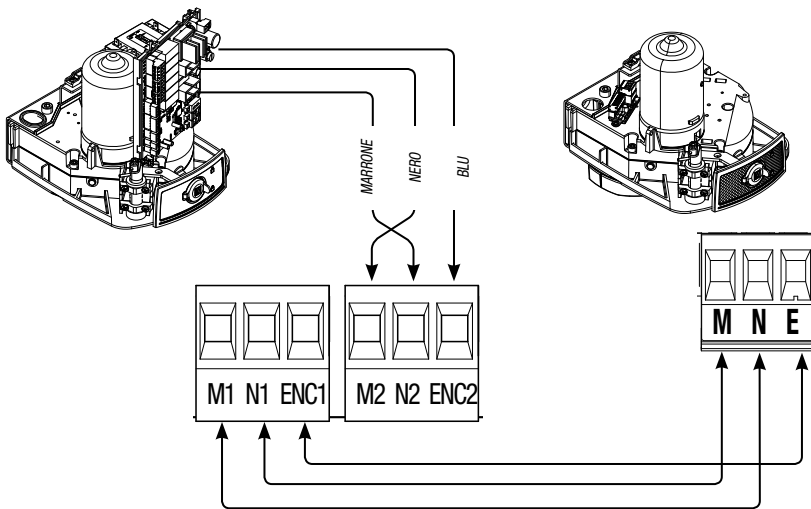
Collegamenti elettrici:
automazione installata a sinistra (vista interna).



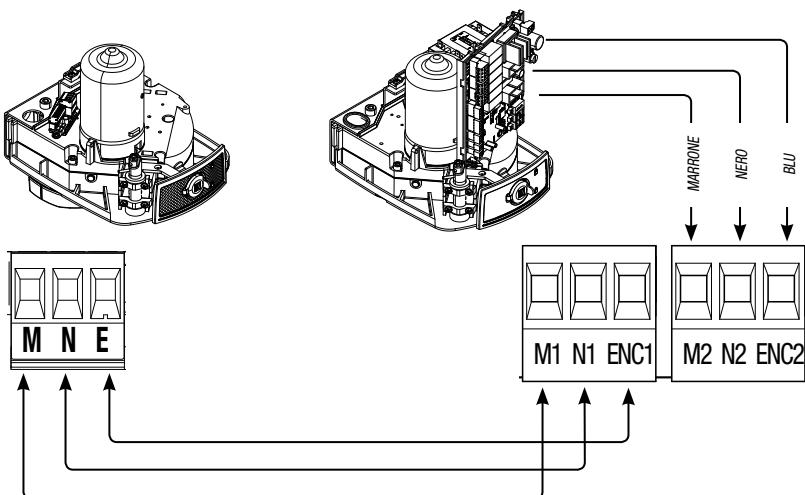
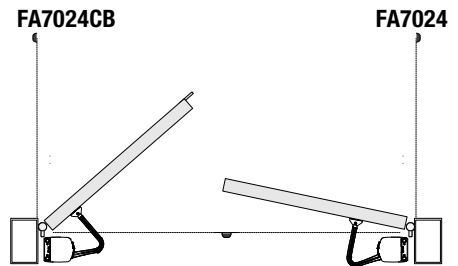
Collegamenti elettrici:
automazione installata a destra (vista interna).



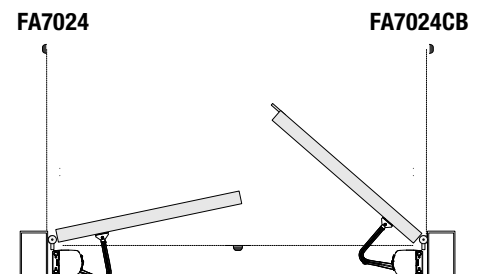
Collegamento dell'automazione e del motoriduttore



Collegamenti elettrici:
automazione installata a sinistra e motoriduttore
installato a destra (vista interna) con automazione
ritardata in chiusura.



Collegamenti elettrici:
automazione installata a destra e motoriduttore
installato a sinistra (vista interna) con automazione
ritardata in chiusura.



Manutenzione periodica

☞ Prima di qualsiasi operazione di manutenzione, togliere la tensione, per evitare possibili situazioni di pericolo causate da accidentali movimentazioni del dispositivo.

Registro manutenzione periodica a cura dell'utente (semestrale)

Data	Annotazioni	Firma

Manutenzione straordinaria

△ La seguente tabella serve per registrare gli interventi di manutenzione straordinaria, di riparazione e di miglioramento eseguiti da ditte esterne specializzate.

📖 Gli interventi di manutenzione straordinaria devono essere effettuati da tecnici specializzati.

Registro manutenzione straordinaria

Timbro installatore	Nome operatore
	Data intervento
	Firma tecnico
	Firma committente
Intervento effettuato _____ _____ _____	

Timbro installatore	Nome operatore
	Data intervento
	Firma tecnico
	Firma committente
Intervento effettuato _____ _____ _____	

Timbro installatore	Nome operatore
	Data intervento
	Firma tecnico
	Firma committente
Intervento effettuato _____ _____ _____	

Timbro installatore	Nome operatore
	Data intervento
	Firma tecnico
	Firma committente
Intervento effettuato _____ _____ _____	

Timbro installatore	Nome operatore
	Data intervento
	Firma tecnico
	Firma committente
Intervento effettuato _____ _____ _____	

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!

RIFERIMENTI NORMATIVI

Il prodotto è conforme alle direttive di riferimento vigenti.



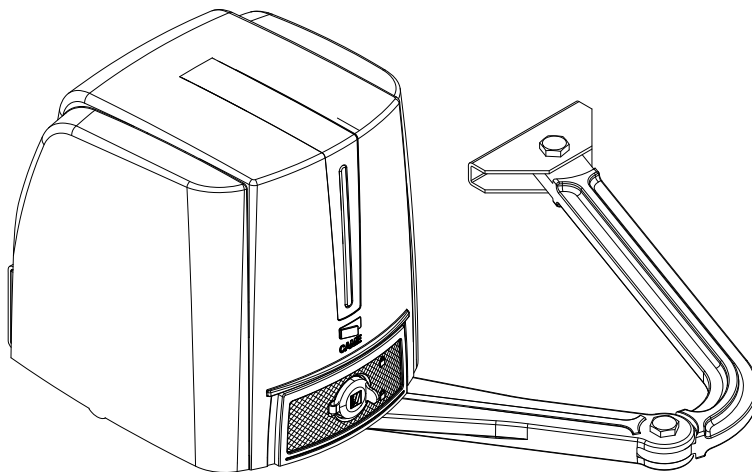
CAME.COM

CAME S.P.A.

Via Martiri Della Libertà, 15
31030 Dosson di Casier - Treviso - Italy
tel. (+39) 0422 4940 - fax. (+39) 0422 4941

Operator for swing gates

FA00095-EN



FA7024CB

INSTALLATION MANUAL



WARNING!
important safety instructions for people:
READ CAREFULLY!



PREMISE

- THIS PRODUCT SHOULD ONLY BE USED FOR THE PURPOSE FOR WHICH IT WAS EXPLICITLY DESIGNED. ANY OTHER USE IS DANGEROUS. CAME S.p.A IS NOT LIABLE FOR ANY DAMAGE CAUSED BY IMPROPER, WRONGFUL AND UNREASONABLE USE
- KEEP THESE WARNINGS TOGETHER WITH THE INSTALLATION AND OPERATION MANUALS THAT COME WITH THE OPERATOR.

BEFORE INSTALLING

(CHECKING WHAT'S THERE: IF SOMETHING IS MISSING, DO NOT CONTINUE UNTIL YOU HAVE COMPLIED WITH ALL SAFETY PROVISIONS)

- CHECK THAT THE AUTOMATED PARTS ARE IN PROPER MECHANICAL ORDER, THAT THE OPERATOR IS LEVEL AND ALIGNED, AND THAT IT OPENS AND CLOSES PROPERLY. MAKE SURE YOU HAVE SUITABLE MECHANICAL STOPS
- IF THE OPERATOR IS TO BE INSTALLED AT A HEIGHT OF LESS THAN 2.5 M FROM THE GROUND OR OTHER ACCESS LEVEL, MAKE SURE YOU HAVE ANY NECESSARY PROTECTIONS AND/OR WARNINGS IN PLACE
- IF ANY PEDESTRIAN OPENINGS ARE FITTED INTO THE OPERATOR, THERE MUST ALSO BE A SYSTEM TO BLOCK THEIR OPENING WHILE THEY ARE MOVING
- MAKE SURE THAT THE OPENING AUTOMATED DOOR OR GATE CANNOT ENTRAP PEOPLE AGAINST THE FIXED PARTS OF THE OPERATOR
- DO NOT FIT UPSIDE DOWN OR ONTO ELEMENTS THAT COULD BEND. IF NECESSARY, ADD SUITABLE REINFORCEMENTS TO THE ANCHORING POINTS
- DO NOT INSTALL DOOR OR GATE LEAVES ON TILTED SURFACES
- MAKE SURE ANY SPRINKLER SYSTEMS CANNOT WET THE OPERATOR FROM THE GROUND UP
- MAKE SURE THE TEMPERATURE RANGE SHOWN ON THE PRODUCT LITERATURE IS SUITABLE TO THE CLIMATE WHERE IT WILL BE INSTALLED
- FOLLOW ALL INSTRUCTIONS AS IMPROPER INSTALLATION MAY RESULT IN SERIOUS BODILY INJURY
- IT IS IMPORTANT TO FOLLOW THESE INSTRUCTIONS FOR THE SAFETY OF PEOPLE. KEEP THESE INSTRUCTIONS.

INSTALLING

- SUITABLY SECTION OFF AND DEMARCATATE THE ENTIRE INSTALLATION SITE TO PREVENT UNAUTHORIZED PERSONS FROM ENTERING THE AREA, ESPECIALLY MINORS AND CHILDREN
- BE CAREFUL WHEN HANDLING OPERATORS THAT WEIGH OVER 20 KG. IF NEED BE, USE PROPER SAFETY HOISTING EQUIPMENT
- ALL OPENING COMMANDS (THAT IS, BUTTONS, KEY SWITCHES, MAGNETIC READERS, AND SO ON) MUST BE INSTALLED AT LEAST 1.85 M FROM THE PERIMETER OF THE GATE'S WORKING AREA, OR WHERE THEY CANNOT BE REACHED FROM OUTSIDE THE GATE. ALSO, ANY DIRECT COMMANDS (WHETHER BUTTONS, TOUCH PANELS, AND SO ON) MUST BE INSTALLED AT LEAST 1.5 M FROM THE GROUND AND MUST NOT BE REACHABLE BY UNAUTHORIZED PERSONS
- ALL MAINTAINED ACTION COMMANDS, MUST BE FITTED IN PLACES FROM WHICH THE MOVING GATE LEAVES AND TRANSIT AND DRIVING AREAS ARE VISIBLE
- APPLY, IF MISSING, A PERMANENT SIGN SHOWING THE POSITION OF THE RELEASE DEVICE
- BEFORE DELIVERING TO THE USERS, MAKE SURE THE SYSTEM IS EN 12453 STANDARD COMPLIANT (REGARDING IMPACT FORCES), AND ALSO MAKE SURE THE SYSTEM HAS BEEN PROPERLY ADJUSTED AND THAT ANY SAFETY, PROTECTION AND MANUAL RELEASE DEVICES ARE WORKING PROPERLY
- APPLY WARNING SIGNS WHERE NECESSARY AND IN A VISIBLE PLACE, (SUCH AS, SUCH AS THE GATE'S PLATE

SPECIAL USER-INSTRUCTIONS AND RECOMMENDATIONS

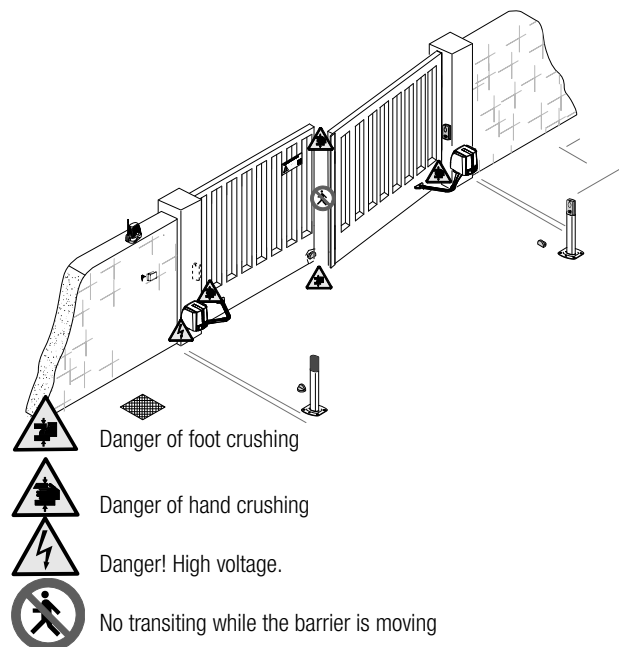
- KEEP GATE OPERATION AREAS CLEAN AND FREE OF ANY OBSTRUCTIONS. MAKE SURE THAT THE PHOTOCELLS ARE FREE OF ANY OVERGROWN VEGETATION AND THAT THE OPERATOR'S AREA OF OPERATION IS FREE OF ANY OBSTRUCTIONS
- DO NOT ALLOW CHILDREN TO PLAY WITH FIXED COMMANDS, OR TO LOITER IN THE GATE'S MANEUVERING AREA. KEEP ANY REMOTE CONTROL TRANSMITTERS OR ANY OTHER COMMAND DEVICE AWAY FROM CHILDREN, TO PREVENT THE OPERATOR FROM BEING ACCIDENTALLY ACTIVATED.
- THE APPARATUS MAY BE USED BY CHILDREN OF EIGHT YEARS AND ABOVE AND BY PHYSICALLY, MENTALLY AND SENSORY-CHALLENGED PEOPLE, OR EVEN ONES WITHOUT ANY EXPERIENCE, PROVIDED THIS HAPPENS UNDER CLOSE SUPERVISION OR ONCE THEY HAVE BEEN PROPERLY INSTRUCTED TO USE THE APPARATUS SAFELY AND TO THE POTENTIAL HAZARDS INVOLVED. CHILDREN MUST NOT PLAY WITH THE APPARATUS. CLEANING AND MAINTENANCE BY USERS MUST NOT BE DONE BY CHILDREN, UNLESS PROPERLY SUPERVISED
- FREQUENTLY CHECK THE SYSTEM FOR ANY MALFUNCTIONS OR SIGNS OF WEAR AND TEAR OR DAMAGE TO THE MOVING STRUCTURES, TO THE COMPONENT PARTS, ALL ANCHORING POINTS, INCLUDING CABLES AND ANY ACCESSIBLE CONNECTIONS. KEEP ANY HINGES, MOVING JOINTS AND SLIDE RAILS PROPERLY LUBRICATED
- PERFORM FUNCTIONAL CHECKS ON THE PHOTOCELLS AND SENSITIVE SAFETY EDGES, EVERY SIX MONTHS. TO CHECK WHETHER THE PHOTOCELLS ARE WORKING, WAVE AN OBJECT IN





FRONT OF THEM WHILE THE GATE IS CLOSING; IF THE OPERATOR INVERTS ITS DIRECTION OF TRAVEL OR SUDDENLY STOPS, THE PHOTOCELLS ARE WORKING PROPERLY. THIS IS THE ONLY MAINTENANCE OPERATION TO DO WITH THE POWER ON. CONSTANTLY CLEAN THE PHOTOCELLS' GLASS COVERS USING A SLIGHTLY WATER-MOISTENED CLOTH; DO NOT USE SOLVENTS OR OTHER CHEMICAL PRODUCTS THAT MAY RUIN THE DEVICES

- IF REPAIRS OR MODIFICATIONS ARE REQUIRED TO THE SYSTEM, RELEASE THE OPERATOR AND DO NOT USE IT UNTIL SAFETY CONDITIONS HAVE BEEN RESTORED
- CUT OFF THE POWER SUPPLY BEFORE RELEASING THE OPERATOR FOR MANUAL OPENINGS AND BEFORE ANY OTHER OPERATION, TO PREVENT POTENTIALLY HAZARDOUS SITUATIONS. READ THE INSTRUCTIONS IF THE POWER SUPPLY CABLE IS DAMAGED, IT MUST BE REPLACED BY THE MANUFACTURER OR AUTHORIZED TECHNICAL ASSISTANCE SERVICE, OR IN ANY CASE, BY SIMILARLY QUALIFIED PERSONS, TO PREVENT ANY RISK
- IT IS FORBIDDEN FOR USERS TO PERFORM ANY OPERATIONS THAT ARE NOT EXPRESSLY REQUIRED OF THEM AND WHICH ARE NOT LISTED IN THE MANUALS. FOR ANY REPAIRS, MODIFICATIONS AND ADJUSTMENTS AND FOR EXTRA-ORDINARY MAINTENANCE, CALL TECHNICAL ASSISTANCE
- LOG THE JOB AND CHECKS INTO THE PERIODIC MAINTENANCE LOG.




FURTHER RECOMMENDATIONS FOR ALL

- KEEP CLEAR OF HINGES AND MECHANICAL MOVING PARTS
- DO NOT ENTER THE OPERATOR'S AREA OF OPERATION WHEN IT IS MOVING
- DO NOT COUNTER THE OPERATOR'S MOVEMENT AS THIS COULD RESULT IN DANGEROUS SITUATIONS
- ALWAYS PAY SPECIAL ATTENTION TO ANY DANGEROUS POINTS, WHICH HAVE TO BE LABELED WITH SPECIFIC PICTOGRAMS AND/OR BLACK AND YELLOW STRIPES
- WHILE USING A SELECTOR SWITCH OR A COMMAND IN MAINTAINED ACTIONS, KEEP CHECKING THAT THERE ARE NO PERSONS WITHIN THE OPERATING RANGE OF ANY MOVING PARTS, UNTIL THE COMMAND IS RELEASED
- THE GATE MAY MOVE AT ANY TIME AND WITHOUT WARNING
- ALWAYS CUT OFF THE MAINS POWER SUPPLY BEFORE PERFORMING ANY MAINTENANCE OR CLEANING.



-  Danger of foot crushing
-  Danger of hand crushing
-  Danger! High voltage.
-  No transiting while the barrier is moving

LEGEND


-  This symbol shows which parts to read carefully.
-  This symbol shows which parts describe safety issues
-  This symbol shows which parts to tell users about.

DESCRIPTION

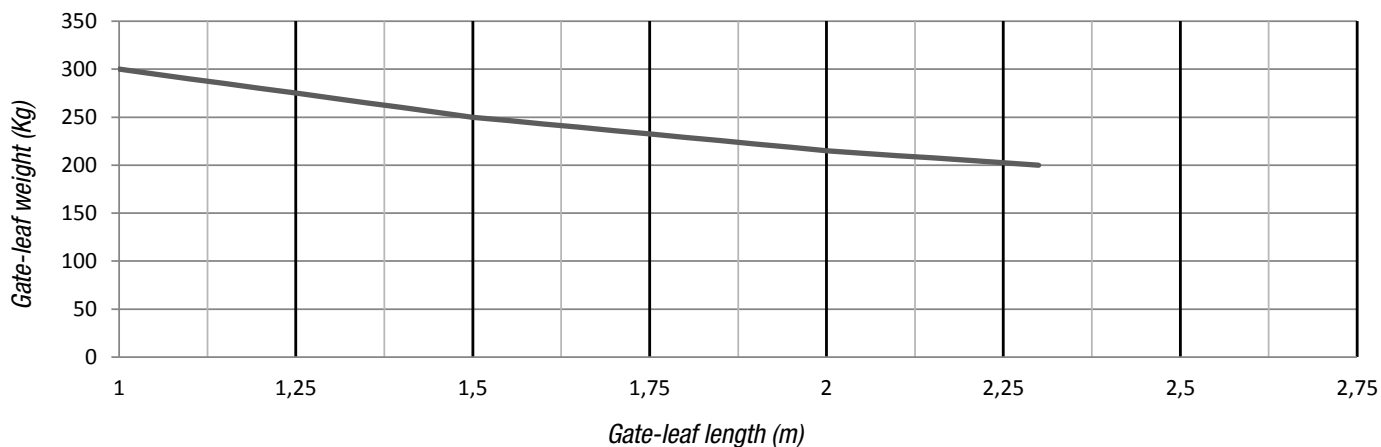
Irreversible operator with control board and segmented graphic display plus jointed transmission-arm for swing gates with leaves up to 2.3 m long.


Intended use

This operator is designed to power swing gates for residential and apartment block use.

 Any installation and/or use other than that specified in this manual is forbidden.

Limits to use



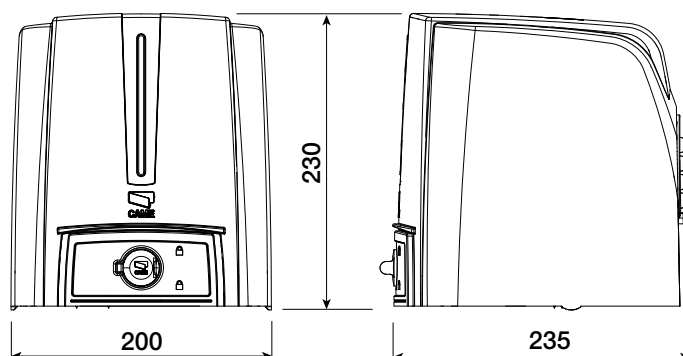
 We suggest you always fit an electrolock onto swing gates for a more reliable closure.

Technical data

Type	FA7024CB
Protection rating (IP)	54
Power supply (V - 50/60 Hz)	230 AC
Power supply motor (V)	24 DC
Stand-by consumption (W)	5.5
Stand-by consumption with the RGP1 (W) module	0.5
Power (W)	140
Torque (Nm)	180 max
Opening time at 90° (s)	13 ÷ 30
Duty cycle (%)	INTENSIVE USE
Operating temperature (°C)	-20 ÷ +55
Insulation class	I
Weight (Kg)	12

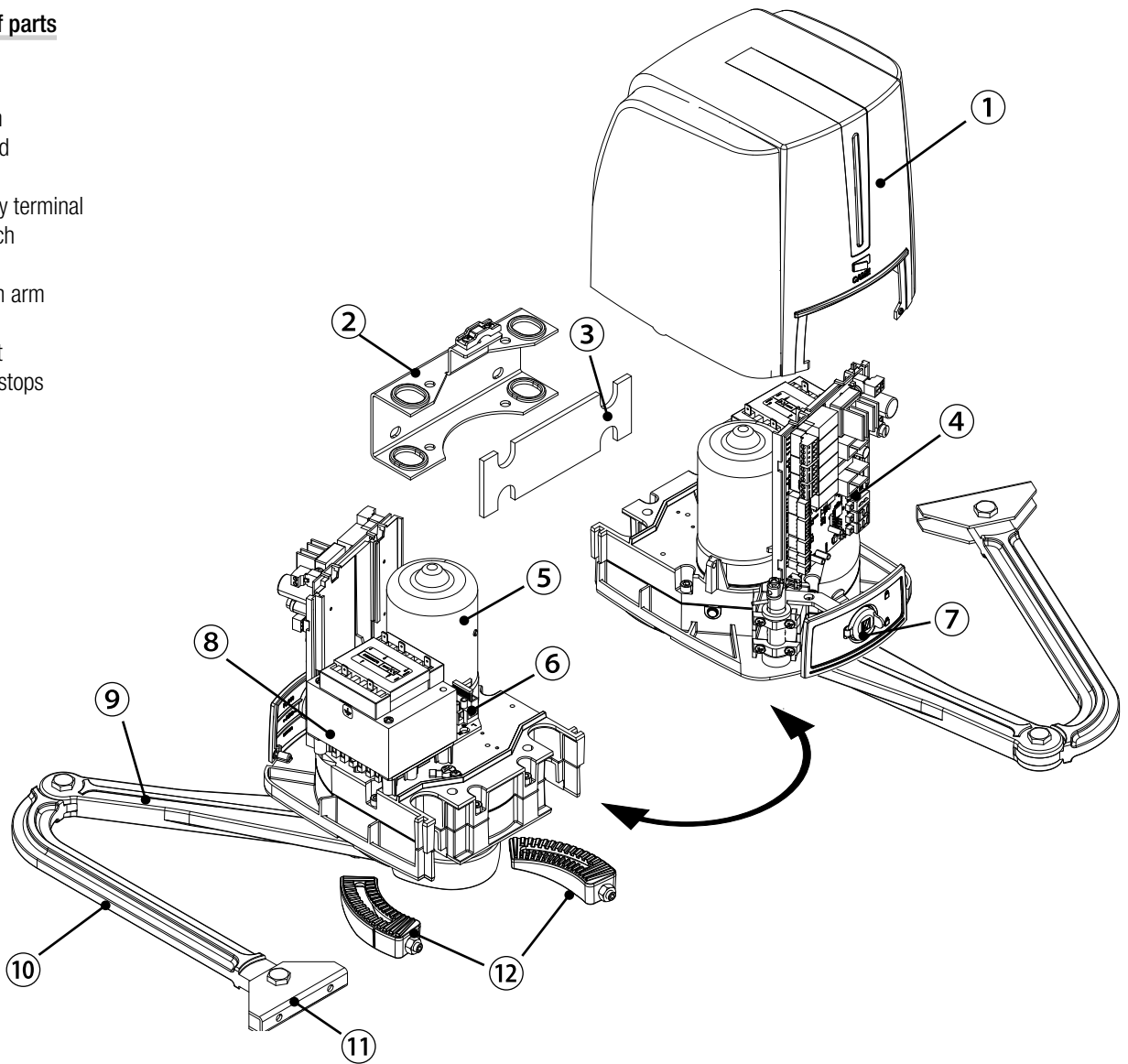
Dimensions

(mm)



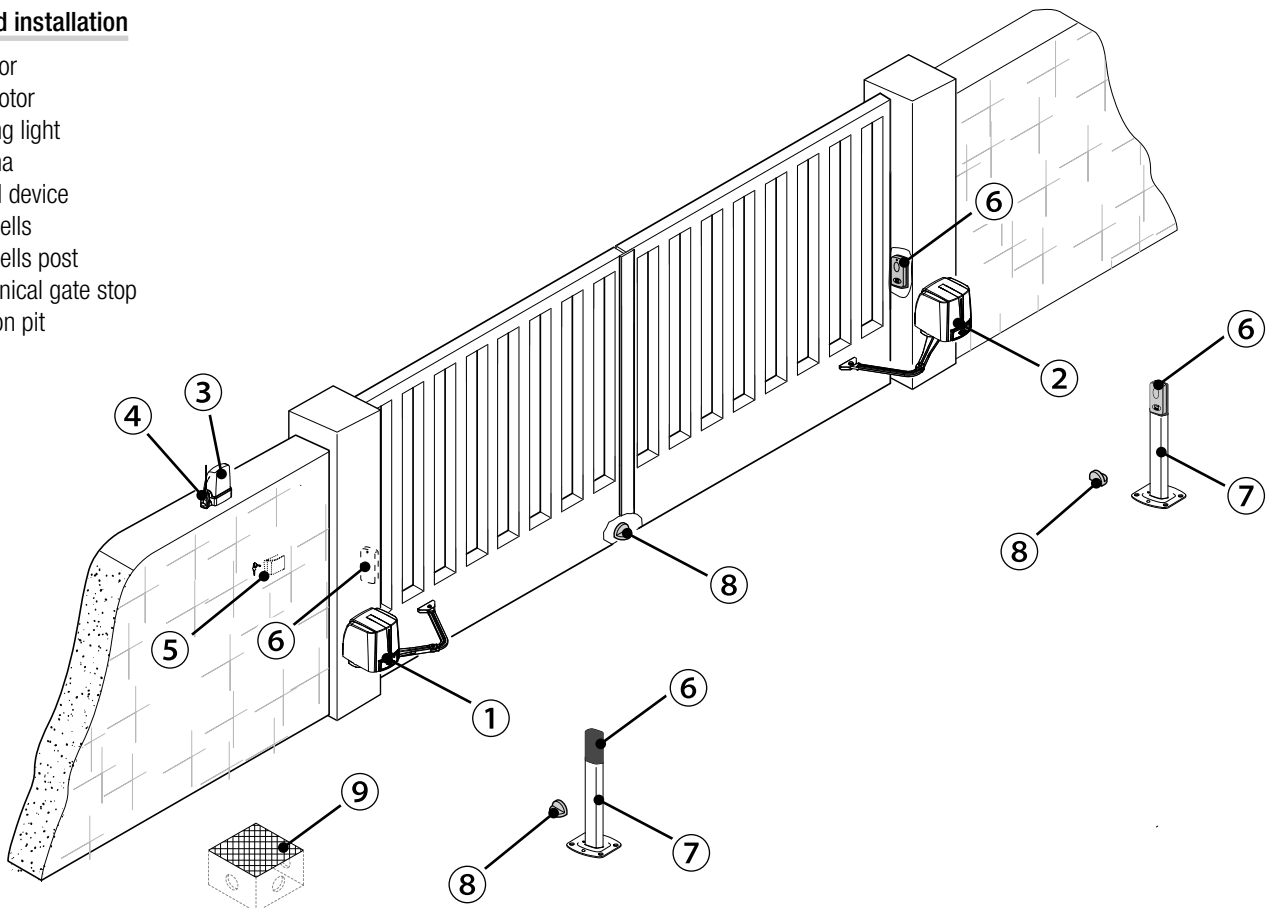
Description of parts

1. Cover
2. Post bracket
3. Rubber shim
4. Control board
5. Gearmotor
6. Power supply terminal
7. Release hatch
8. Transformer
9. Transmission arm
10. Joint arm
11. Gate bracket
12. Mechanical stops

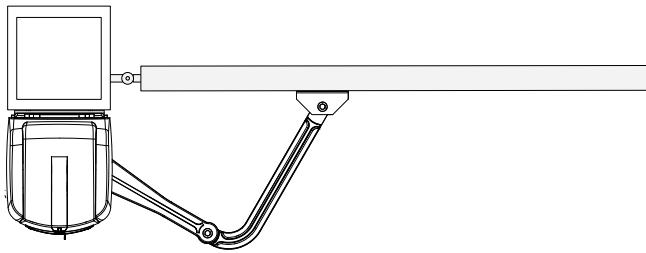


Standard installation

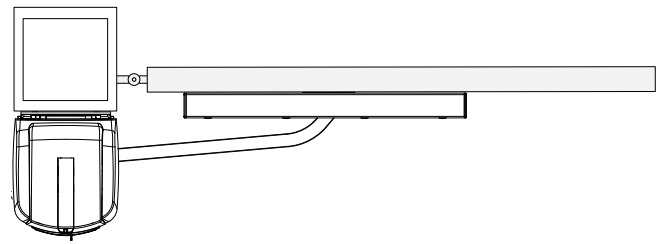
1. Operator
2. Gearmotor
3. Flashing light
4. Antenna
5. Control device
6. Photocells
7. Photocells post
8. Mechanical gate stop
9. Junction pit



Applicative examples



Fitted with standard jointed transmission-arm.



Fitted with the STYLO-BD straight transmission-arm and slide rail.

GENERAL INSTALLATION INDICATIONS

⚠ Only skilled, qualified staff must install this product.

Preliminary checks

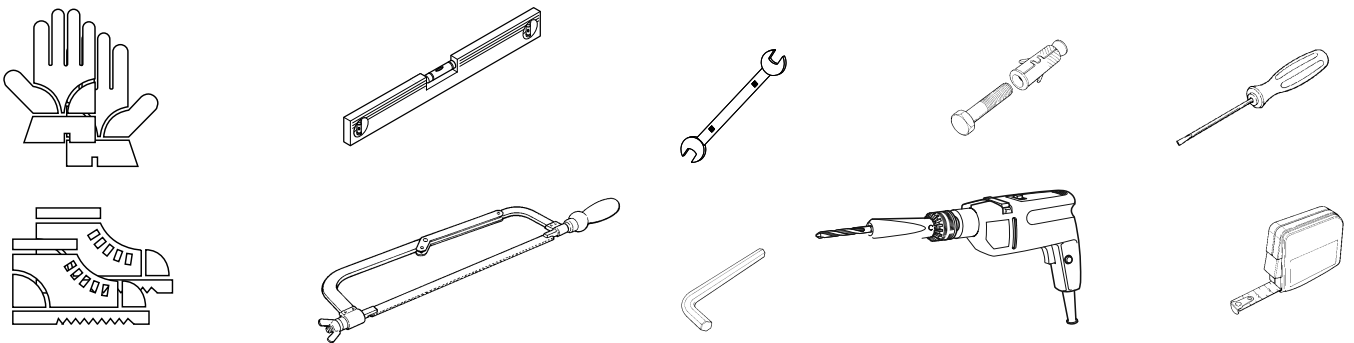
⚠ Before beginning, do the following:

- check that the gate structure is sturdy enough, the hinges work efficiently and that there is no friction between the fixed and moving parts;
- if ground stops are not, or cannot be, fitted, use the supplied mechanical stops;
- make sure that the point where the gearmotor is fastened is protected from any impacts and that the anchoring surface is solid enough;
- 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 (that is, with minimum contact openings of 3 mm);
- ⊕ make sure that any connections inside the container (ones that ensure continuity to the protection circuit) are fitted with additional insulation with respect to those of other electrical parts inside:

set up suitable tubes and conduits for the electric cables to pass through, making sure they are protected from any mechanical damage

Tools and materials

Make sure you have all the tools and materials you will need for installing in total safety and in compliance with applicable regulations. The figure shows some of the equipment installers will need.



Cable types and minimum thicknesses

Connection	Tipo cavo	Cable length 1 < 15 m	Cable length 15 < 30 m
Control panel power supply 230 V AC	H05RN-F	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Motor/encoder power supply 24 V DC	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3 x 1,5 mm ²	3 x 2,5 mm ²
Flashing light		2 x 0,5 mm ²	
Photocell transmitters		2 x 0,5 mm ²	
Photocell receivers		4 x 0,5 mm ²	
Command and safety device		2 x 0,5 mm ²	
Antenna	the RG58 antenna	max 10 m	
Came Remote Protocol (CRP)	UTP CAT5	max 1000 m	

📖 If cable lengths differ from those specified in the table, establish the cable sections depending on the actual power draw of the connected devices and according to the provisions of regulation CEI EN 60204-1.

For multiple, sequential loads along the same line, the dimensions on the table need to be recalculated according to the actual power draw and distances. For connecting products that are not contemplated in this manual, see the literature accompanying said products.

INSTALLATION

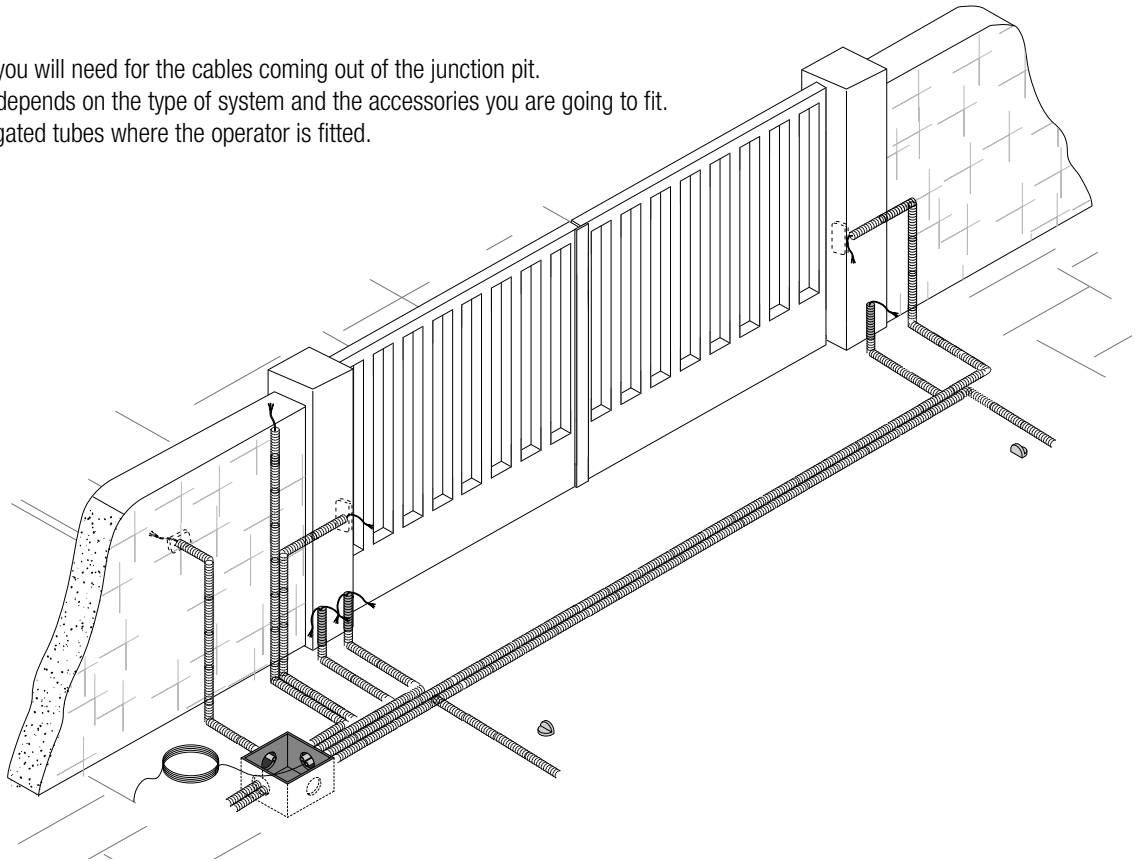
⚠ The following illustrations are just examples, in that the space available for fitting the operator and accessories varies depending on the overall dimensions. It is up to the installer to find the most suitable solution.

📖 The drawing show an operator fitted on the left. Install the operator on the right, symmetrically.

Corrugate tube laying

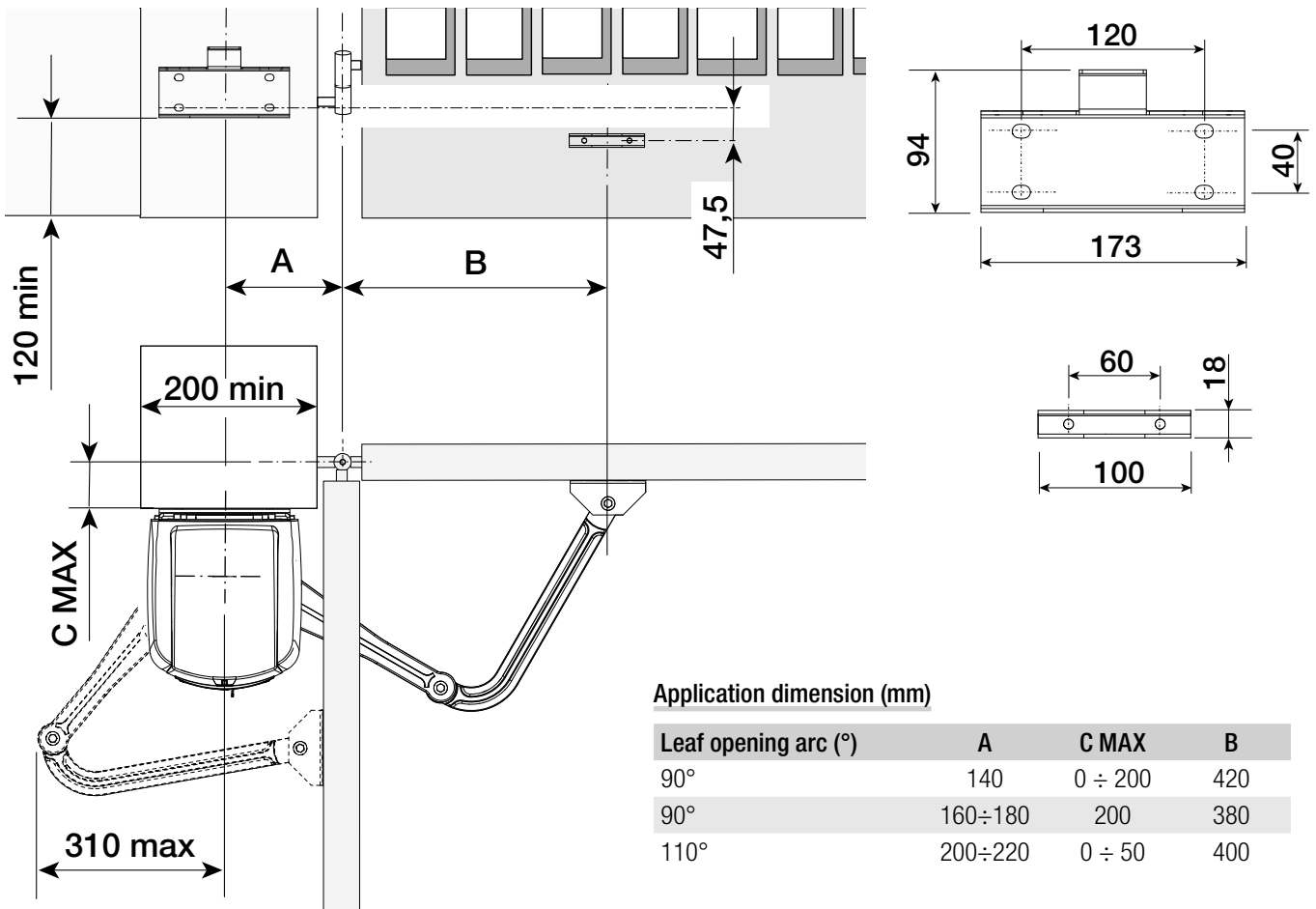
Lay the corrugated tubes you will need for the cables coming out of the junction pit.

📖 The number of tubes depends on the type of system and the accessories you are going to fit. You need to lay two corrugated tubes where the operator is fitted.




Fastening the brackets

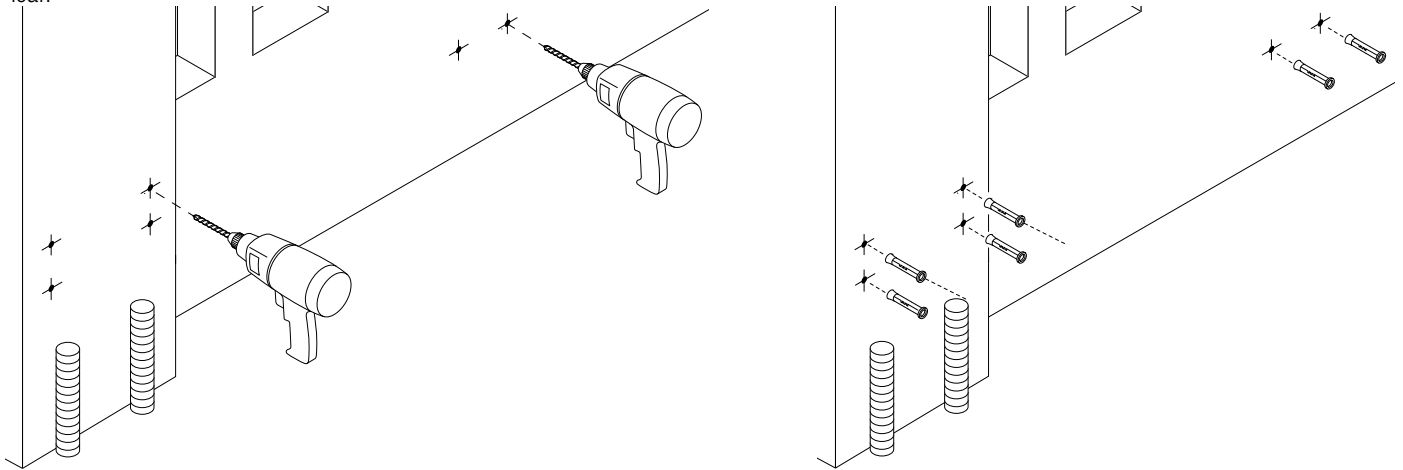
Establish where you will fit the gate brace and measure where the gate-post brace will fit. Make sure to respect the quotas shown in the drawing and table.



Marked the spots where the gate-post brace and gate brace will be fitted. The center-distances of the holes on the braces are shown in the Dimensions paragraph.

Drill the anchoring points, fit the dowels or use plugs that will hold fast the screws.

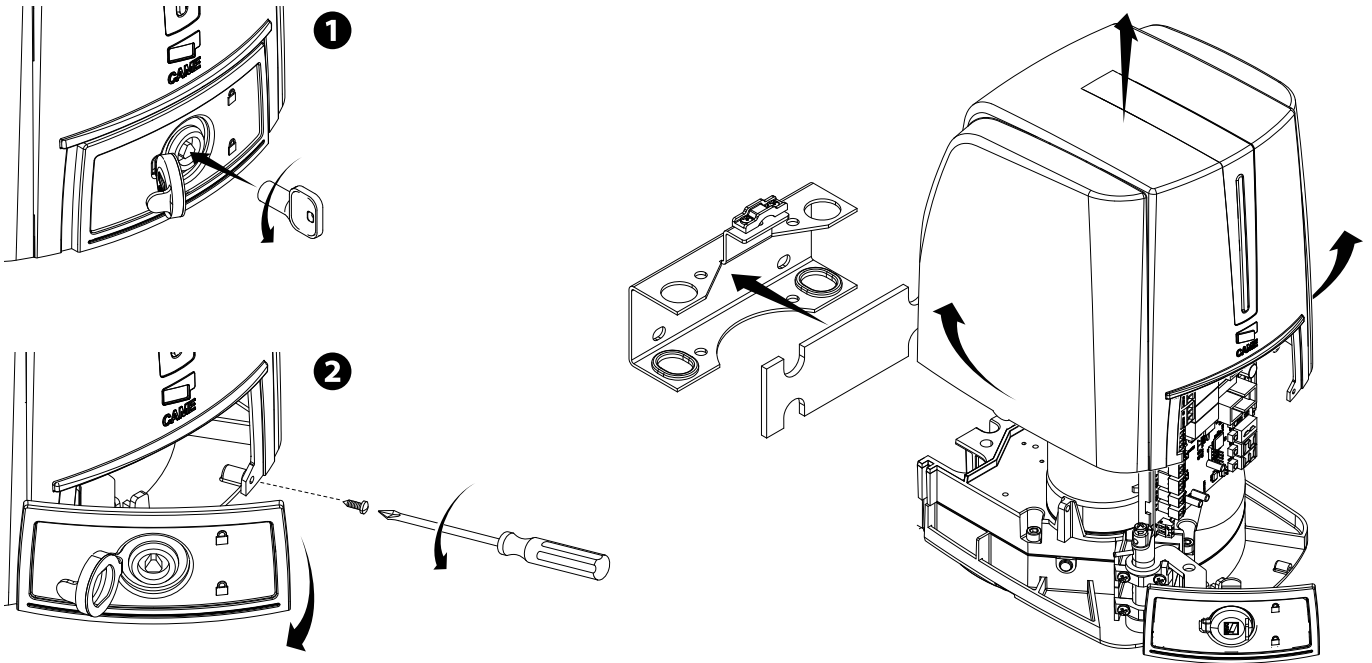
 The drawings are mere examples. Installers should carefully choose the most suitable set up according to the type and thickness of the gate leaf.



Before fitting the operator, remove the casing, as follows: - open the release-hatch protective-cap, fit the trilobe key into the lock and turn it counterclockwise. (1).

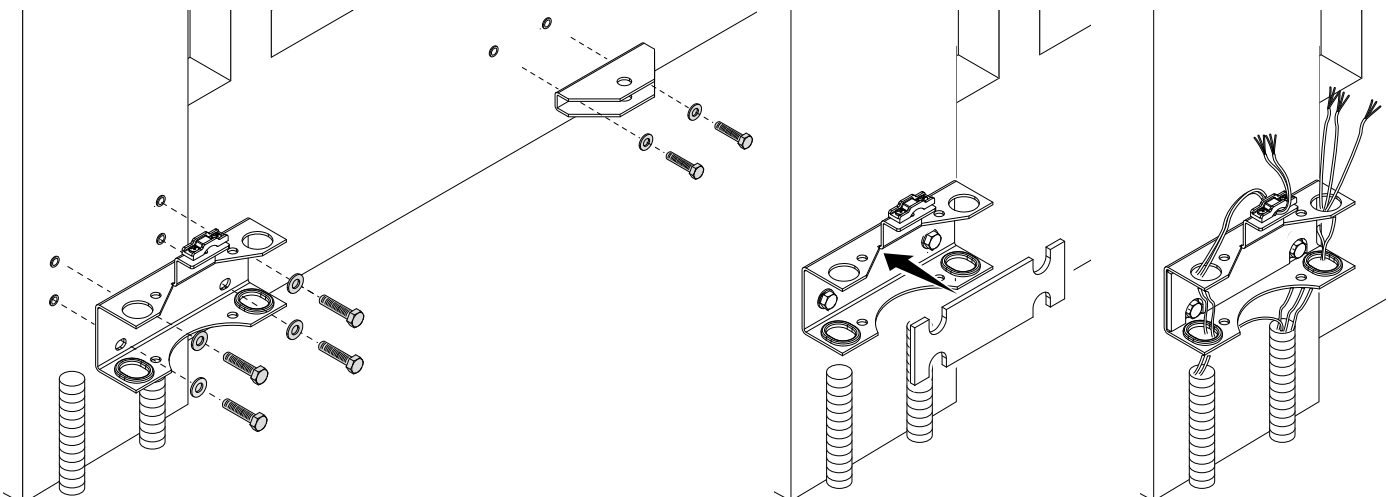
- open the hatch door and loosen the screw that fastens the casing to the gearmotor (2).

- raise the cove by slightly pulling on its sides and pull out the gate-post brace from the gearmotor (3).



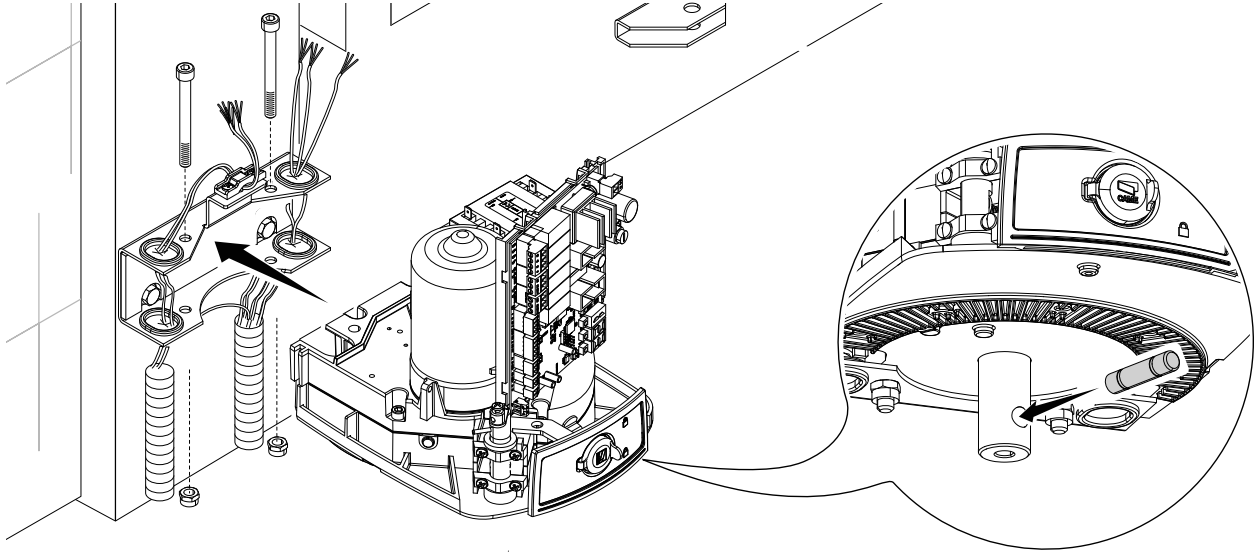
Use suitable screws to fasten the brackets.

Fit the rubber shim into the gate-post brace. Lay the electric cables and run them through the cable glands; fasten them using the clamp on the gate-post brace.

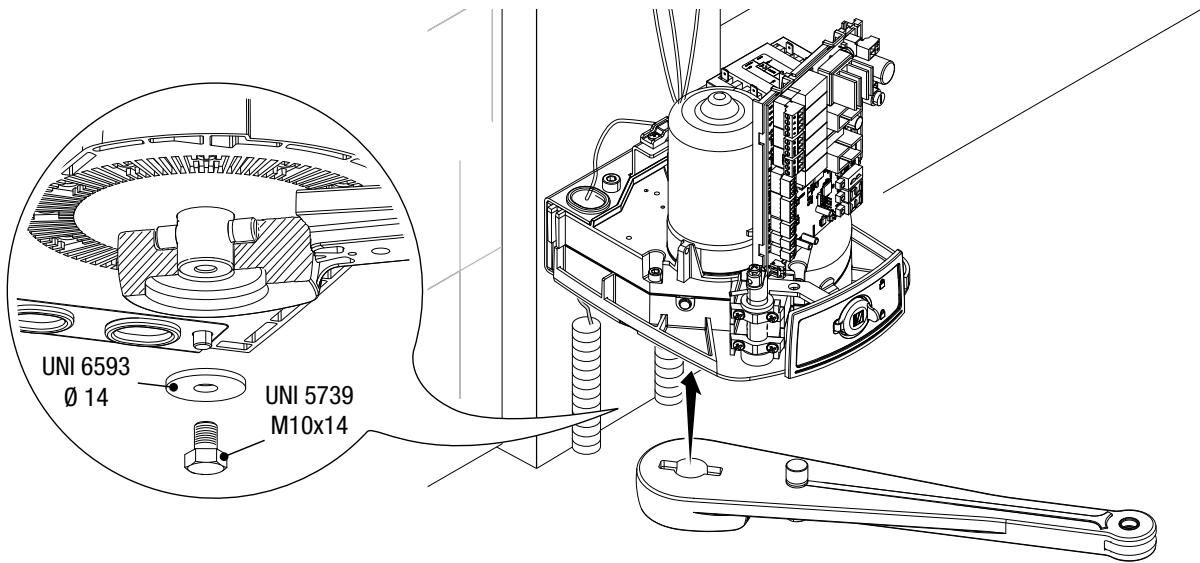


Fastening the operator

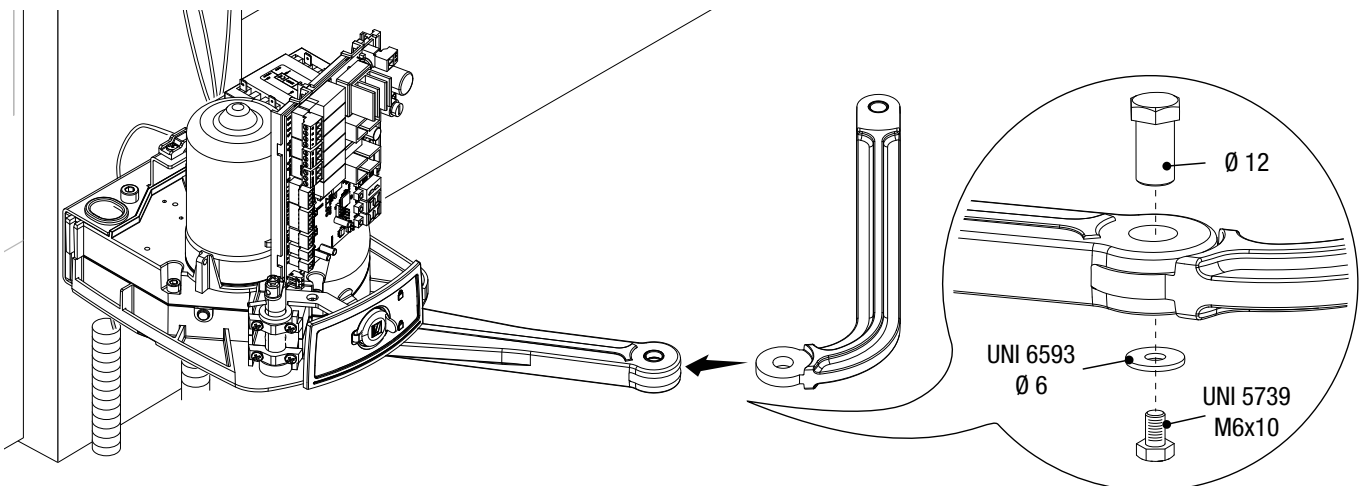
Fit the gearmotor into the gate.post brace and tighten the nuts and bolts.
Fit the plug into the gearmotor's drive-shaft hole.



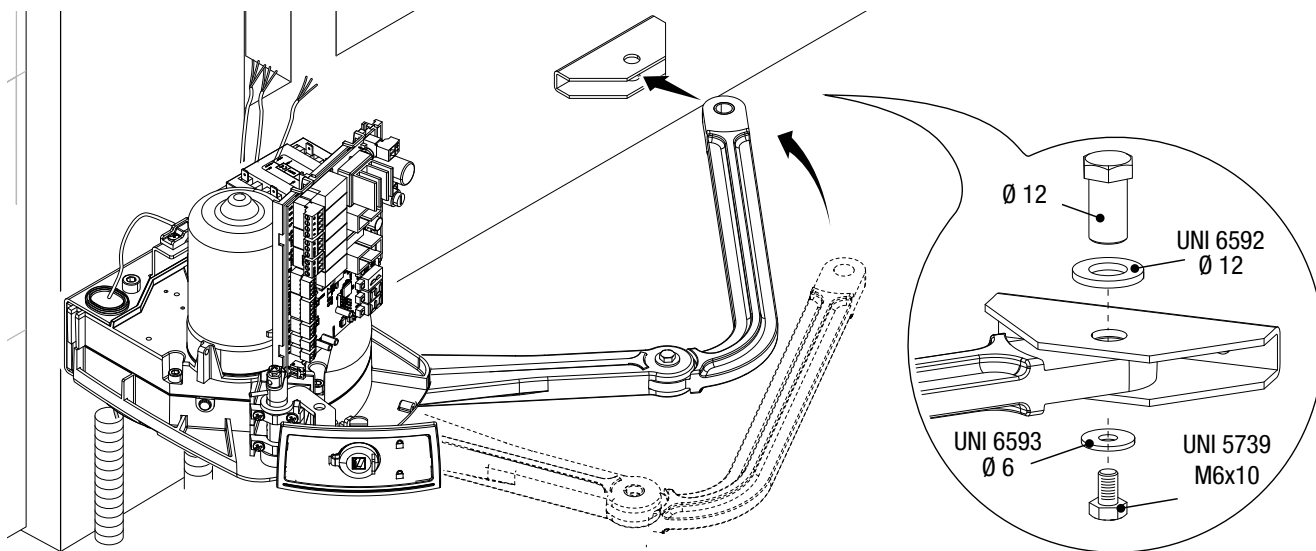
Fasten the transmission arm to the drive-shaft using the slow-shaft washer and bolt.



Pin the driven arm to the transmission arm and tighten the washer and bolt.



Release the gearmotor (see RELEASING THE GEARMOTOR), fit the driven arm to the gate brace as shown in the drawing.



Fastening the mechanical stops

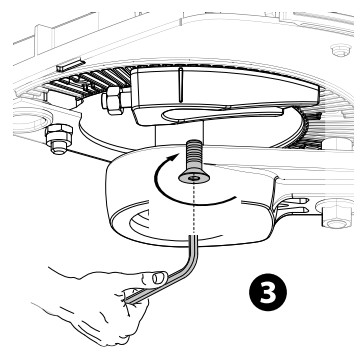
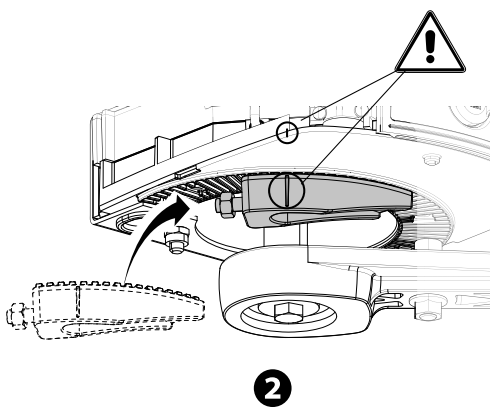
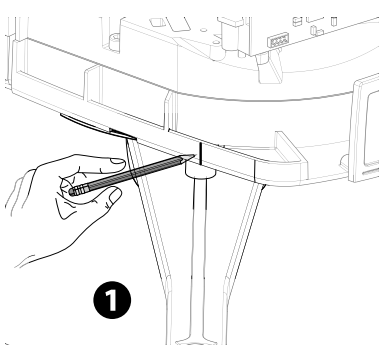
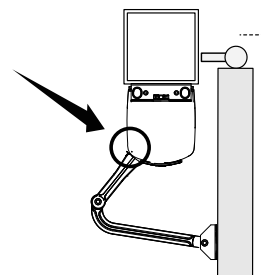
Release the gearmotor.

When opening.

Entirely open the gate leaf. Mark the casing where the center of the arm is. (1).

Manually close the gate leaf. Place the mechanical stop under the casing. The mark on the case must match the groove on the stop, as shown (2).

Fasten the stop using the screw (3).

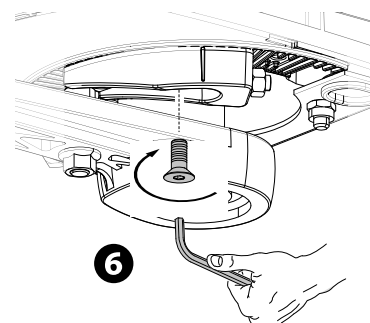
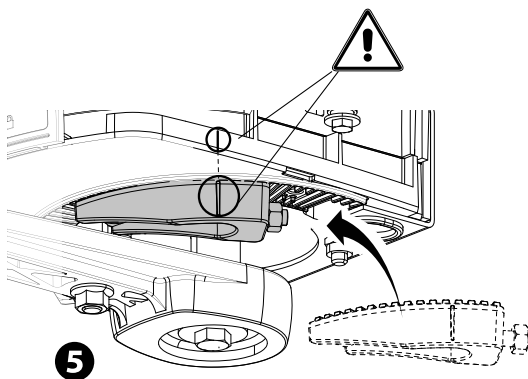
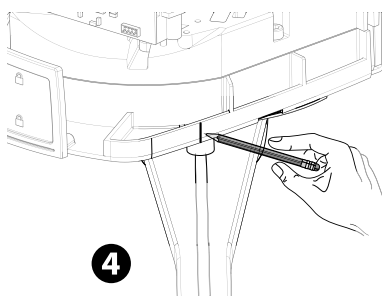
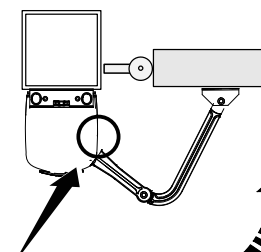


When closing.

Close the leaf. Mark the casing where the center of the arm is. (4).

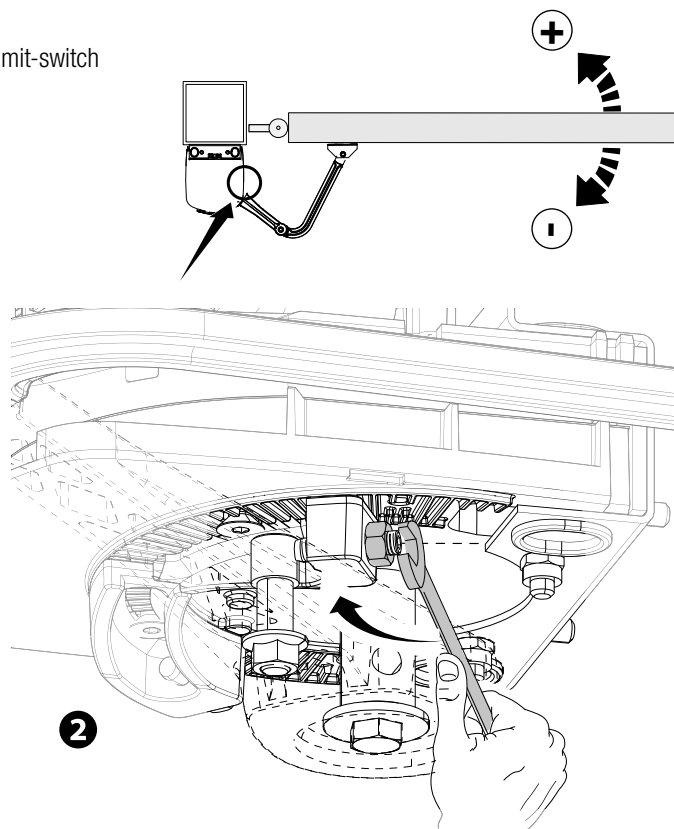
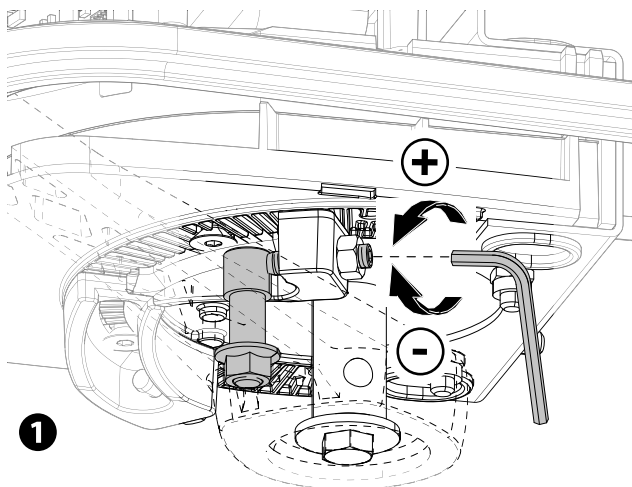
Manually open the leaf. Place the second mechanical stop against the opposite side of the arm. The mark on the casing must match the groove on the stop (5).

Fasten the stop using the screw (6).

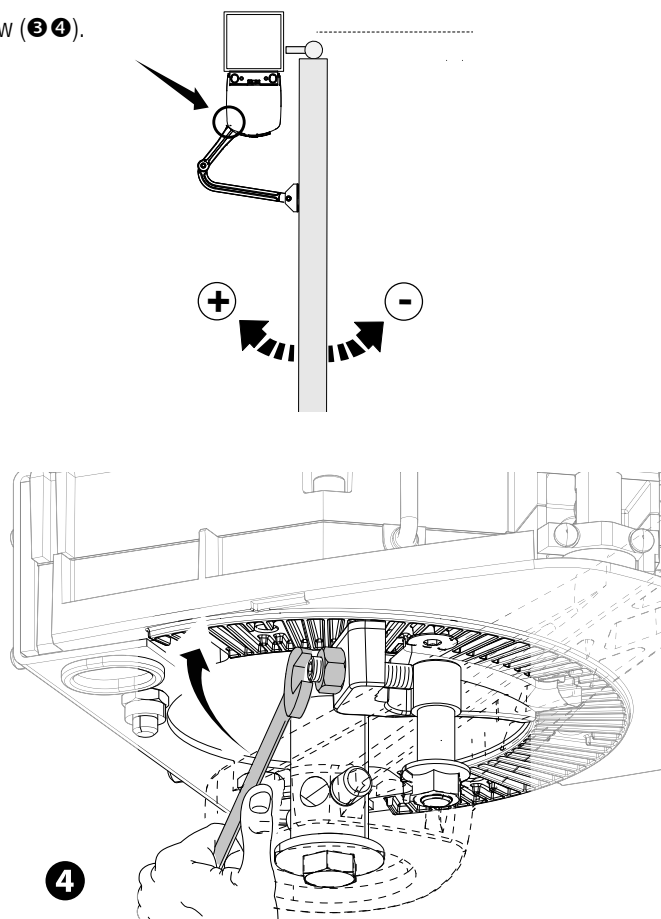
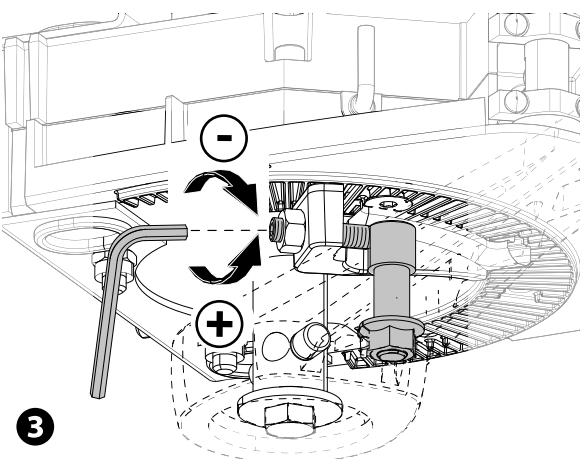


Establishing the limit-switch points

With the gearmotor released and the gate-leaf closed, adjust the closing limit-switch grub screw by turning it clockwise or counterclockwise (❶). Tighten the nut to fasten the grub-screw (❷).



In the same way, set the opening limit-switch on the other stop's grub screw (❸❹).



ELECTRICAL CONNECTIONS AND PROGRAMMING

⚠ Warning! Before working on the control panel, cut off the main current supply and, if present, remove any batteries.

All connections are quick-fuse protected.

FUSES

LINE - Line

ACCESSORIES - Accessories

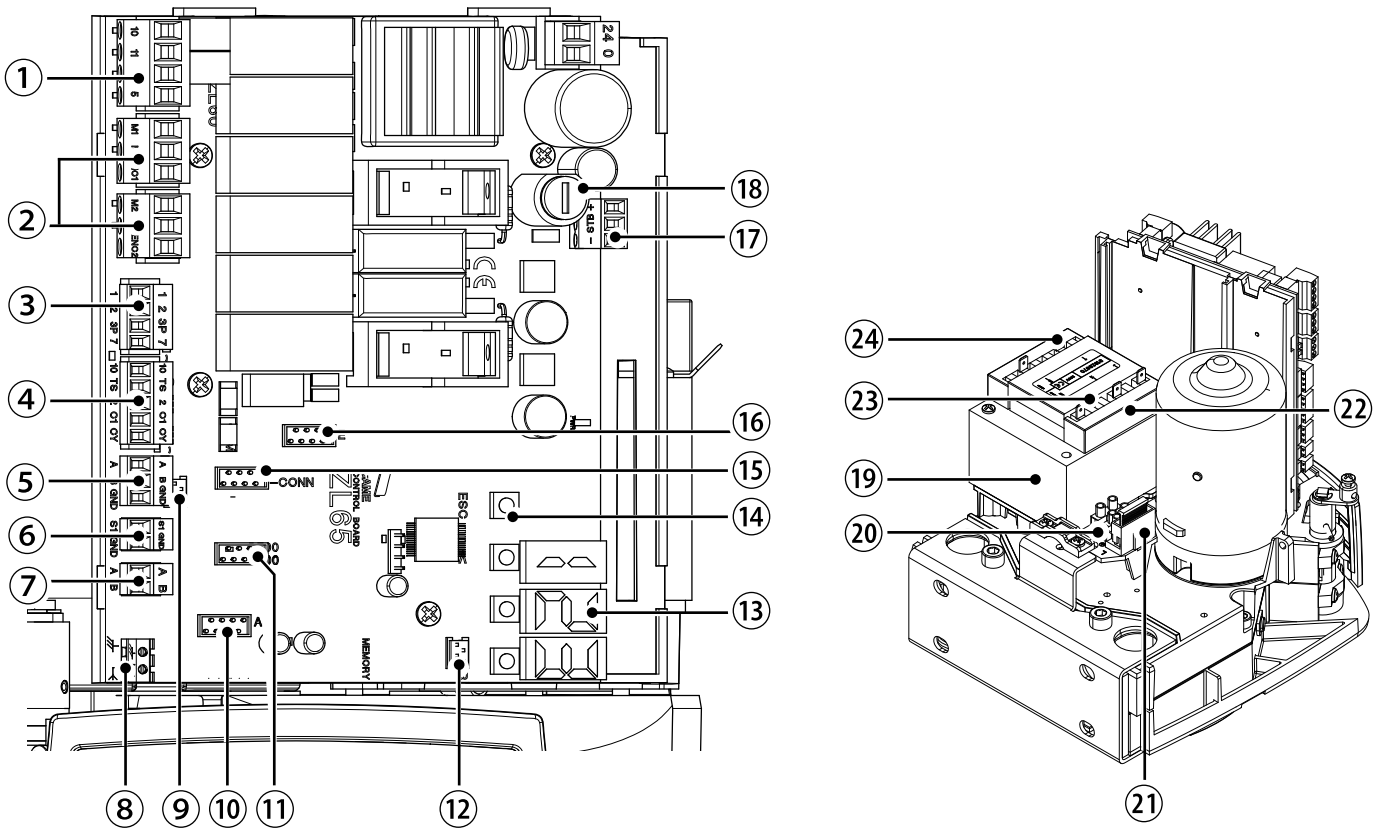
ZL65

2 A-F = 230 V

2 A-F

Description of parts

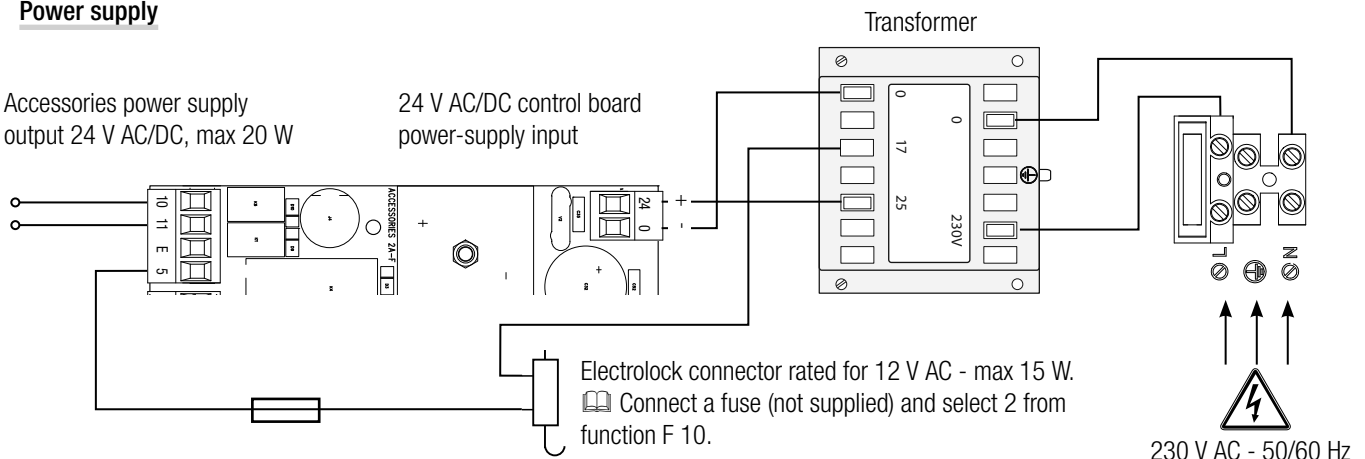
- | | |
|--------------------------------------|---------------------------------------|
| 1. Terminals for signaling devices | 13. Display |
| 2. Gearmotors with encoder terminals | 14. Programming buttons |
| 3. Control devices terminals | 15. Connector for the RIO-CONN card |
| 4. Safety devices terminals | 16. RSE board connector |
| 5. CRP connection terminals | 17. Terminals for the RGP1 module |
| 6. Keypad selector terminal | 18. Accessories fuse |
| 7. Terminals for transponder devices | 19. Transformer |
| 8. Antenna terminal | 20. Power supply terminal board |
| 9. Module connector CONNECT GW | 21. Line fuse |
| 10. AF card connector | 22. Housing for the CONNECT GW module |
| 11. R700/R800 board connector | 23. Housing for the RGP1 module |
| 12. Memory Roll card connector | 24. Housing for the RLB card |



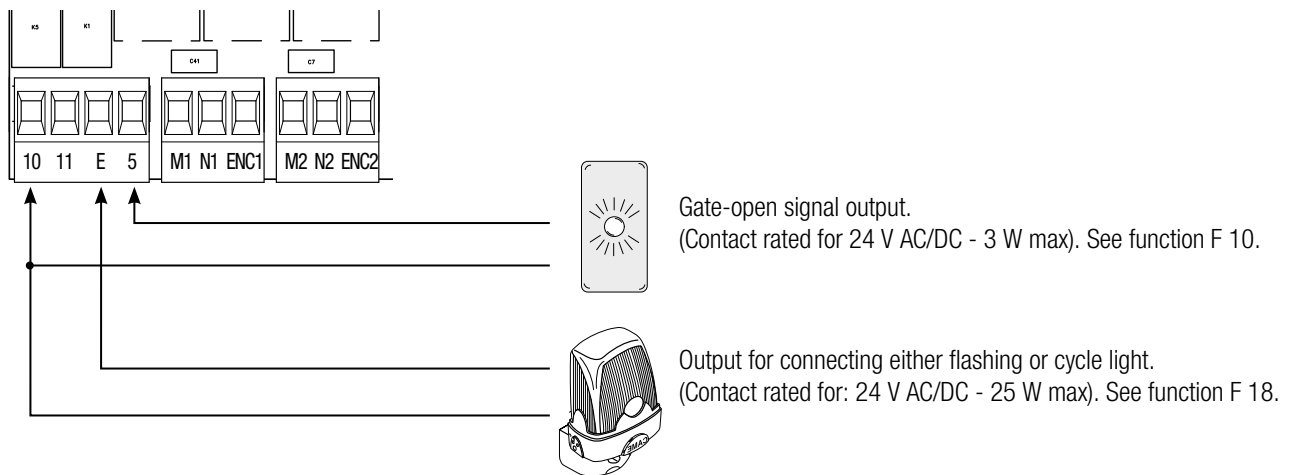
Power supply

Accessories power supply
output 24 V AC/DC, max 20 W

24 V AC/DC control board
power-supply input



Signaling devices

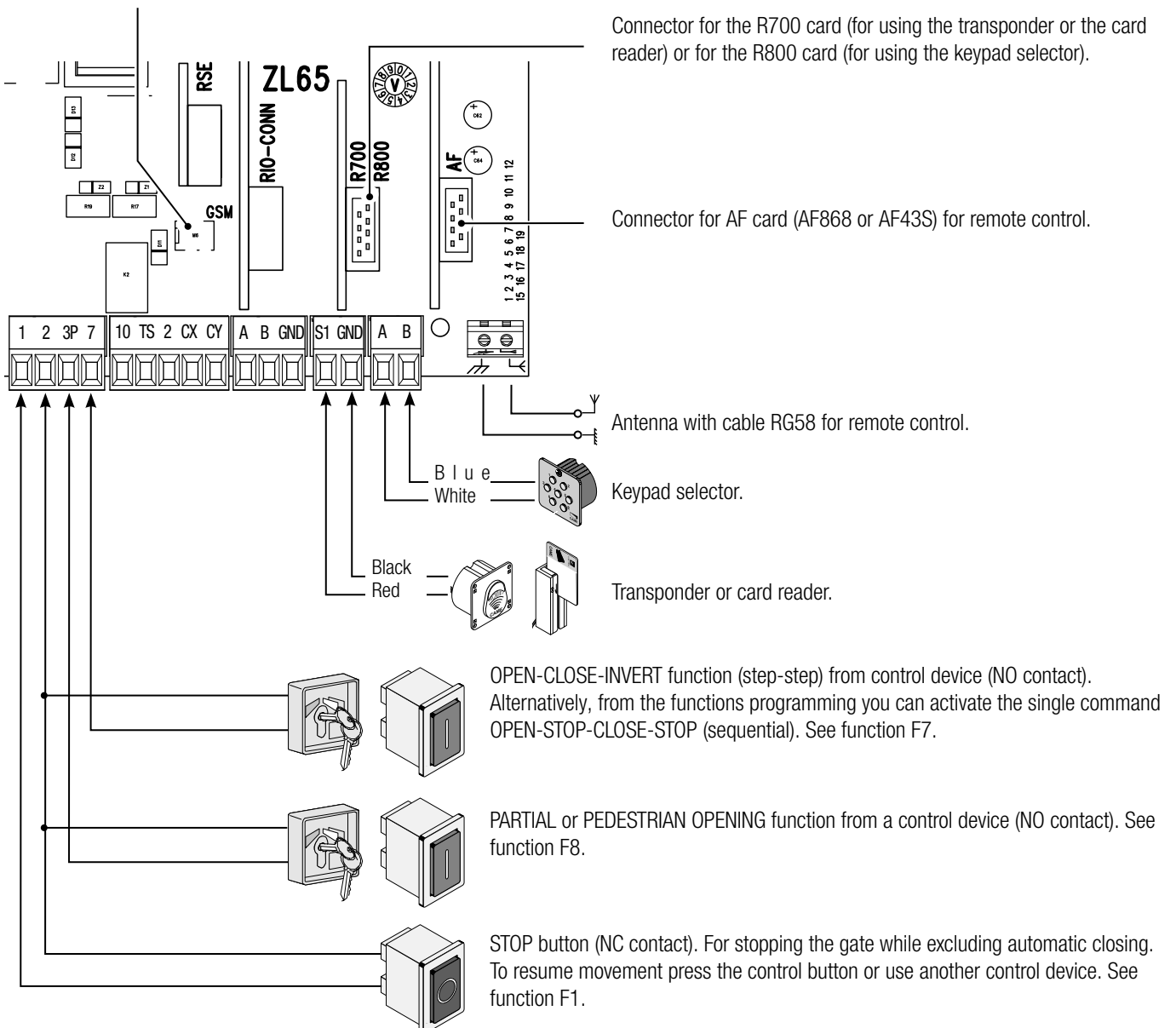


Command and control devices

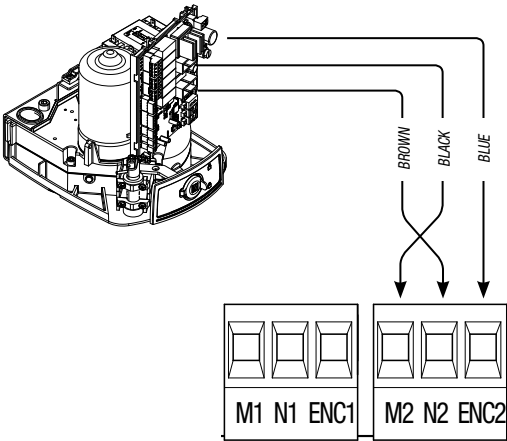
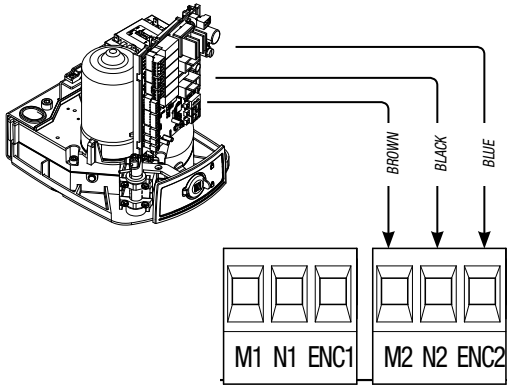
WARNING! For the system to work properly, before fitting any plug-in card, such as the AF or R800 one, you **MUST CUT OFF THE MAINS POWER SUPPLY** and, if present, disconnect any batteries.

Connector for the CONNECT GW module.

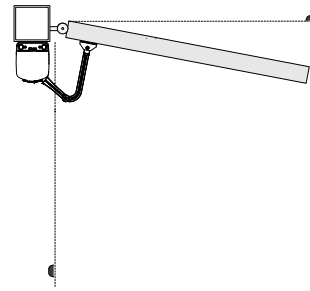
CONNECT GW does not work if it is connected to the RGP1 module or the RSE card.



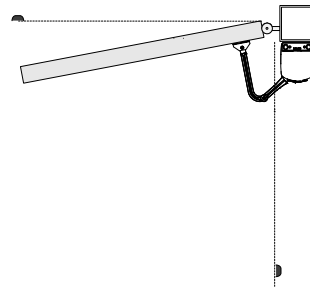
Connecting the operator



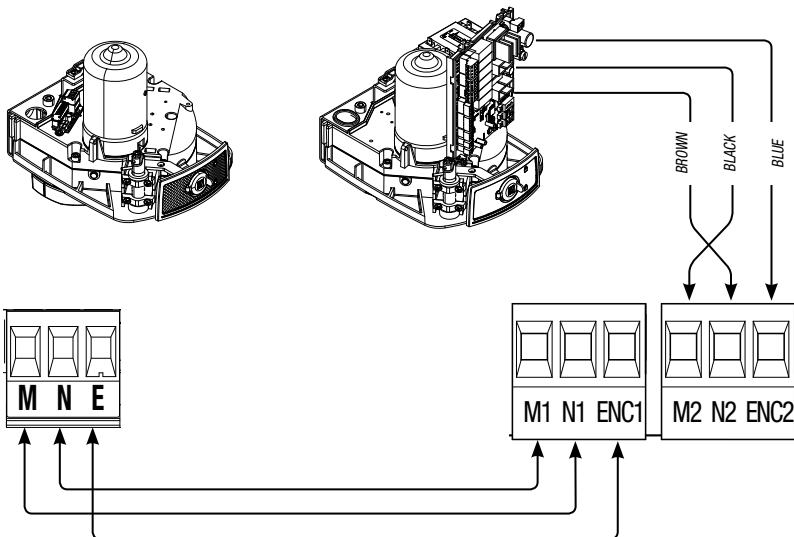
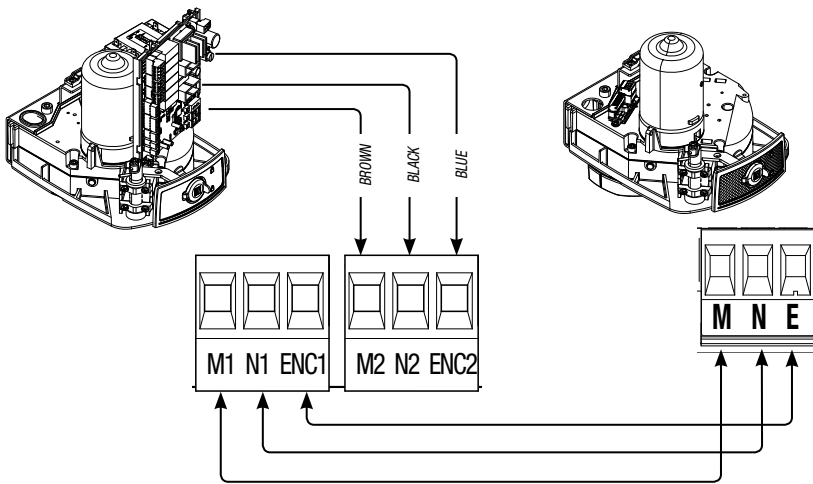
Electrical connections:
Operator installed on the left (outer view).
(Default setting)



Electrical connections:
operator fitted on the right (inner view).



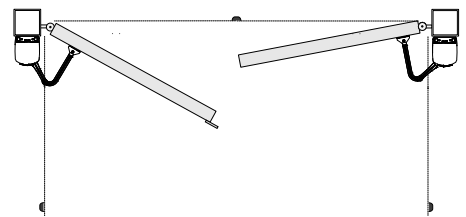
Connecting the operator and gearmotor



Electrical connections:
operator installed to the left and gearmotor installed to the right (inner view) with operator delayed when closing.
(Default setting)

FA7024CB

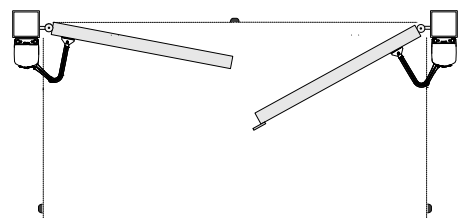
FA7024



Electrical connections:
operator fitted to the right and gearmotor to the left (inner view) with operator delayed when opening.

FA7024

FA7024CB




Safety devices

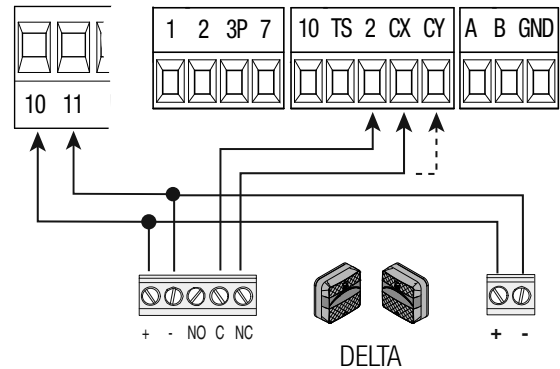
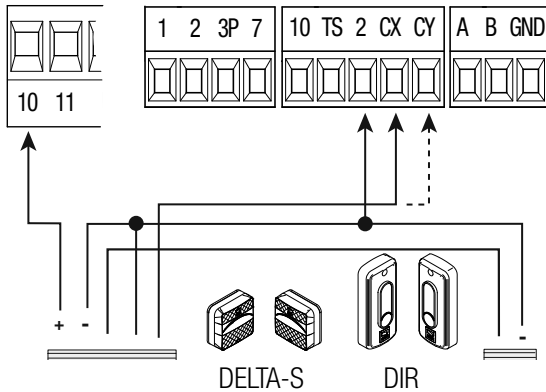
Photocells

Configure contact CX or CY (NC), input for safety devices, such as photocells, that comply with EN 12978 provisions.

See CX input functions (Function F2) or CY (Function F3) in:

- C1 reopening during closing. when the gate is closing, opening the contact causes the inversion of movement until opening is complete;
- C2 close back up during opening. When the gate is opening, opening the contact triggers the inversion of movement until the gate is completely closed.
- C3 partial stop. Stopping of the gate, if it is moving, with consequent automatic closing (if the automatic closing function has been entered);
- C4 obstacle wait. Gate stops, if it is moving, and once the obstruction is removed, it resumes its movement.

 If contacts CX and CY are not used they should be deactivated during programming.




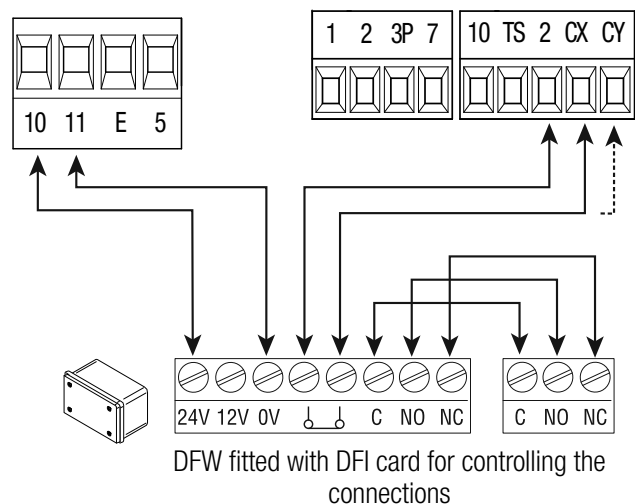
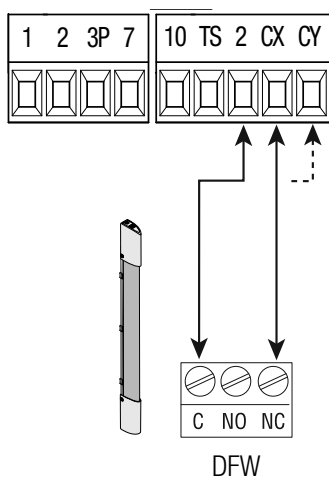
Sensitive Safety Edges

Configure contact CX or CY (NC), input for safety devices, such as sensitive safety edges, that comply with EN 12978 provisions.

See CX input functions (Function F2) or CY (Function F3) in:

- C7 reopening during closing. when the gate is closing, opening the contact causes the inversion of movement until opening is complete;
- C8 reclosing during opening. When the gate is opening, opening the contact triggers the inversion of movement until the gate is fully closed.

 If contacts CX and CY are not used they should be deactivated during programming.

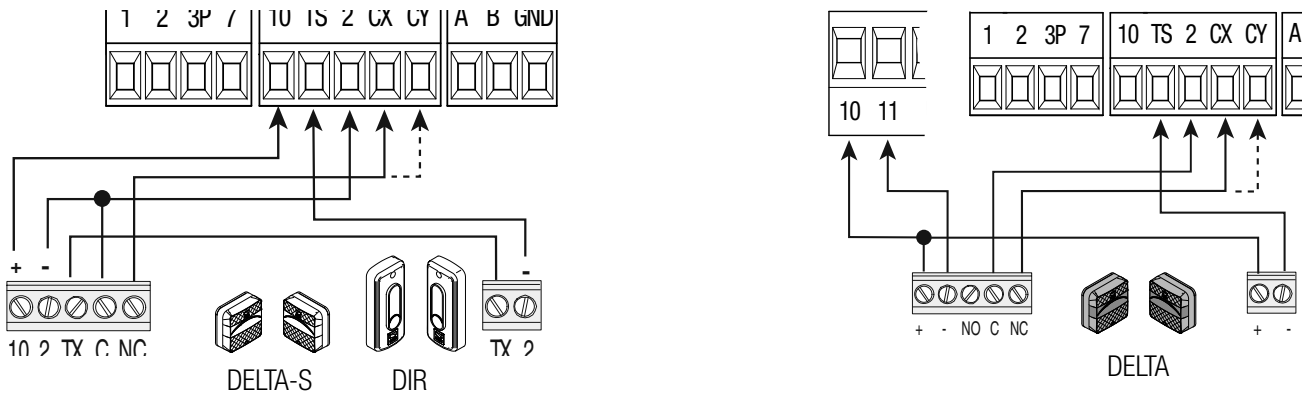


Connecting the safety devices (i.e. the safety test)

At each opening and closing command, the control board checks the efficacy of the safety devices (such as, photocells).

Any malfunction will inhibit any command and E 4 will appear on the display.

For this type of connection, enable function F 5.



Wireless devices

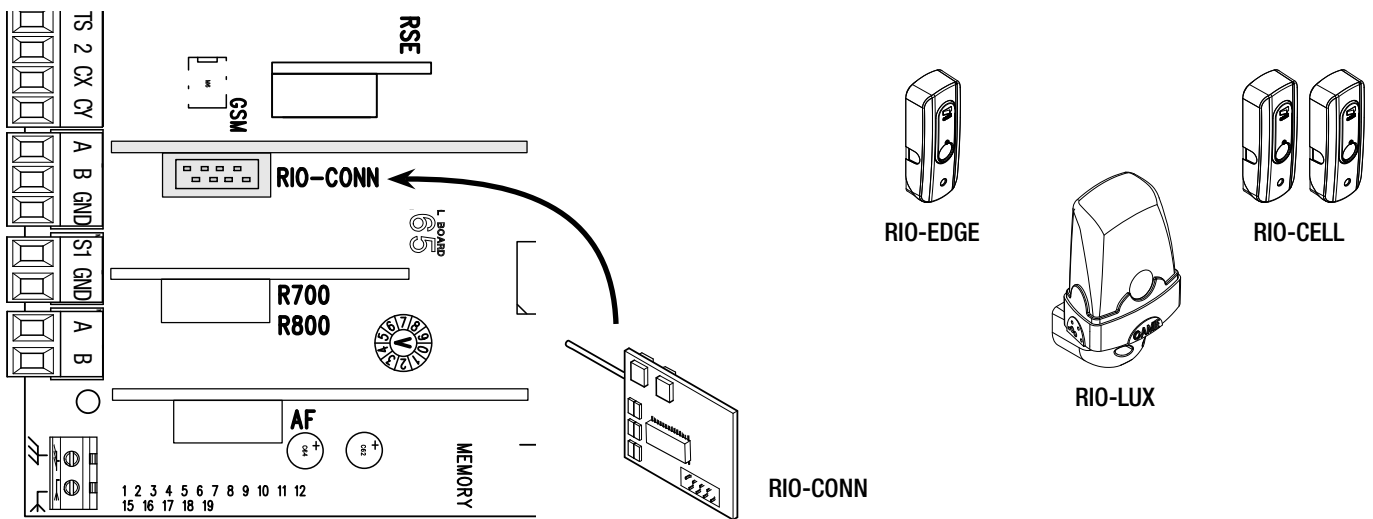
Fit the RIO-CONN card into the corresponding connector on the control board.

Set the function to be associated to the wireless device (F65, F66, F67 e F68).

Configure the wireless accessories (see the folder of the accessory you want to configure).

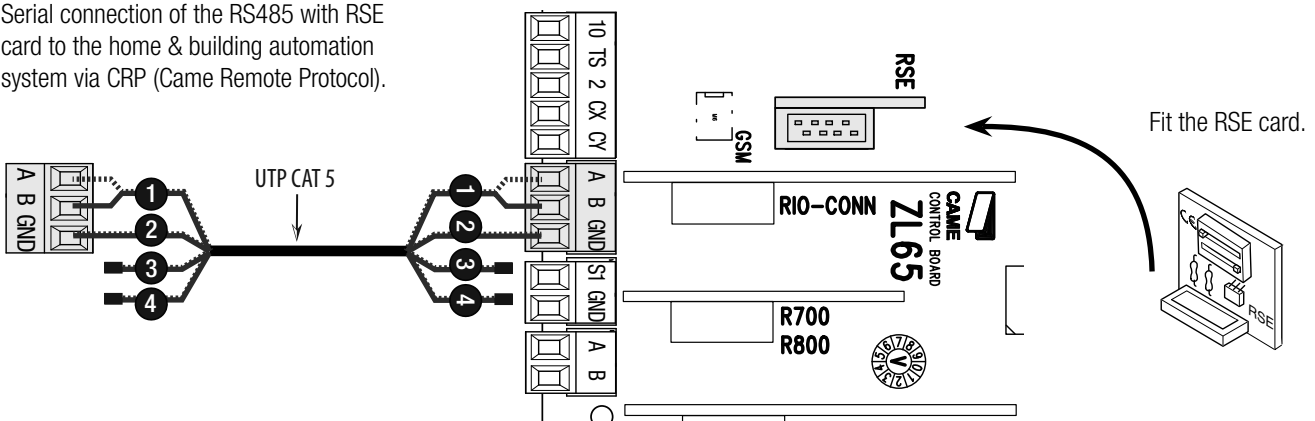
📖 If the devices are not configured with the RIO-CONN card, the E 18 error message is displayed.

⚠️ If the system has radiofrequency interferences, the wireless system will inhibit the operator's normal operating mode and the E 17 error message is displayed.

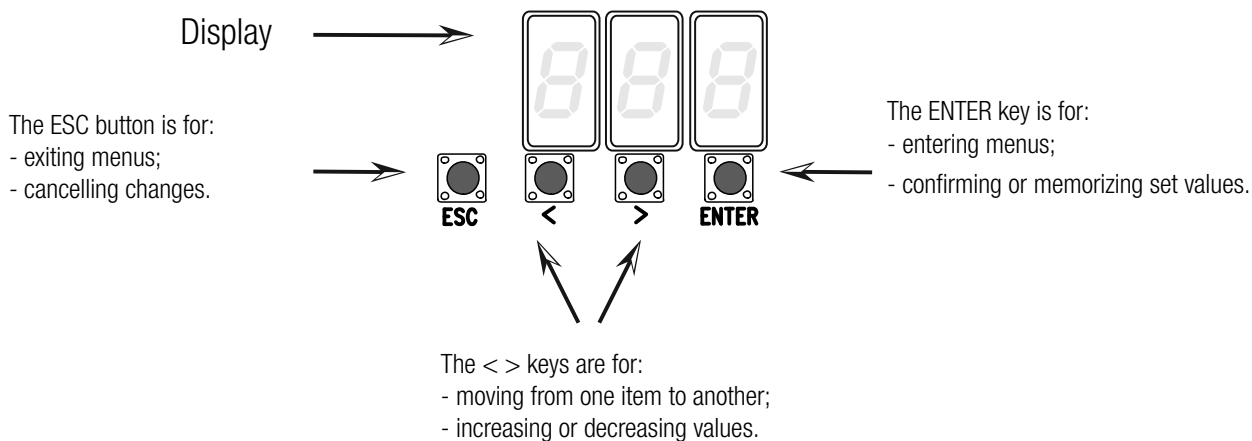


Connection with Came Remote Protocol (CRP)

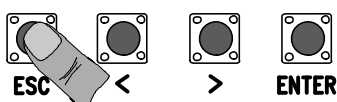
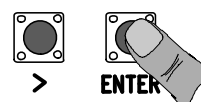
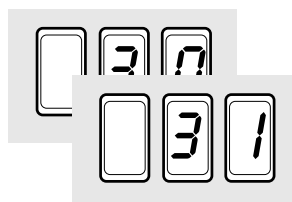
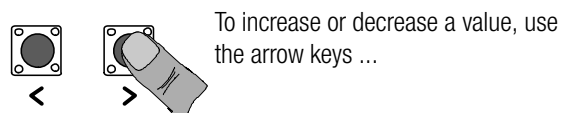
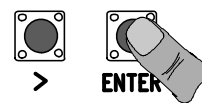
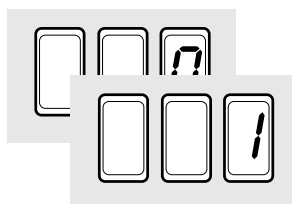
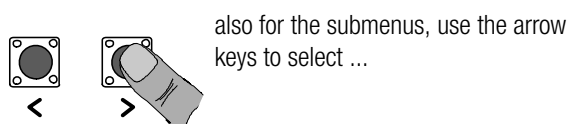
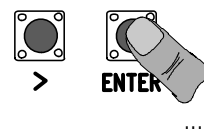
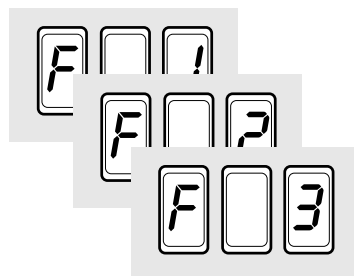
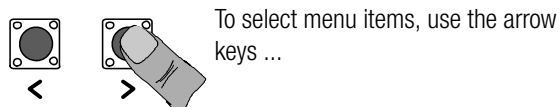
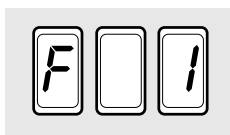
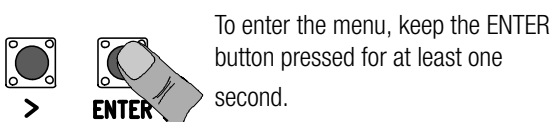
Serial connection of the RS485 with RSE card to the home & building automation system via CRP (Came Remote Protocol).



Description of programming commands



Browsing the menu



... to exit the menu, wait 10 seconds or press ESC.

When the menu is active the system cannot be used.

Functions map

- F 1 Total stop function (1-2)
- F 2 Function associated to input 2-CX
- F 3 Function associated to input 2-CY
- F 5 Safety test function
- F 6 Maintained action function
- F 7 Control mode on 2-7
- F 8 Control mode on 2-3P
- F 9 Obstruction detection with motor idle function
- F 10 Function associated to the open gate signal or electric lock enabling.
- F 11 Encoder exclusion
- F 12 Slowed-down start function
- F 13 Closing thrust function
- F 14 Sensor type selection function
- F 16 Ram jolt function
- F 18 Additional light function
- F 19 Automatic closing time
- F 20 Automatic closing time after partial opening
- F 21 Preflashing time
- F 22 Working time
- F 23 Delayed opening time
- F 24 Delayed closing time
- F 26 Ram jolt time
- F 27 Lock time
- F 28 Adjusting opening speed
- F 30 Adjusting opening slow-down speed
- F 33 Adjusting calibration speed
- F 34 Sensitivity during movement
- F 35 Sensitivity during slow-down
- F 36 Adjusting partial opening
- F 37 Adjusting the M1 gearmotor's opening slow-down start point
- F 38 Adjusting the M1 gearmotor's closing slow-down start point
- F 39 Adjusting the M1 gearmotor's opening approach starting point
- F 40 Adjusting the M1 gearmotor's closing approach starting point
- F 41 Adjusting the M2 gearmotor's opening slow-down starting point
- F 42 Adjusting the M2 gearmotor's closing slow-down starting point
- F 43 Adjusting the M2 gearmotor's opening approach starting point
- F 44 Adjusting the M2 gearmotor's closing approach starting point
- F 46 Setting the motor numbers
- F 49 Managing the serial connection
- F 50 Saving data in memory roll
- F 51 Reading memory roll data
- F 56 Peripheral number
- F 63 Changing COM speed
- F 65 Function associated to the RIO-EDGE [T1] input
- F 66 Function associated to the RIO-EDGE [T2] input
- F 67 Function associated to the RIO-CELL [T1] input
- F 68 Function associated to the RIO-CELL [T2] input


- U 1 Entering new user with an associated command
- U 2 Deleting single users
- U 3 Deleting all users


- A 1 Motor type
- A 2 Motor test
- A 3 Travel calibration
- A 4 Resetting parameters
- A 5 Counting maneuvers





- H 1 Software version







Functions menu











 **IMPORTANT! Start programming by first performing functions MOTOR TYPE (A1), NUMBER OF MOTORS (F46), MOTORS TEST (A2) and TRAVEL CALIBRATION (A3).**

 **Programming the features is to be done when the operator is stopped.**

 **You can memorize up to 25 users.**

F 1 Total stop [1-2]	0 = Deactivated (default) / 1 = Activated
NC input – Gate stop that excludes any automatic closing; to resume movement, use the control device. The safety device is inserted into [1-2].	
F 2 Input [2-CX]	0 = Deactivated (default) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
NC input – Can associate: C1 = reopening during closing by photocells, C2 = reclosing during opening by photocells, C3 = partial stop, C4 = obstruction wait, C7 = reopening during closing by sensitive safety-edges, C8 = reclosing during opening by sensitive safety-edges.  The C3 Partial stop function only appears if the F 19 Automatic closing time function is activated.	
F 3 Input [2-CY]	0 = Deactivated (default) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
NC input – Can associate: C1 = reopening during closing by photocells, C2 = reclosing during opening by photocells, C3 = partial stop, C4 = obstruction wait, C7 = reopening during closing by sensitive safety-edges, C8 = reclosing during opening by sensitive safety-edges.  The C3 Partial stop function only appears if the F 19 Automatic closing time function is activated.	
F 5 Safety test	0 = Deactivated (default) / 1 = CX / 2 = CY / 4 = CX+CY
After every opening or closing command, the board will check whether the photocells are working properly.  The safety test is always active for wireless devices.	
F 6 Maintained action	0 = Deactivated (default) / 1 = Activated
The gate opens and closes by keeping the button pressed. Opening button on contact 2-3P and closing button on contact 2-7. All other control devices, even radio-based ones, are excluded.	
F 7 Command [2-7]	0 = Step-step (default) / 1 = Sequential
From the control device connected to 2-7 it performs the step-step (open-close-invert) or sequential (open-stop-close-stop) command.	
F 8 Command [2-3P]	0 = Pedestrian opening (default) / 1 = Partial opening
From the control device connected to 2-3P, it performs the pedestrian opening (completely opened M2 leaf) or the partial opening (partially opened 2 leaf): the degree of opening depends on the travel percentage adjustment set with F 36).	
F 9 Obstruction detection when motor is idle	0 = Deactivated (default) / 1 = Activated
With the gate closed, opened or totally stopped, the gearmotor stays idle if the safety devices, that is, photocells or sensitive safety-edges detect an obstruction.	
F 10 Open-gate signal or electric lock enabling	0 = lit when gate is open or moving (default) / 1 = when opening it flashes intermittently every half-second, when closing it flashes intermittently every second, stays lit when gate is open stays off when gate is closed / 2 = enabled electric lock.
It signals the gate status. The signaling device is connected to 10-5 or, alternatively, it enables the electric lock connected to transformer's 17 V-output and to terminal 5.  In the latter case, connect a 3.15 A fuse.	
F 11 Encoder	0 = Activated (default) / 1 = Deactivated
Managing slow-downs, obstruction detections and sensitivity.	
F 12 Slowed-down start	0 = Deactivated (default) / 1 = Activated
With each opening and closing command, the gate starts moving slowly for a few seconds.	
F 13 Closing thrust	0 = deactivated (default) / 1 = minimum thrust / 2 = medium thrust / 3 = maximum thrust
At the closing limit switch, the gearmotors make the leaves perform a brief closing thrust.	
F 14 Select sensor type	0 = transponder sensor or magnetic card reader command 1 = command with keypad selector (default)
Setting the type of sensor for controlling the operator.	
F 16 Ramming jolt	0 = Deactivated (default) / 1 = Activated
Before every opening or closing maneuver, the leaves thrust inwards to release the electric lock. The thrust time, is set with F 26.	
F 18 Extra light	0 = Flashing (default) / 1 = Cycle
Output on contact 10-E. Flashing light: it flashes during the gate's opening and closing phases. Cycle: it stays lit from the beginning of the opening until complete closing, including the waiting time before the automatic closing.	
F 19 Automatic closing time	0 = Deactivated (default) / 1 = 1 second / ... / 180 = 180 seconds

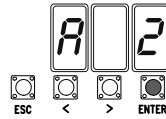
The automatic-closing wait starts when the opening limit switch point is reached and can be set to between 1 and 180 seconds. The automatic closing does not turn on if any of the safety devices trigger when an obstruction is detected, after a total stop or during a power outage.	
F 20 Automatic closing time after partial opening	0 = Deactivated (default) / 1 = 1 second / ... / 180 = 180 seconds
The wait before the automatic closing starts after a partial opening command for an adjustable time of between 1 s and 180 s. The automatic closing does not turn on if any of the safety devices trigger when an obstruction is detected, after a total stop or during a power outage.	
F 21 Preflashing time	0 = Deactivated (default) / 1 = 1 second / ... / 10 = 10 seconds
Adjusting the pre-flashing time for the flashing light connected to 10-E before each maneuver. The flashing time is adjustable from one to ten seconds.	
F 22 Working time	5 = 5 seconds / ... / 120 = 120 seconds (default) / ... / 180 = 180 seconds.
Motors working time, when opening and closing. Adjustable between five and 180 seconds.	
F 23 Delayed opening time	0 = 0 seconds / ... / 2 = 2 seconds (default) / ... / 10 = 10 seconds.
After an opening command, the M1 gearmotor starts delayed. The delay time is adjustable between one and two seconds.	
F 24 Delayed closing time	0 = 0 seconds / ... / 5 = 5 seconds (default) / ... / 25 = 25 seconds.
After either a closing command or an automatic closing, the M2 gearmotor starts delayed. The delay time is adjustable between one and five seconds.	
F 26 Ram jolt time	1 = 1 second (default) / 2 = 2 seconds
After an opening or closing command, the gearmotor thrusts inward for an adjustable time between one and two seconds.	
F 27 Lock time	1 = 1 second (default) / 4 = 4 seconds
After an opening or closing command, the electric lock releases for an adjustable time between one and four seconds.	
F 28 Travel speed	60 = Minimum speed / ... / 100 = Maximum speed (default)
Setting the gate's opening and closing speeds, calculated as a percentage.  For FA7024CB gearmotors, the minimum speed is 50.	
F 30 Slow-down speed	10 = Minimum speed / ... / 50 = Speed (default) / ... / 60 = Maximum speed
Setting the gate's opening and closing slow-down speed, calculated as a percentage.  For FA7024CB gearmotors, the minimum speed is 30.	
F 33 Calibration speed	20 = Minimum speed / ... / 50 = Speed (default) / ... / 60 = Maximum speed
Setting the gearmotors' speeds during calibration, calculated as a percentage.	
F 34 Travel sensitivity	10 = sensitivity / ... / 100 = minimum sensitivity (default)
Adjusting obstruction detection sensitivity during boom travel.	
F 35 Slow-down speed	10 = sensitivity / ... / 100 = minimum sensitivity (default)
Adjusting the obstruction-detection sensitivity during slow-downs	
F 36 Adjusting partial opening	10 = 10% of the travel / ... / 40 = 40% of the travel (default) / ... / 80 = 80% of the travel
Adjustment as a percentage of total travel, during gate opening.	
F 37 M1 slow-down starting point	10 = 10% of the travel / ... / 25 = 25% of the travel (default) / ... / 70 = 70% of the travel
Adjusting as a percentage of the total travel, the opening slow-down starting point of motor M1.  This function only appears if the Encoder function is activated.	
F 38 M1 closing slow-down point	10 = 10% of the travel / ... / 25 = 25% of the travel (default) / ... / 60 = 60% of the travel
Adjusting as a percentage of the total travel, the closing slow-down starting point of motor M1.  This function only appears if the Encoder function is activated.	
F 39 M1 opening approach point	1 = 1% of the travel / ... / 10 = 10% of the travel (default)
Adjusting as a percentage of the total travel, the M1 motor's opening approach starting point.  This function only appears if the Encoder function is activated.	
F 40 M1 closing approach point	1 = 1% of the travel / ... / 10 = 10% of the travel (default)
Adjusting as a percentage of the total travel, the M1 motor's closing-approach starting point.  This function only appears if the Encoder function is activated.	

F 41 M2 motor's opening slow-down point	10 = 10% of the travel / ... / 25 = 25% of the travel (default) / ... / 60 = 60% of the travel
Adjusting as a percentage of the total travel, the M2 motor's opening slow-down starting point.  This function only appears if the Encoder function is activated.	
F 42 M2 motor's closing slow-down point	10 = 10% of the travel / ... / 25 = 25% of the travel (default) / ... / 60 = 60% of the travel
Adjusting as a percentage of the total travel, the M2 motor's closing slow-down starting point.  This function only appears if the Encoder function is activated.	
F 43 M2 motor's opening approach point	1 = 1% of the travel / ... / 10 = 10% of the travel (default)
Adjusting as a percentage of the total travel, of the M2 motor's opening approach starting point.  This function only appears if the Encoder function is activated.	
F 44 M2's closing approach point	1 = 1% of the travel / ... / 10 = 10% of the travel (default)
Adjusting as a percentage of the total travel, the M2 motor's closing approach starting point.  This function only appears if the Encoder function is activated.	
F 46 Number of motors	0 = M1 and M2 (default) / 1 = M2
For setting the number of motors connected to the control panel.	
F 49 Managing the serial connection	0 = Deactivated (default) / 3 = CRP
To enable functioning of the Came Remote Protocol.	
F 50 Saving data	0 = Deactivated (default) / 1 = Activated
Saving users and saved settings in memory roll.  This feature only appears if a memory roll has been fitted into the control board.	
F 51 Read data	0 = Deactivated (default) / 1 = Activated
Uploading data saved in memory roll.  This feature only appears if a memory roll has been fitted into the control board.	
F 56 Peripheral number	1 ----> 225
To set the peripheral's number from 1 to 255 for each control board when you have a system with several operators.	
F 63 Changing COM speed	0 = 1200 Baud / 1 = 2400 Baud / 2 = 4800 Baud / 3 = 9600 Baud / 4 = 14400 Baud / 5 = 19200 Baud / 6 = 38400 Baud / 7 = 57600 Baud / 8 = 115200 Baud
For setting the communication speed used in the CRP (Came Remote Protocol) connection system.	
F 65 Wireless input RIO-EDGE [T1]	0 = Deactivated (default) / 7 = P7 / 8 = P8
RIO-EDGE wireless safety device associated to any function chosen among those available: P7 = reopening during closing, P8 = reclosing during opening. For programming, see the instructions that come with the accessory.  This function only appears is the control board has been fitted with a RIO-CONN card.	
F 66 Wireless input RIO-EDGE [T2]	0 = Deactivated (default) / 7 = P7 / 8 = P8
RIO-EDGE wireless safety device associated to any function chosen among those available: P7 = reopening during closing, P8 = reclosing during opening. For programming, see the instructions that come with the accessory.  This function only appears is the control board has been fitted with a RIO-CONN card.	
F 67 Wireless input RIO-CELL [T1]	0 = Deactivated (default) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4
RIO-CELL is associated to any function chosen among those available: P1 = reopening during closing; P2 = reclosing during opening; P3 = partial stop; P4 = obstruction wait. For programming, see the instructions that come with the accessory.  This function only appears is the control board has been fitted with a RIO-CONN card.	
F 68 Wireless input RIO-CELL [T2]	0 = Deactivated (default) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4
RIO-CELL is associated to any function chosen among those available: P1 = reopening during closing; P2 = reclosing during opening; P3 = partial stop; P4 = obstruction wait. For programming, see the instructions that come with the accessory.  This function only appears is the control board has been fitted with a RIO-CONN card.	

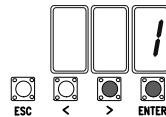
U 1 Entering a user	1 = Step-step command (open-close) / 2 = Sequential command (open-stop-close-stop) / 3 = Only open command / 4 = Partial command
Entering up to up to a 25 users maximum and associating to each one a function chosen among the existing ones. This must be done via transmitter or other control device (see "ENTERING USERS WITH ASSOCIATED COMMAND paragraph).	
U 2 Deleting a user	
Deleting a single user	
U 3 Deleting users	0 = Deactivated / 1 = Deleting all users
Deleting all users.	
A 1 Motor type	1 = SWN20 - SWN25 (default) / 2 = FA7024CB
Selecting the gearmotor used on the system.	
A 2 Motors test	0 = Disable / 1 = Activate
Test for checking the gearmotors' proper rotating directions (see the MOTORS TEST paragraph).	
A 3 Travel calibration	0 = Disable / 1 = Activate
Automatic calibration of the gate-leaf run (see the TRAVEL CALIBRATION paragraph). This function appears only is the Encoder function is activated.	
A 4 Resetting parameters	0 = Disable / 1 = Activate
Warning! The default settings are restored and the travel calibration deleted.	
A 5 Counting maneuvers	0 = Number of maneuvers made / 1 = Deleting all maneuvers
For viewing the number of maneuvers completed or for deleting them (001 = 100 maneuvers; 010 = 1,000 maneuvers; 100 = 10,000 maneuvers; 999 = 99,900 maneuvers; CSI = maintenance job)	
H 1 Version	
View the firmware version.	

Motors test

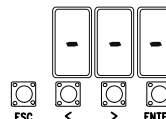
Select A 2.
Press ENTER to confirm.



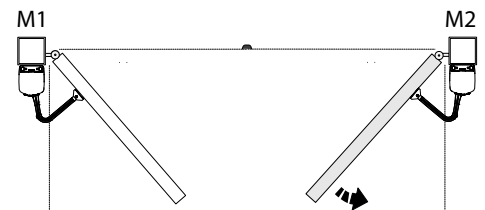
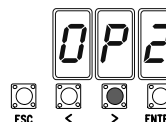
Select 1 and press ENTER to confirm the motors test procedure.



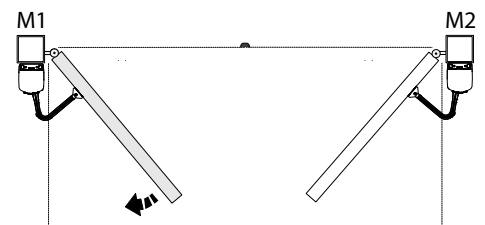
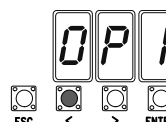
The following [---] characters will be displayed while waiting for a command.



Keep pressed the > key and check whether the M2 second gearmotor's leaf performs an opening maneuver.
 If the leaf performs an opening maneuver, invert the motor's phases.



Perform the same procedure using the < arrow key to check the M1 first gearmotor's leaf.
 If the leaf performs an opening maneuver, invert the motor's phases.



Travel calibration

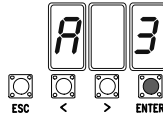
Before calibrating the gate travel, position the gate half-way, check that the maneuvering area is clear of any obstruction and check that there are mechanical opening and closing stops.

⚠ The mechanical end-stops are obligatory.

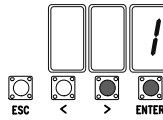
Important! During calibration, all safety devices will be disabled.

Select A 3.

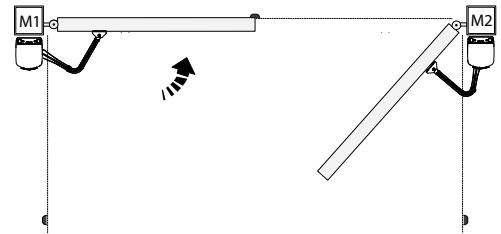
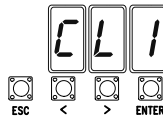
Press ENTER to confirm.



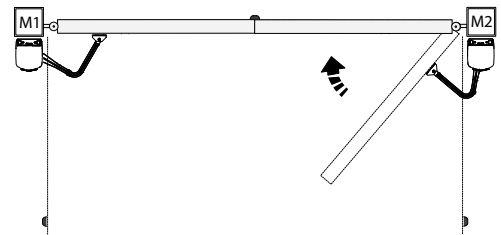
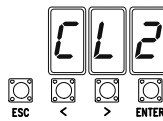
Select 1 and press ENTER to confirm the travel calibration operation.



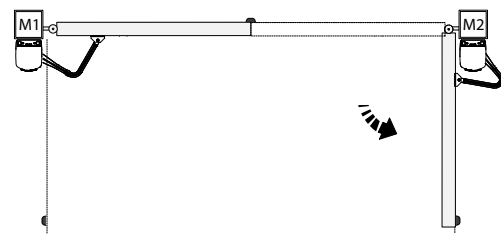
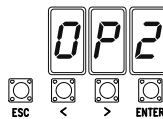
The first gearmotor leaf will perform a closing maneuver until the closing strike ...



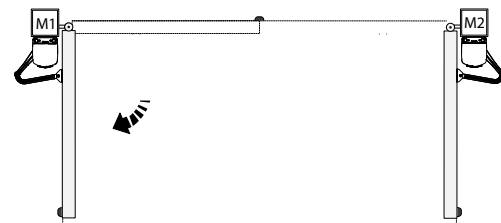
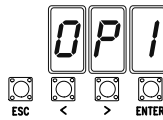
... then, the second gearmotor leaf will perform the same maneuver ...



... the the second gearmotor's leaf will perform an opening maneuver until the closing strike ...



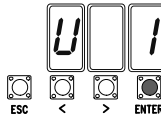
... the first gearmotor's leaf will perform the same maneuver.



When entering/deleting users, the flashing numbers that appear, are numbers that can be used for other users you may wish to enter (maximum 25 users).

Entering a user with an associated command

Select U 1
Press ENTER to confirm.

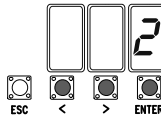


Select a command to associate to the user.

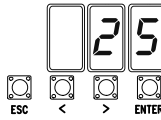
The commands are:

- step-step (open-close) = 1;
- sequential (open-stop-close-stop) = 2;
- open = 3;
- partial opening/pedestrian = 4.

Press ENTER to confirm...



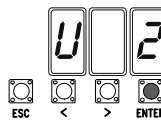
... a number from 1 to 25 will flash for a few seconds
Send the code from the transmitter or other control device, such as, a keypad selector or a transponder.
Associate the number to the entered user.



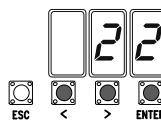
User	Associated command
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Deleting a single user

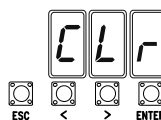
Select U 2.
Press ENTER to confirm.



Use the arrow keys select the number of the user you wish to delete.
Press ENTER to confirm...



... Clr will appear on the screen to confirm deletion.



Memory Roll Card

To memorize user data and configure the system, to then reuse them with another control board even on another system.

After memorizing the data, it is best to remove the Memory roll.

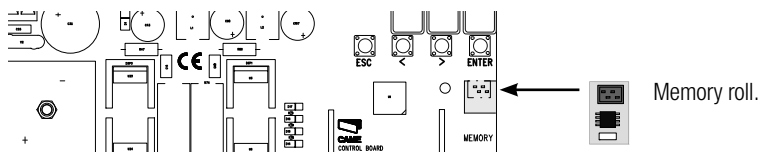
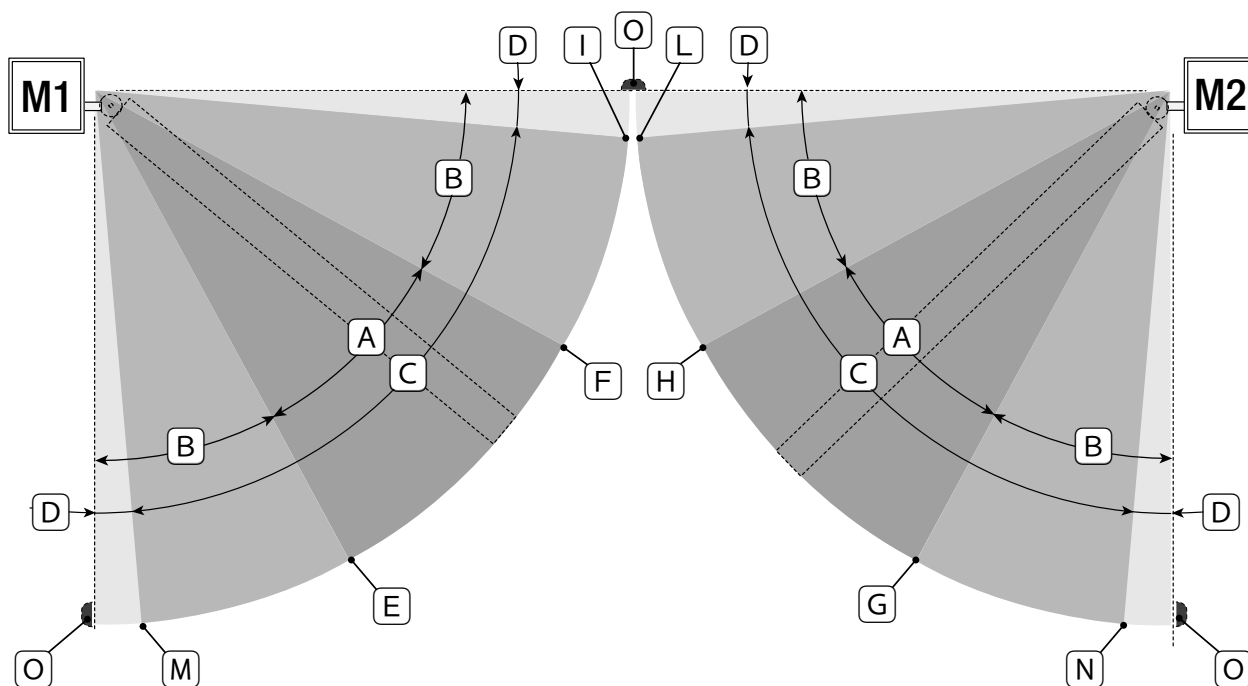


ILLUSTRATION OF THE SLOW-DOWN AND APPROACH AREAS AND POINTS

The travel areas and slow-down and approach points are tested to comply with the parameters set forth by Technical Regulations EN 12445 and EN 12453 for impact force compatibility of moving gate leaves.



- A = Movement area at normal speed.
- B* = Movement area at slowed-down speed.
- C = Encoder intervention zone with movement inversion.
- D = Encoder intervention zone with movement stopped.
- E = Opening slow-down starting point for M1.
- F = Closing slow-down starting point for M1.
- G = Opening slow-down starting point for M2.
- H = Closing slow-down starting point for M2.
- I** = Closing approach starting point for M1.
- L** = Closing approach starting point for M2.
- M** = Opening slow-down starting point for M1.
- N** = Opening slow-down starting point for M1
- O = Strike plates..

* Minimum 600 mm from the strike plate.

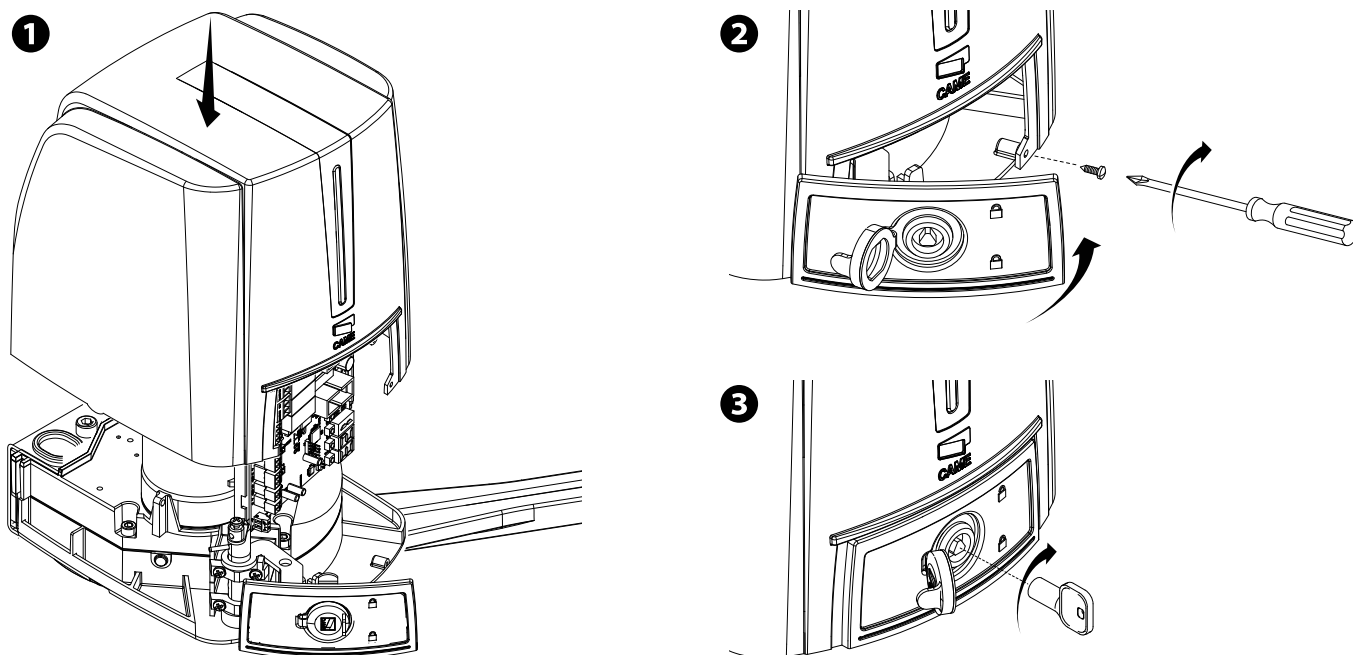
** Set the closing-rest percentage for function F 39 - F 40 for the first motor (M1) and F43 - F44 for the second motor (M2) so as to achieve a distance of less than 50 mm from the strike plate.

FINAL OPERATIONS

Once you have finished with the connections and started up the operator, fit the casing over the gearmotor (1).

Fit the casing over the gearmotor and close the hatch (2).

Lock the gearmotor using the key and fit the protection cap (3).

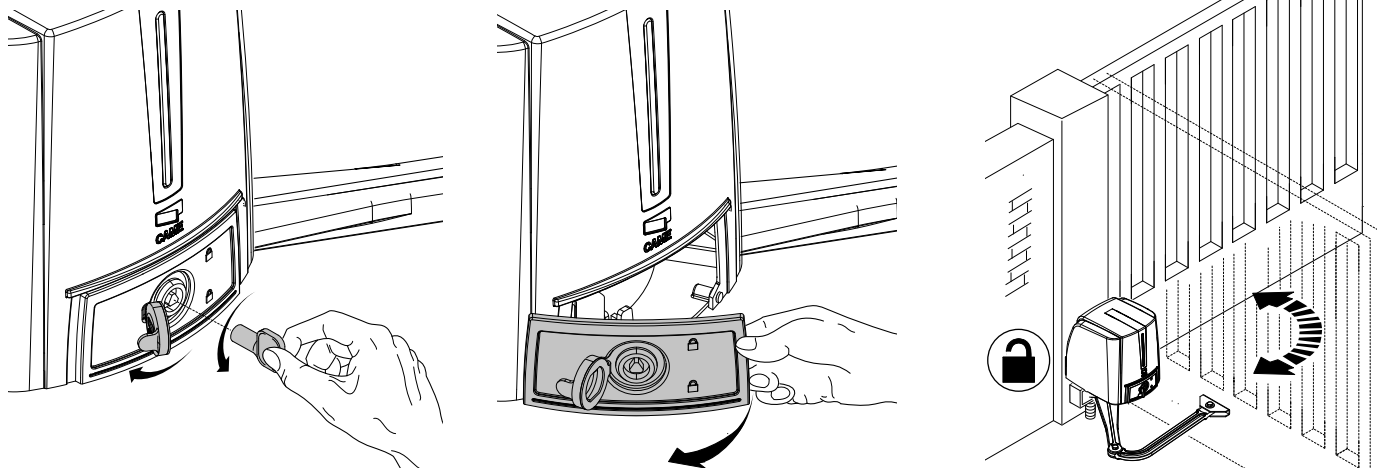


RELEASING THE GEARMOTOR

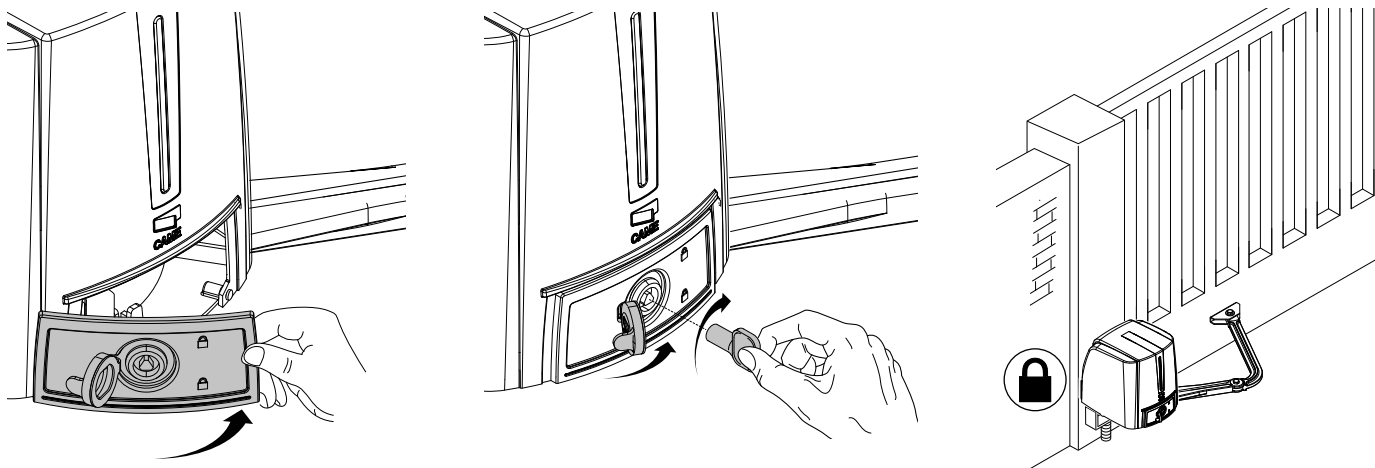
⚠ This procedure must be done with the main power cut off.

⚠ Manually releasing the operator may result in uncontrolled movement of the gate, if this has any mechanical problems or is unbalanced.

RELEASE



LOCK



ERROR MESSAGE

The error messages are shown on the display.

E 1	The travel calibration was interrupted when the STOP button was activated
E 2	Calibrating the incomplete travel
E 3	Encoder broken
E 4	Services test error
E 7	Insufficient working time
E 9	Closing obstruction
E 10	Opening obstruction
E 11	Maximum number of detected obstructions
E 14	Serial communication error
E 17	Wireless system error
E 18	The wireless system hasn't been configured.

INSTALLING AND CONNECTIONS FOR OUTER OPENING

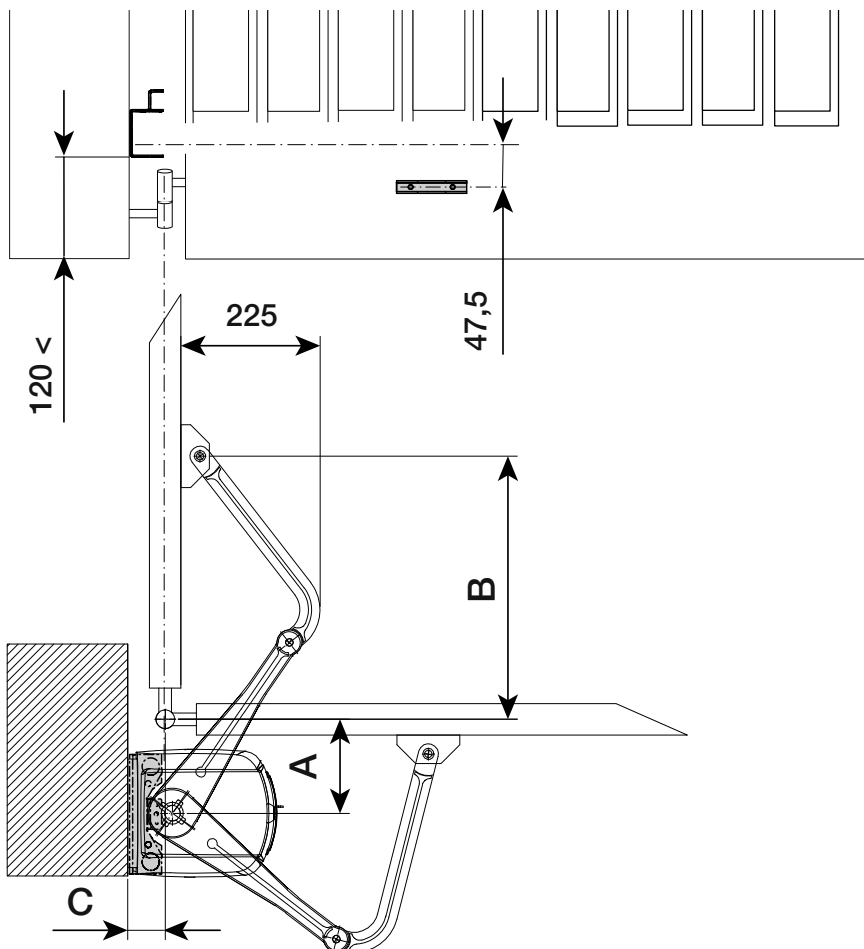
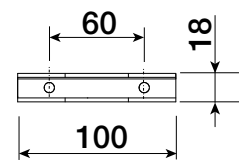
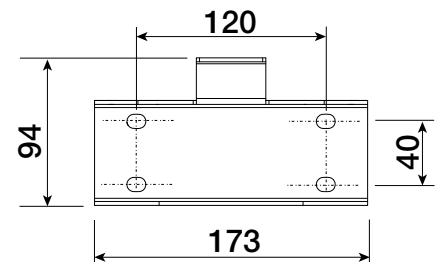
Following, are the only things that change compared to a standard installation:

Fastening the brackets

Establish where you will fit the gate brace and measure where the gate-post brace will fit. Make sure to respect the quotas shown in the drawing and table.

Application dimension (mm)

Leaf opening arc (°)	A	C MAX	B
90°	150	60	420
110°	150	60	380



Fastening the mechanical stops

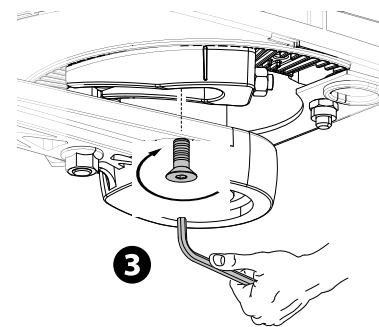
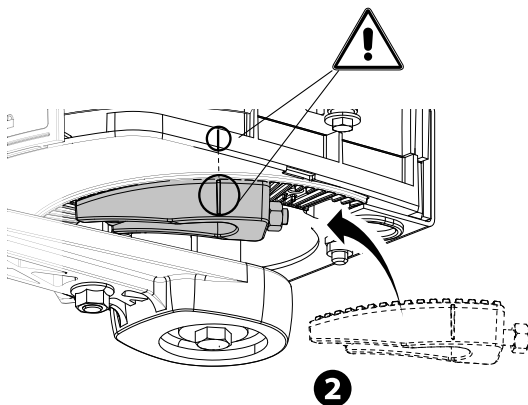
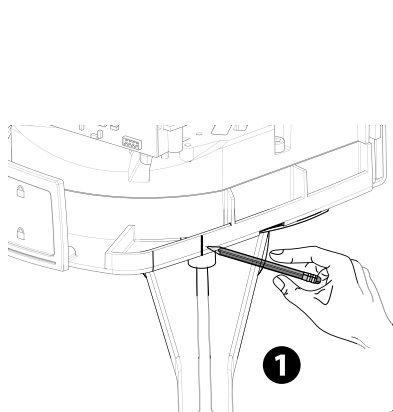
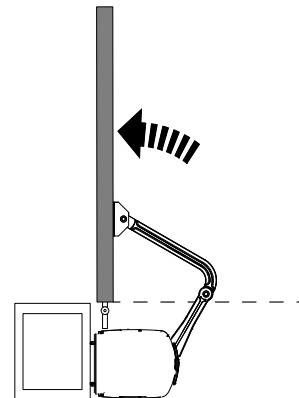
Release the gearmotor.

When opening.

Entirely open the gate leaf. Mark the casing where the center of the arm is. (1).

Manually close the gate leaf. Place the mechanical stop under the casing. The mark on the case must match the groove on the stop, as shown (2).

Fasten the stop using the screw (3).

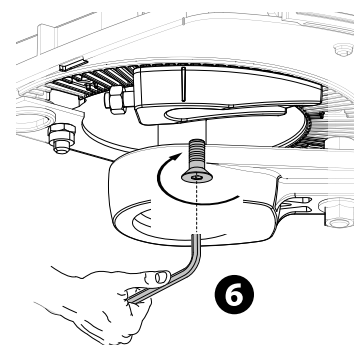
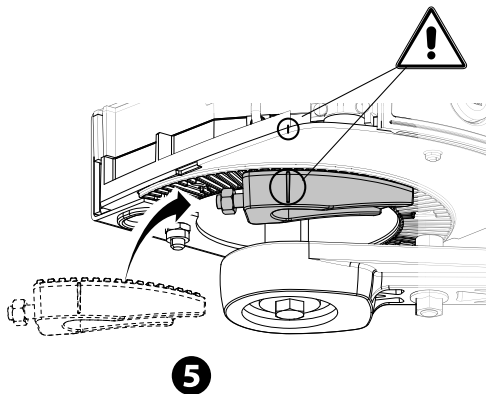
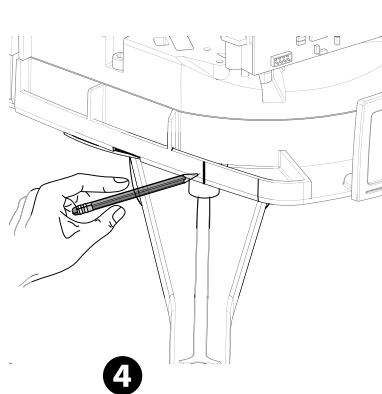
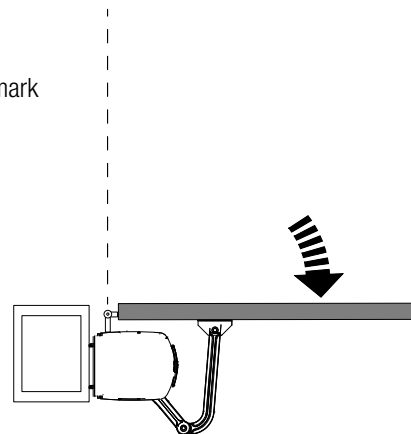


When closing.

Close the leaf. Mark the casing where the center of the arm is. (4).

Manually open the leaf. Place the second mechanical stop against the opposite side of the arm. The mark on the casing must match the groove on the stop (5).

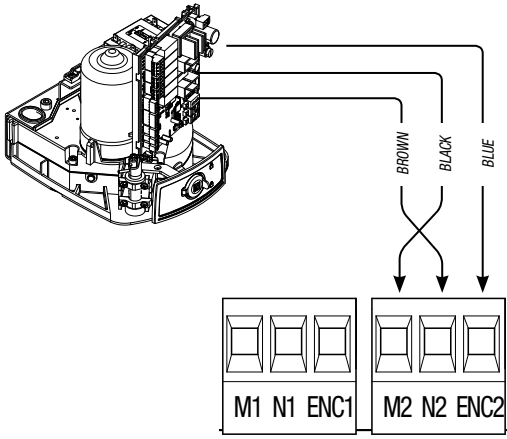
Fasten the stop using the screw (6).



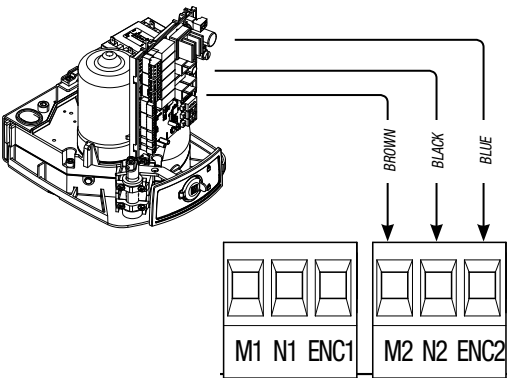
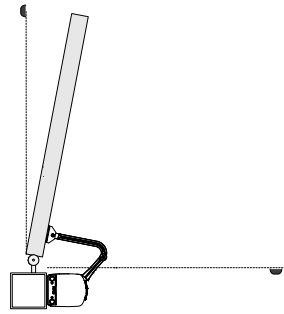
Determining the end run points

Please refer to the chapter on opening inwards.

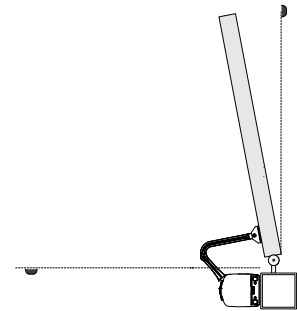
Connecting the operator



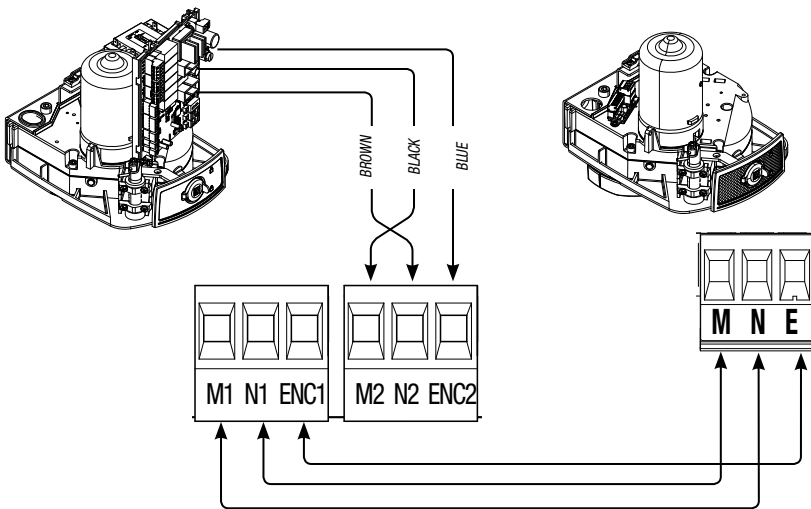
Electrical connections:
Operator installed on the left (outer view).



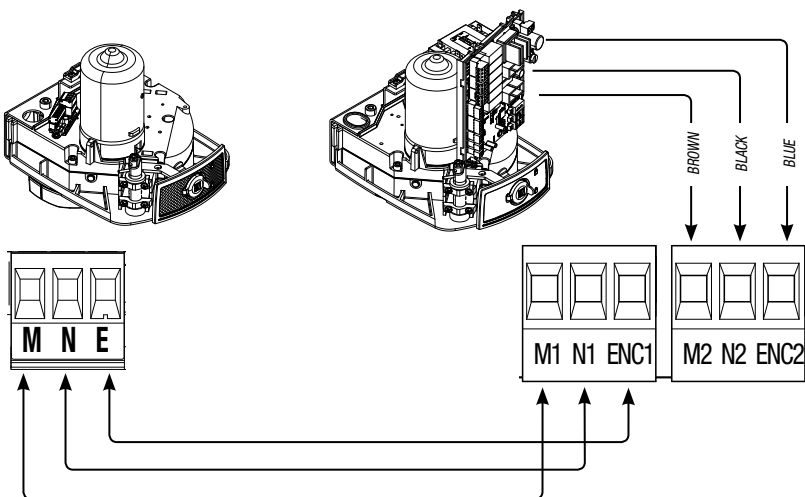
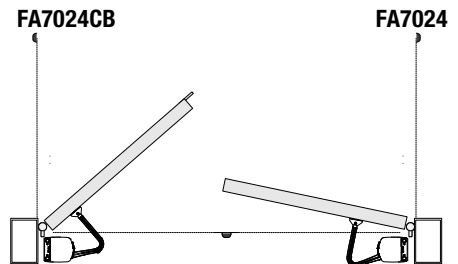
Electrical connections:
operator fitted on the right (inner view).



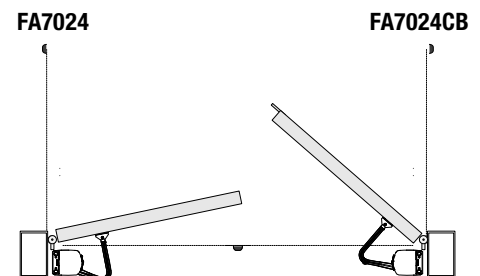
Connecting the operator and gearmotor



Electrical connections:
operator installed to the left and gearmotor installed to the right (inner view) with operator delayed when closing.



Electrical connections:
operator fitted to the right and gearmotor to the left (inner view) with operator delayed when opening.



MAINTENANCE

Periodic maintenance

☞ Before doing any maintenance, cut off the power supply, to prevent any hazardous situations caused by accidentally activating the operator.

Periodic maintenance log kept by users (every six months)

Date	Notes	Signature

Extraordinary maintenance

△ The following table is for logging any extraordinary maintenance jobs, repairs and improvements performed by specialized contractors.

📖 Any extraordinary maintenance jobs must be done only by specialized technicians.

Extraordinary maintenance log

Fitter's stamp	Name of operator
	Job performed on (date)
	Technician's signature
	Requester's signature
Job performed _____ _____ _____	

Fitter's stamp	Name of operator
	Job performed on (date)
	Technician's signature
	Requester's signature
Job performed _____ _____ _____	

Fitter's stamp	Name of operator
	Job performed on (date)
	Technician's signature
	Requester's signature
Job performed _____ _____ _____	

Fitter's stamp	Name of operator
	Job performed on (date)
	Technician's signature
	Requester's signature
Job performed _____ _____ _____	

Fitter's stamp	Name of operator
	Job performed on (date)
	Technician's signature
	Requester's signature
Job performed _____ _____ _____	

DISMANTLING AND DISPOSAL

☞ CAME S.p.A. applies a certified Environmental Management System at its premises, which is compliant with the UNI EN ISO 14001 standard to ensure the environment is safeguarded.

Please continue safeguarding the environment. At CAME we consider it one of the fundamentals of our operating and market strategies. Simply follow these brief disposal guidelines:

♻️ DISPOSING OF THE PACKAGING

The packaging materials (cardboard, plastic, and so on) should be disposed of as solid urban waste, and simply separated from other waste for recycling.

Always make sure you comply with local laws before dismantling and disposing of the product.

DO NOT DISPOSE OF IN NATURE!

♻️ DISMANTLING AND DISPOSAL

Our products are made of various materials. Most of these (aluminum, plastic, iron, electrical cables) is classified as solid household waste. They can be recycled by separating them before dumping at authorized city plants.

Whereas other components (control boards, batteries, transmitters, and so on) may contain hazardous pollutants.

These must therefore be disposed of by authorized, certified professional services.

Before disposing, it is always advisable to check with the specific laws that apply in your area.

DO NOT DISPOSE OF IN NATURE!

REFERENCE REGULATIONS

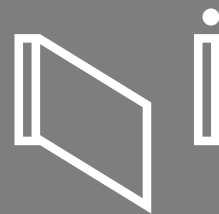
The product complies to the reference regulations in effect.



CAME.COM

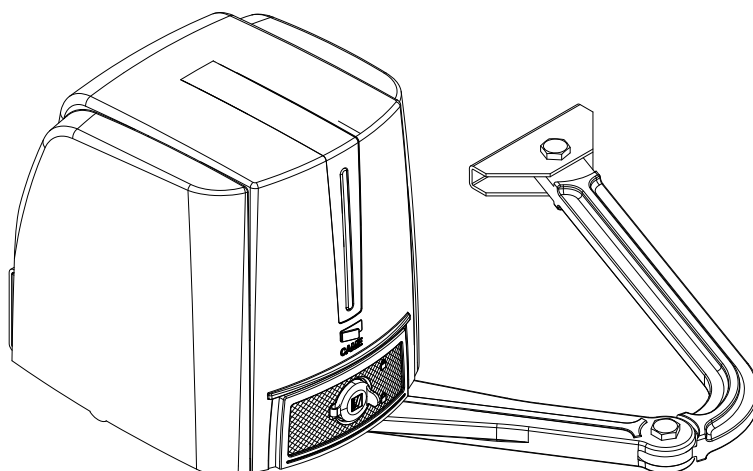
CAME S.P.A.

Via Martiri Della Libertà, 15
31030 Dosson di Casier - Treviso - Italy
tel. (+39) 0422 4940 - fax. (+39) 0422 4941



Automatisme pour portails battants

FA00095-FR



FA7024CB

MANUEL D'INSTALLATION

FR Français



ATTENTION !

Instructions importantes pour la sécurité des personnes : À LIRE ATTENTIVEMENT !



AVANT-PROPOS

• CE PRODUIT NE DEVRA ÊTRE DESTINÉ QU'À L'UTILISATION POUR LAQUELLE IL A ÉTÉ EXPRESSÉMENT CONÇU. TOUTE AUTRE UTILISATION EST À CONSIDÉRER COMME DANGEREUSE. **CAME S.p.A. DÉCLINE TOUTE RESPONSABILITÉ EN CAS DE DOMMAGES PROVOQUÉS PAR DES UTILISATIONS IMPROPRES, INCORRECTES ET DÉRAISONNABLES.** • CONSERVER CES INSTRUCTIONS AVEC LES MANUELS D'INSTALLATION ET D'UTILISATION DES COMPOSANTS DU SYSTÈME D'AUTOMATISME.

AVANT L'INSTALLATION

(CONTRÔLE DU MATÉRIEL EXISTANT : EN CAS D'ÉVALUATION NÉGATIVE, NE PROCÉDER À L'INSTALLATION QU'APRÈS AVOIR EFFECTUÉ LA MISE EN SÉCURITÉ CONFORME)

• S'ASSURER QUE LA PARTIE À AUTOMATISER EST EN BON ÉTAT MÉCANIQUE, QU'ELLE EST ÉQUILBRÉE ET ALIGNÉE, ET QU'ELLE S'OUVRE ET SE FERME CORRECTEMENT. S'ASSURER EN OUTRE DE LA PRÉSENCE DE BUTÉES MÉCANIQUES APPROPRIÉES • EN CAS D'INSTALLATION DE L'AUTOMATISME À UNE HAUTEUR INFÉRIEURE À 2,5 M PAR RAPPORT AU SOL OU PAR RAPPORT À UN AUTRE NIVEAU D'ACCÈS, ÉVALUER LA NÉCESSITÉ D'ÉVENTUELS DISPOSITIFS DE PROTECTION ET/OU D'AVERTISSEMENT • EN CAS D'OUVERTURES PIÉTONNIÈRES DANS LES VANTAUX À AUTOMATISER, PRÉVOIR UN SYSTÈME DE BLOCAGE DE LEUR OUVERTURE DURANT LE MOUVEMENT • S'ASSURER QUE L'OUVERTURE DU VANTAIL AUTOMATISÉ NE PROVOQUE AUCUN COINCÈMENT AVEC LES PARTIES FIXES PRÉSENTES TOUT AUTOUR • NE PAS INSTALLER L'AUTOMATISME DANS LE SENS INVERSE OU SUR DES ÉLÉMENTS QUI POURRAIENT SE PLIER. SI NÉCESSAIRE, RENFORCER LES POINTS DE FIXATION • NE PAS INSTALLER L'AUTOMATISME SUR DES VANTAUX NON POSITIONNÉS SUR UNE SURFACE PLANE • S'ASSURER QUE LES ÉVENTUELS DISPOSITIFS D'ARROSAGE NE PEUVENT PAS MOUILLER L'AUTOMATISME DE BAS EN HAUT • S'ASSURER QUE LA TEMPÉRATURE DU LIEU D'INSTALLATION CORRESPOND À CELLE INDIQUÉE SUR L'AUTOMATISME • SUIVRE TOUTES LES INSTRUCTIONS ÉTANT DONNÉ QU'UNE INSTALLATION INCORRECTE PEUT PROVOQUER DE GRAVES LÉSIONS • IL EST IMPORTANT, POUR LA SÉCURITÉ DES PERSONNES, DE SUIVRE CES INSTRUCTIONS. CONSERVER CES INSTRUCTIONS.

INSTALLATION

• SIGNALER ET DÉLIMITER CORRECTEMENT LE CHANTIER AFIN D'ÉVITER TOUT ACCÈS IMPRUDENT À LA ZONE DE TRAVAIL DE LA PART DE PERSONNES NON AUTORISÉES, NOTAMMENT DES MINEURS ET DES ENFANTS • MANIPULER LES AUTOMATISMES DE PLUS DE 20 KG AVEC UNE EXTRÊME PRUDENCE. PRÉVOIR, SI NÉCESSAIRE, DES INSTRUMENTS ADÉQUATS POUR UNE MANUTENTION EN TOUTE SÉCURITÉ • TOUTES LES COMMANDES D'OUVERTURE (BOUTONS, SÉLECTEURS À CLÉ, LECTEURS MAGNÉTIQUES, ETC.) DOIVENT ÊTRE INSTALLÉES À AU MOINS 1,85 M DU PÉRIMÈTRE DE LA ZONE D'ACTIONNEMENT DU PORTAIL, OU BIEN EN DES POINTS INACCESSIBLES DE L'EXTÉRIEUR À TRAVERS LE PORTAIL. LES COMMANDES DIRECTES (À BOUTON, À EFFLEUREMENT, ETC.) DOIVENT EN OUTRE ÊTRE INSTALLÉES À UNE HAUTEUR MINIMUM DE 1,5 M ET ÊTRE INACCESSIBLES AU PUBLIC • TOUTES LES COMMANDES EN MODALITÉ « ACTION MAINTENUE » DOIVENT ÊTRE POSITIONNÉES DANS DES ENDROITS PERMETTANT DE VISUALISER LES VANTAUX EN MOUVEMENT AINSI QUE LES ZONES CORRESPONDANTES DE PASSAGE OU DE MANŒUVRE • APPLIQUER UNE ÉTIQUETTE PERMANENTE INDIQUANT LA POSITION DU DISPOSITIF DE DÉBRAYAGE • AVANT DE LIVRER L'INSTALLATION À L'UTILISATEUR, EN CONTRÔLER LA CONFORMITÉ À LA NORME EN 12453 (ESSAIS D'IMPACT), S'ASSURER QUE L'AUTOMATISME A BIEN ÉTÉ RÉGLÉ COMME IL FAUT ET QUE LES DISPOSITIFS DE SÉCURITÉ, DE PROTECTION ET DE DÉBLOCAGE MANUEL FONCTIONNENT CORRECTEMENT • LES SYMBOLES D'AVERTISSEMENT (EX. : PLAQUETTE PORTAIL) DOIVENT ÊTRE APPLIQUÉS DANS DES ENDROITS SPÉCIFIQUES ET BIEN EN VUE.

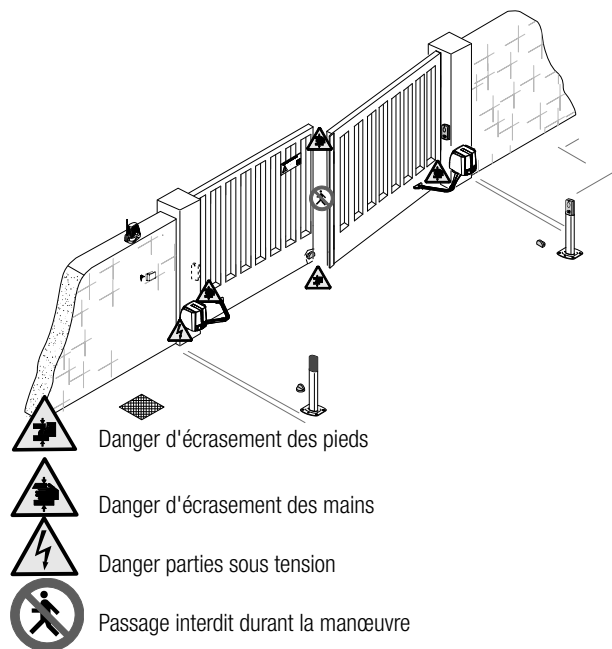
INSTRUCTIONS ET RECOMMANDATIONS PARTICULIÈRES POUR LES UTILISATEURS

• DÉGAGER ET NETTOYER LES ZONES D'ACTIONNEMENT DU PORTAIL. S'ASSURER DE L'ABSENCE DE TOUTE VÉGÉTATION DANS LE RAYON D'ACTION DES PHOTOCÉLULES ET DE TOUT OBSTACLE DANS CELUI DE L'AUTOMATISME • NE PAS PERMETTRE AUX ENFANTS DE JOUER AVEC LES DISPOSITIFS DE COMMANDE FIXES OU DE STATIONNER DANS LA ZONE DE MANŒUVRE DU PORTAIL. CONSERVER HORS DE LEUR PORTÉE LES DISPOSITIFS DE COMMANDE À DISTANCE (ÉMETTEURS), OU TOUT AUTRE DISPOSITIF DE COMMANDE, AFIN D'ÉVITER L'ACTIONNEMENT INVOLONTAIRE DE L'AUTOMATISME. • L'APPAREIL PEUT ÊTRE UTILISÉ PAR DES ENFANTS ÂGÉS D'AU MOINS 8 ANS ET PAR DES PERSONNES AUX CAPACITÉS PHYSIQUES, SENSORIELLES OU MENTALES RÉDUITES, OU PAR DES PERSONNES DOTÉES D'UNE EXPÉRIENCE ET D'UNE CONNAISSANCE INSUFFISANTES, À CONDITIONS QU'ELLES SOIENT SURVEILLÉES OU QU'ELLES AIENT REÇU DES INSTRUCTIONS SUR L'UTILISATION EN TOUTE SÉCURITÉ DE L'APPAREIL ET SUR LA COMPRÉHENSION DES DANGERS Y ÉTANT LIÉS. LES ENFANTS NE DOIVENT PAS JOUER AVEC




L'APPAREIL. LE NETTOYAGE ET L'ENTRETIEN QUE DOIT EFFECTUER L'UTILISATEUR NE DOIVENT PAS ÊTRE CONFISÉS À DES ENFANTS LAISSÉS SANS SURVEILLANCE • CONTRÔLER SOUVENT L'INSTALLATION AFIN DE S'ASSURER DE L'ABSENCE D'ANOMALIES ET DE SIGNES D'USURE OU DE DOMMAGES SUR LES STRUCTURES MOBILES, LES COMPOSANTS DE L'AUTOMATISME, TOUTS LES POINTS ET DISPOSITIFS DE FIXATION, LES CÂBLES ET LES CONNEXIONS ACCESSIBLES. LES POINTS D'ARTICULATION (CHARNIÈRES) ET DE FROTTEMENT (GLISSIÈRES) DOIVENT TOUJOURS ÊTRE LUBRIFIÉS ET PROPRES • CONTRÔLER LE BON FONCTIONNEMENT DES PHOTOCÉLULES ET DES BORDS SENSIBLES TOUTS LES SIX MOIS. POUR S'ASSURER DU BON FONCTIONNEMENT DES PHOTOCÉLULES, Y PASSER DEVANT UN OBJET DURANT LA FERMETURE ; SI L'AUTOMATISME INVERSE LE SENS DE LA MARCHÉ OU QU'IL SE BLOQUE, LES PHOTOCÉLULES FONCTIONNENT CORRECTEMENT. IL S'AGIT DE L'UNIQUE OPÉRATION D'ENTRETIEN À EFFECTUER AVEC L'AUTOMATISME SOUS TENSION. ASSURER UN NETTOYAGE CONSTANT DES VERRES DES PHOTOCÉLULES (UTILISER UN CHIFFON LÉGÈREMENT HUMIDIFIÉ D'EAU ; NE PAS UTILISER DE SOLVANTS NI D'AUTRES PRODUITS CHIMIQUES QUI POURRAIENT ENDOMMAGER LES DISPOSITIFS) • EN CAS DE RÉPARATIONS OU DE MODIFICATIONS NÉCESSAIRES DES RÉGLAGES DE L'INSTALLATION, DÉBLOQUER L'AUTOMATISME ET NE L'UTILISER QU'APRÈS LE RÉTABLISSEMENT DES CONDITIONS DE SÉCURITÉ • COUPER LE COURANT ÉLECTRIQUE AVANT DE DÉBLOQUER L'AUTOMATISME POUR DES OUVERTURES MANUELLES ET AVANT TOUTE AUTRE OPÉRATION AFIN D'ÉVITER LES SITUATIONS DE DANGER POTENTIELLES. CONSULTER LES INSTRUCTIONS • SI LE CÂBLE D'ALIMENTATION EST ENDOMMAGÉ, SON REMPLACEMENT DOIT ÊTRE EFFECTUÉ PAR LE FABRICANT, OU PAR SON SERVICE D'ASSISTANCE TECHNIQUE, OU PAR UNE PERSONNE AYANT SON MÊME NIVEAU DE QUALIFICATION AFIN DE PRÉVENIR TOUT RISQUE • IL EST INTERDIT À L'UTILISATEUR D'EXÉCUTER DES OPÉRATIONS QUI NE LUI AURAIENT PAS ÉTÉ EXPRESSÉMENT DEMANDÉES ET QUI NE SERAIENT PAS INDIQUÉES DANS LES MANUELS. POUR LES RÉPARATIONS, LES MODIFICATIONS DES RÉGLAGES ET POUR LES ENTRETIENS CURATIFS, S'ADRESSER À L'ASSISTANCE TECHNIQUE • NOTER L'EXÉCUTION DES CONTRÔLES SUR LE REGISTRE DES ENTRETIENS PÉRIODIQUES.

INSTRUCTIONS ET RECOMMANDATIONS PARTICULIÈRES POUR TOUS

• ÉVITER D'INTERVENIR À PROXIMITÉ DES CHARNIÈRES OU DES ORGANES MÉCANIQUES EN MOUVEMENT • NE PAS PÉNÉTRER DANS LE RAYON D'ACTION DE L'AUTOMATISME LORSQUE CE DERNIER EST EN MOUVEMENT • NE PAS S'OPPOSER AU MOUVEMENT DE L'AUTOMATISME AFIN D'ÉVITER TOUTE SITUATION DANGEREUSE • FAIRE TOUJOURS TRÈS ATTENTION AUX POINTS DANGEREUX QUI DEVRONT ÊTRE SIGNALÉS PAR DES PICTOGRAMMES ET/OU DES BANDES JAUNES ET NOIRES SPÉCIFIQUES • DURANT L'UTILISATION D'UN SÉLECTEUR OU D'UNE COMMANDE EN MODALITÉ « ACTION MAINTENUE », TOUJOURS S'ASSURER DE L'ABSENCE DE TOUTE PERSONNE DANS LE RAYON D'ACTION DES PARTIES EN MOUVEMENT JUSQU'AU RELÂCHEMENT DE LA COMMANDE • L'ACTIONNEMENT DU PORTAIL PEUT AVOIR LIEU À TOUT MOMENT ET SANS PRÉAVIS • TOUJOURS COUPER LE COURANT ÉLECTRIQUE DURANT LES OPÉRATIONS DE NETTOYAGE OU D'ENTRETIEN.



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.

DESCRIPTION

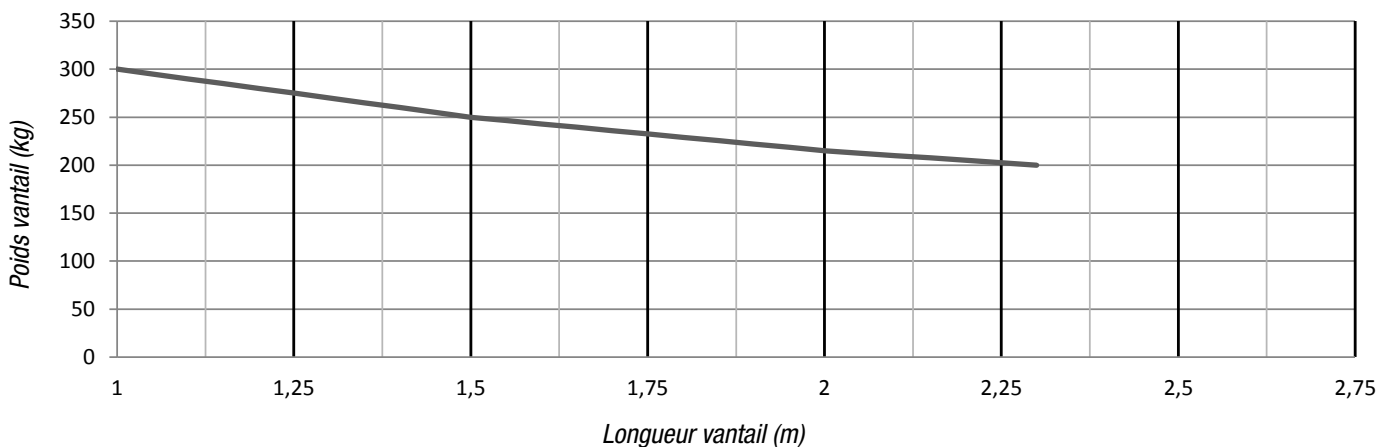
Automatisme irréversible avec carte électronique, afficheur à segments et bras de transmission articulé pour portails battants jusqu'à 2,3 m par vantail.

Utilisation prévue

L'automatisme a été conçu pour motoriser des portails battants à usage résidentiel ou collectif.

 Toute installation et toute utilisation autres que celles qui sont indiquées dans ce manuel sont interdites.

Limites d'utilisation



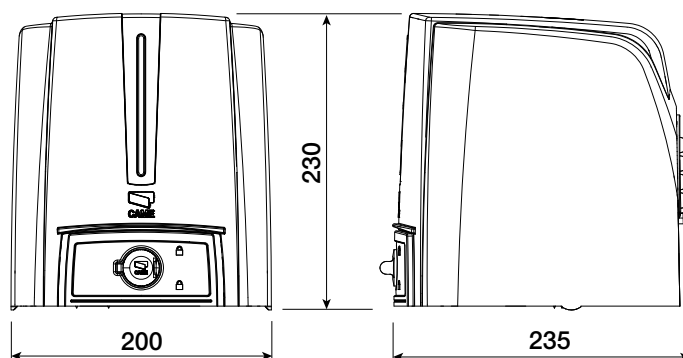
 Il convient toujours d'appliquer une serrure de verrouillage électrique sur les portails battants afin d'assurer une fermeture fiable.

Données techniques

Type	FA7024CB
Degré de protection (IP)	54
Alimentation (V - 50/60 Hz)	230 AC
Alimentation moteur (V)	24 DC
Consommation en mode veille (W)	5,5
Consommation en mode veille avec module RGP1 (W)	0,5
Puissance (W)	140
Couple (Nm)	180 max.
Temps d'ouverture à 90° (s)	13 à 30
Intermittence/Fonctionnement (%)	SERVICE INTENSIF
Température de fonctionnement (°C)	-20 à +55
Classe d'isolation	I
Poids (Kg)	12

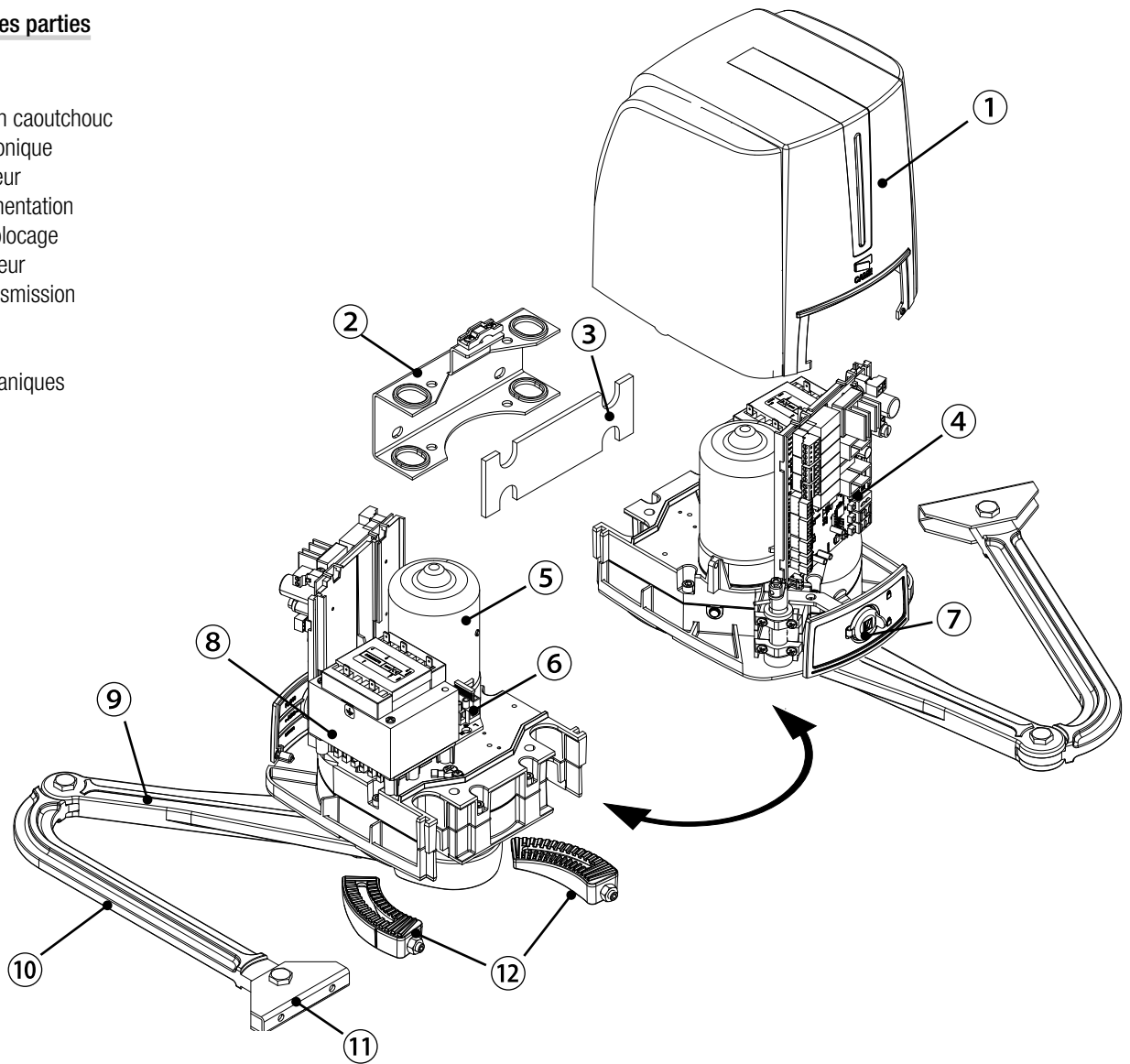
Dimensions

(mm)



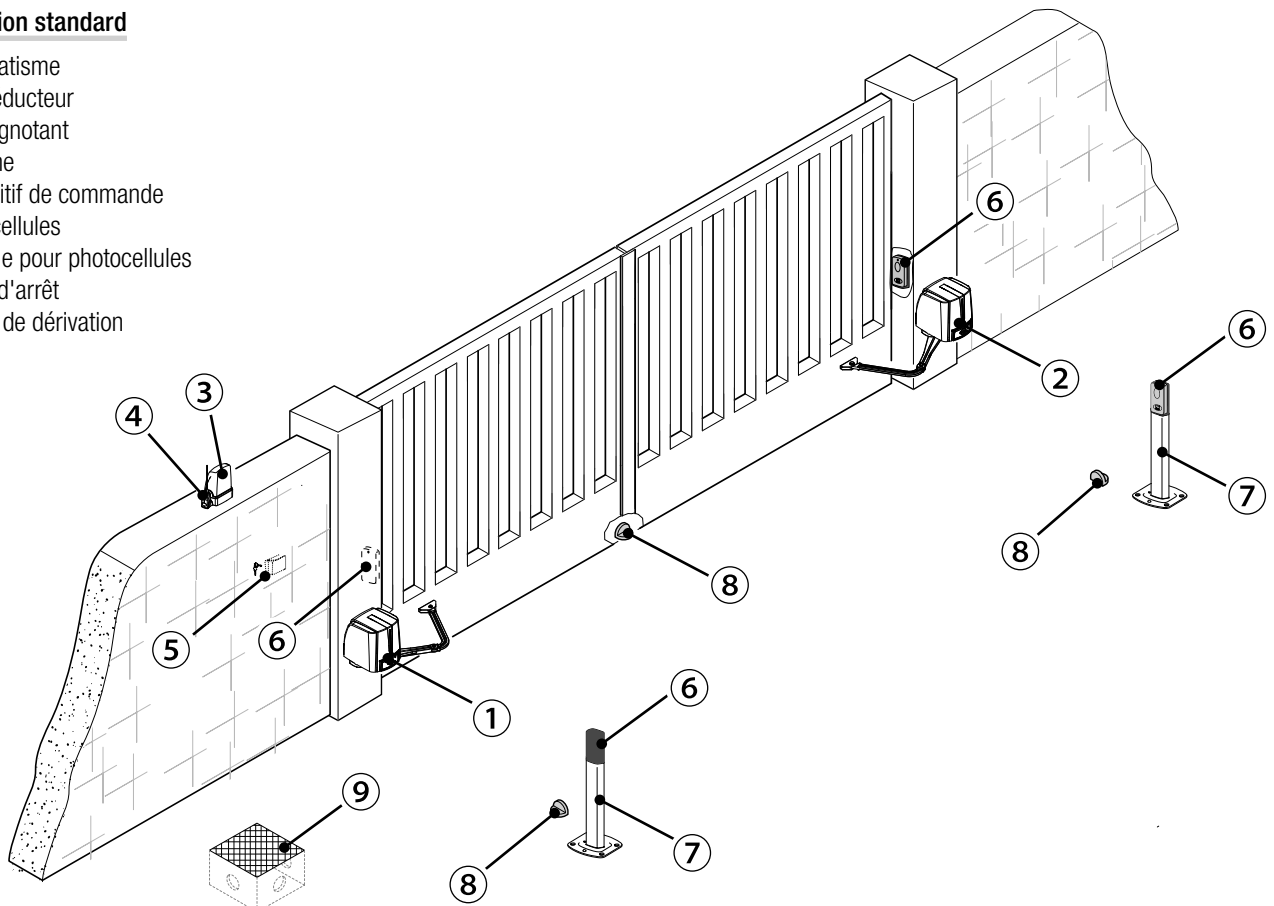
Description des parties

1. Couvercle
2. Étrier pilier
3. Entretoise en caoutchouc
4. Carte électronique
5. Motoréducteur
6. Borne d'alimentation
7. Volet de déblocage
8. Transformateur
9. Bras de transmission
10. Bras courbé
11. Étrier portail
12. Butées mécaniques

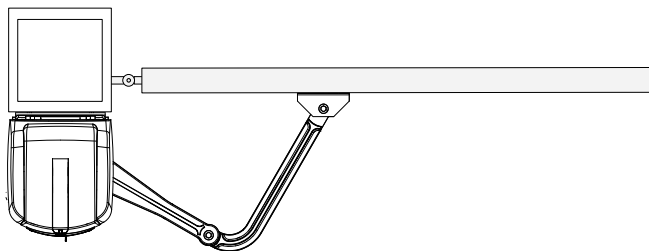


Installation standard

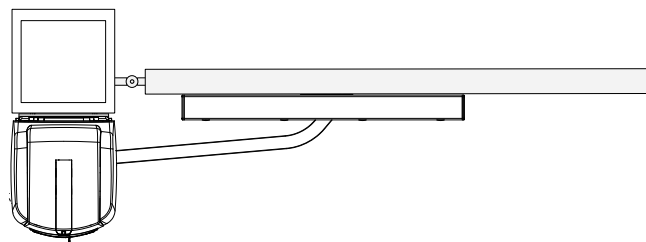
1. Automatisme
2. Motoréducteur
3. Feu clignotant
4. Antenne
5. Dispositif de commande
6. Photocellules
7. Colonne pour photocellules
8. Butée d'arrêt
9. Boîtier de dérivation



Exemples d'application



Application avec bras de transmission articulé (standard).



Application avec bras de transmission droit et rail de guidage (STYLO-BD).

INSTRUCTIONS GÉNÉRALES POUR L'INSTALLATION

⚠ L'installation doit être effectuée par du personnel qualifié et dans le plein respect des normes en vigueur.

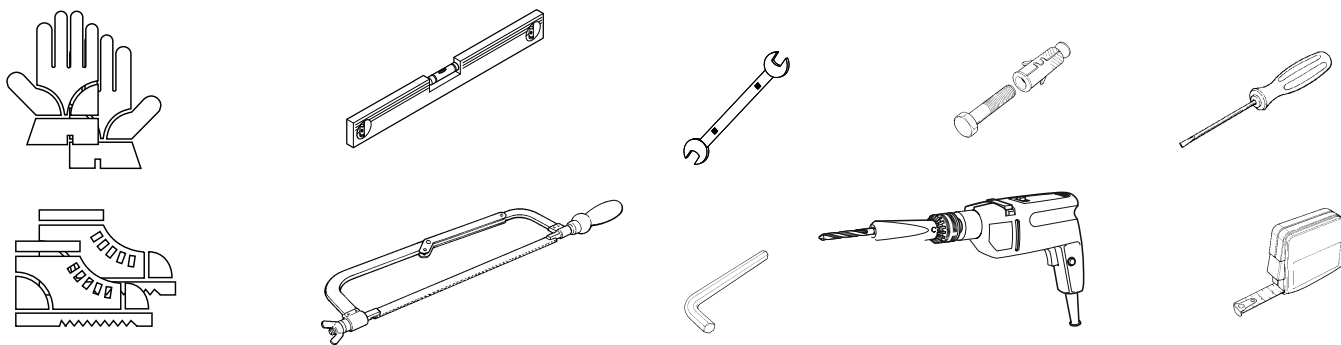
Contrôles préliminaires

⚠ Avant de procéder à l'installation, il faut :

- contrôler que la structure du portail est bien robuste, que les charnières sont efficaces et s'assurer de l'absence de tout frottement entre les parties fixes et les parties mobiles ;
- en cas de butées d'arrêt absentes ou non installables, utiliser les butées mécaniques fournies ;
- s'assurer que le point de fixation du motoréducteur est à l'abri de tout choc et que la surface de fixation est bien solide ;
- 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 (à savoir avec un espace de plus de 3 mm entre les contacts) ;
- ⊕ s'assurer que les éventuelles connexions à l'intérieur du boîtier (réalisées pour la continuité du circuit de protection) sont bien dotées d'une isolation supplémentaire par rapport aux autres parties conductrices internes ;
- prévoir des tuyaux et des conduites pour le passage des câbles électriques afin de les protéger contre la détérioration mécanique.

Outils et matériel

S'assurer de disposer de tous les instruments et de tout le matériel nécessaire pour effectuer l'installation en toute sécurité et conformément aux normes en vigueur. La figure illustre quelques exemples d'outils utiles à l'installateur.



Types de câbles et épaisseurs minimum

Connexion	Type câble	Longueur câble 1 < 15 m	Longueur câble 15 < 30 m
Alimentation armoire 230 VAC	H05RN-F	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Alimentation moteur/encodeur 24 VDC	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3 x 1,5 mm ²	3 x 2,5 mm ²
Feu clignotant		2 x 0,5 mm ²	
Émetteurs photocellules		2 x 0,5 mm ²	
Récepteurs photocellules		4 x 0,5 mm ²	
Dispositifs de commande et de sécurité		2 x 0,5 mm ²	
Antenne	RG58	max 10 m	
Came Remote Protocol (CRP)	UTP CAT5	max 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.

INSTALLATION

△ Les illustrations suivantes ne sont que des exemples étant donné que l'espace pour la fixation du motoréducteur et des accessoires varie en fonction des encombrements. C'est donc l'installateur qui doit choisir la solution la plus indiquée.

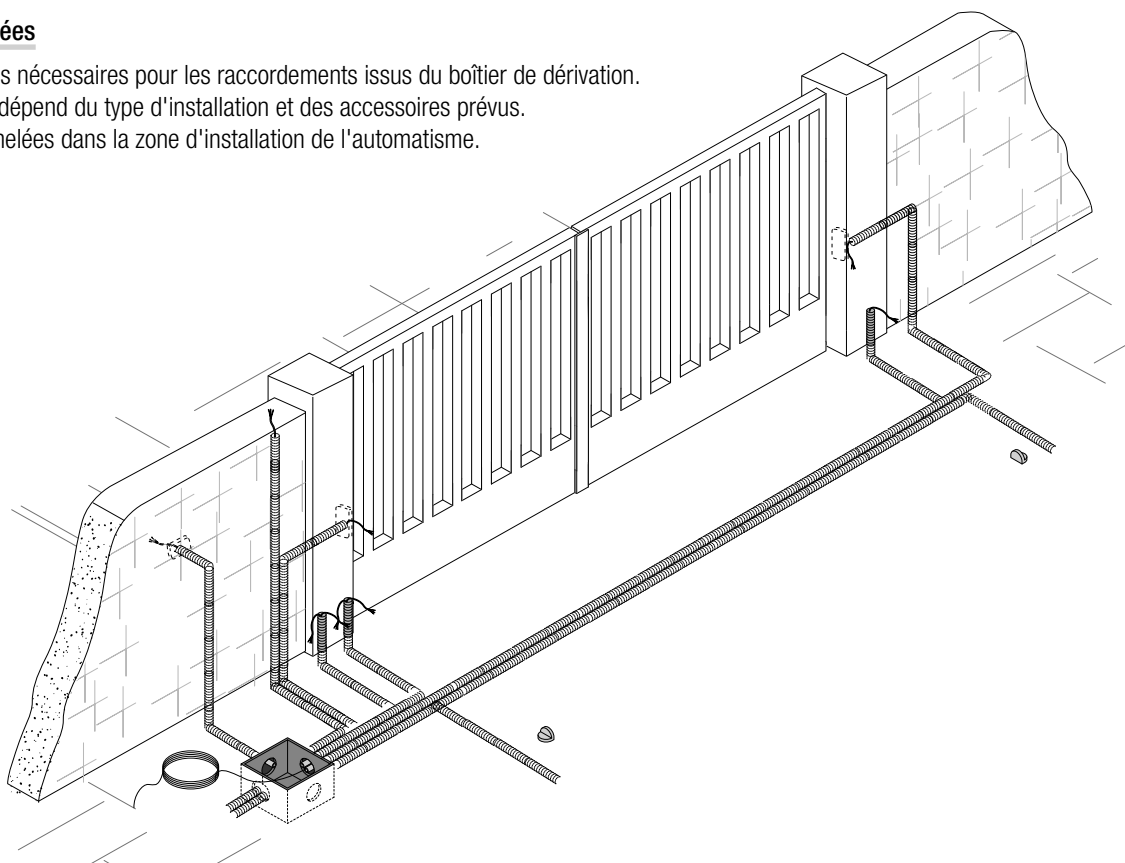
📖 Les dessins illustrent l'automatisme installé à gauche. L'installation du motoréducteur à droite est symétrique.

Pose des gaines annelées

Prévoir les gaines annelées nécessaires pour les raccords issus du boîtier de dérivation.

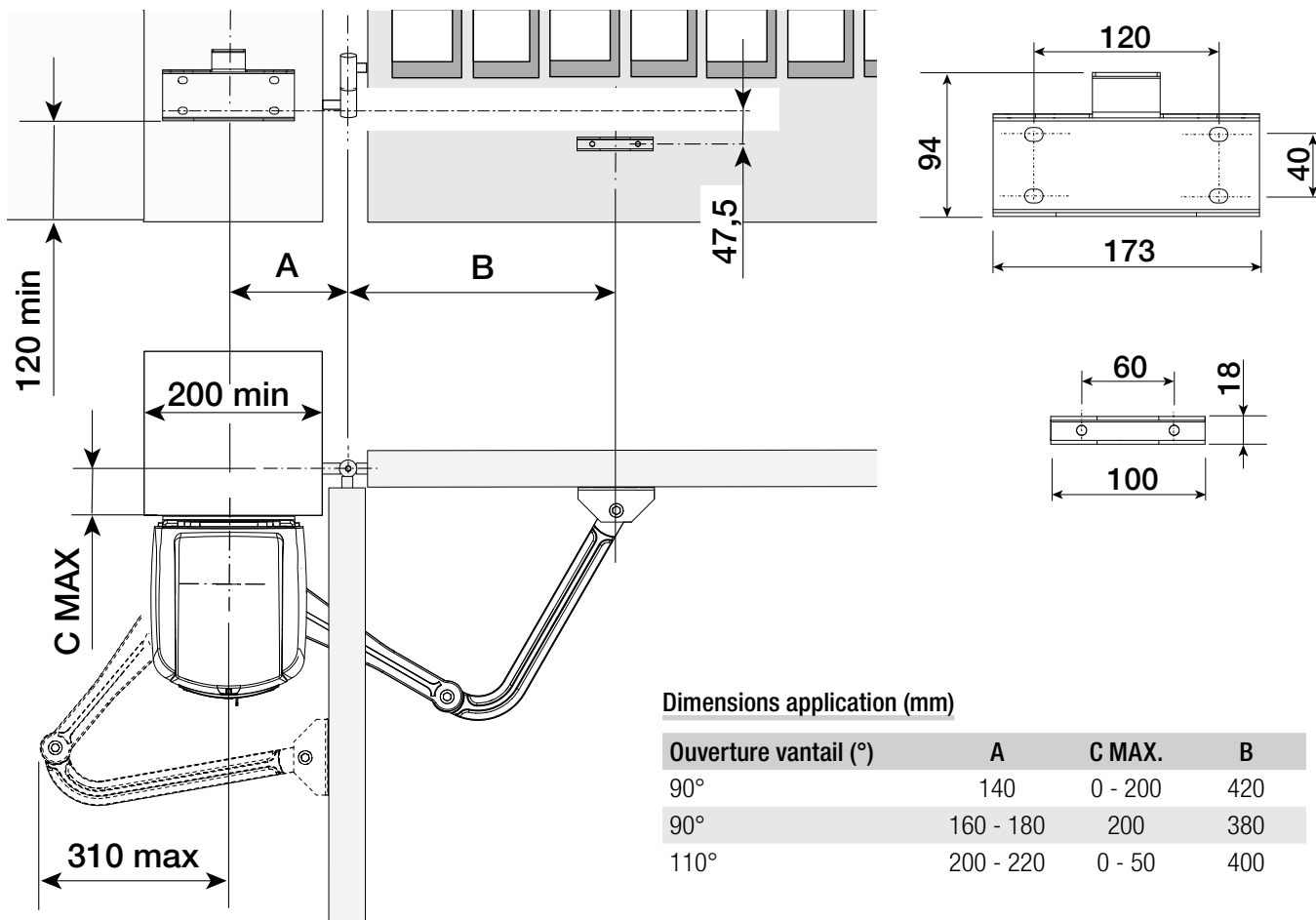
📖 Le nombre de gaines dépend du type d'installation et des accessoires prévus.

Il faut prévoir 2 gaines annelées dans la zone d'installation de l'automatisme.



Fixation des étriers

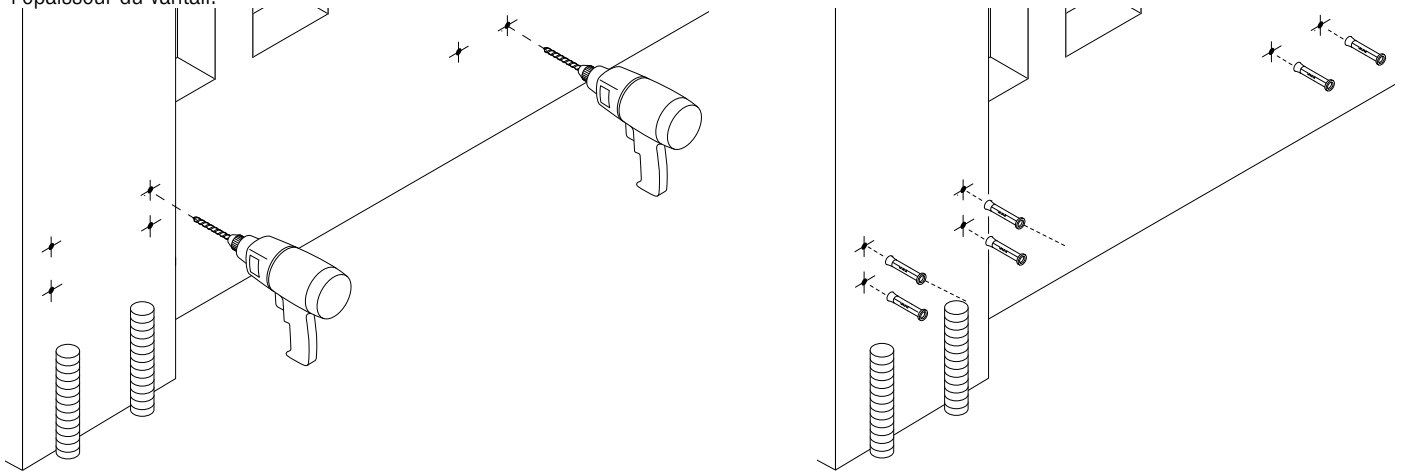
Identifier le point de fixation de l'étrier portail et établir celui de l'étrier pilier en respectant les dimensions indiquées sur le dessin et dans le tableau.



Noter les points de fixation de l'étrier pilier et de l'étrier portail. Les cotes d'entraxe des trous des étriers sont indiquées au paragraphe dimensions.

Percer les points de fixation, introduire les chevilles ou utiliser des éléments adéquats pour la fixation des étriers.

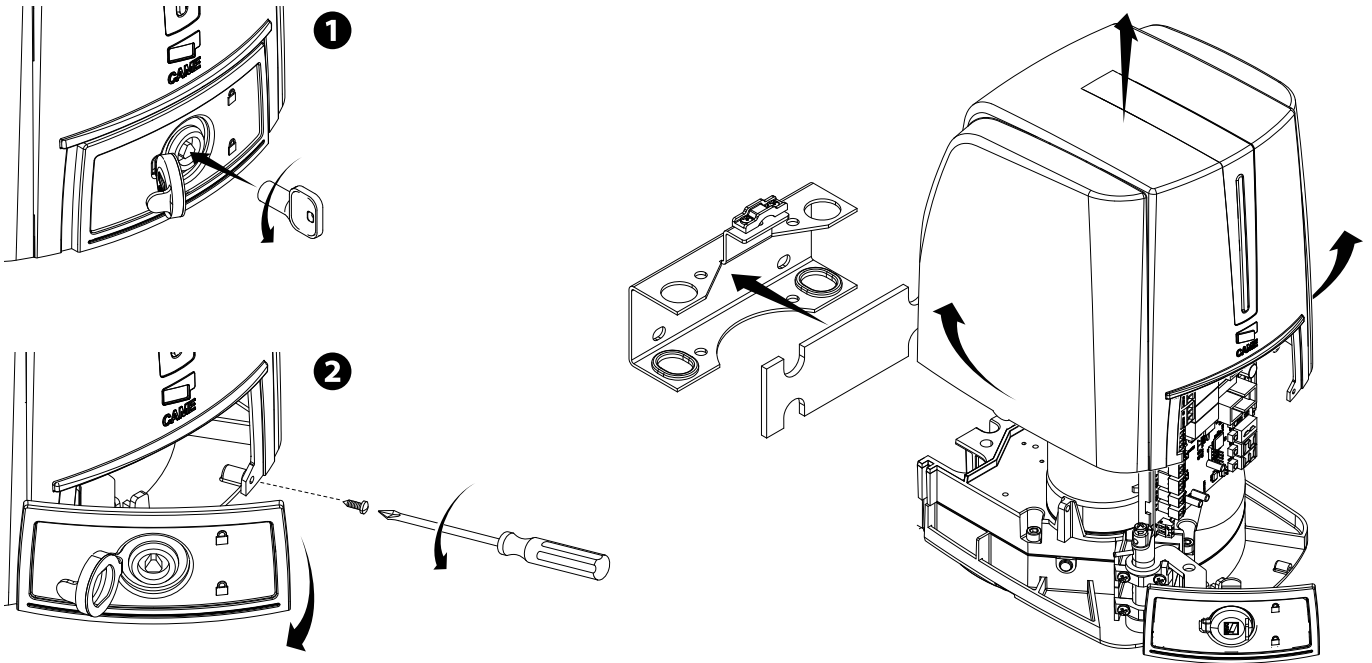
 Les illustrations ne sont fournies qu'à titre indicatif et c'est l'installateur qui doit choisir la solution la plus appropriée selon le type et l'épaisseur du vantail.



Avant d'installer l'automatisme, enlever le couvercle de la façon suivante : - Ouvrir le capuchon de protection du volet de déblocage, introduire le triangle dans la serrure et le tourner dans le sens anti-horaire (❶).

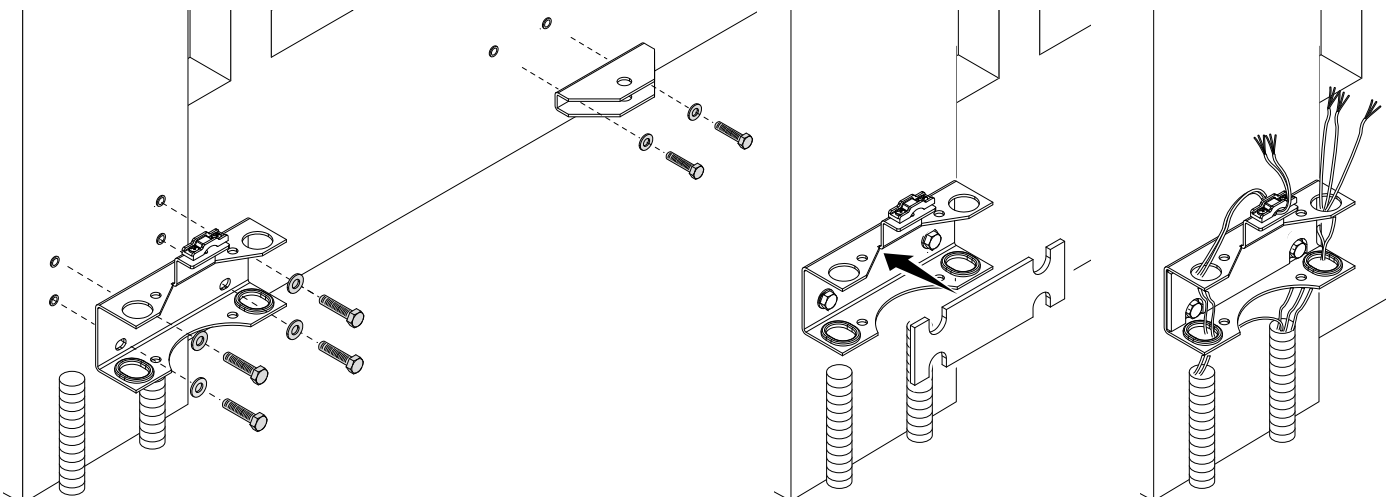
- Ouvrir le volet et dévisser la vis de fixation du couvercle au motoréducteur (❷).

- Soulever le couvercle en tirant légèrement sur les côtés et extraire l'étrier pilier du motoréducteur (❸).



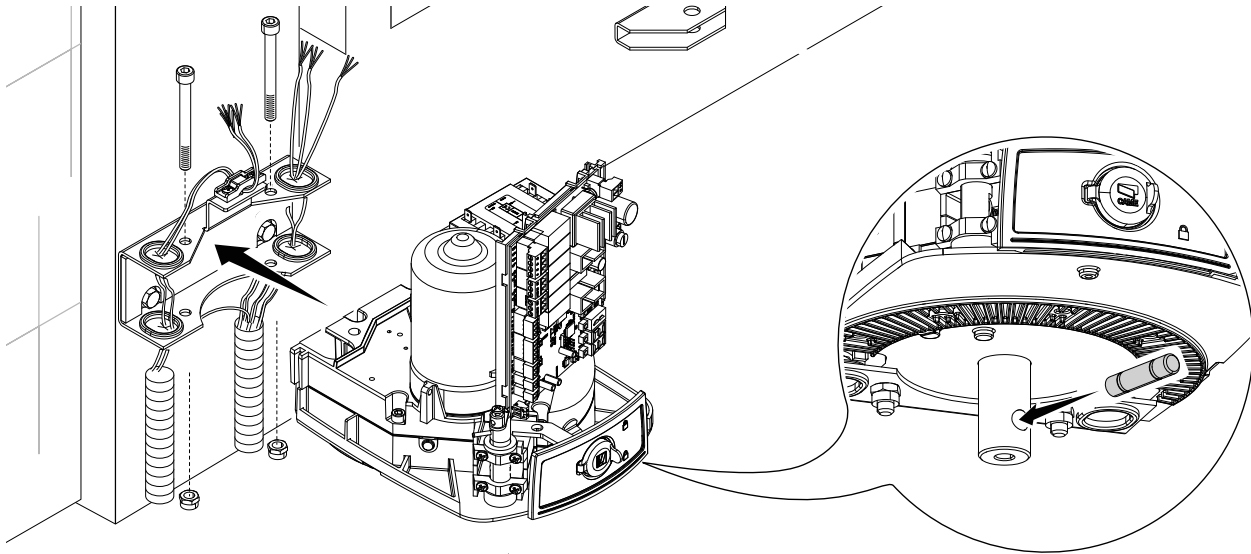
Fixer les étriers à l'aide de vis adéquates.

Introduire l'entretoise en caoutchouc dans l'étrier pilier. Préparer les câbles électriques nécessaires aux branchements en les faisant passer à travers les passe-câbles et en les fixant à l'étrier de fixation au pilier.

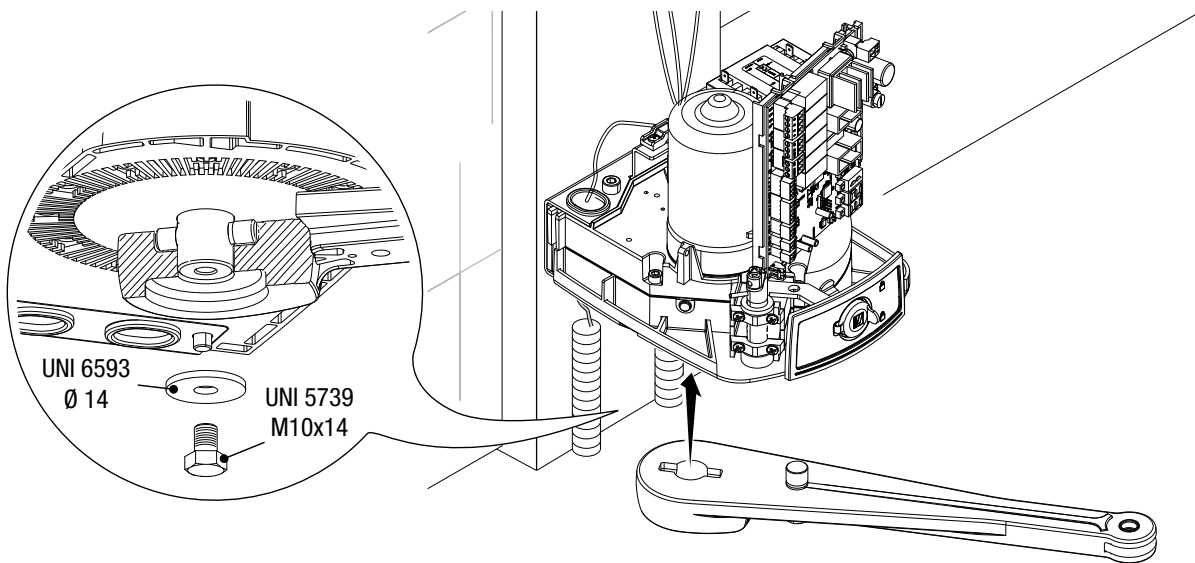


Fixation de l'automatisme

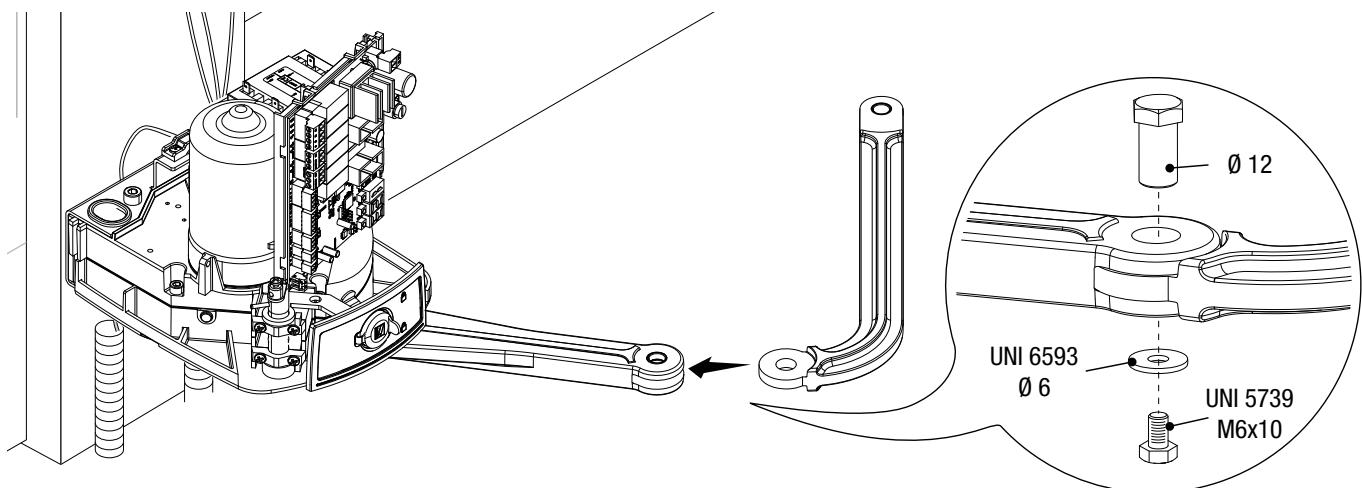
Introduire le motoréducteur dans l'étrier pilier et le fixer à l'aide des vis et des écrous.
Introduire la cheville dans le trou de l'arbre du motoréducteur.



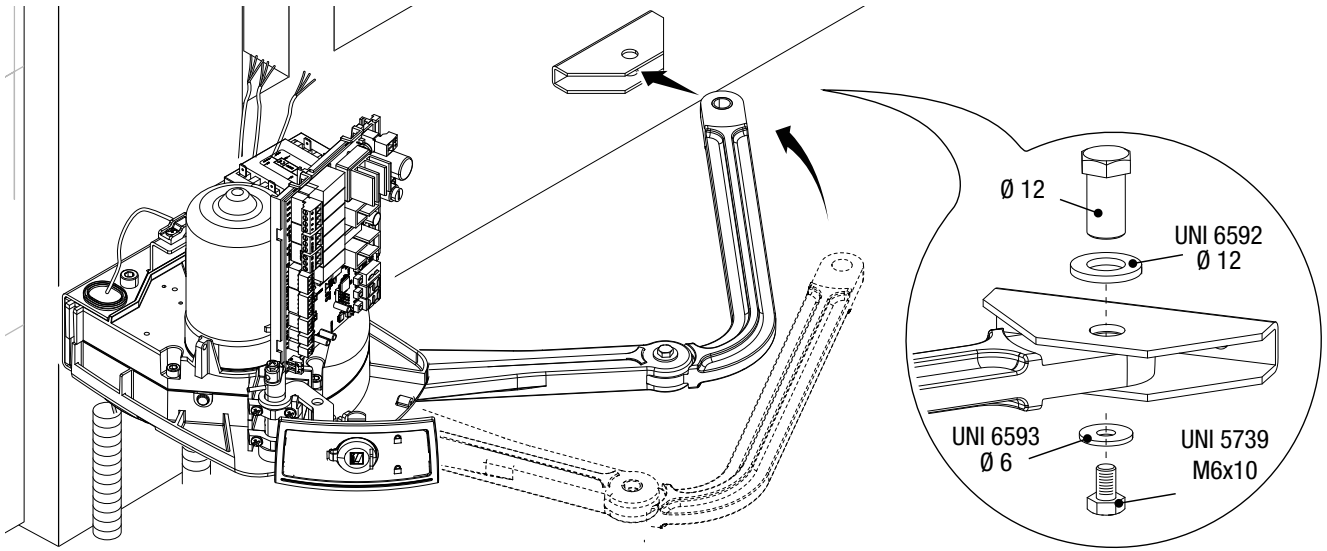
Fixer le bras de transmission à l'arbre à l'aide de la rondelle pour arbre lent et de la vis.



Fixer le bras courbé au bras de transmission à l'aide du goujon, de la vis et de la rondelle.



Débloquer le motoréducteur (voir DÉBLOCAGE DU MOTORÉDUCTEUR), fixer le bras courbé à l'étrier de fixation au portail comme indiqué sur le dessin.

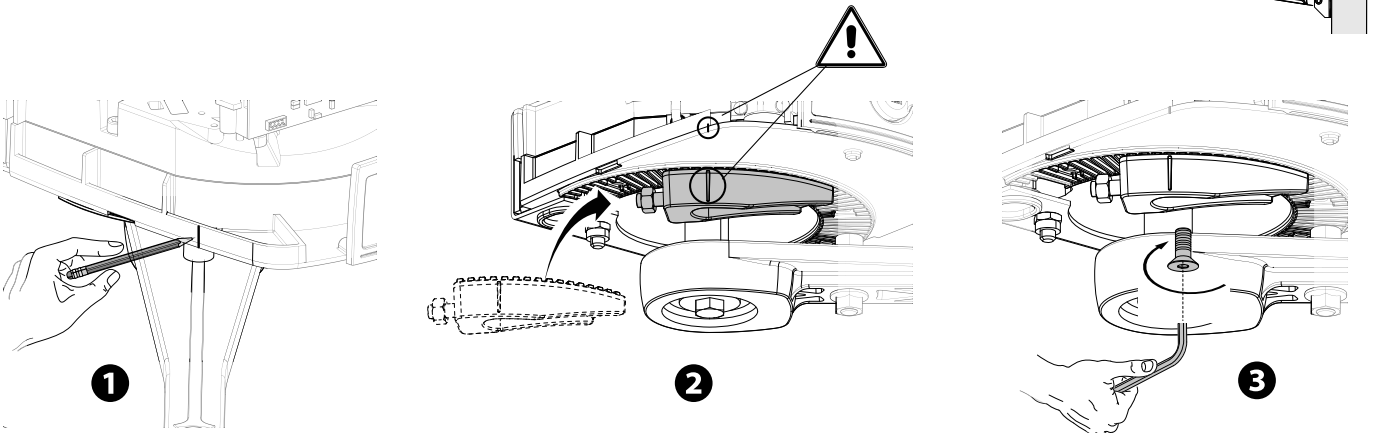


Fixation des butées mécaniques

Débloquer le motoréducteur.

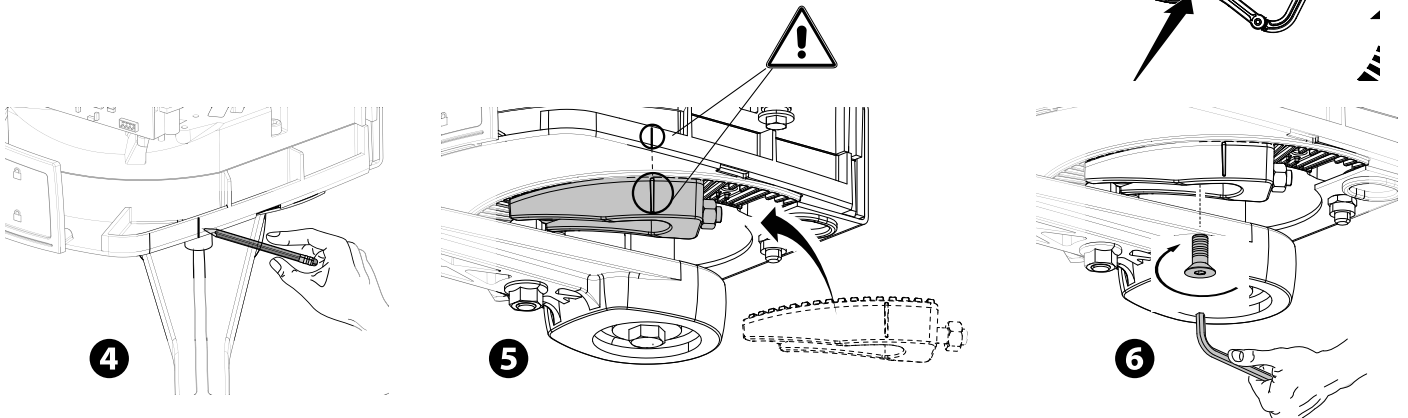
En phase d'ouverture.

Ouvrir complètement le vantail. Tracer une ligne au crayon sur la caisse au niveau du centre du bras (1). Fermer manuellement le vantail. Positionner la butée mécanique sous la caisse. Le signe sur la caisse doit correspondre à la rainure présente sur la butée comme illustré (2). Fixer la butée à l'aide de la vis (3).



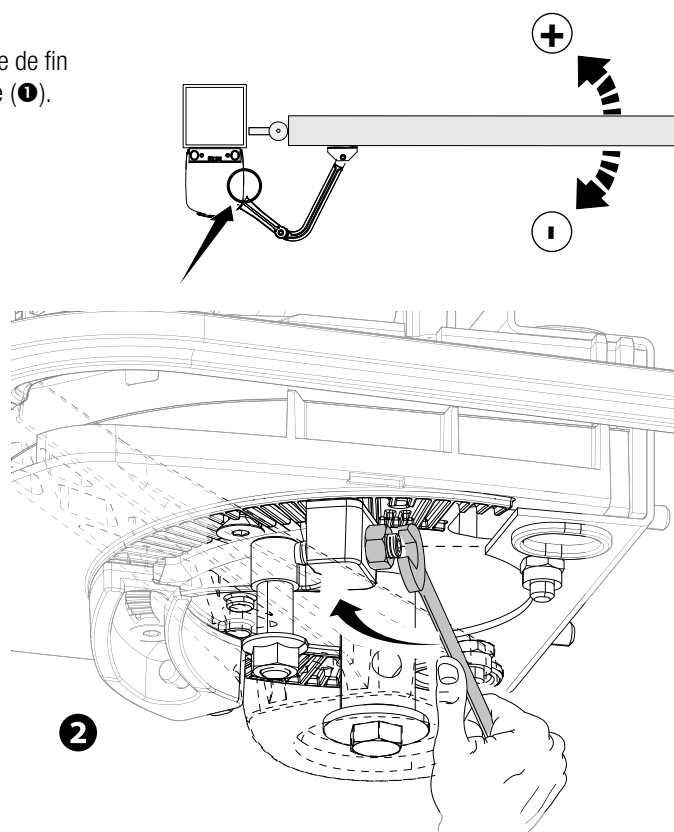
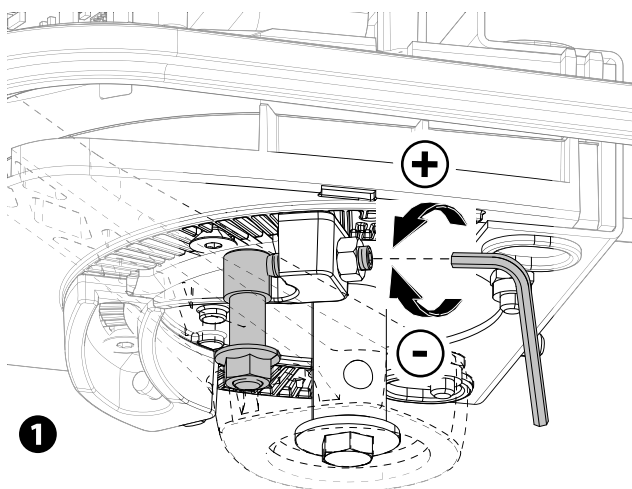
En phase de fermeture.

Fermer le vantail. Tracer une ligne au crayon sur la caisse au niveau du centre du bras (4). Ouvrir manuellement le vantail. Positionner la deuxième butée mécanique en l'approchant de l'autre côté du bras. Le signe sur la caisse doit correspondre à la rainure présente sur la butée (5). Fixer la butée à l'aide de la vis (6).

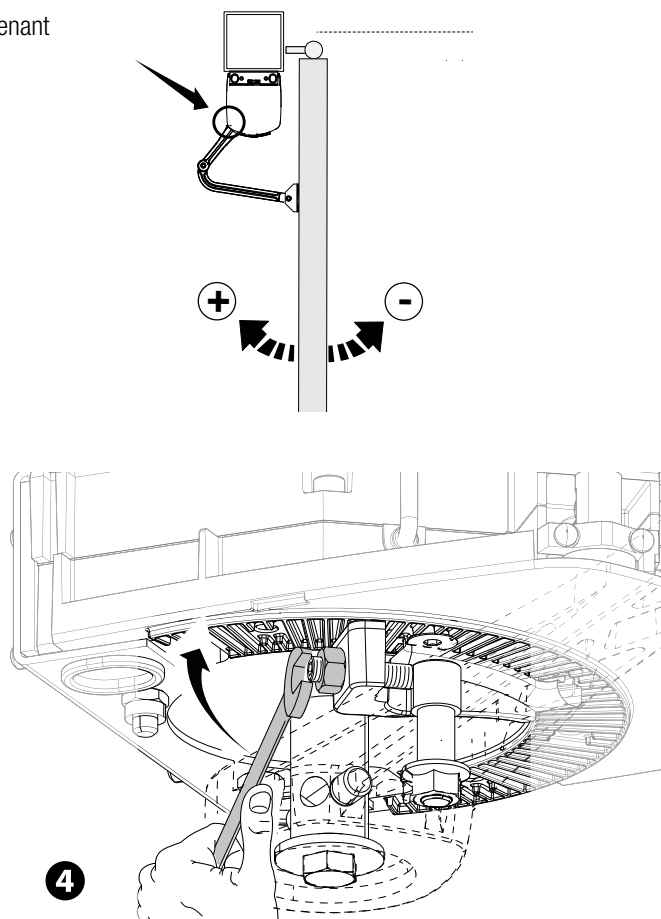
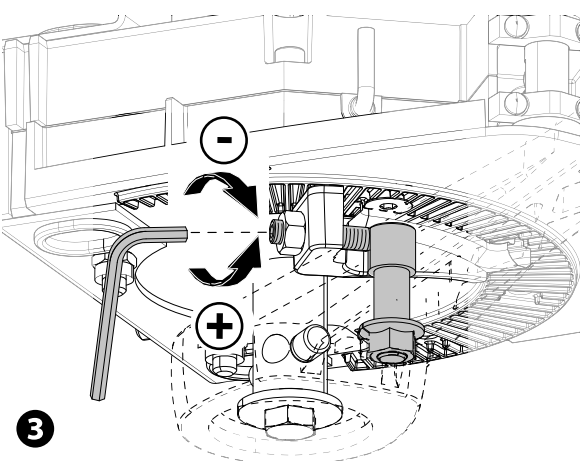


Détermination des points de fin de course

Avec motoréducteur débloqué et vantail fermé, régler le goujon de la butée de fin de course de fermeture en le tournant dans le sens horaire ou anti-horaire (❶). Fixer le goujon à l'aide de l'écrou (❷).



Régler de la même manière la butée de fin de course d'ouverture en intervenant sur le goujon de l'autre butée (❸❹).



BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES ET PROGRAMMATION

⚠ Attention ! Avant d'intervenir sur l'armoire de commande, mettre hors tension et déconnecter les éventuelles batteries.

Toutes les connexions sont protégées par des fusibles rapides.

FUSIBLES

LINE - Ligne

ACCESSORIES - Accessoires

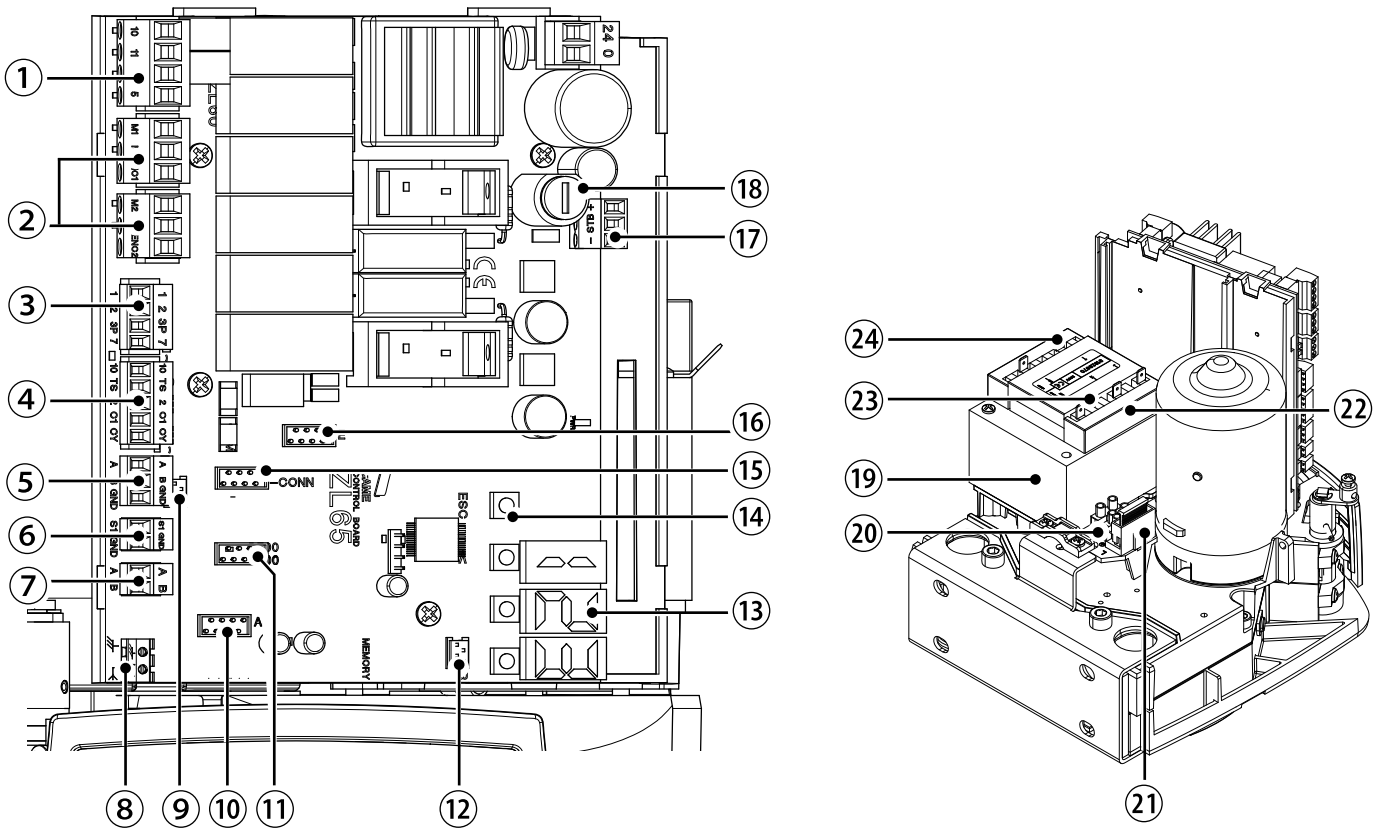
ZL65

2 A-F = 230 V

2 A-F

Description des parties

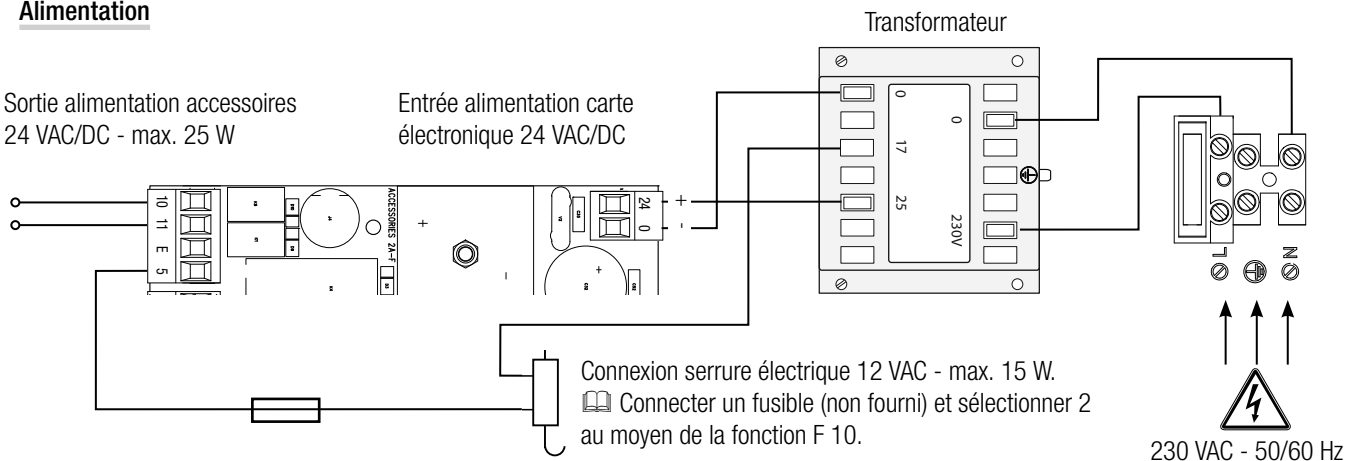
- | | |
|---|---|
| 1. Bornier de connexion des dispositifs de signalisation | 13. Afficheur |
| 2. Borniers de connexion des motoréducteurs avec encodeur | 14. Boutons de programmation |
| 3. Bornier de connexion des dispositifs de commande | 15. Connecteur pour carte RIO-CONN |
| 4. Bornier de connexion des dispositifs de sécurité | 16. Connecteur pour carte RSE |
| 5. Bornier de connexion CRP | 17. Bornier de connexion du module RGP1 |
| 6. Bornier de connexion du clavier à code | 18. Fusible accessoires |
| 7. Bornier de connexion des dispositifs à transpondeur | 19. Transformateur |
| 8. Bornier de connexion de l'antenne | 20. Bornier d'alimentation |
| 9. Connecteur pour module CONNECT GW | 21. Fusible de ligne |
| 10. Connecteur pour carte AF | 22. Logement pour module CONNECT GW |
| 11. Connecteur pour carte R700/R800 | 23. Logement pour module RGP1 |
| 12. Connecteur pour carte Memory Roll | 24. Logement pour carte RLB |



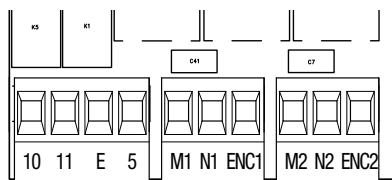
Alimentation

Sortie alimentation accessoires
24 VAC/DC - max. 25 W

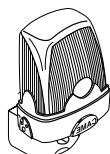
Entrée alimentation carte
électronique 24 VAC/DC



Dispositifs de signalisation



Sortie signalisation portail ouvert.
(Portée contact 24 VAC/DC - 3 W max.). Voir fonction F 10.



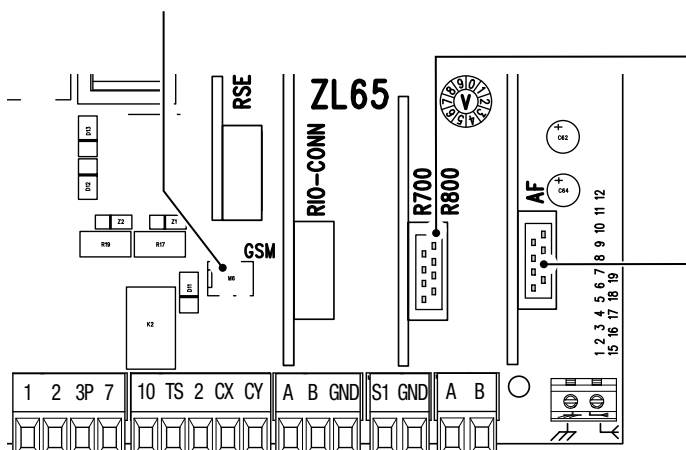
Sortie connexion feu clignotant ou lampe cycle.
(Portée contact : 24 VAC/DC - 25 W max.). Voir fonction F 18.

Dispositifs de commande

ATTENTION ! Avant l'insertion d'une carte enfichable (ex. : AF, R800) il est OBLIGATOIRE DE METTRE HORS TENSION et de déconnecter les éventuelles batteries.

Connecteur pour module CONNECT GW.

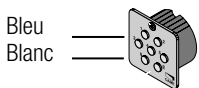
En cas de connexion du module RGP1 ou de la carte RSE, CONNECT GW ne fonctionne pas.



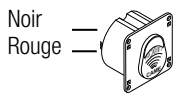
Connecteur pour carte R700 (pour l'utilisation du transpondeur ou du lecteur de cartes) ou pour carte R800 (pour l'utilisation du clavier à code).

Connecteur pour carte AF (AF868 ou AF43S) pour la commande à distance.

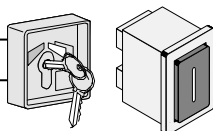
Antenne avec câble RG58 pour la commande à distance.



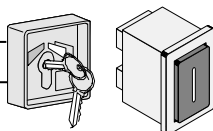
Bleu
Blanc
Clavier à code.



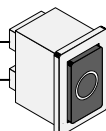
Noir
Rouge
Transpondeur ou lecteur de cartes.



Fonction OUVERTURE-FERMETURE-INVERSION (pas-à-pas) depuis un dispositif de commande (contact NO). Il est également possible d'activer la commande OUVERTURE-ARRÊT-FERMETURE-ARRÊT (séquentielle) depuis la programmation des fonctions. Voir fonction F 7.

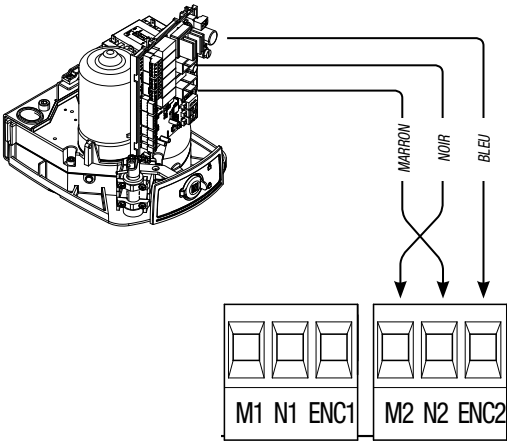
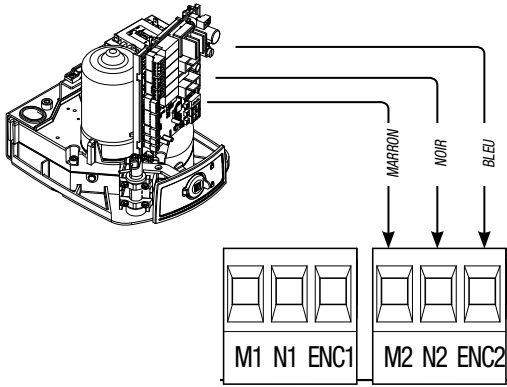


Fonction OUVERTURE PARTIELLE ou PIÉTONNE depuis un dispositif de commande (contact NO). Voir fonction F 8.

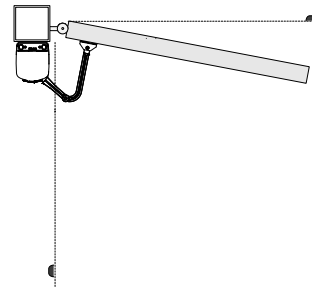


Bouton d'ARRÊT (contact NF) Permet l'arrêt du portail avec désactivation de la fermeture automatique. Pour reprendre le mouvement, appuyer sur le bouton de commande ou sur un autre dispositif de commande. Voir fonction F 1.

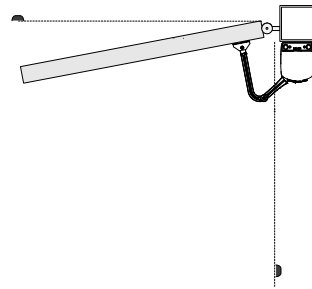
Connexion de l'automatisme



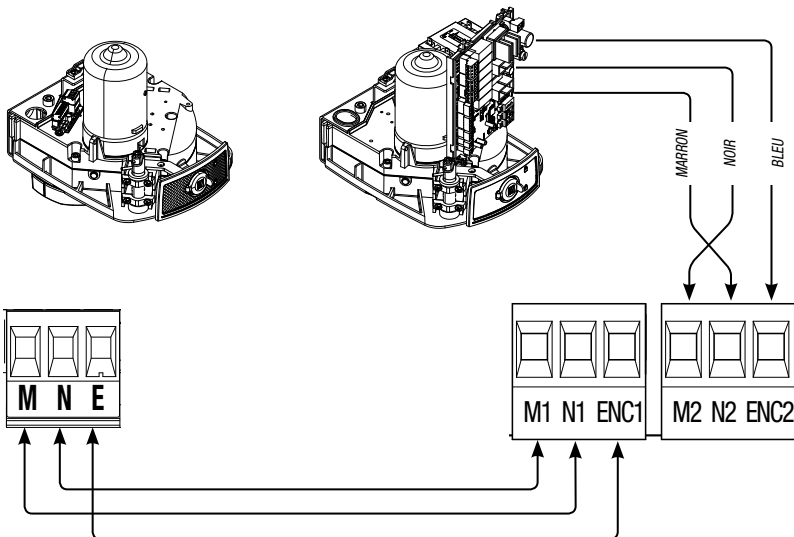
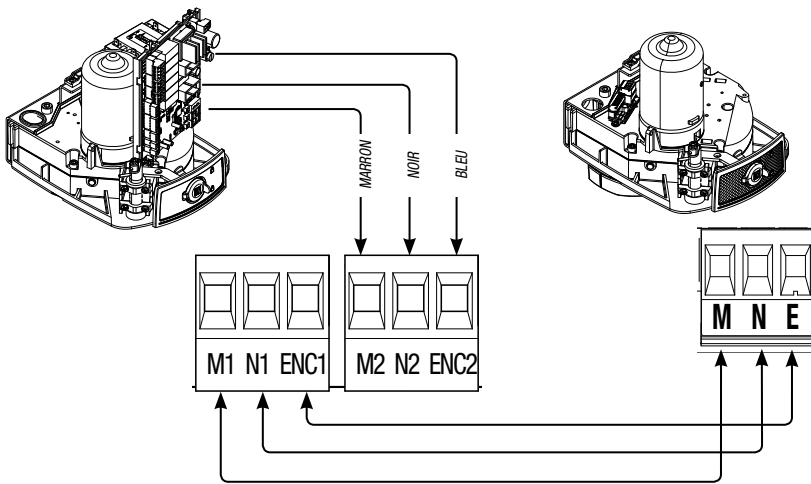
Branchements électriques :
automatisme installé à gauche (vue interne).
(Installation par défaut)



Branchements électriques :
automatisme installé à droite (vue interne).



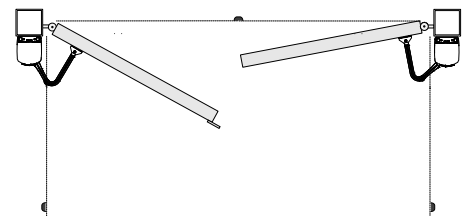
Connexion de l'automatisme et du motoréducteur



Branchements électriques :
automatisme installé à gauche et motoréducteur
installé à droite (vue interne) avec système d'auto-
matisme retardé durant la fermeture.
(Installation par défaut)

FA7024CB

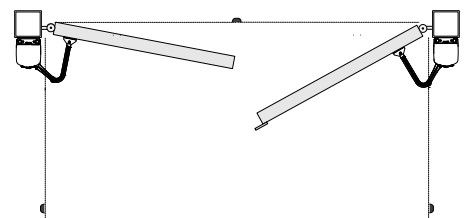
FA7024



Branchements électriques :
automatisme installé à droite et motoréducteur
installé à gauche (vue interne) avec système d'auto-
matisme retardé durant la fermeture.

FA7024

FA7024CB



Dispositifs de sécurité

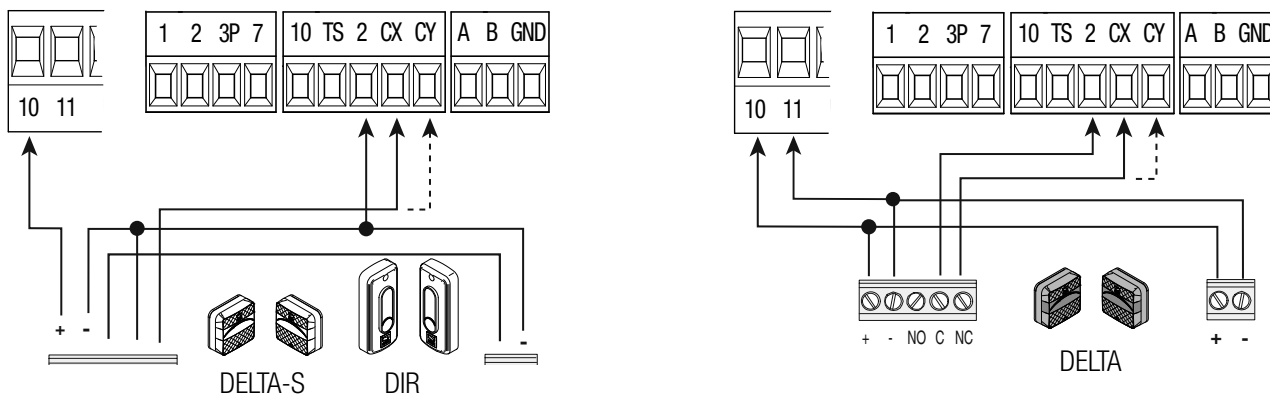
Photocellules

Configurer le contact CX ou CY (NF), entrée pour dispositifs de sécurité, type photocellules, conformes à la norme EN 12978.

Voir fonctions entrée CX (Fonction F2) ou CY (Fonction F3) en :

- C1 pour la réouverture durant la fermeture. Durant la phase de fermeture du portail, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à ouverture totale du portail ;
- C2 pour la refermeture durant l'ouverture. Durant la phase d'ouverture du portail, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à fermeture totale du portail ;
- C3 pour l'arrêt partiel. Arrêt du portail en mouvement avec fermeture automatique (si la fonction de fermeture automatique a été activée) ;
- C4 attente obstacle. Arrêt du portail en mouvement avec reprise du mouvement après élimination de l'obstacle.

📖 En cas de non utilisation des contacts CX et CY, les désactiver durant la phase d'auto-apprentissage.



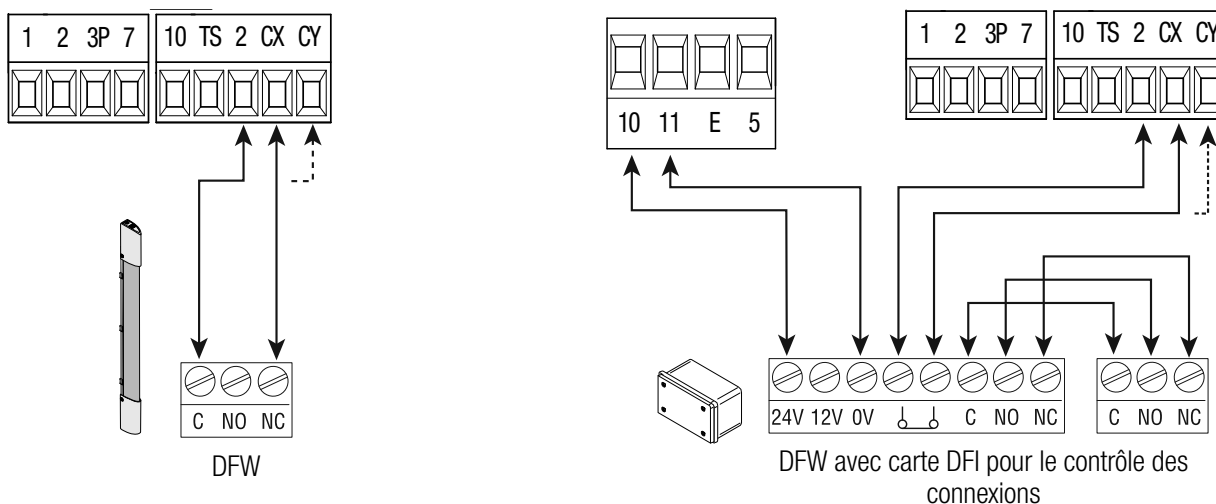
Bords sensibles

Configurer le contact CX ou CY (NF), entrée pour dispositifs de sécurité, type bords sensibles, conformes à la norme EN 12978.

Voir fonctions entrée CX (Fonction F2) ou CY (Fonction F3) en :

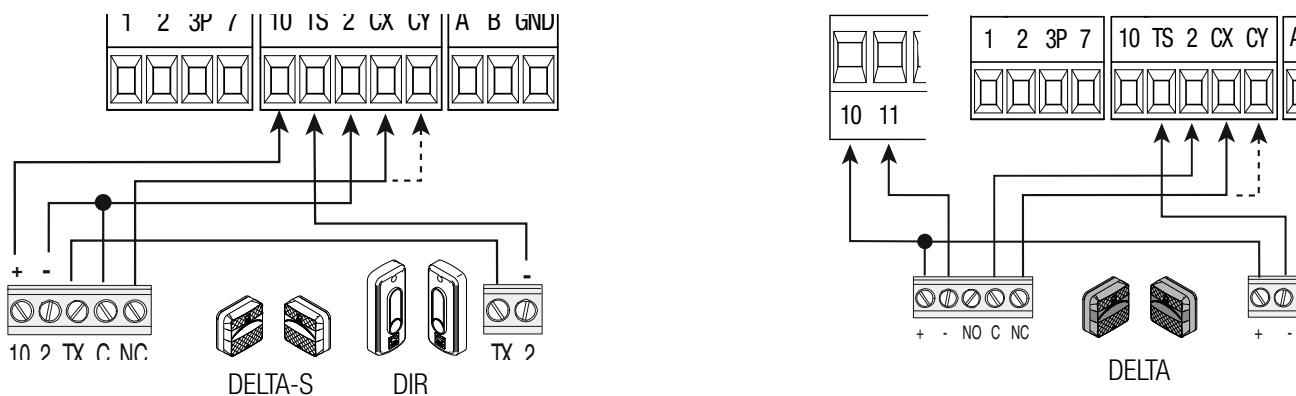
- C7 réouverture durant la fermeture. Durant la phase de fermeture du portail, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à ouverture totale du portail ;
- C8 refermeture durant l'ouverture. Durant la phase d'ouverture du portail, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à fermeture totale du portail.

📖 En cas de non utilisation des contacts CX et CY, les désactiver durant la phase d'auto-apprentissage.



Connexion des dispositifs de sécurité (test sécurité)

La carte contrôle l'efficacité des dispositifs de sécurité (ex. : photocellules) à chaque commande d'ouverture ou de fermeture .
Toute éventuelle anomalie désactive les commandes, quelles qu'elles soient, et l'écran affiche le message E 4.
Pour ce type de connexion, activer la fonction F 5.

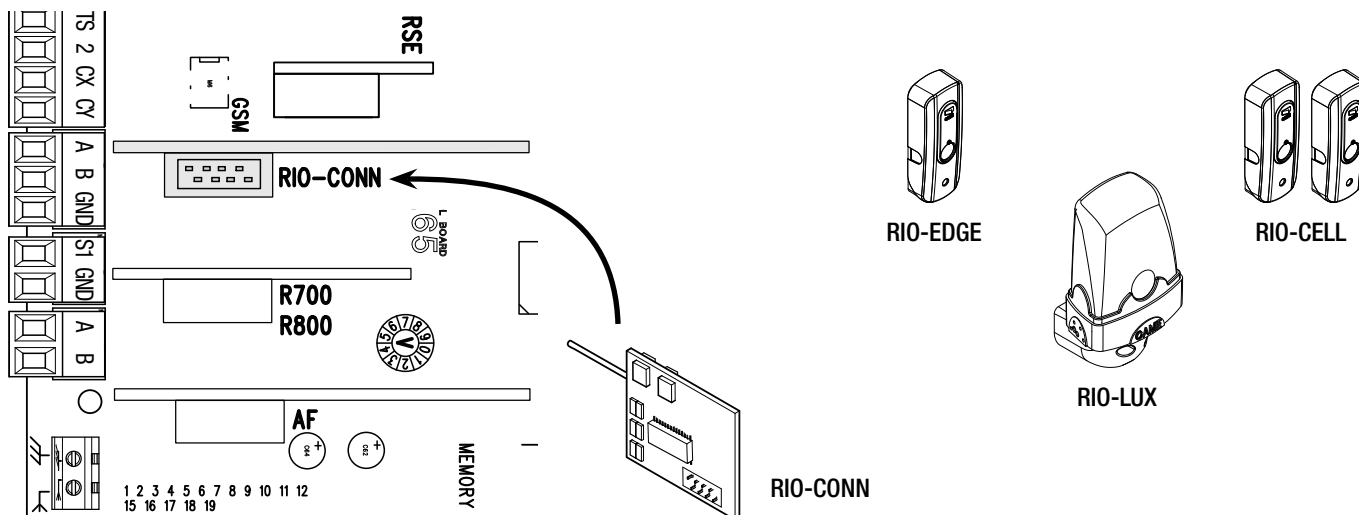


Dispositifs sans fil

Insérer la carte RIO-CONN sur le connecteur dédié sur la carte électronique.
Configurer la fonction à associer au dispositif sans fil (F65, F66, F67 et F68).
Configurer les accessoires sans fil (voir manuel de l'accessoire à configurer).

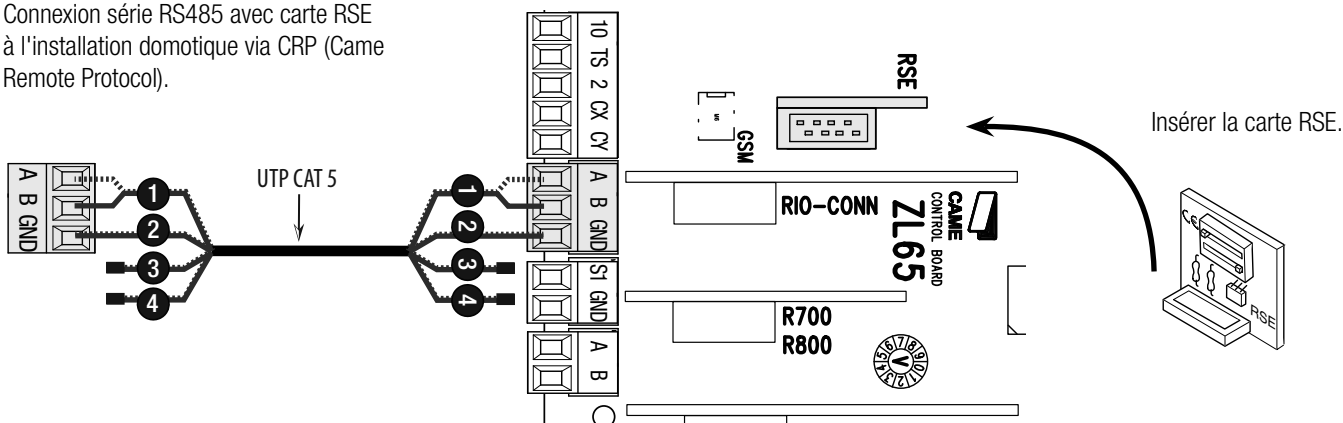
📖 Si les dispositifs ne sont pas configurés avec la carte RIO-CONN, l'écran affiche l'erreur E 18.

⚠ En cas de brouillages de radiofréquence au niveau de l'installation, le système sans fil désactive le fonctionnement normal de l'automatisme et l'écran affiche l'erreur E 17.

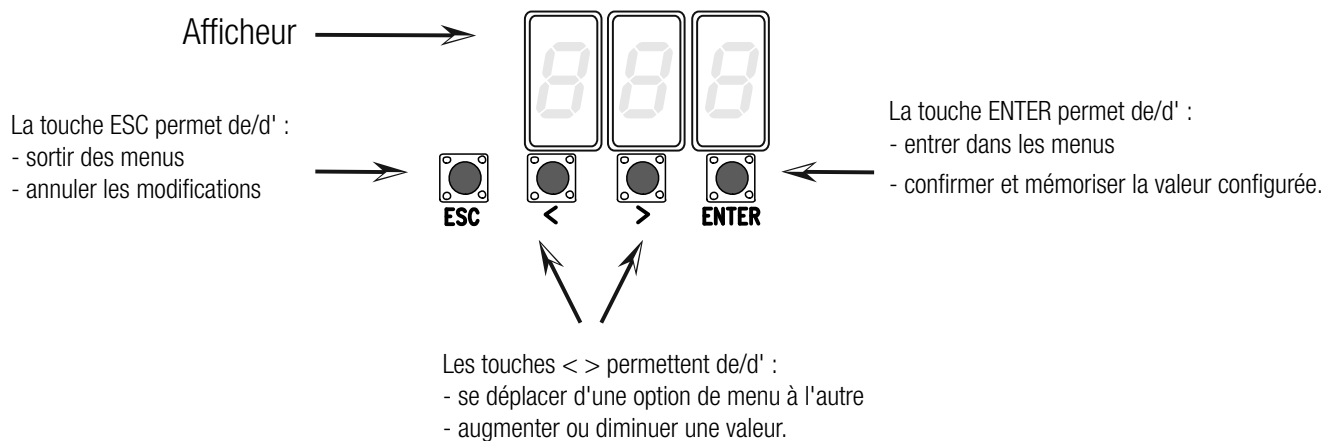


Connexion avec Came Remote Protocol (CRP)

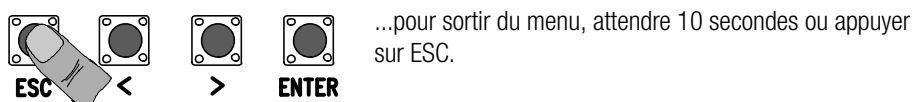
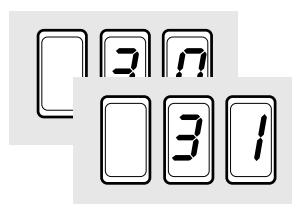
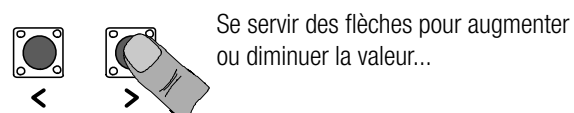
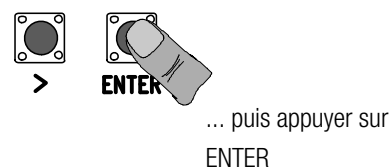
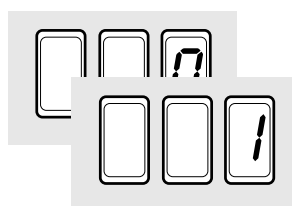
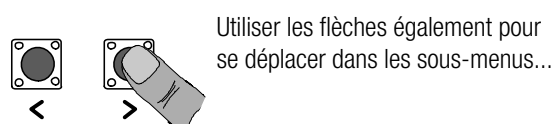
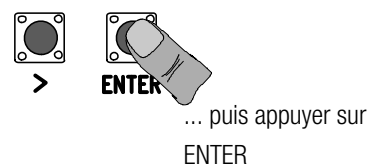
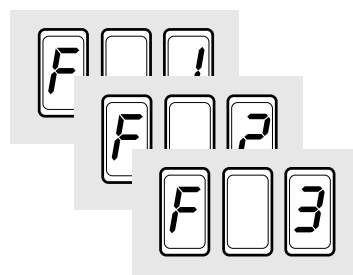
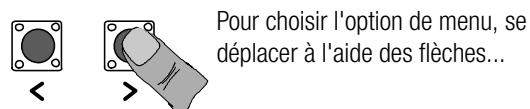
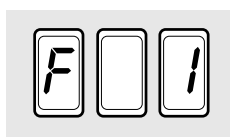
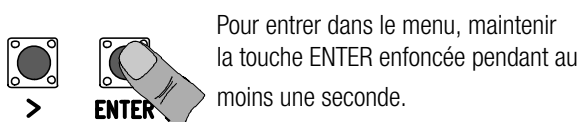
Connexion série RS485 avec carte RSE à l'installation domotique via CRP (Came Remote Protocol).



Description des commandes de programmation



Navigation menu



 Quand le menu est activé, l'installation ne peut pas être utilisée.

Mappage des fonctions

- F 1 Fonction arrêt total (1-2)
- F 2 Fonction associée à l'entrée 2-CX
- F 3 Fonction associée à l'entrée 2-CY
- F 5 Fonction test sécurité
- F 6 Fonction action maintenue
- F 7 Modalité commande sur 2-7
- F 8 Modalité commande sur 2-3P
- F 9 Fonction détection obstacle avant démarrage
- F 10 Fonction associée à la sortie signalisation portail ouvert ou activation de la serrure électrique
- F 11 Désactivation Encodeur
- F 12 Fonction départ ralenti
- F 13 Fonction poussée en phase de fermeture
- F 14 Fonction sélection type capteur
- F 16 Fonction coup de bélier
- F 18 Fonction lampe supplémentaire
- F 19 Temps fermeture automatique
- F 20 Temps fermeture automatique après ouverture partielle
- F 21 Temps préclignotement
- F 22 Temps fonctionnement
- F 23 Temps retard en ouverture
- F 24 Temps retard en fermeture
- F 26 Temps coup de bélier
- F 27 Temps serrure
- F 28 Réglage vitesse de la course
- F 30 Réglage vitesse de ralentissement
- F 33 Réglage vitesse de mise au point
- F 34 Sensibilité durant la course
- F 35 Sensibilité durant le ralentissement
- F 36 Réglage ouverture partielle
- F 37 Réglage point initial de ralentissement du motoréducteur M1 en ouverture
- F 38 Réglage point initial de ralentissement du motoréducteur M1 en fermeture
- F 39 Réglage point initial de rapprochement du motoréducteur M1 en ouverture
- F 40 Réglage point initial de rapprochement du motoréducteur M1 en fermeture
- F 41 Réglage point initial de ralentissement du motoréducteur M2 en ouverture
- F 42 Réglage point initial de ralentissement du motoréducteur M2 en fermeture
- F 43 Réglage point initial de rapprochement du motoréducteur M2 en ouverture
- F 44 Réglage point initial de rapprochement du motoréducteur M2 en fermeture
- F 46 Configuration nombre de moteurs
- F 49 Gestion connexion série
- F 50 Sauvegarde données dans la mémoire
- F 51 Lecture données de la mémoire
- F 56 Numéro périphérique
- F 63 Modification vitesse COM
- F 65 Fonction associée à l'entrée RIO-EDGE [T1]
- F 66 Fonction associée à l'entrée RIO-EDGE [T2]
- F 67 Fonction associée à l'entrée RIO-CELL [T1]
- F 68 Fonction associée à l'entrée RIO-CELL [T2]

- U 1 Insertion nouvel utilisateur avec commande associée
- U 2 Élimination un seul utilisateur
- U 3 Élimination totale des utilisateurs

- A 1 Type moteur
- A 2 Test moteur
- A 3 Auto-apprentissage de la course
- A 4 RàZ paramètres
- A 5 Calcul manœuvres

- H 1 Version logiciel


Menu fonctions











IMPORTANT ! Lancer la programmation à partir des fonctions de TYPE MOTEUR (A1), NOMBRE MOTEURS (F46), TEST MOTEURS (A2) et RÉGLAGE COURSE (A3).


Pour effectuer la programmation des fonctions, l'automatisme doit être à l'arrêt.

Il est possible de mémoriser au maximum 25 utilisateurs

F 1 Arrêt total [1-2]	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = Activée
Entrée NF – Arrêt du portail avec désactivation de l'éventuelle fermeture automatique ; pour reprendre le mouvement, utiliser le dispositif de commande. Le dispositif de sécurité doit être positionné sur [1-2].	
F 2 Entrée [2-CX]	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
Entrée NF – Possibilité d'associer : C1 = réouverture durant la fermeture pour photocellules, C2 = refermeture durant l'ouverture pour photocellules, C3 = arrêt partiel, C4 = attente obstacle, C7 = réouverture durant la fermeture pour bords sensibles, C8 = refermeture durant l'ouverture pour bords sensibles.  La fonction C3 (arrêt partiel) n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction F 19 (Temps fermeture automatique).	
F 3 Entrée [2-CY]	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
Entrée NF – Possibilité d'associer : C1 = réouverture durant la fermeture pour photocellules, C2 = refermeture durant l'ouverture pour photocellules, C3 = arrêt partiel, C4 = attente obstacle, C7 = réouverture durant la fermeture pour bords sensibles, C8 = refermeture durant l'ouverture pour bords sensibles.  La fonction C3 (arrêt partiel) n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction F 19 (Temps fermeture automatique).	
F 5 Test sécurité	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = CX / 2 = CY / 4 = CX+CY
La carte contrôle le bon fonctionnement des photocellules avant chaque commande d'ouverture ou de fermeture.  Pour les dispositifs sans fil, le test sécurité est toujours activé.	
F 6 Action maintenue	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = Activée
Le portail s'ouvre et se ferme en maintenant enfoncé un bouton. Bouton d'ouverture sur le contact 2-3P et bouton de fermeture sur le contact 2-7. Tous les autres dispositifs de commande, même radio, sont désactivés.	
F 7 Commande [2-7]	0 = Pas-à-pas (par défaut) / 1 = Séquentielle
Depuis le dispositif de commande connecté sur 2-7, cette fonction permet l'exécution de la commande pas-à-pas (ouverture-fermeture-inversion) ou séquentielle (ouverture-arrêt-fermeture-arrêt).	
F 8 Commande [2-3P]	0 = Ouverture piétonne (par défaut) / 1 = Ouverture partielle
Depuis le dispositif de commande connecté sur 2-3P, cette fonction permet l'exécution de l'ouverture piétonne (ouverture totale du vantail de M2) ou de l'ouverture partielle (ouverture partielle du vantail de M2 : le degré d'ouverture dépend du pourcentage de réglage de la course configuré avec F36).	
F 9 Détection obstacle avant démarrage	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = Activée
Quand le portail est fermé, ouvert ou après un arrêt total, le moteur reste arrêté si les dispositifs de sécurité (photocellules ou bords sensibles) détectent un obstacle.	
F 10 Sortie signalisation portail ouvert ou activation serrure électrique	0 = allumée quand le portail est ouvert et en mouvement (par défaut) / 1 = en phase d'ouverture, clignote toutes les demi-secondes, en phase d'ouverture, clignote toutes les secondes, allumée en permanence quand le portail est ouvert, éteinte avec portail fermé / 2 = serrure électrique activée.
Signale l'état du portail. Le dispositif de signalisation est connecté sur 10-5 ou bien active la serrure électrique connectée à la sortie 17 V du transformateur et sur la borne 5.  Dans ce dernier cas, connecter un fusible de 3,15 A.	
F 11 Encodeur	0 = Activé (par défaut) / 1 = Désactivé
Gestion des ralentissements, de la détection des obstacles et de la sensibilité.	
F 12 Départ ralenti	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = Activée
Le portail démarre lentement pendant quelques secondes à chaque commande d'ouverture ou de fermeture.	
F 13 Poussée en phase de fermeture	0 = désactivée (par défaut) / 1 = poussée minimum / 2 = poussée moyenne / 3 = poussée maximum
En fin de course en fermeture, les motoréducteurs poussent brièvement contre les vantaux.	
F 14 Sélection type capteur	0 = commande avec capteur transpondeur ou lecteur de cartes magnétiques 1 = commande avec clavier à code (par défaut)
Configuration du type de capteur pour la commande de l'automatisme.	
F 16 Coup de bélier	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = Activée
Avant chaque manœuvre d'ouverture et de fermeture les vantaux poussent contre la butée pour faciliter le déblocage de la serrure de verrouillage électrique. Le temps de poussée est configuré par F26.	
F 18 Lampe supplémentaire	0 = Clignotante (par défaut) / 1 = Cycle
Sortie sur le contact 10-E. Feu clignotant : clignote durant les phases d'ouverture et de fermeture du portail. Cycle : reste allumée du début de l'ouverture à la fermeture totale, y compris le temps d'attente avant la fermeture automatique.	

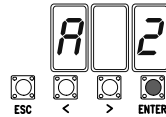
F 19 Temps fermeture automatique	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = 1 seconde / ... / 180 = 180 secondes
L'attente avant la fermeture automatique démarre lorsque le point de fin de course a été atteint en phase d'ouverture pendant un délai réglable entre 1 et 180 secondes. L'intervention des dispositifs de sécurité en cas de détection d'un obstacle, après un arrêt total ou à défaut de tension désactive la fermeture automatique.	
F 20 Temps fermeture automatique après ouverture partielle	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = 1 seconde / ... / 180 = 180 secondes
L'attente avant la fermeture automatique démarre après une commande d'ouverture partielle. Cette attente peut être réglée entre 1 et 180 secondes. L'intervention des dispositifs de sécurité en cas de détection d'un obstacle, après un arrêt total ou à défaut de tension désactive la fermeture automatique.	
F 21 Temps préclignotement	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = 1 seconde / ... / 10 = 10 secondes
Réglage du temps de préclignotement du feu clignotant connecté sur 10-E avant chaque manœuvre. Le temps de préclignotement peut être réglé entre 1 et 10 secondes.	
F 22 Temps fonctionnement	5 = 5 secondes / ... / 120 = 120 secondes (par défaut) / ... / 180 = 180 secondes.
Temps de fonctionnement des moteurs, en ouverture et en fermeture. Peut se régler entre 5 secondes et 180 secondes.	
F 23 Temps retard en ouverture	0 = 0 seconde / ... / 2 = 2 secondes (par défaut) / ... / 10 = 10 secondes.
Après une commande d'ouverture, le motoréducteur M1 part en retard. Le temps de retard peut être réglé entre 1 seconde et 2 secondes.	
F 24 Temps retard en fermeture	0 = 0 seconde / ... / 5 = 5 secondes (par défaut) / ... / 25 = 25 secondes.
Après une commande de fermeture ou après la fermeture automatique, le motoréducteur M2 part en retard. Le temps de retard peut être réglé entre 1 seconde et 5 secondes.	
F 26 Temps coup de bélier	1 = 1 seconde (par défaut) / 2 = 2 secondes
Après une commande d'ouverture et de fermeture, le motoréducteur pousse contre la butée pendant un temps réglable entre 1 seconde et 2 secondes.	
F 27 Temps serrure	1 = 1 seconde (par défaut) / 4 = 4 secondes
Après une commande d'ouverture et de fermeture, la serrure électrique se débloque pendant un temps réglable entre 1 seconde et 4 secondes.	
F 28 Vitesse course	60 = Vitesse minimale / ... / 100 = Vitesse maximale (par défaut)
Configuration de la vitesse d'ouverture et de fermeture du portail, calculée en pourcentage.  Pour les motoréducteurs FA7024CB, la vitesse minimum est 50.	
F 30 Vitesse ralentissement	10 = Vitesse minimale / ... / 50 = Vitesse (par défaut) / ... / 60 = Vitesse maximale
Configuration de la vitesse de ralentissement à l'ouverture et à la fermeture du portail, calculée en pourcentage.  Pour les motoréducteurs FA7024CB, la vitesse minimum est 30.	
F 33 Vitesse réglage	20 = Vitesse minimale / ... / 50 = Vitesse (par défaut) / ... / 60 = Vitesse maximale
Configuration de la vitesse des motoréducteurs durant la phase de réglage, calculée en pourcentage.	
F 34 Sensibilité course	10 = sensibilité maximale / ... / 100 = sensibilité minimale (par défaut)
Réglage de la sensibilité de détection des obstacles durant la course.	
F 35 Sensibilité ralentissement	10 = sensibilité maximale / ... / 100 = sensibilité minimale (par défaut)
Réglage de la sensibilité de détection des obstacles durant le ralentissement	
F 36 Réglage ouverture partielle	10 = 10% de la course / ... / 40 = 40% de la course (par défaut) / ... / 80 = 80% de la course
Réglage, en pourcentage sur la course totale, de l'ouverture de la porte.	
F 37 Point ralentissement ouverture de M1	10 = 10% de la course / ... / 25 = 25% de la course (par défaut) / ... / 70 = 70% de la course
Réglage en pourcentage sur la course totale, du point initial du ralentissement en ouverture du moteur M1.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas de fonction Encodeur activée.	
F 38 Point de ralentissement fermeture de M1	10 = 10% de la course / ... / 25 = 25% de la course (par défaut) / ... / 60 = 60% de la course
Réglage en pourcentage sur la course totale, du point initial du ralentissement en fermeture du moteur M1.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas de fonction Encodeur activée.	
F 39 Point de rapprochement en ouverture de M1	1 = 1% de la course / ... / 10 = 10% de la course (par défaut)
Réglage en pourcentage sur la course totale, du point initial de la phase de rapprochement en ouverture du moteur M1.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas de fonction Encodeur activée.	
F 40 Point de rapprochement en fermeture de M1	1 = 1% de la course / ... / 10 = 10% de la course (par défaut)
Réglage en pourcentage sur la course totale, du point initial de la phase de rapprochement en fermeture du moteur M1.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas de fonction Encodeur activée.	

F 41 Point de ralentissement en ouverture de M2	10 = 10% de la course / ... / 25 = 25% de la course (par défaut) / ... / 60 = 60% de la course
Réglage en pourcentage sur la course totale, du point initial du ralentissement en ouverture du moteur M2.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas de fonction Encodeur activée.	
F 42 Point de ralentissement en fermeture de M2	10 = 10% de la course / ... / 25 = 25% de la course (par défaut) / ... / 60 = 60% de la course
Réglage en pourcentage sur la course totale, du point initial du ralentissement en fermeture du moteur M2.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas de fonction Encodeur activée.	
F 43 Point de rapprochement en ouverture de M2	1 = 1% de la course / ... / 10 = 10% de la course (par défaut)
Réglage en pourcentage sur la course totale, du point initial de la phase de rapprochement en ouverture du moteur M2.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas de fonction Encodeur activée.	
F 44 Point de rapprochement en fermeture de M2	1 = 1% de la course / ... / 10 = 10% de la course (par défaut)
Réglage en pourcentage sur la course totale, du point initial de la phase de rapprochement en fermeture du moteur M2.  Cette fonction n'apparaît qu'en cas de fonction Encodeur activée.	
F 46 Nombre moteurs	0 = M1 et M2 (par défaut) / 1 = M2
Pour la configuration du nombre de moteurs connectés à l'armoire de commande.	
F 49 Gestion connexion série	0 = Désactivée (par défaut) / 3 = CRP
Pour activer le fonctionnement Came Remote Protocol.	
F 50 Enregistrement données	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = Activée
Sauvegarde dans la mémoire des utilisateurs et des configurations mémorisées.  Cette fonction n'apparaît que si la carte électronique est dotée d'une mémoire.	
F 51 Lecture données	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = Activée
Téléchargement des données sauvegardées dans la mémoire.  Cette fonction n'apparaît que si la carte électronique est dotée d'une mémoire.	
F 56 Numéro périphérique	1 ----> 225
Pour la configuration du numéro du périphérique entre 1 et 255 pour chaque carte électronique en cas d'installation à plusieurs automatismes.	
F 63 Modification vitesse COM	0 = 1200 Bauds / 1 = 2400 Bauds / 2 = 4800 Bauds / 3 = 9600 Bauds / 4 = 14400 Bauds / 5 = 19200 Bauds / 6 = 38400 Bauds / 7 = 57600 Bauds / 8 = 115200 Bauds
Pour la configuration de la vitesse de communication utilisée dans le système de connexion CRP (Came Remote Protocol).	
F 65 Entrée sans fil RIO-EDGE [T1]	0 = Désactivée (par défaut) / 7 = P7 / 8 = P8
Dispositif de sécurité sans fil (RIO-EDGE) associé à une fonction à choisir parmi celles prévues : P7 = réouverture durant la fermeture, P8 = refermeture durant l'ouverture. Pour la programmation, voir les instructions fournies avec l'accessoire.  Cette fonction n'apparaît que si la carte électronique est dotée d'une RIO-CONN.	
F 66 Entrée sans fil RIO-EDGE [T2]	0 = Désactivée (par défaut) / 7 = P7 / 8 = P8
Dispositif de sécurité sans fil (RIO-EDGE) associé à une fonction à choisir parmi celles prévues : P7 = réouverture durant la fermeture, P8 = refermeture durant l'ouverture. Pour la programmation, voir les instructions fournies avec l'accessoire.  Cette fonction n'apparaît que si la carte électronique est dotée d'une RIO-CONN.	
F 67 Entrée sans fil RIO-CELL [T1]	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4
RIO-CELL est associé à une fonction à choisir parmi celles prévues : P1 = réouverture durant la fermeture ; P2 = refermeture durant l'ouverture ; P3 = arrêt partiel ; P4 = attente obstacle. Pour la programmation, voir les instructions fournies avec l'accessoire.  Cette fonction n'apparaît que si la carte électronique est dotée d'une RIO-CONN.	
F 68 Entrée sans fil RIO-CELL [T2]	0 = Désactivée (par défaut) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4
RIO-CELL est associé à une fonction à choisir parmi celles prévues : P1 = réouverture durant la fermeture ; P2 = refermeture durant l'ouverture ; P3 = arrêt partiel ; P4 = attente obstacle. Pour la programmation, voir les instructions fournies avec l'accessoire.  Cette fonction n'apparaît que si la carte électronique est dotée d'une RIO-CONN.	
U 1 Insertion utilisateur	1 = Commande pas-à-pas (ouverture-fermeture) / 2 = Commande séquentielle (ouverture-arrêt-fermeture-arrêt) / 3 = Commande ouverture uniquement / 4 = Commande partielle
Insertion utilisateurs (max. 25 utilisateurs) et attribution à chacun d'eux d'une fonction à choisir parmi les fonctions prévues. L'insertion doit être effectuée au moyen d'un émetteur ou d'un autre dispositif de commande (voir paragraphe INSERTION UTILISATEUR AVEC COMMANDE ASSOCIÉE).	

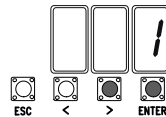
U 2 Élimination utilisateur	
Élimination d'un seul utilisateur (voir paragraphe ÉLIMINATION D'UN SEUL UTILISATEUR).	
U 3 Élimination utilisateurs	0 = Désactivée / 1 = Élimination de tous les utilisateurs
Élimination de tous les utilisateurs.	
A 1 Type moteur	1 = SWN20 - SWN25 (par défaut) / 2 = FA7024CB
Sélection du motoréducteur utilisé pour l'installation.	
A 2 Test moteurs	0 = Désactivée / 1 = Activée
Test permettant de contrôler le sens de rotation des motoréducteurs (voir paragraphe TEST MOTEURS).	
A 3 Auto-apprentissage de la course	0 = Désactivée / 1 = Activée
Réglage automatique de la course du portail (voir paragraphe RÉGLAGE COURSE).  Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction Encodeur.	
A 4 RàZ paramètres	0 = Désactivée / 1 = Activée
Attention ! Les configurations par défaut sont remises à zéro et l'auto-apprentissage de la course est effacé.	
A 5 Calcul manœuvres	0 = Nombre de manœuvres effectuées / 1 = Élimination de toutes les manœuvres
Permet de visualiser le nombre de manœuvres effectuées ou de les éliminer (001 = 100 manœuvres ; 010 = 1000 manœuvres ; 100 = 10000 manœuvres ; 999 = 99900 manœuvres ; CSI = intervention d'entretien)	
H 1 Version	
Visualise la version du firmware.	

Test moteurs

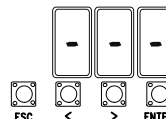
Sélectionner A 2.
Appuyer sur ENTER pour confirmer.



Sélectionner 1 puis appuyer sur ENTER pour confirmer l'opération de test moteurs.

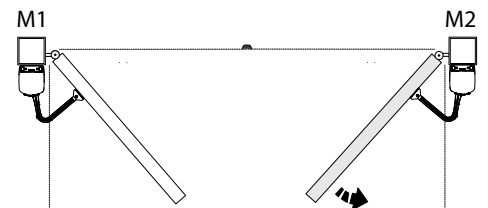
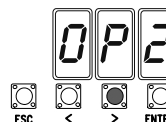


L'écran affichera le message [---] en attendant la commande.




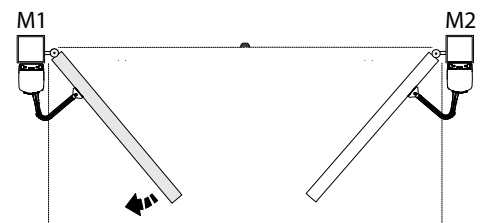
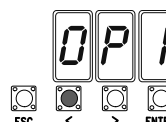
Maintenir enfoncée la touche indiquée par la flèche > et s'assurer que le vantail du deuxième motoréducteur (M2) effectue bien une manœuvre d'ouverture.

 Si le vantail exécute une manœuvre de fermeture, inverser les phases du moteur.



Répéter la même procédure avec la touche indiquée par la flèche < pour contrôler le vantail du premier motoréducteur (M1).

 Si le vantail exécute une manœuvre de fermeture, inverser les phases du moteur.



Auto-apprentissage de la course

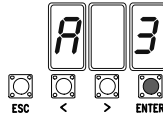
Avant de régler la course, amener le portail à mi-course, s'assurer que la zone d'actionnement ne présente aucun obstacle et s'assurer de la présence d'une butée d'arrêt mécanique aussi bien à l'ouverture qu'à la fermeture.

Les butées d'arrêt mécanique sont obligatoires.

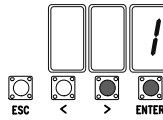
Important ! Durant le réglage, tous les dispositifs de sécurité seront désactivés.

Sélectionner A 3.

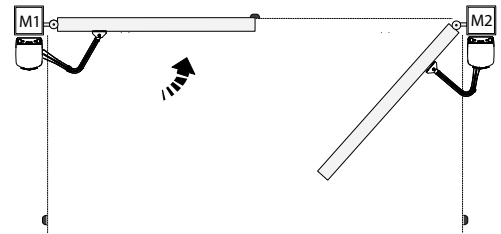
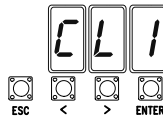
Appuyer sur ENTER pour confirmer.



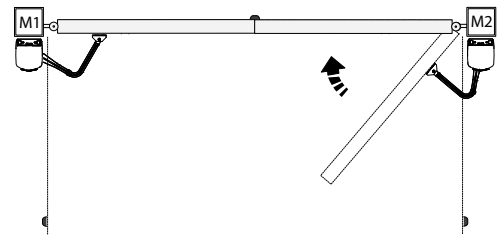
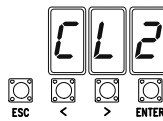
Sélectionner 1 et appuyer sur ENTER pour confirmer l'opération de réglage automatique de la course.



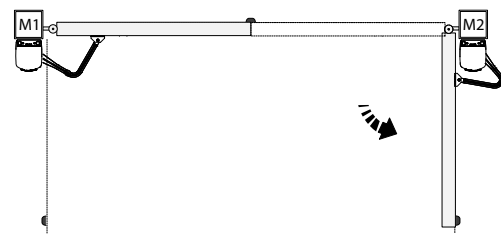
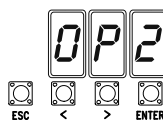
Le vantail du premier motoréducteur effectuera une manœuvre de fermeture jusqu'à la butée d'arrêt...



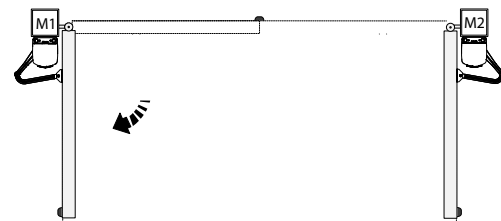
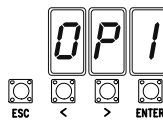
...le vantail du deuxième motoréducteur effectuera ensuite la même manœuvre...



...le vantail du deuxième motoréducteur, effectuera ensuite une manœuvre d'ouverture jusqu'à la butée d'arrêt...



... le vantail du premier motoréducteur effectuera la même manœuvre.

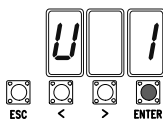


Les numéros clignotants qui apparaissent durant les opérations d'insertion et d'élimination des utilisateurs sont disponibles et utilisables pour un éventuel utilisateur à insérer (max. 25 utilisateurs).

Insertion utilisateur avec commande associée

Sélectionner U 1.

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

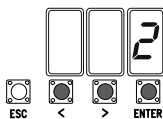


Sélectionner une commande à associer à l'utilisateur.

Les commandes sont :

- pas-à-pas (ouverture-fermeture) = 1 ;
- séquentielle (ouverture-arrêt-fermeture-arrêt) = 2 ;
- ouverture = 3 ;
- ouverture partielle/piétonne = 4.

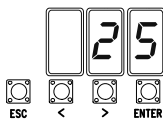
Appuyer sur ENTER pour confirmer...



... un numéro de 1 à 25 clignotera pendant quelques secondes.

Envoyer le code depuis l'émetteur ou un autre dispositif de commande (ex. : clavier à code, lecteur de badge).

Associer le numéro à l'utilisateur inséré.

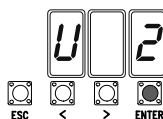


Utilisateur	Commande associée
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Élimination d'un seul utilisateur

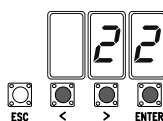
Sélectionner U 2.

Appuyer sur ENTER pour confirmer.

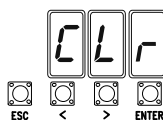


Choisir le numéro de l'utilisateur à éliminer à l'aide des touches signalées par les flèches.

Appuyer sur ENTER pour confirmer...



... l'écran affichera CLr pour confirmer l'élimination.



Carte de mémoire

Pour mémoriser les données relatives aux utilisateurs et à la configuration de l'installation de manière à ce qu'elles soient réutilisables sur une autre carte électronique, voire une autre installation.

📖 Après avoir mémorisé les données, il vaut mieux enlever la Memory roll.

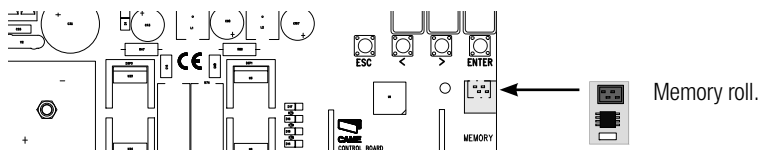
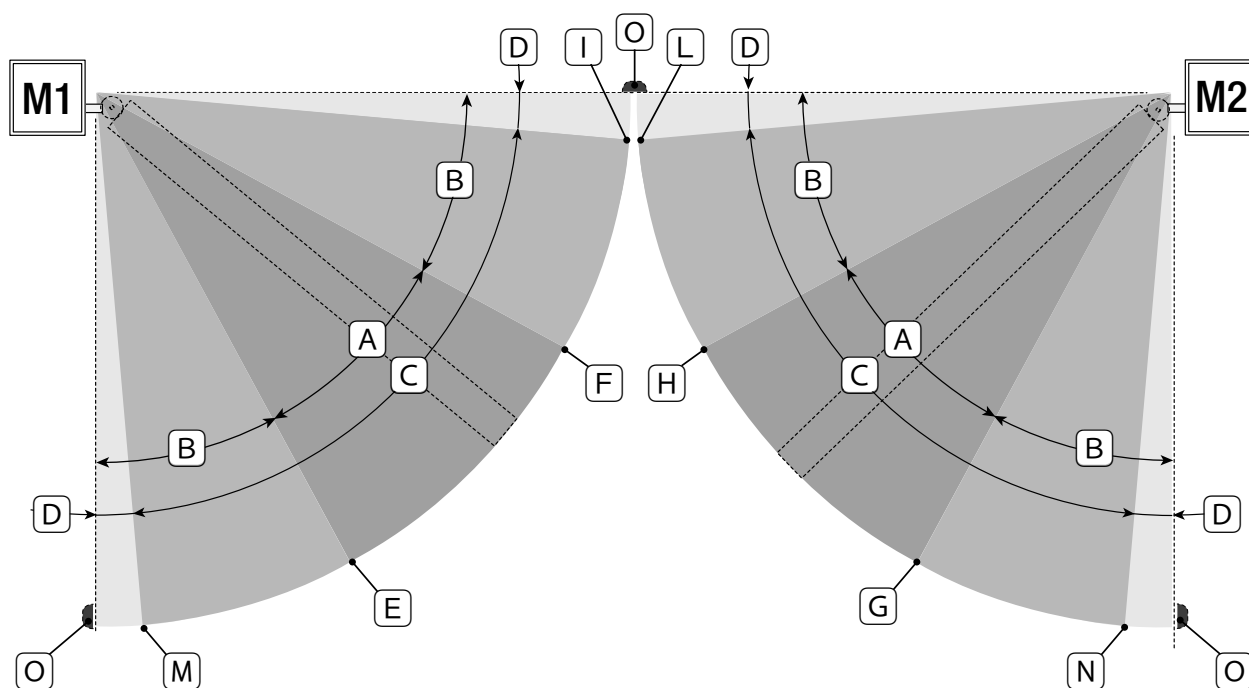


ILLUSTRATION DES ZONES ET DES POINTS DE RALENTISSEMENT ET DE RAPPROCHEMENT

📖 Les zones de la course et les points de ralentissement et de rapprochement sont testés selon les paramètres des Normes Techniques EN 12445 et EN 12453 en ce qui concerne la compatibilité des forces d'impact générées par le vantail en mouvement.



- A = Zone de mouvement à vitesse normale.
- B* = Zone de mouvement au ralenti.
- C = Zone d'intervention de l'encodeur avec inversion du mouvement.
- D = Zone d'intervention de l'encodeur avec arrêt du mouvement.
- E = Point initial de ralentissement en ouverture de M1.
- F = Point initial de ralentissement en fermeture de M1.
- G = Point initial de ralentissement en ouverture de M2.
- H = Point initial de ralentissement en fermeture de M2.
- I** = Point initial de rapprochement en fermeture de M1.
- L** = Point initial de rapprochement en fermeture de M2.
- M** = Point initial de rapprochement en ouverture de M1.
- N** = Point initial de rapprochement en ouverture de M2.
- O = Butées d'arrêt.

* Minimum 600 mm de la butée d'arrêt.

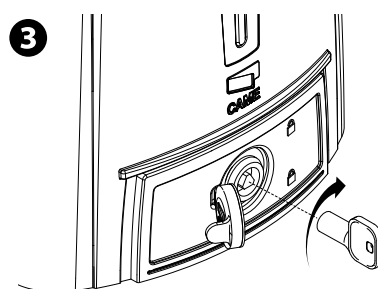
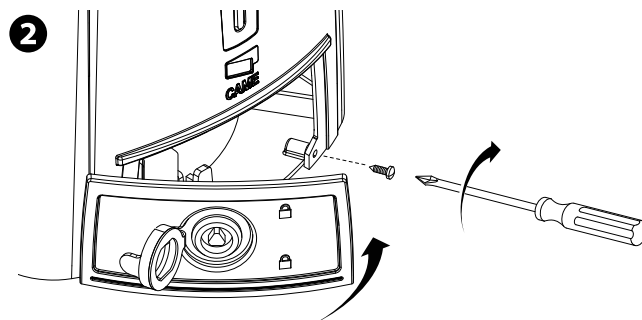
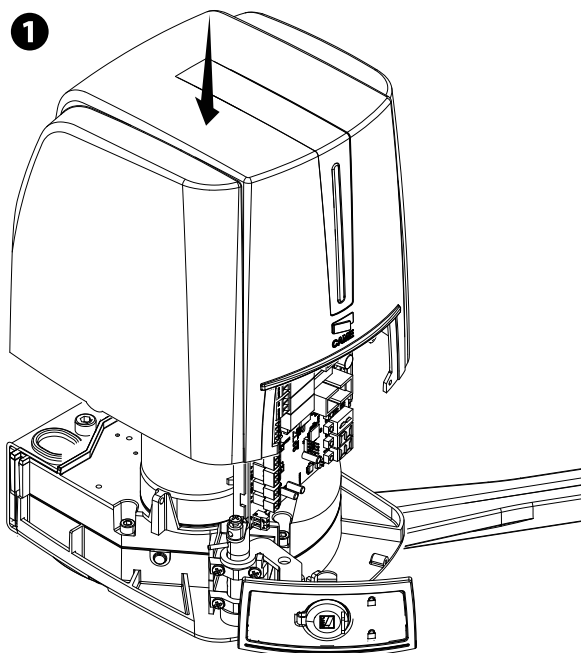
** Configurer le pourcentage de rapprochement par le biais de la fonction F 39 - F 40 pour le premier moteur (M1) et de la fonction F43 - F44 pour le deuxième moteur (M2) de manière à obtenir une distance inférieure de 50 mm par rapport au point de butée d'arrêt.

OPÉRATIONS FINALES

Au terme des branchements et de la mise en fonction, remettre le couvercle sur le motoréducteur (❶).

Fixer le couvercle au motoréducteur et fermer le volet (❷).

Bloquer le motoréducteur à l'aide de la clé et appliquer le capuchon de protection (❸).

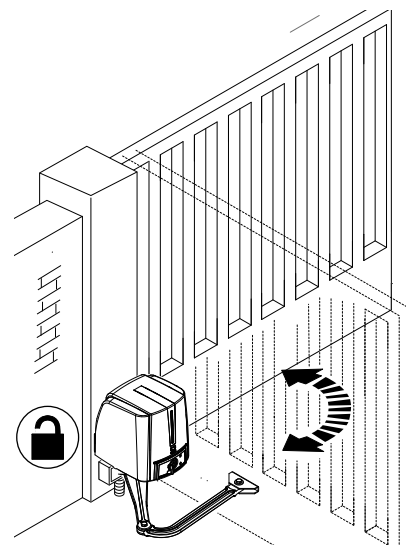
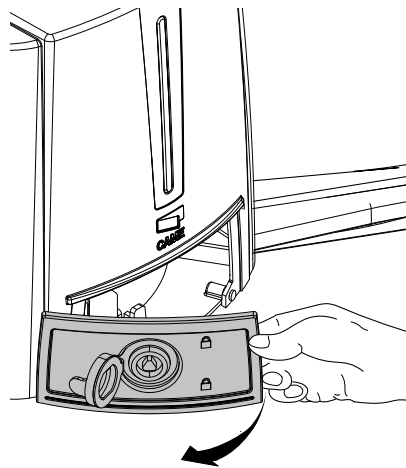
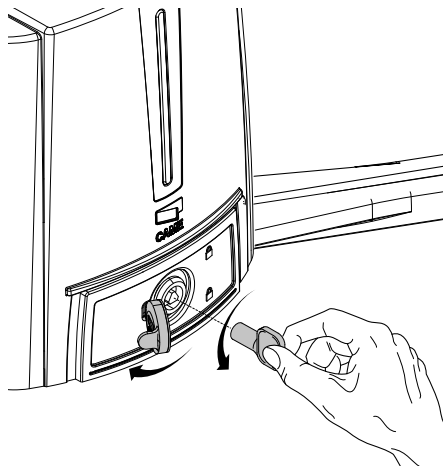


DÉBLOCAGE DU MOTORÉDUCTEUR

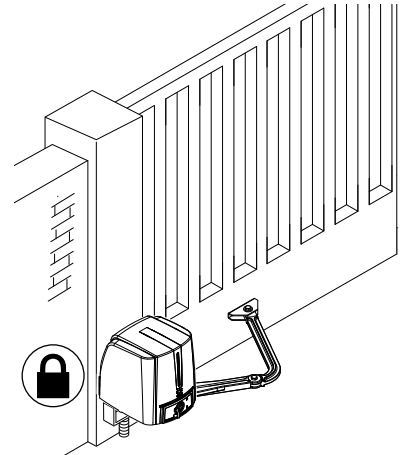
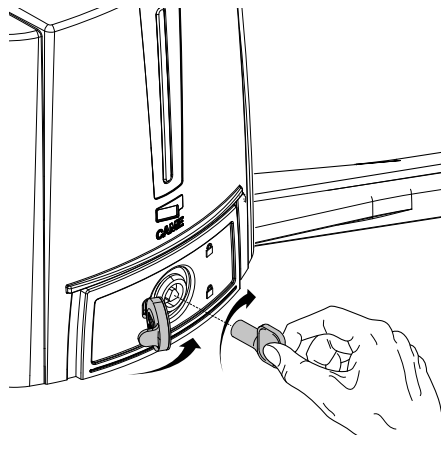
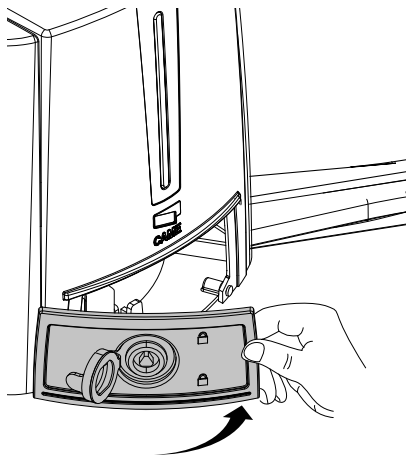
⚠ Mettre hors tension avant d'effectuer cette opération.

⚠ Le déblocage manuel de l'automatisme peut provoquer un mouvement incontrôlé du portail si ce dernier présente des problèmes mécaniques ou s'il n'est pas équilibré.

DÉBLOCAGE



BLOCAGE



MESSAGES D'ERREUR

Les messages d'erreur apparaissent à l'écran.

E 1	L'auto-apprentissage de la course a été interrompu par l'activation du bouton d'ARRÊT
E 2	Auto-apprentissage de la course incomplet
E 3	Encodeur cassé
E 4	Erreur test services
E 7	Temps de fonctionnement insuffisant
E 9	Obstacle à la fermeture
E 10	Obstacle à l'ouverture
E 11	Nombre maximum d'obstacles détectés
E 14	Erreur de communication série
E 17	Erreur du système sans fil
E 18	Le système sans fil n'a pas été configuré

INSTALLATION ET CONNEXIONS POUR L'OUVERTURE VERS L'EXTÉRIEUR

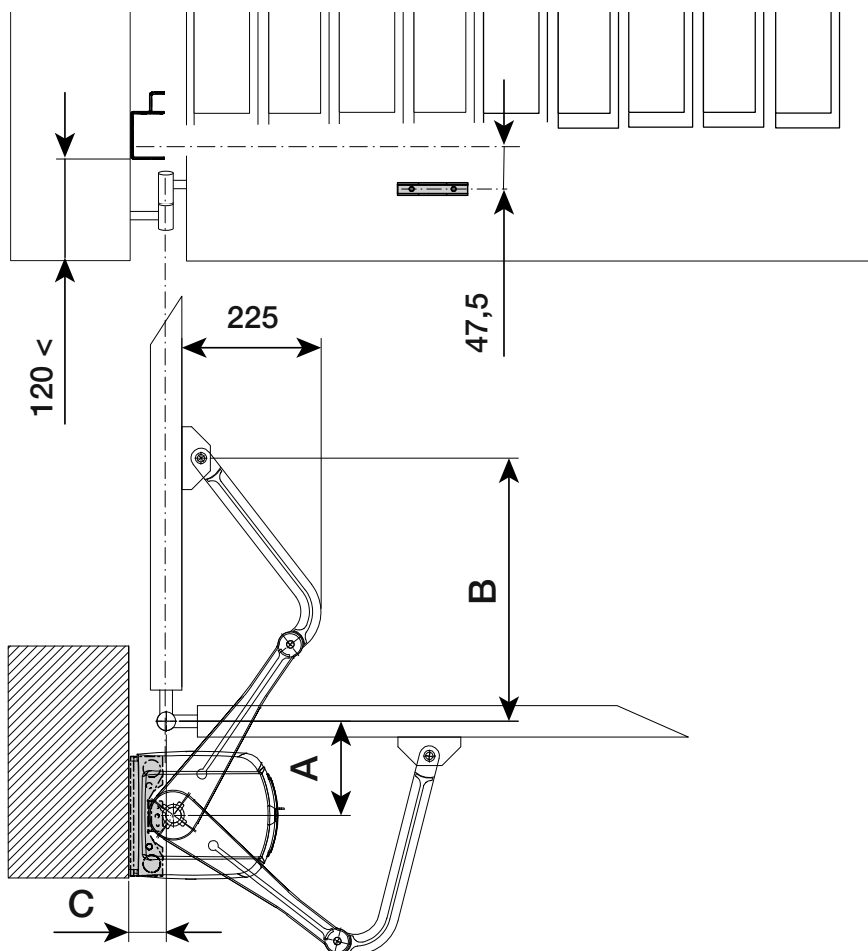
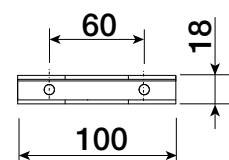
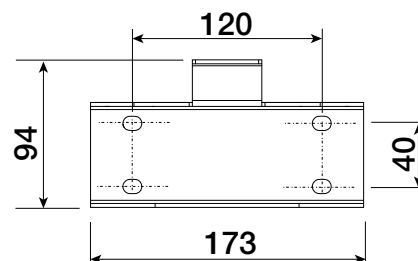
Les opérations décrites ci-après sont les seules qui varient par rapport à l'installation standard :

Fixation des étriers

Identifier le point de fixation de l'étrier portail et établir celui de l'étrier pilier en respectant les dimensions indiquées sur le dessin et dans le tableau.

Dimensions application (mm)

Ouverture vantail (°)	A	C MAX.	B
90°	150	60	420
110°	150	60	380



Fixation des butées mécaniques

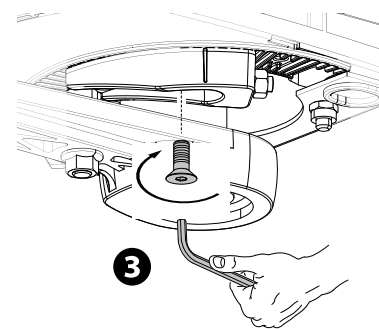
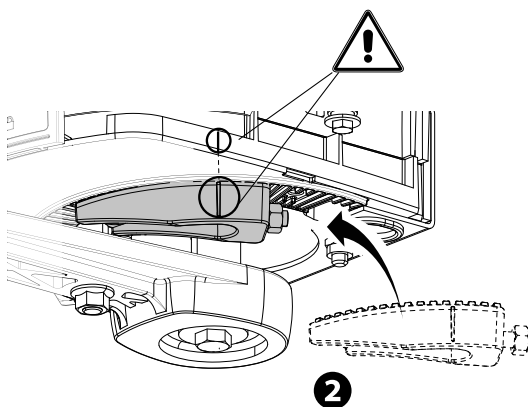
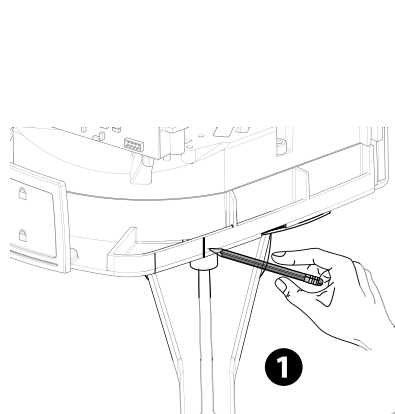
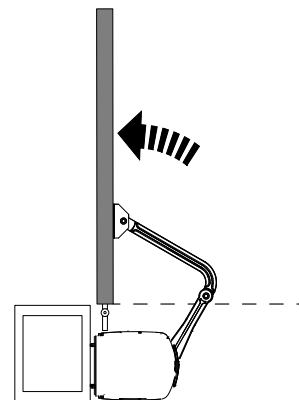
Débloquer le motoréducteur.

En phase d'ouverture.

Ouvrir complètement le vantail. Tracer une ligne au crayon sur la caisse au niveau du centre du bras (1).

Fermer manuellement le vantail. Positionner la butée mécanique sous la caisse. Le signe sur la caisse doit correspondre à la rainure présente sur la butée comme illustré (2).

Fixer la butée à l'aide de la vis (3).

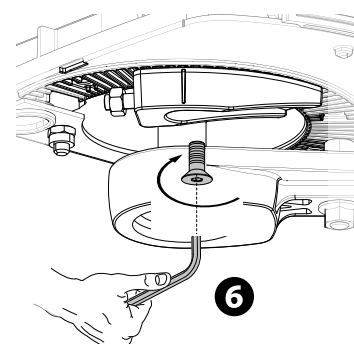
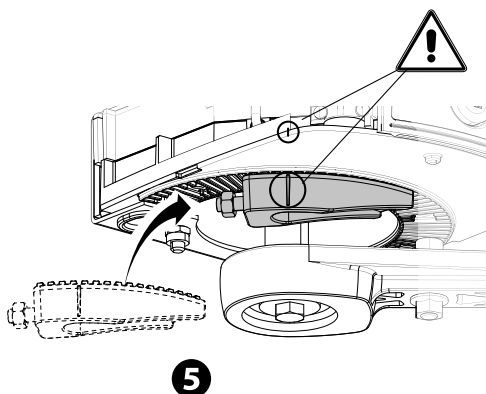
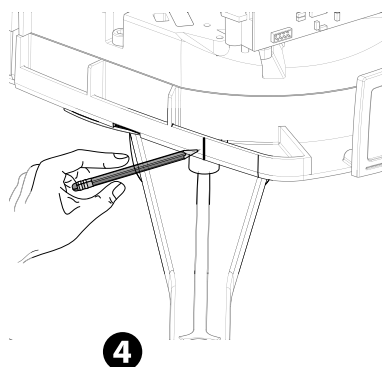
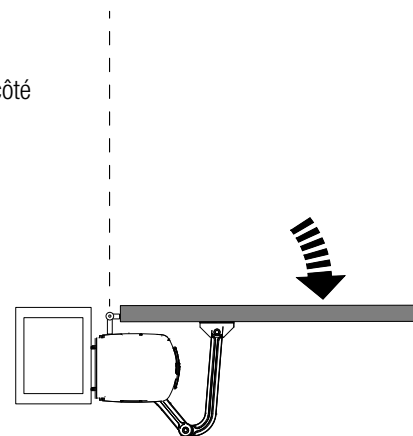


En phase de fermeture.

Fermer le vantail. Tracer une ligne au crayon sur la caisse au niveau du centre du bras (4).

Ouvrir manuellement le vantail. Positionner la deuxième butée mécanique en l'approchant de l'autre côté du bras. Le signe sur la caisse doit correspondre à la rainure présente sur la butée (5).

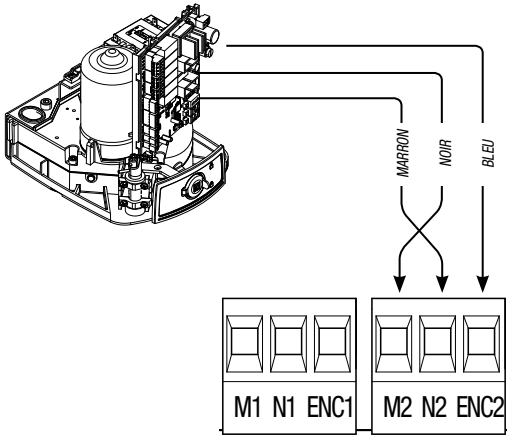
Fixer la butée à l'aide de la vis (6).



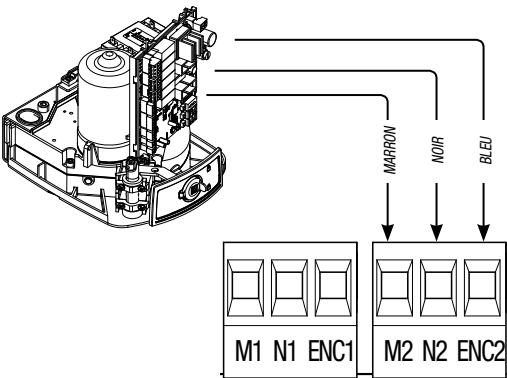
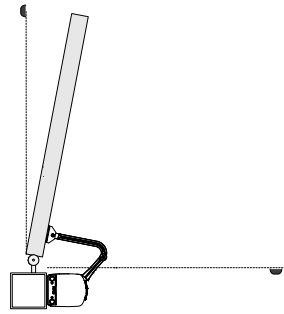
Détermination des points de fin de course

Consulter le chapitre concernant l'ouverture vers l'intérieur.

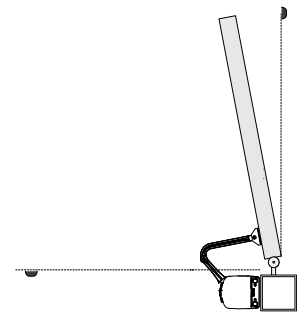
Connexion de l'automatisme



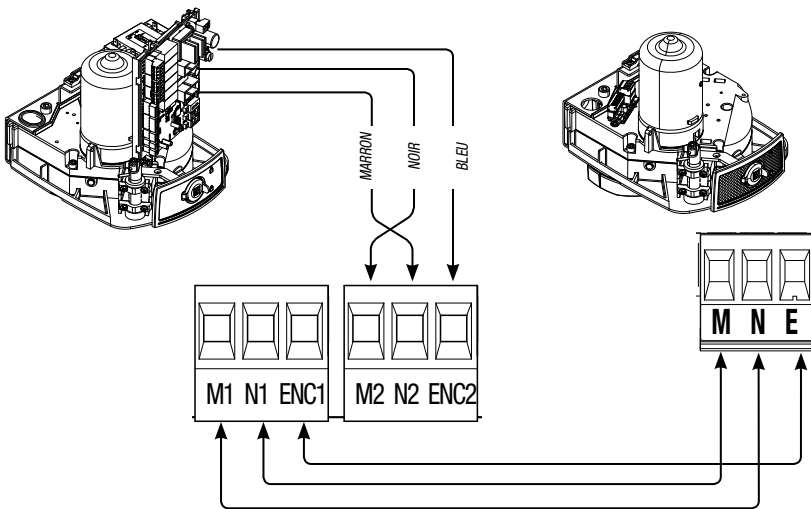
Branchements électriques :
automatisme installé à gauche (vue interne).



Branchements électriques :
automatisme installé à droite (vue interne).



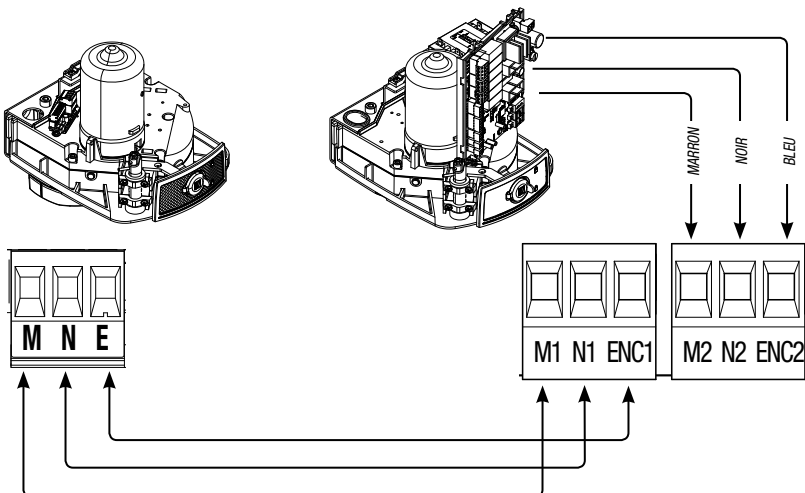
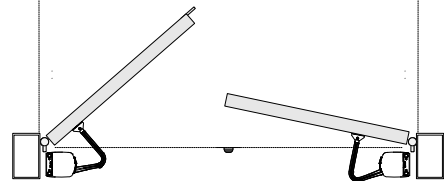
Connexion de l'automatisme et du motoréducteur



Branchements électriques :
automatisme installé à gauche et motoréducteur
installé à droite (vue interne) avec système d'auto-
matisme retardé durant la fermeture.

FA7024CB

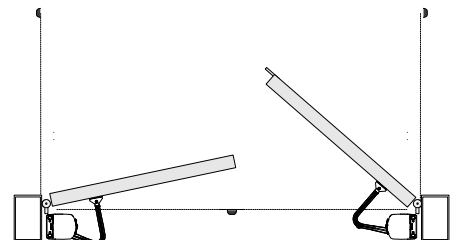
FA7024



Branchements électriques :
automatisme installé à droite et motoréducteur
installé à gauche (vue interne) avec système d'auto-
matisme retardé durant la fermeture.

FA7024

FA7024CB



Entretien curatif

△ Le tableau suivant permet d'enregistrer les interventions d'entretien curatif, de réparation et d'amélioration effectuées par des sociétés externes spécialisées.

📖 Les interventions d'entretien curatif doivent être effectuées par des techniciens qualifiés.

Registre entretien curatif

Cachet installateur	Nom opérateur
	Date intervention
	Signature technicien
	Signature client
Intervention effectuée _____ _____ _____	

Cachet installateur	Nom opérateur
	Date intervention
	Signature technicien
	Signature client
Intervention effectuée _____ _____ _____	

Cachet installateur	Nom opérateur
	Date intervention
	Signature technicien
	Signature client
Intervention effectuée _____ _____ _____	

Cachet installateur	Nom opérateur
	Date intervention
	Signature technicien
	Signature client
Intervention effectuée _____ _____ _____	

Cachet installateur	Nom opérateur
	Date intervention
	Signature technicien
	Signature client
Intervention effectuée _____ _____ _____	

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 !

RÉFÉRENCES NORMATIVES

Le produit est conforme aux directives de référence en vigueur.



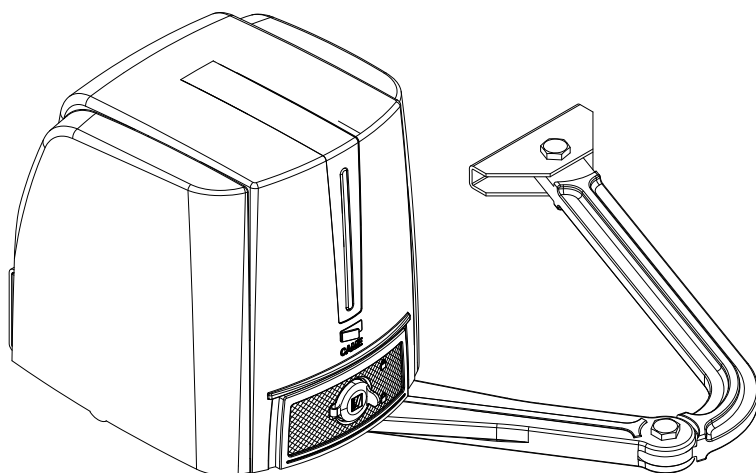
CAME.COM

CAME S.P.A.

Via Martiri Della Libertà, 15
31030 Dosson di Casier - Treviso - Italy
tel. (+39) 0422 4940 - fax. (+39) 0422 4941

Автоматика для распашных ворот

FA00095-RU



FA7024CB

ИНСТРУКЦИЯ ПО МОНТАЖУ



ВНИМАНИЕ!

Важные правила техники безопасности: ПРОЧИТАЙТЕ ВНИМАТЕЛЬНО!



Предисловие

• Это изделие должно использоваться исключительно по назначению. Любое другое применение рассматривается как опасное. CAME S.p.A. снимает с себя всякую ответственность за возможный ущерб, нанесенный в результате неправильного использования оборудования • Храните эти предупреждения вместе с инструкциями по монтажу и эксплуатации компонентов автоматической системы.

Перед установкой

(Проверка существующего состояния: если проверка дала отрицательные результаты, необходимо повременить с началом монтажных работ до тех пор, пока условия работы не будут полностью соответствовать требованиям безопасности)

• Проверьте, чтобы подвижная часть системы была в хорошем состоянии, отрегулирована и сбалансирована, исправно открывалась и закрывалась. Убедитесь в наличии соответствующих механических упоров • Если автоматическая система должна быть установлена на высоте ниже 2,5 м над полом или другим покрытием, проверьте необходимость в установке дополнительных защитных приспособлений и/или предупреждающих знаков • Если в створках предусмотрены проходы для пешеходов, установите блокировочный механизм, предотвращающий их открытие во время движения • Убедитесь в том, что открывание автоматизированной створки не приведет к возникновению опасных ситуаций, вызванных зажимом между подвижными компонентами системы и окружающими неподвижными объектами • Запрещается устанавливать автоматику в перевернутом положении или на элементы, склонные к прогибанию. При необходимости используйте усиленные детали в местах крепления • Не устанавливайте ворота в местах, где дорога идет под уклоном (на наклонной поверхности) • Проверьте, чтобы вблизи не было ирригационных устройств, которые могут намочить привод снизу • Проверьте, чтобы диапазон температур, указанный в настоящей инструкции, соответствовал температуре окружающей среды в месте установки • Внимательно следуйте приведенным ниже инструкциям: неправильная установка может привести к серьезным травмам • Строго следуйте данным инструкциям по безопасности. Храните их в надежном и безопасном месте.

Монтаж

• Обозначьте и отделите участок проведения монтажных работ с целью предотвращения доступа к нему посторонних, особенно детей • Соблюдайте осторожность при обращении с автоматикой, масса которой превышает 20 кг. В этом случае подготовьте инструменты для безопасного передвижения тяжелых грузов • Все устройства управления (кнопки, ключи-выключатели, считыватели магнитных карт и т. д.) должны быть установлены, по крайней мере, на расстоянии 1,85 м от периметра зоны движения ворот или там, где до них нельзя дотянуться снаружи через ворота. Кроме того, контактные устройства управления (выключатели, проксимити-устройства и т.д.) должны быть установлены на высоте не менее 1,5 м и не должны быть общедоступны • Все устройства управления в режиме "Присутствие оператора" должны находиться в месте, откуда можно свободно наблюдать за движущимися створками и зоной прохода • Рекомендуется использовать там, где это необходимо, наклейку с указанием места расположения устройства разблокировки • Перед тем как передать систему в распоряжение пользователя, проверьте ее на соответствие требованиям норматива EN 12453 (толкающее усилие), убедитесь в правильной регулировке и настройке автоматической системы, а также в работоспособности и эффективности устройств безопасности и ручной разблокировки • Используйте там, где необходимо, предупреждающие знаки (например, табличку на воротах).

Специальные инструкции и рекомендации для пользователей

• Оставляйте свободным и чистым участок движения ворот. Следите за тем, чтобы в зоне действия фотоэлементов не было растительности и препятствий для движения ворот. Не позволяйте детям играть с переносными или фиксированными устройствами управления или находиться в зоне движения ворот. • Необходимо держать брелоки-передатчики и другие устройства в недоступном для детей месте во избежание случайного запуска системы. • Устройство не предназначено для использования детьми в возрасте до 8 лет и людьми с ограниченными физическими, сенсорными и умственными способностями или же людьми, не имеющими достаточного опыта или знаний, если только им не были даны

соответствующие знания или инструкции по применению системы специалистом компании. Не позволяйте детям играть с автоматикой. Работы по чистке и техническому обслуживанию, которые должен выполнять пользователь, нельзя доверять детям • Следует часто проверять систему на наличие возможных неполадок в работе или других следов износа или повреждений на подвижных конструкциях, компонентах автоматической системы, местах крепления, проводке и доступных подключениях. Следите за чистотой и смазкой механизмов движения (петель) и скольжения (направляющих) • Выполняйте функциональную проверку работы фотоэлементов и чувствительных профилей каждые шесть месяцев. Чтобы проверить исправность фотоэлементов, проведите перед ними предметом во время закрывания ворот. Если створка меняет направление движения или останавливается, фотоэлементы работают исправно. Это единственная работа по техническому обслуживанию оборудования, выполняемая при включенном электропитании. Следите за тем, чтобы стекла фотоэлементов были всегда чистыми (можно использовать слегка увлажненную водой мягкую тряпку; категорически запрещается использовать растворители или другие продукты бытовой химии) • В том случае, если необходимо произвести ремонт или регулировку автоматической системы, следует разблокировать привод и не использовать его до тех пор, пока не будут обеспечены безопасные условия работы системы • обязательно отключите электропитание перед тем, как разблокировать привод вручную или выполнить любую другую работу, во избежание опасных ситуаций. Внимательно ознакомьтесь с инструкциями • если кабель электропитания поврежден, он должен быть заменен изготовителем или специалистами с надлежащей квалификацией и необходимыми инструментами во избежание возникновения опасных ситуаций • пользователю категорически запрещается выполнять действия, не указанные и не предусмотренные в инструкциях. для ремонта, внепланового технического обслуживания и регулировки автоматической системы следует обращаться в службу технической поддержки • необходимо отмечать выполнение работ в журнале периодического технического обслуживания.

Особые инструкции и рекомендации для всех

• Избегайте контакта с петлями или другими подвижными механизмами системы во избежание травм • Запрещается находиться в зоне действия автоматической системы во время ее движения • Запрещается препятствовать движению автоматической системы, так как это может привести к возникновению опасных ситуаций • Всегда уделяйте особое внимание опасным местам, которые должны быть обозначены специальными символами и/или черно-желтыми полосами • Во время использования ключа-выключателя или устройства управления в режиме «Присутствие оператора» постоянно следите за тем, чтобы в радиусе действия подвижных механизмов системы не было людей • Ворота могут начать движение в любой момент, без предварительного сигнала • Всегда отключайте электропитание перед выполнением работ по чистке или техническому обслуживанию системы.



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.

ОПИСАНИЕ

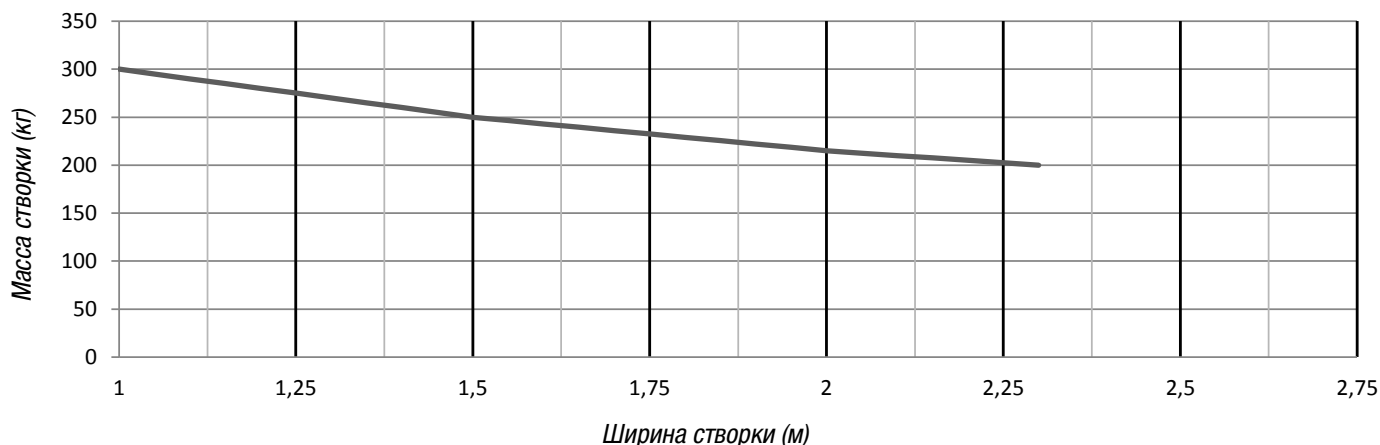
Самоблокирующийся привод, укомплектованный блоком управления с радиodeкодером, дисплеем и шарнирным рычагом передачи, для створок шириной до 2,3 м.

Назначение

Привод разработан для автоматизации распашных ворот в частном секторе или кондоминиумах.

📖 Запрещается использовать устройство не по назначению и устанавливать его методами, отличными от описанных в настоящей инструкции.

Ограничения в использовании



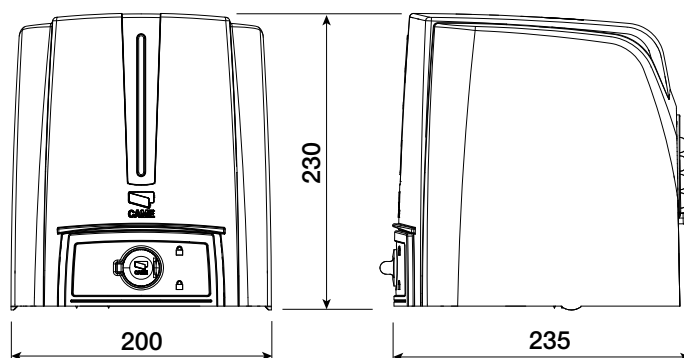
⚠️ На распашных воротах настоятельно рекомендуется устанавливать электрзамок для обеспечения надежного закрытия створок.

Технические характеристики

Модель	FA7024CB
Класс защиты (IP)	54
Напряжение электропитания (В, 50/60 Гц)	~230
Электропитание двигателя (В)	=24
Потребляемая мощность в режиме ожидания (Вт)	5,5
Потребление в режиме ожидания с модулем RGP1 (Вт)	0,5
Мощность (Вт)	140
Крутящий момент (Нм)	макс. 180
Время открывания на 90° (с)	13 – 30
Интенсивность использования (%)	ИНТЕНСИВНОГО ИСПОЛЬЗОВАНИЯ
Диапазон рабочих температур (°C)	-20 – +55
Класс изоляции	I
Масса (кг)	12

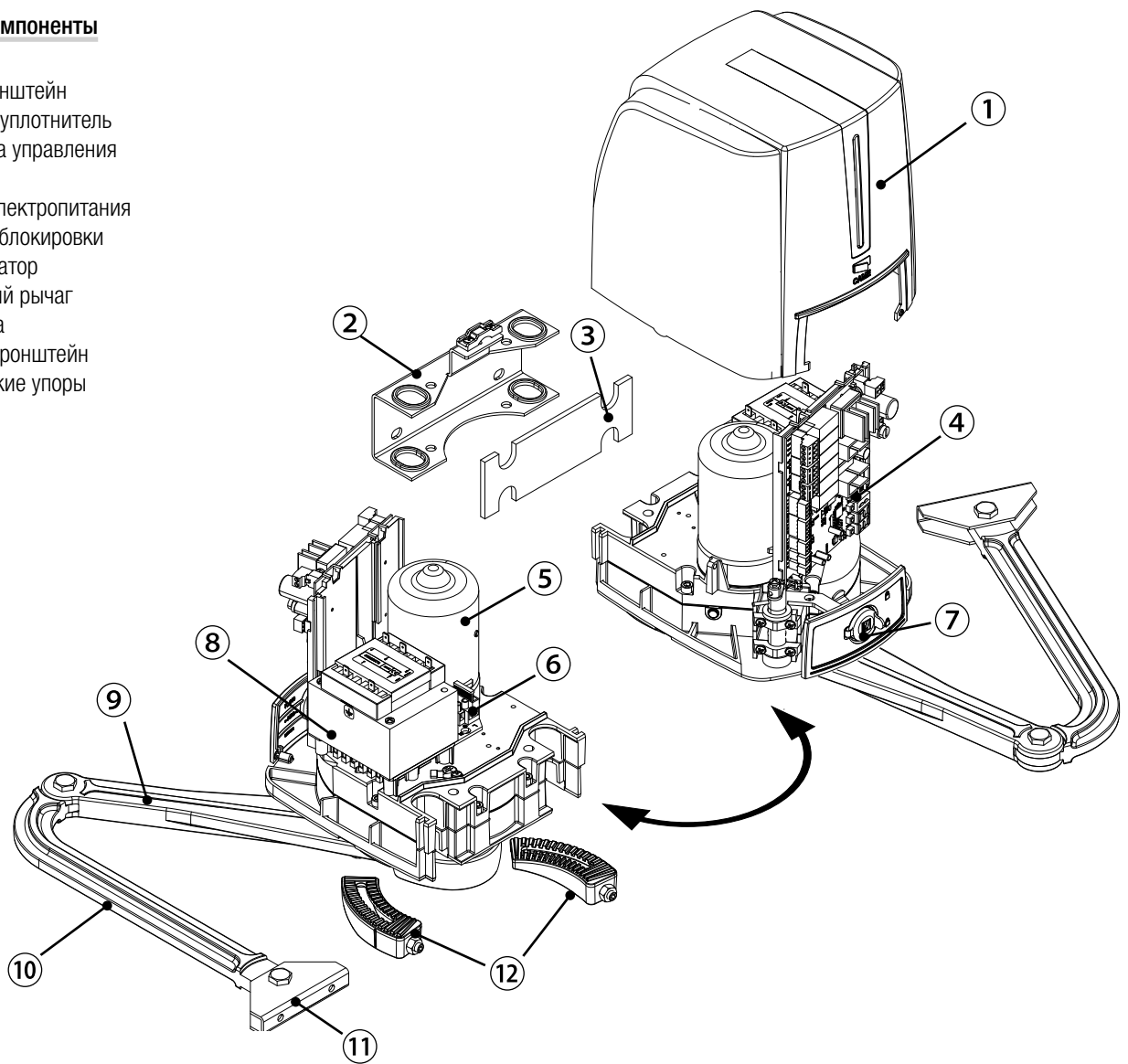
Габаритные размеры

(мм)



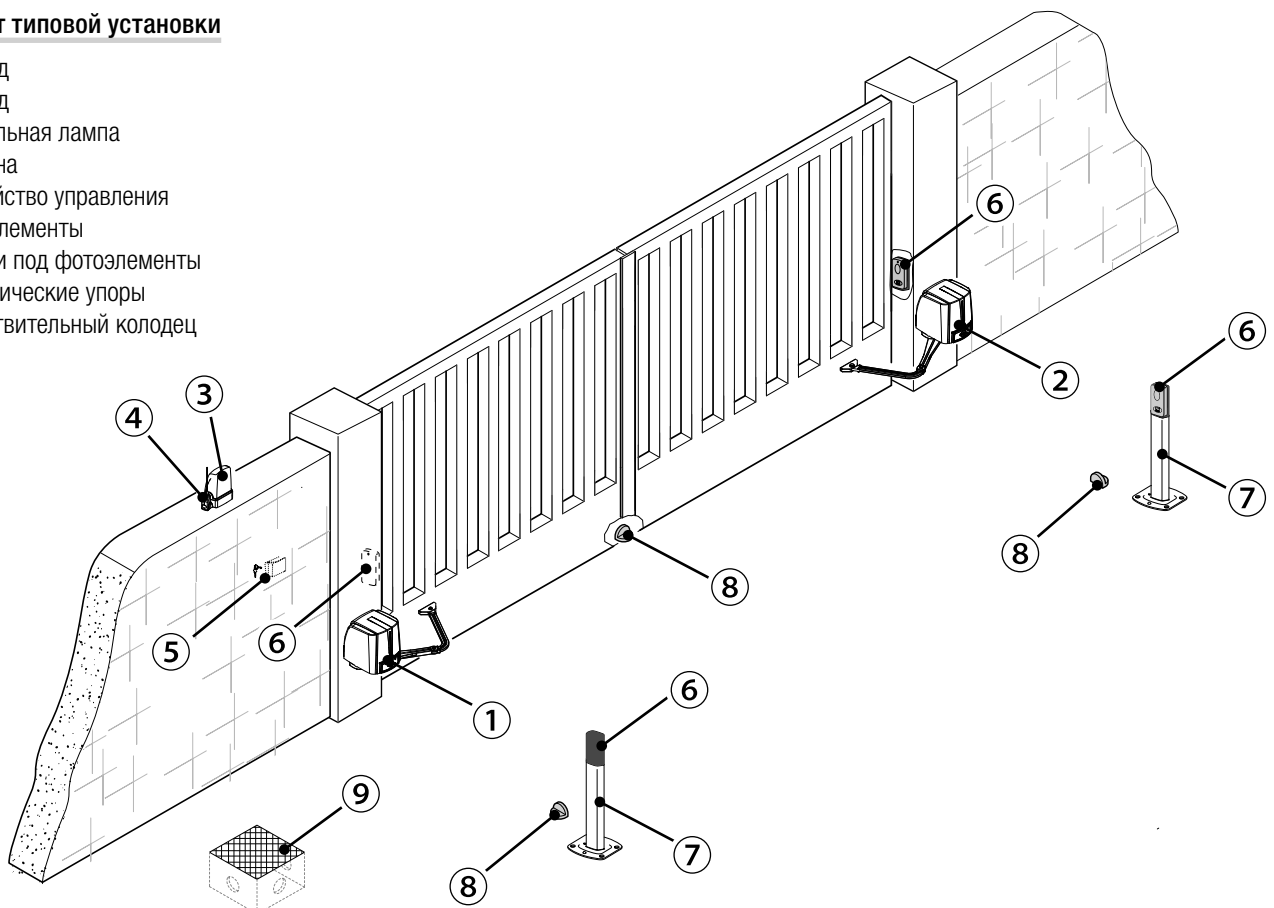
Основные компоненты

1. Крышка
2. Задний кронштейн
3. Резиновый уплотнитель
4. Плата блока управления
5. Привод
6. Контакты электропитания
7. Дверца разблокировки
8. Трансформатор
9. Передающий рычаг
10. Рычаг-труба
11. Передний кронштейн
12. Механические упоры

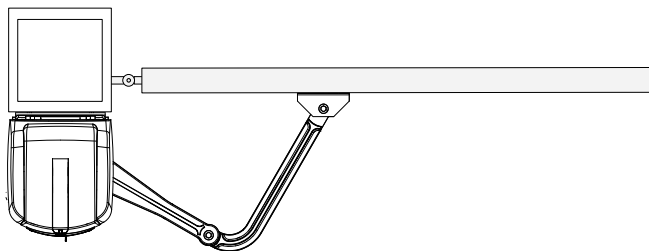


Вариант типовой установки

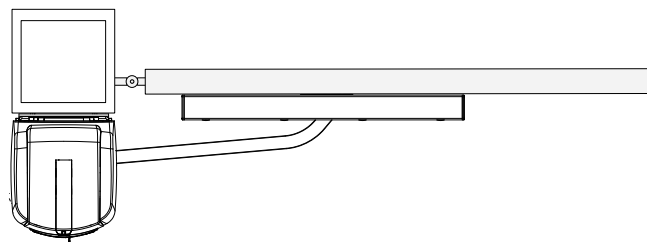
1. Привод
2. Привод
3. Сигнальная лампа
4. Антенна
5. Устройство управления
6. Фотоэлементы
7. Стойки под фотоэлементы
8. Механические упоры
9. Разветвительный колодец



Варианты типовой установки



Вариант установки с шарнирным рычагом (стандартный).



Вариант установки со скользящим рычагом и направляющей (STYLO-BD).

ОБЩИЕ ИНСТРУКЦИИ ПО МОНТАЖУ

△ Монтаж должен производиться квалифицированным персоналом в полном соответствии с требованиями действующих норм безопасности.

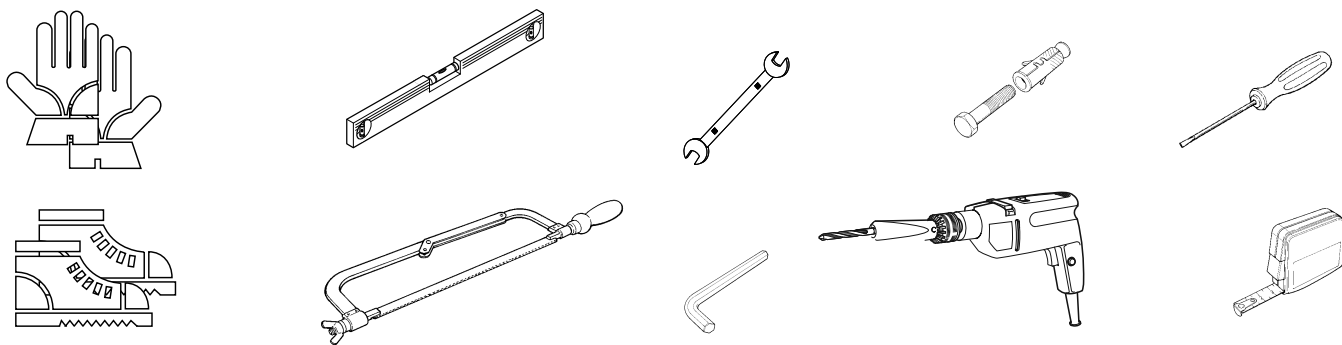
Предварительные проверки

△ Перед тем как приступить к монтажным работам, выполните следующее:

- Проверьте, чтобы конструкция ворот была достаточно прочной, петли находились в исправном состоянии, а между подвижными и неподвижными механизмами не было трения.
- Используйте прилагаемые механические упоры, если они не предусмотрены.
- Убедитесь в том, что место крепления привода защищено от возможных повреждений, а монтажная поверхность обладает достаточной прочностью.
- Для подключения к сети электропитания необходимо предусмотреть автоматический выключатель с расстоянием между контактами не менее 3 мм.
- ⚠ Убедитесь в том, чтобы между внутренними соединениями кабеля, обеспечивающими непрерывность контура безопасности, и другими токопроводящими частями была предусмотрена дополнительная изоляция.
- Приготовьте лотки и каналы для проводки кабеля, гарантирующие надежную защиту от механических повреждений.

Инструменты и материалы

Перед началом монтажных работ убедитесь в наличии всех необходимых инструментов и материалов, которые позволят произвести установку системы в полном соответствии с действующими нормами безопасности. На рисунке представлен минимальный набор инструментов, необходимых для проведения монтажных работ.



Тип и сечение кабелей

Подключение	Тип кабеля	Длина кабеля 1 < 15 м	Длина кабеля 15 < 30 м
Электропитание блока управления, ~230 В	H05RN-F	3G x 1,5 мм ²	3G x 2,5 мм ²
Электропитание двигателя/энкодера =24 В	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3 x 1,5 мм ²	3 x 2,5 мм ²
Сигнальная лампа		2 x 0,5 мм ²	
Фотоэлементы (передатчики)		2 x 0,5 мм ²	
Фотоэлементы (приемники)		4 x 0,5 мм ²	
Устройства управления и безопасности		2 x 0,5 мм ²	
Антенна	RG58	макс. 10 м	
Came Remote Protocol (CRP)	UTP CAT5	макс. 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 данной инструкции, следует руководствоваться технической документацией на соответствующее изделие.

МОНТАЖ

△ Приведенные ниже рисунки носят иллюстративный характер, так как пространство для крепления автоматики и дополнительных принадлежностей может меняться от случая к случаю. Выбор наиболее подходящего решения должен осуществляться установщиком на месте.

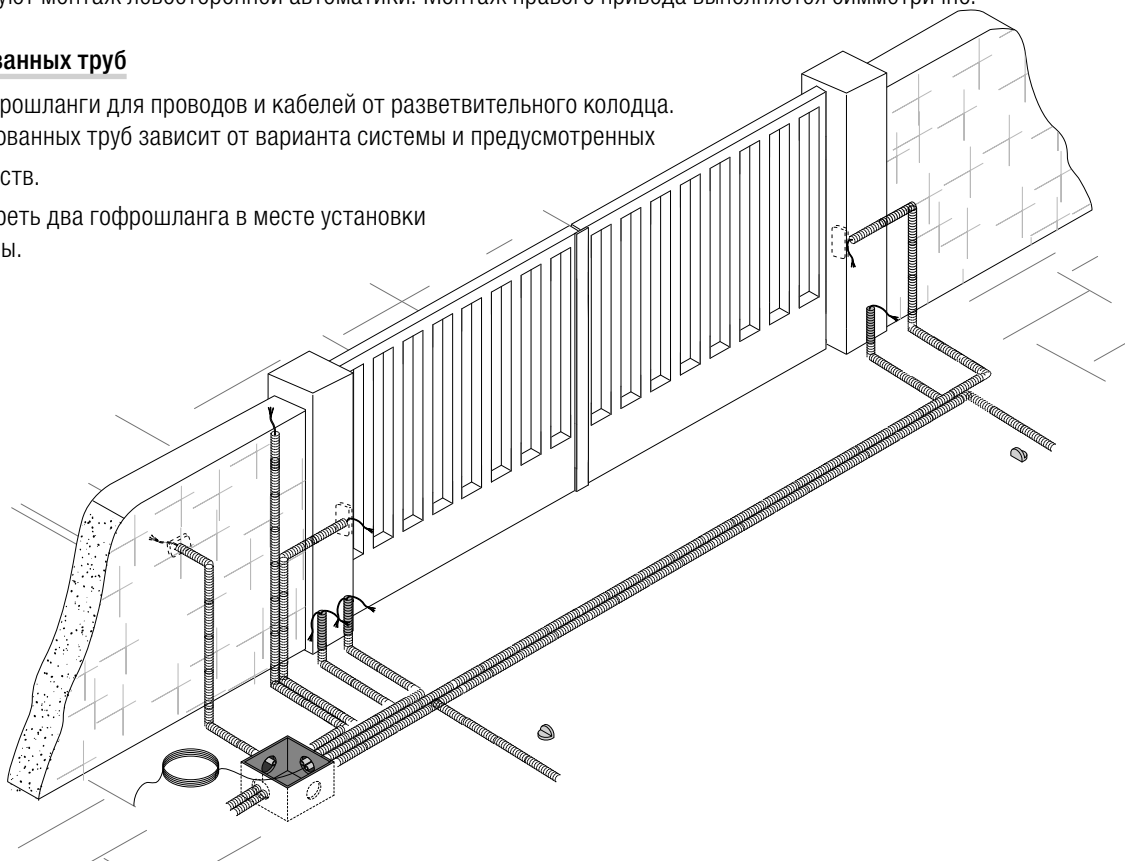
📖 Рисунки иллюстрируют монтаж левосторонней автоматики. Монтаж правого привода выполняется симметрично.

Прокладка гофрированных труб

Проложите трубы и гофрошланги для проводов и кабелей от разветвительного колодца.

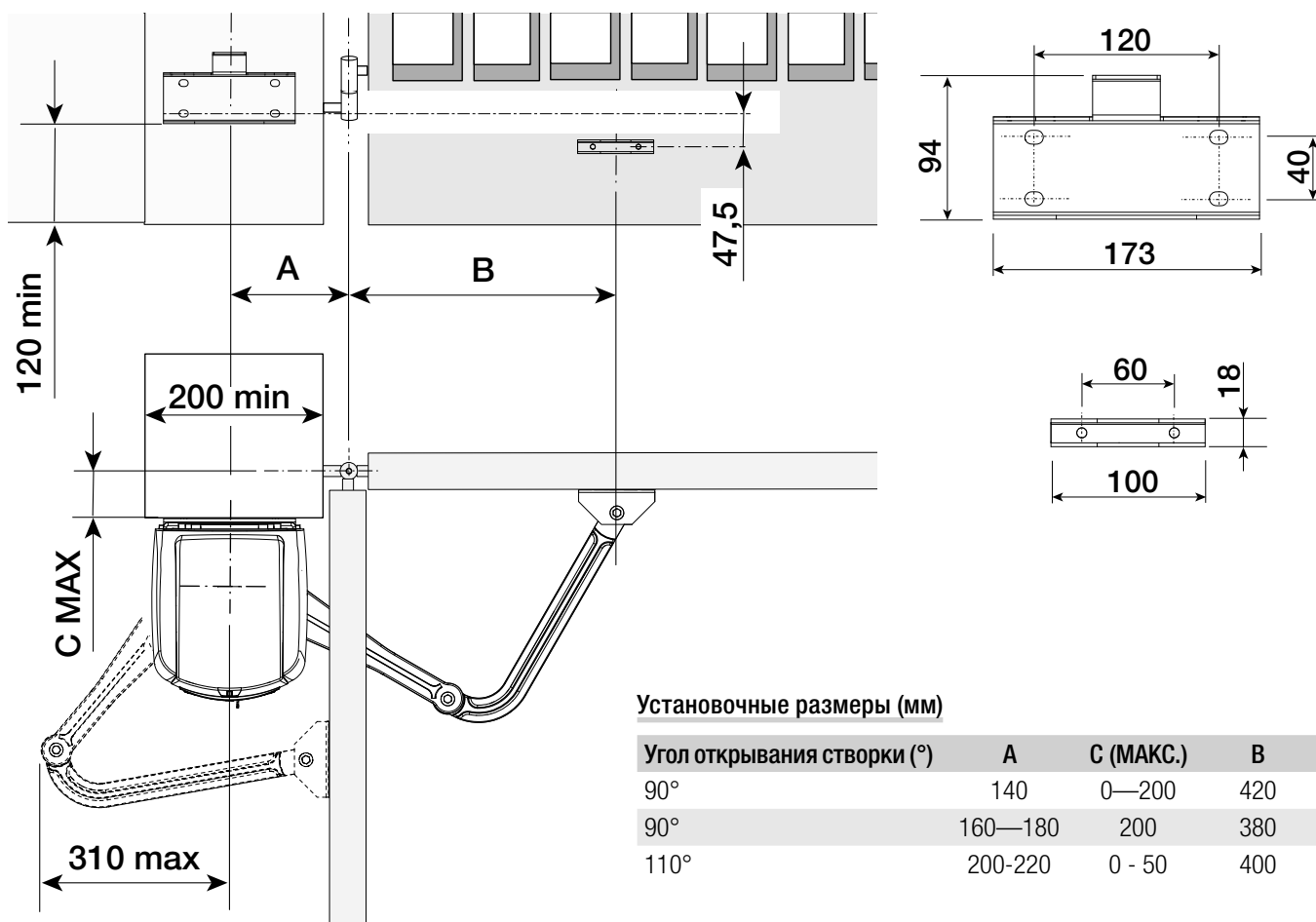
📖 Количество гофрированных труб зависит от варианта системы и предусмотренных дополнительных устройств.

Необходимо предусмотреть два гофрошланга в месте установки автоматической системы.



Монтаж кронштейнов

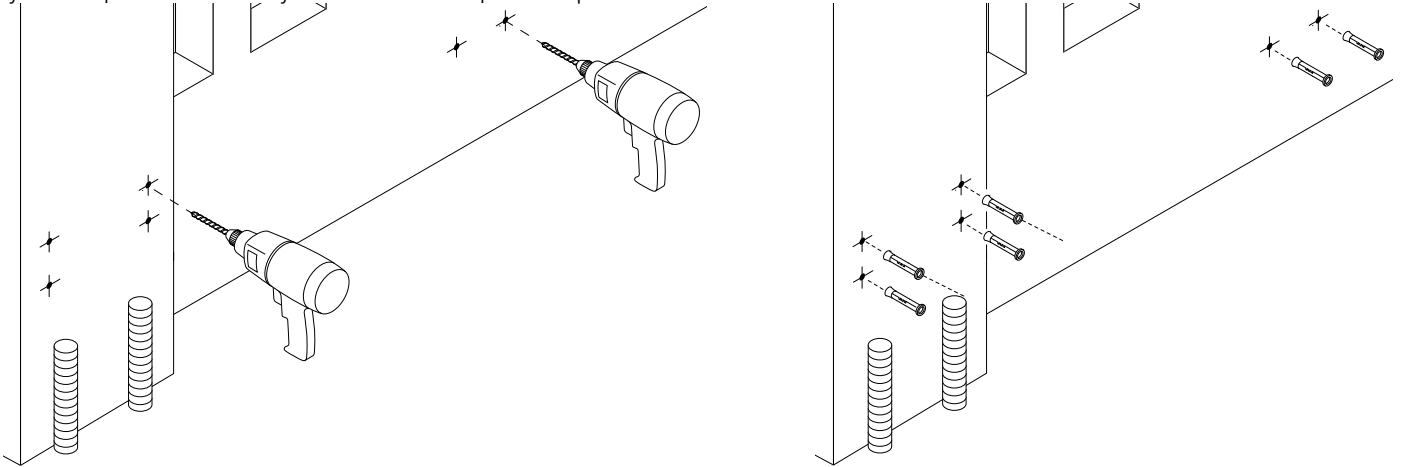
Определите место крепления переднего кронштейна и рассчитайте место крепления заднего кронштейна, соблюдая расстояния, указанные на рисунке и в таблице.



Обозначьте места крепления переднего и заднего кронштейнов. Расстояние между отверстиями кронштейнов приведено в разделе "Габаритные и установочные размеры".

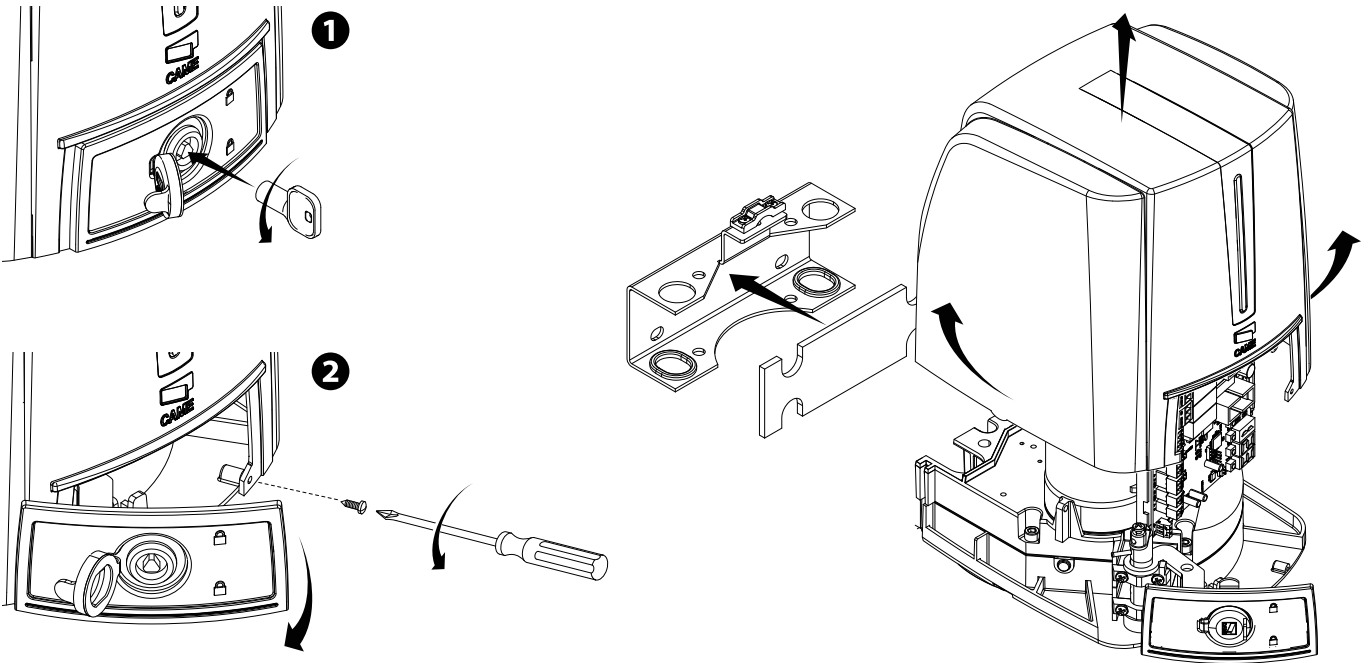
Просверлите крепежные отверстия, вставьте дюбели или используйте вкладыши, подходящие для крепежа пластин.

Все рисунки носят исключительно иллюстративный характер, поэтому выбор наиболее подходящего решения осуществляется установщиком на месте с учетом типа и толщины створки.



Перед установкой автоматики необходимо снять крышку, выполнив следующее:

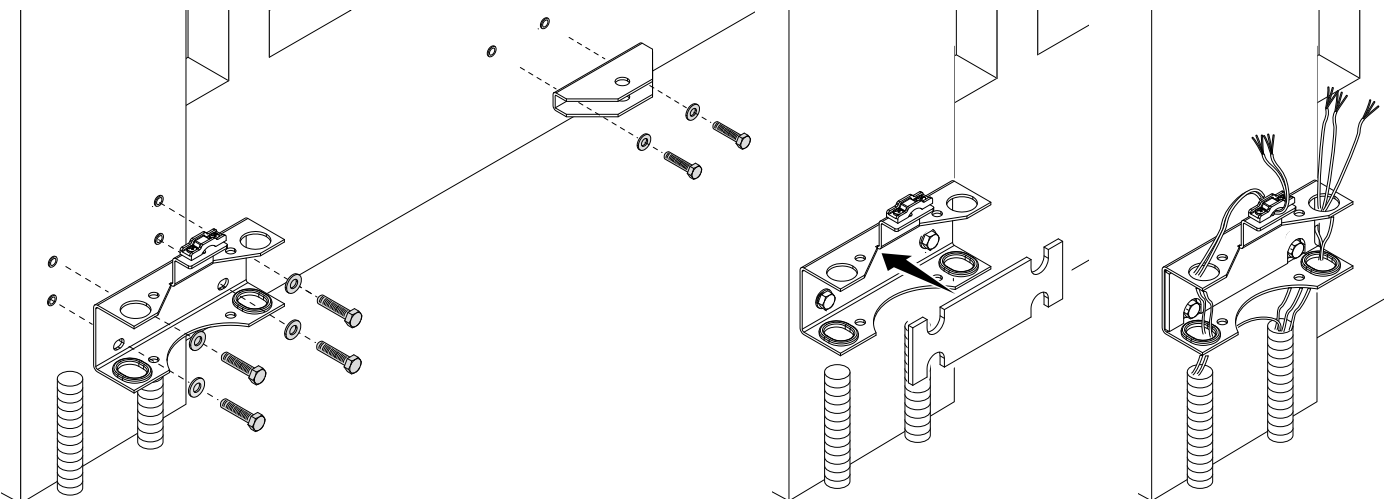
- откройте защитную крышку замка дверцы, вставьте трехгранный ключ и поверните его против часовой стрелки (1);
- откройте дверцу и отверните винт крепления крышки привода (2);
- снимите крышку, легонько приподняв ее с обеих сторон, и отсоедините задний кронштейн от привода (3).



Зафиксируйте кронштейны с помощью соответствующих крепежных деталей.

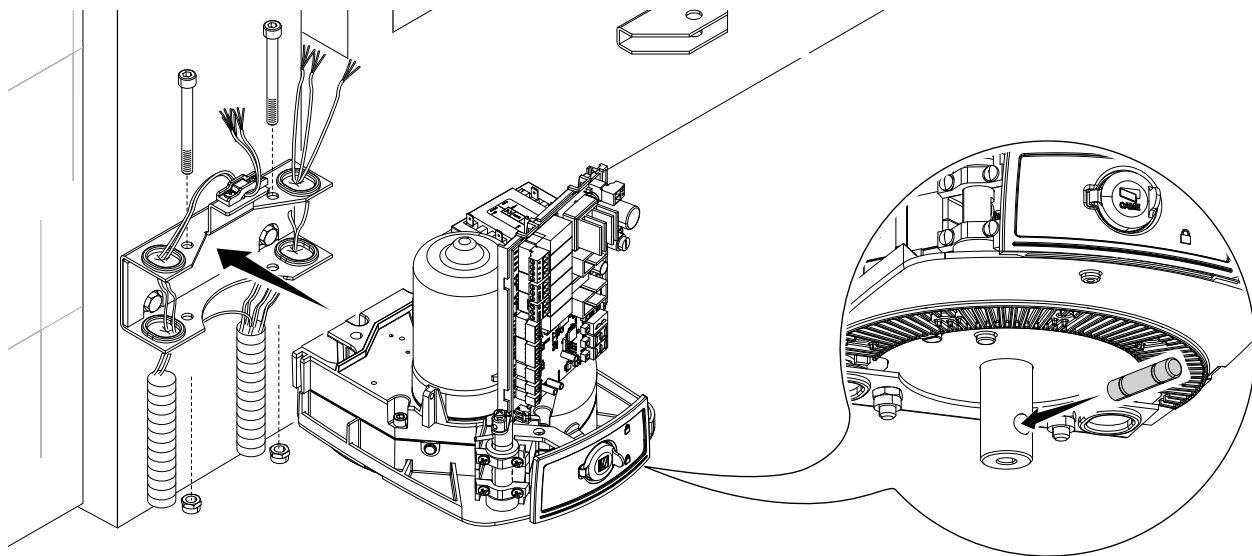
Вставьте резиновое уплотнение в задний кронштейн.

Выполните необходимые электрические подключения, используя лотки и каналы и фиксируя кабели на вилке заднего кронштейна.

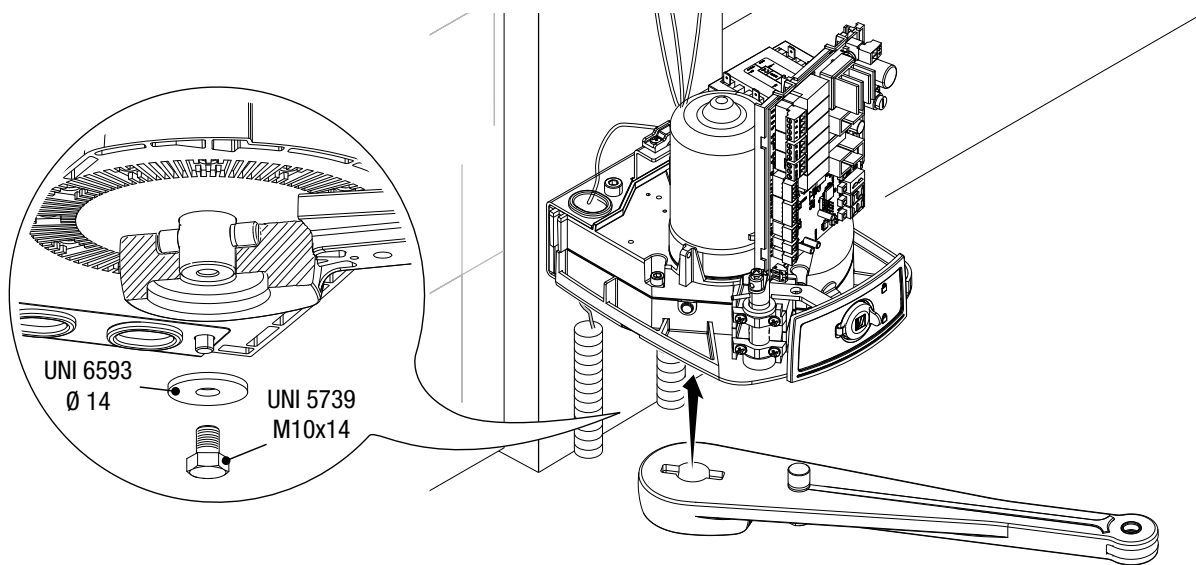


Крепление автоматики

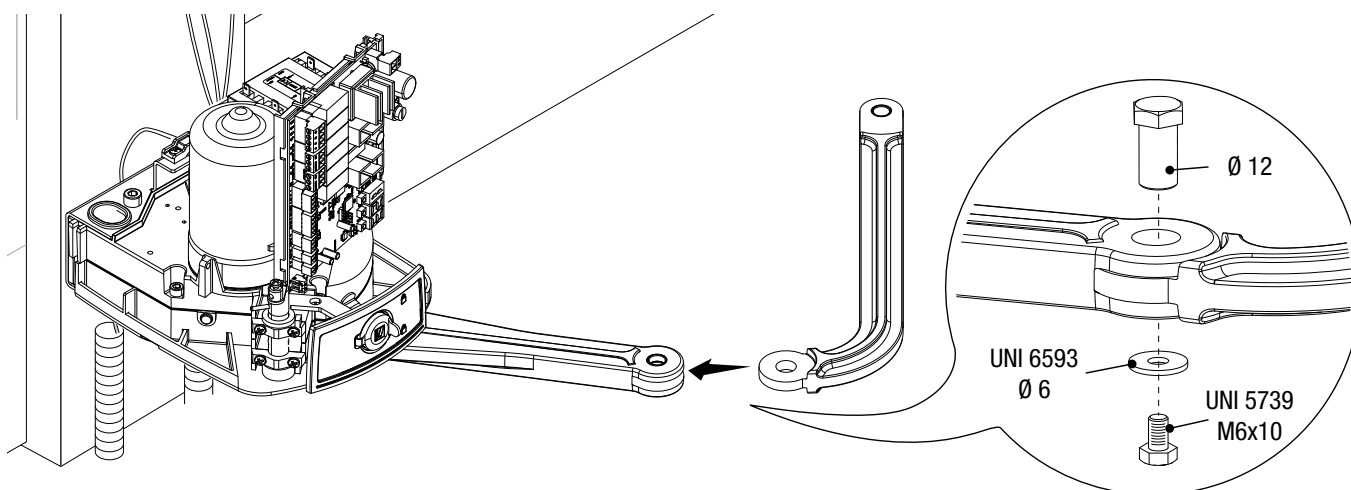
Вставьте привод в задний кронштейн и зафиксируйте его с помощью винтов и гаек.
Вставьте штифт в отверстие приводного вала.



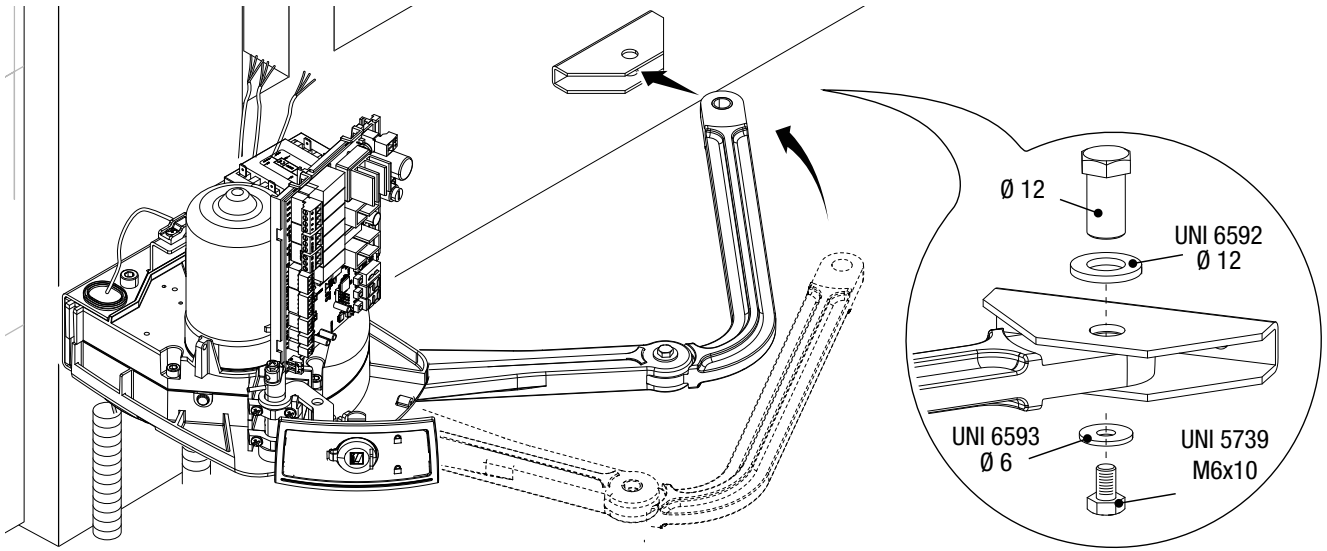
Прикрепите рычаг к приводному валу с помощью шайбы, предназначенной для медленновращающегося вала, и винта.



Прикрепите рычаг-трубу к рычагу передачи с помощью стержня, винта и шайбы.



Разблокируйте привод (см. раздел "РАЗБЛОКИРОВКА ПРИВОДА"), прикрепите рычаг-трубу к переднему кронштейну, как показано на рисунке.



Монтаж механических концевых выключателей

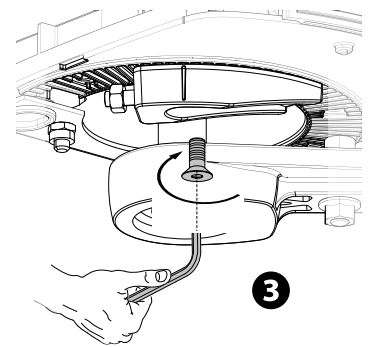
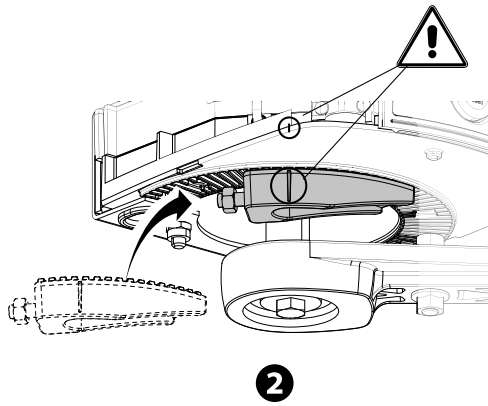
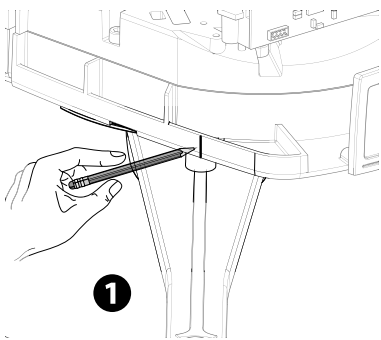
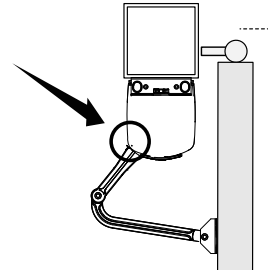
Разблокируйте привод.

При открывании:

Полностью откройте створку. Отметьте на корпусе место, соответствующее центру рычага (1).

Закройте створку вручную. Установите механический упор под корпус. Оставленная на корпусе отметина должна соответствовать пазу на упоре, как показано на рисунке (2).

Зафиксируйте упор с помощью винта (3).

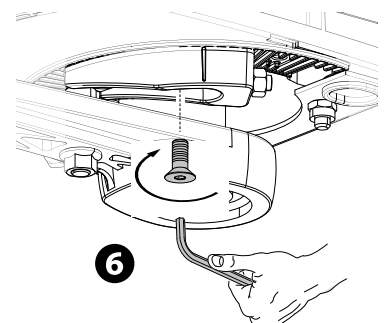
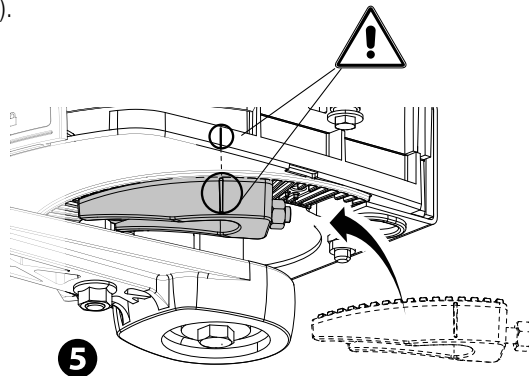
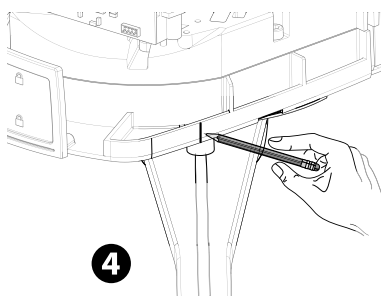
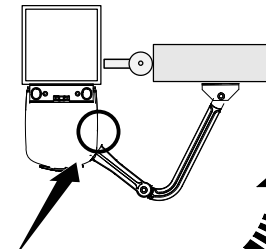


При закрывании:

Закройте створку. Отметьте на корпусе место, соответствующее центру рычага (4).

Откройте створку вручную. Установите второй механический упор, расположив его с противоположной стороны рычага. Оставленная на корпусе отметина должна соответствовать пазу на концевом выключателе (5).

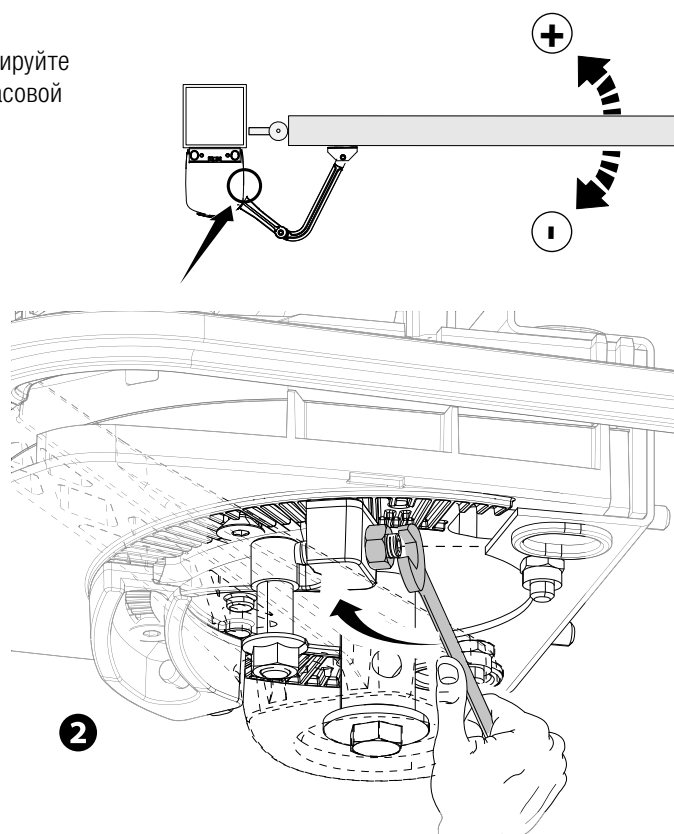
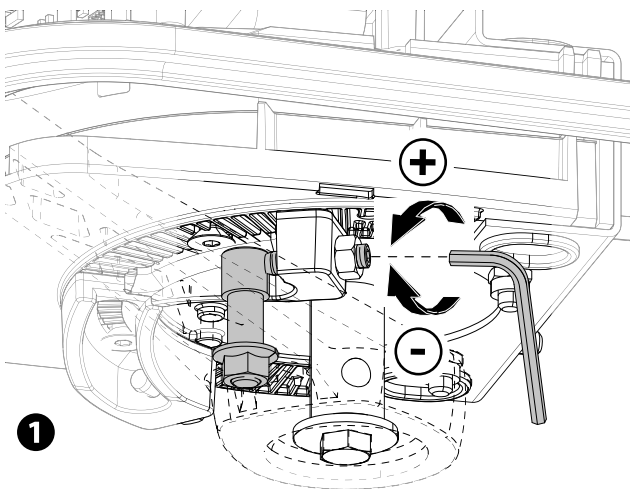
Зафиксируйте упор с помощью винта (6).



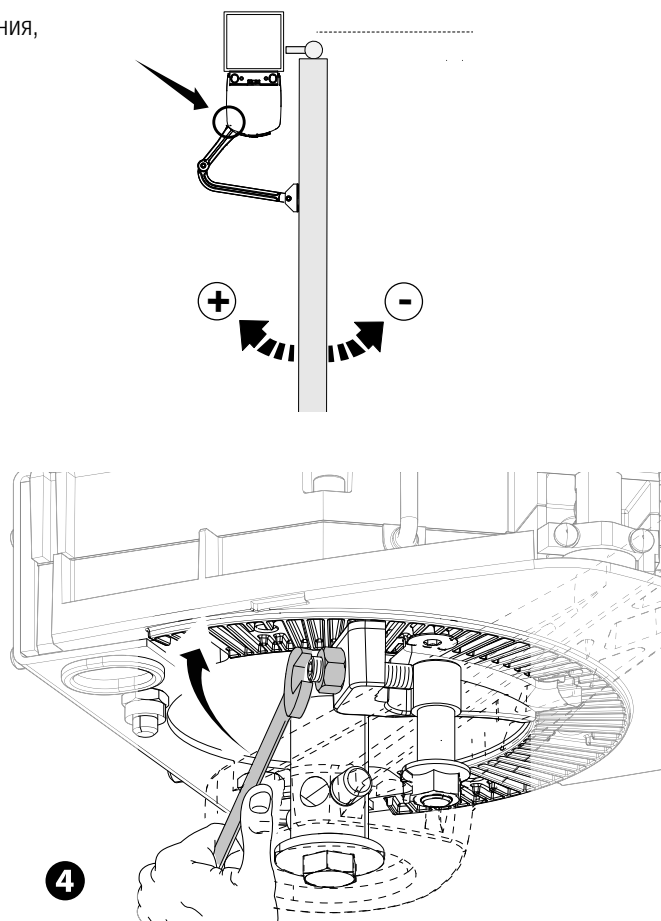
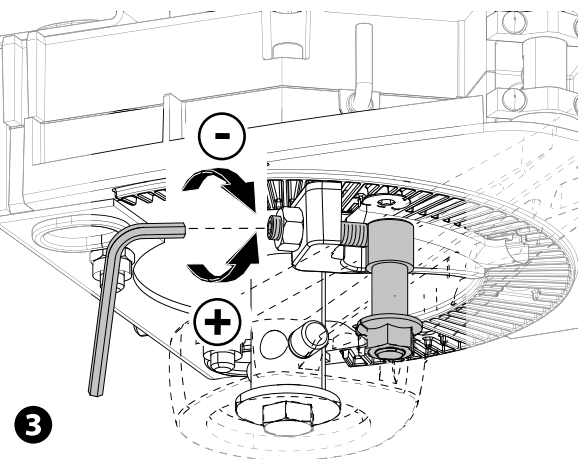
Регулировка крайних положений

Разблокировав привод и полностью закрыв створку ворот, отрегулируйте конечное положение закрывания, вращая установочный винт по часовой стрелке и обратно (1).

Зафиксируйте винт с помощью гайки (2).



Аналогичным образом отрегулируйте конечное положение открывания, вращая винт другого концевого выключателя (3 4).



ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ И ПРОГРАММИРОВАНИЕ

⚠ Внимание! Перед началом работ по эксплуатации, ремонту, настройке и регулировке блока управления отключите сетевое электропитание и/или отсоедините аккумуляторы.

Все подключения защищены плавкими предохранителями.

ПРЕДОХРАНИТЕЛЕЙ

ZL65

LINE - Входной

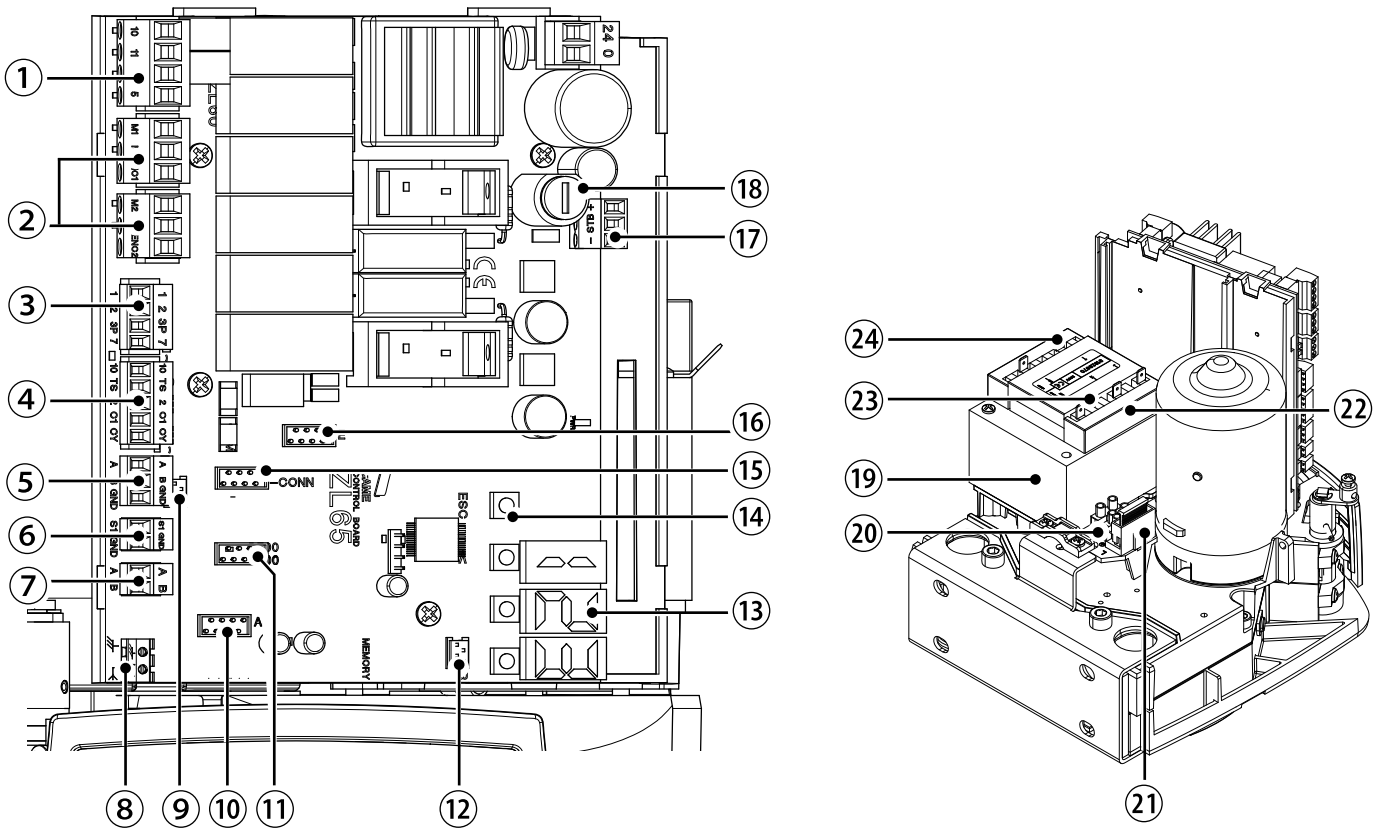
2 A-F = 230 В

ACCESSORIES - Аксессуары

2 A

Основные компоненты

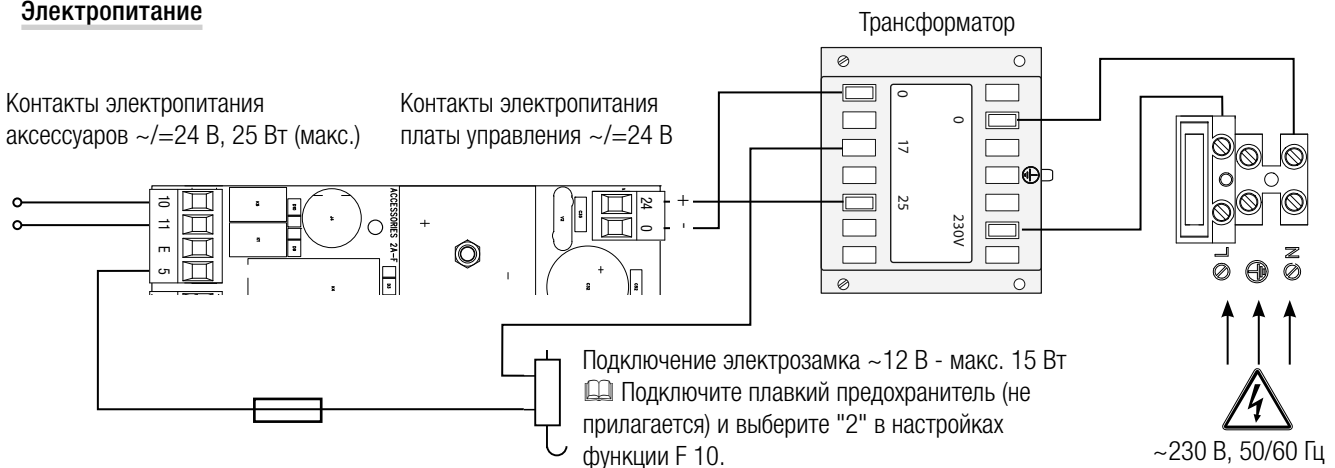
- | | |
|---|---------------------------------------|
| 1. Контакты подключения сигнальных устройств | 13. Дисплей |
| 2. Контакты подключения приводов с энкодером | 14. Кнопки программирования |
| 3. Колодка подключения устройств управления | 15. Разъем для платы RIO-CONN |
| 4. Контакты подключения устройств безопасности | 16. Разъем для платы RSE |
| 5. Контакты подключения CRP | 17. Контакты для модуля RGP1 |
| 6. Контакты подключения кодонаборной клавиатуры | 18. Предохранитель аксессуаров |
| 7. Контакты подключения проксимити-устройств | 19. Трансформатор |
| 8. Контакты подключения антенны | 20. Контакты электропитания |
| 9. Разъем для модуля CONNECT GW | 21. Входной предохранитель |
| 10. Разъем для платы радиоприемника AF | 22. Место установки модуля CONNECT GW |
| 11. Разъем для платы R700/R800 | 23. Место размещения модуля RGP1 |
| 12. Разъем для карты памяти | 24. Место размещения платы RLB |



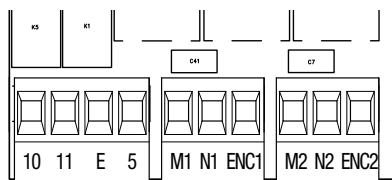
Электропитание

Контакты электропитания аксессуаров $\sim/=\text{24 В}$, 25 Вт (макс.)

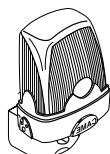
Контакты электропитания платы управления $\sim/=\text{24 В}$



Устройства сигнализации



Лампа-индикатор "Ворота открыты"
(макс. нагрузка контакта $\sim/ = 24 \text{ В} \text{ — } 3 \text{ Вт}$) См. настройки функции "F 10".



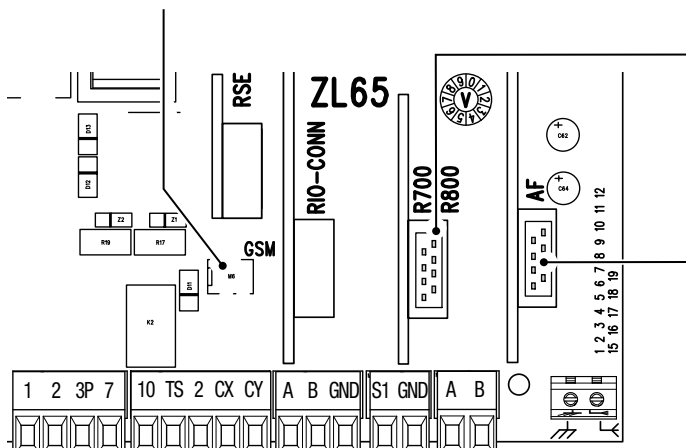
Выход подключения сигнальной лампы или лампы цикла.
(Макс. нагрузка: $\sim/ = 24 \text{ В}, 25 \text{ Вт}$). См. настройки функции "F 18".

Устройства управления

ВНИМАНИЕ! Перед тем как установить любую плату (например: AF, R800), ОТКЛЮЧИТЕ ЭЛЕКТРОПИТАНИЕ и отсоедините аккумуляторы при их наличии.

Разъем для модуля CONNECT GW

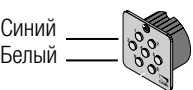
CONNECT GW не работает, если подключается модуль RGP1 или плата RSE.



Разъем для платы R700 (для использования проксимити-считывателя или считывателя магнитных карт) или R800 (для использования кодонаборной клавиатуры).

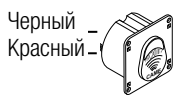
Разъем под плату радиоприемника AF (AF868 или AF43S) для дистанционного управления

Антенна с кабелем RG58 для дистанционного управления.



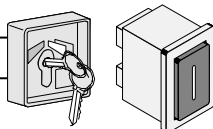
Синий
Белый

Кодонаборная клавиатура

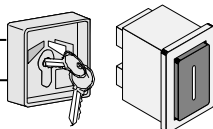


Черный
Красный

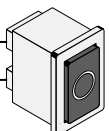
Проксимити-считыватель или считыватель магнитных карт



Функция "ОТКРЫТЬ-ЗАКРЫТЬ-ИЗМЕНИТЬ НАПРАВЛЕНИЕ" (пошаговое управление) с помощью устройства управления (Н.О. контакты). В качестве альтернативы при программировании функций можно установить режим "ОТКРЫТЬ-СТОП-ЗАКРЫТЬ-СТОП" (пошаговый режим). См. настройки функции "F 7".

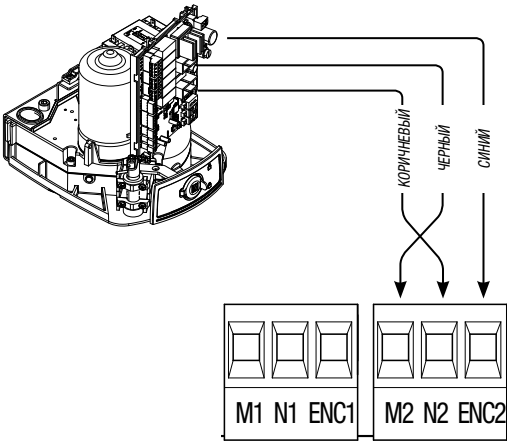
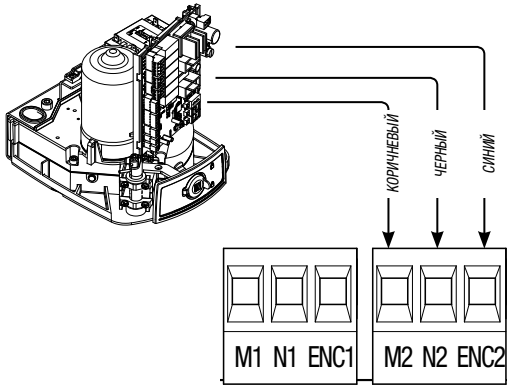


Функция "ЧАСТИЧНОЕ ОТКРЫВАНИЕ/ПРОПУСК ПЕШЕХОДА" с помощью устройства управления (Н.О. контакты) См. настройки функции "F 8".

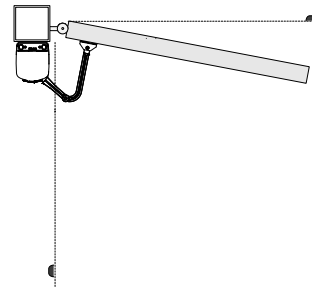


Кнопка "СТОП" (Н.З. контакты). Данная кнопка позволяет остановить движение ворот с последующим исключением цикла автоматического закрывания. Чтобы створка возобновила движение, необходимо нажать соответствующую кнопку управления или брелока-передатчика. См. настройки функции "F 1".

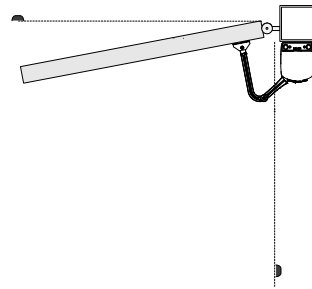
Подключение автоматики



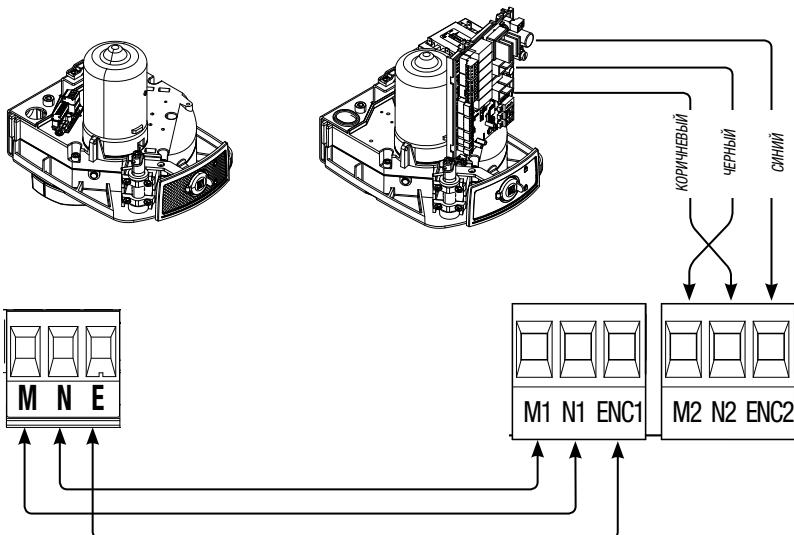
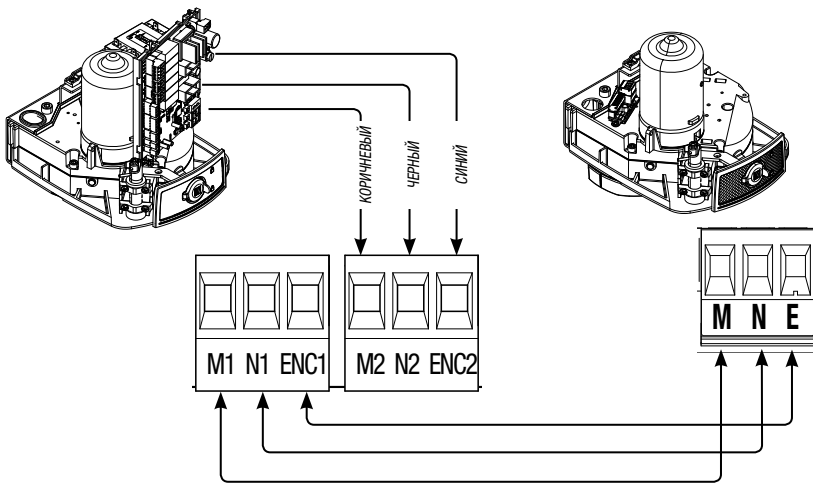
Электрические подключения:
автоматика, установленная слева (вид изнутри).
(Подключение по умолчанию)



Электрические подключения:
автоматика, установленная справа (вид изнутри).



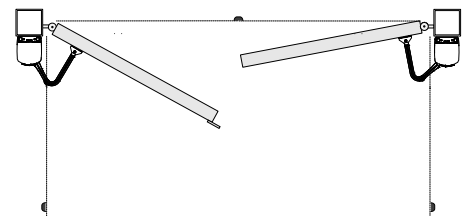
Подключение автоматики и привода



Электрические подключения:
левосторонняя автоматика и установленный
справа привод (вид изнутри) с задержкой авто-
матики при закрывании.
(Подключение по умолчанию)

FA7024CB

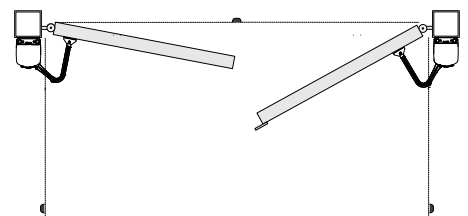
FA7024



Электрические подключения:
правосторонняя автоматика и установленный
слева привод (вид изнутри) с задержкой автома-
тики при закрывании.

FA7024

FA7024CB



Устройства безопасности

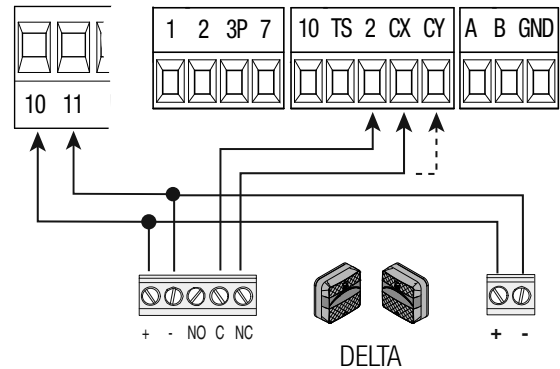
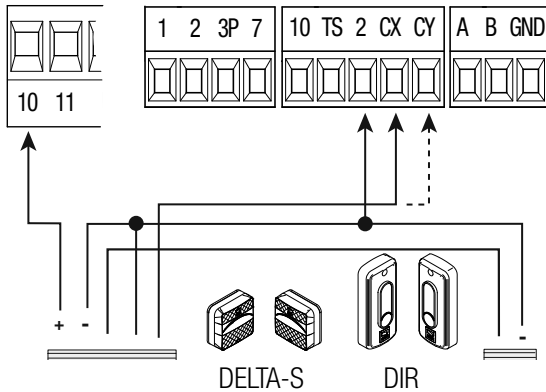
Фотоэлементы

Выполните конфигурацию контактов CX или CY (Н.3.), предназначенных для подключения устройств безопасности, например, фотоэлементов, соответствующих требованиям норматива EN 12978.

Режим работы контактов CX (Функция F2) или CY (Функция F3) выбирается в меню "Функции". Могут быть выбраны следующие режимы работы:

- C1: "Открытие в режиме закрывания". Размыкание контактов во время закрывания ворот приводит к изменению направления движения на противоположное, вплоть до полного открывания.
- C2: "Закрывание в режиме открывания". Размыкание контактов во время открывания ворот приводит к изменению направления движения на противоположное, вплоть до полного закрывания.
- C3: "Частичный стоп". Остановка движущихся ворот с последующим включением автоматического режима закрывания (если эта функция выбрана);
- C4: "Обнаружение препятствия". Ворота останавливаются при обнаружении препятствия и возобновляют движение после его исчезновения или устранения.

📖 Если контакты CX и CY не используются, отключите их при программировании функций.



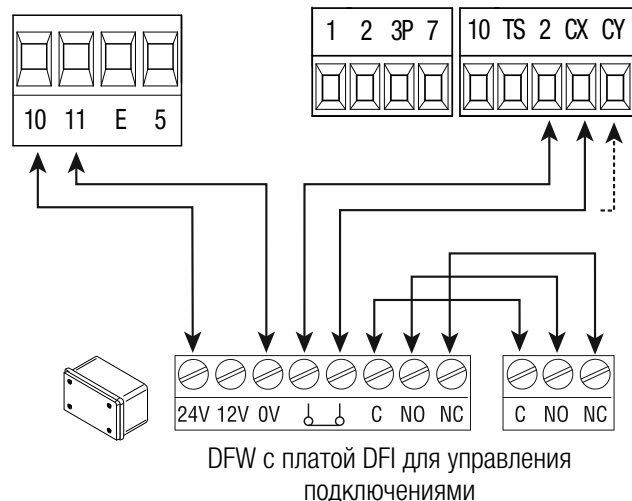
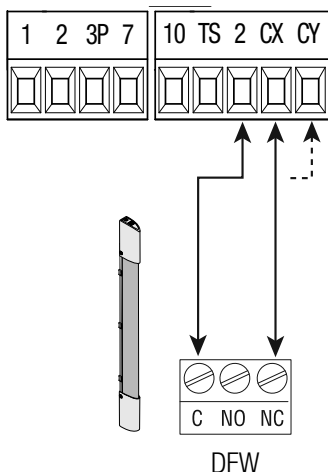
Чувствительные профили

Выполните конфигурацию контактов CX или CY (Н.3.), предназначенных для подключения устройств безопасности, например, чувствительных профилей, соответствующих требованиям норматива EN 12978.

Режим работы контактов CX (Функция F2) или CY (Функция F3) выбирается в меню "Функции". Могут быть выбраны следующие режимы работы:

- C7 "Открытие в режиме закрывания". Размыкание контактов во время закрывания ворот приводит к изменению направления движения на противоположное, вплоть до полного открывания.
- C8 "Закрывание в режиме открывания". Размыкание контактов во время открывания ворот приводит к изменению направления движения на противоположное, вплоть до полного закрывания.

📖 Если контакты CX и CY не используются, отключите их при программировании функций.

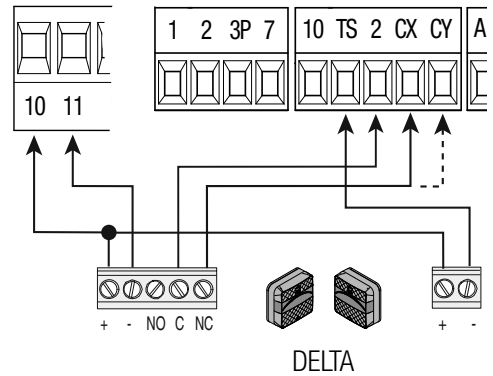
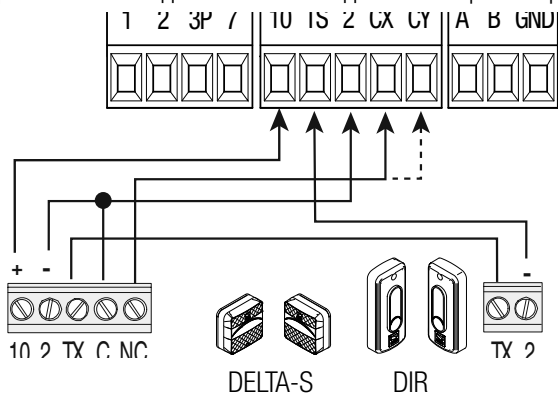


Подключение устройств безопасности (тестирование)

Каждый раз при подаче команды на открывание или закрывание блок управления проверяет работоспособность устройств безопасности (например: фотоэлементов).

При обнаружении отклонений в работе устройств безопасности любая команда управления блокируется, а на дисплее появляется сообщение "E 4".

Для этого типа подключения необходимо активировать функцию "F 5".



Беспроводные устройства

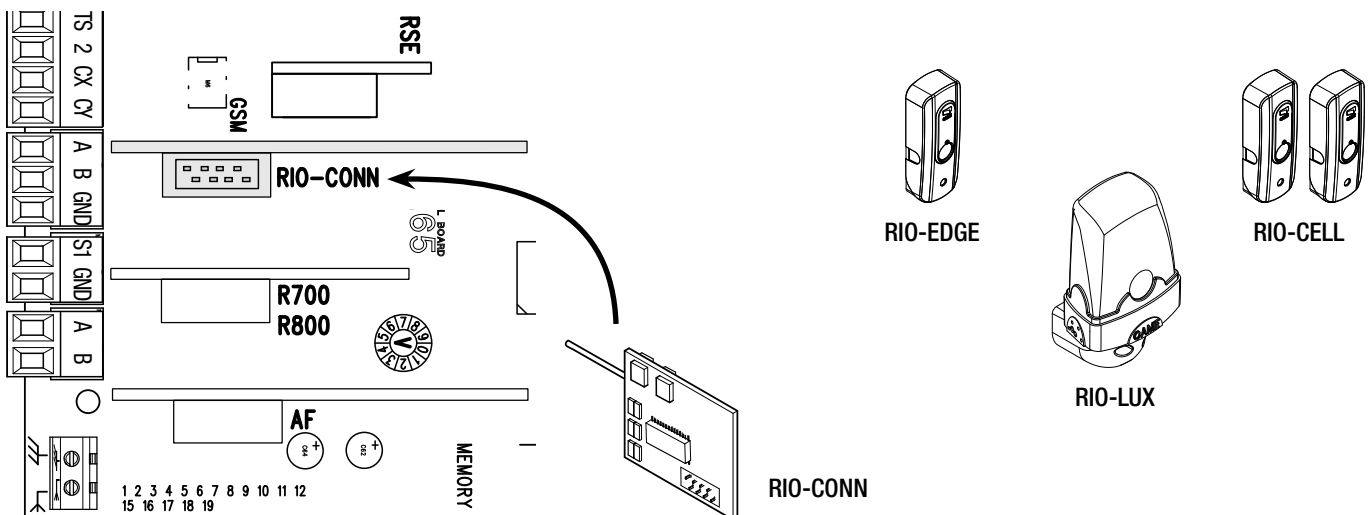
Вставьте плату RIO-CONN в специальный разъем на плате блока управления.

Выберите функцию, присваиваемую беспроводному устройству (F65, F66, F67 и F68).

Выполните настройку беспроводных устройств (см. инструкцию настраиваемого аксессуара).

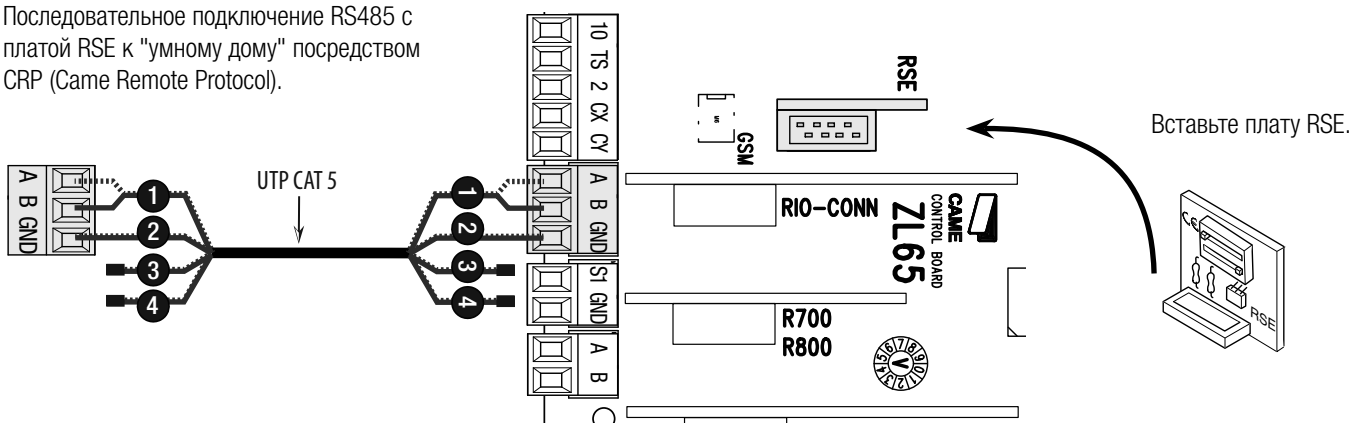
Если устройства не настроены с помощью платы RIO-CONN, на дисплее появится сообщение об ошибке "E18".

В случае радиопомех беспроводная система блокирует нормальную работу автоматики, а на дисплее появляется сообщение об ошибке "E17".

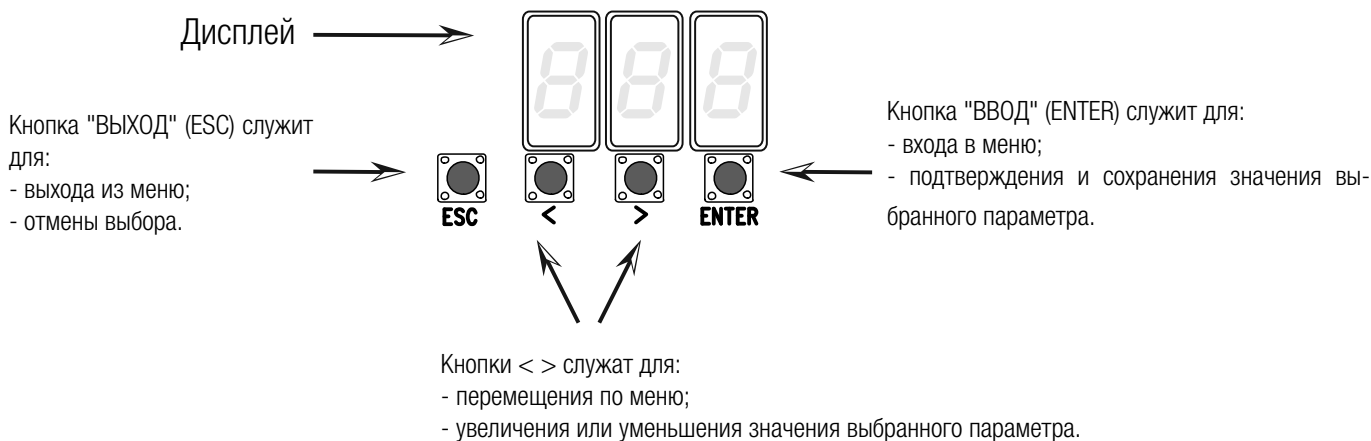


Подключение к Came Remote Protocol (CRP)

Последовательное подключение RS485 с платой RSE к "умному дому" посредством CRP (Came Remote Protocol).

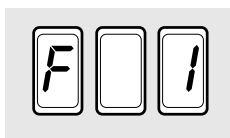
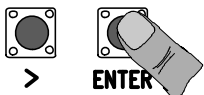


Описание устройств программирования

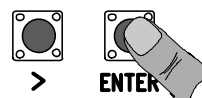
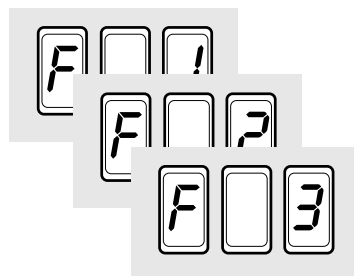
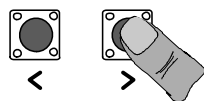


Навигация по меню

Чтобы войти в меню, нажмите кнопку "ВВОД" (ENTER) и удерживайте ее не менее 1 секунды.

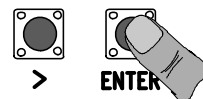
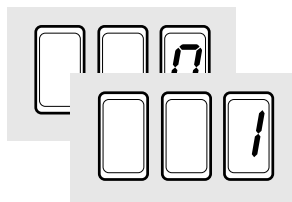
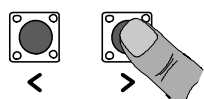


Используйте кнопки со стрелками для перемещения с одной строки меню на другую...



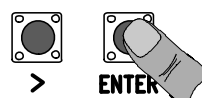
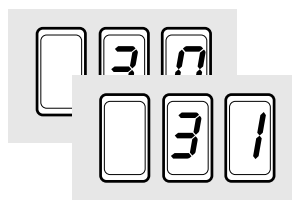
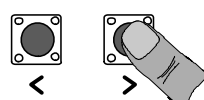
...затем нажмите кнопку "ВВОД" (ENTER).

Те же кнопки используются для перехода в подменю...

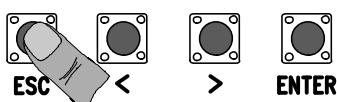


...затем нажмите кнопку "ВВОД" (ENTER).

Используйте кнопку ">" для увеличения или "<" для уменьшения значения...



Сохраните введенное значение, нажав ENTER...




...чтобы выйти из меню, подождите 10 секунд или нажмите ESC.


Таблица функций

F 1	Функция "Стоп" (1-2)
F 2	Функция, присвоенная входным контактам 2-CX
F 3	Функция, присвоенная входным контактам 2-CY
F 5	Функция самодиагностики устройств безопасности
F 6	Функция управления в режиме "Присутствие оператора"
F 7	Режим управления для контактов 2-7
F 8	Режим управления для контактов 2-3P
F 9	Функция обнаружения препятствия при остановленном приводе
F 10	Лампа-индикатор "Ворота открыты" или включение электрозамка
F 11	Отключение энкодера
F 12	Функция замедленного начала движения.
F 13	Дожим при закрывании
F 14	Функция выбора типа считывателя
F 16	Функция "Молоток"
F 18	Функция лампы дополнительного освещения
F 19	Время автоматического закрывания
F 20	Время автоматического закрывания после частичного открывания
F 21	Время предварительного включения лампы
F 22	Время работы
F 23	Время задержки при открывании
F 24	Время задержки при закрывании
F 26	Время функции "Молоток"
F 27	Время функции электрозамка
F 28	Регулировка скорости движения
F 30	Регулировка скорости замедления
F 33	Регулировка скорости работы привода во время калибровки
F 34	Чувствительность системы защиты во время движения
F 35	Чувствительность системы защиты во время замедления
F 36	Регулировка частичного открывания
F 37	Установка начальной точки замедления привода M1 во время открывания
F 38	Установка начальной точки замедления привода M1 во время закрывания
F 39	Установка начальной точки остановки привода M1 во время открывания
F 40	Установка начальной точки остановки привода M1 во время закрывания
F 41	Установка начальной точки замедления привода M2 во время открывания
F 42	Установка начальной точки замедления привода M2 во время закрывания
F 43	Установка начальной точки остановки привода M2 во время открывания
F 44	Установка начальной точки остановки привода M2 во время закрывания
F 46	Установка количества приводов
F 49	Выбор режима синхронной работы
F 50	Сохранение данных в карте памяти
F 51	Считывание данных с карты памяти
F 56	Номер периферийного устройства
F 63	Изменение скорости COM
F 65	Функция, присвоенная входным контактам RIO-EDGE [T1]
F 66	Функция, присвоенная входным контактам RIO-EDGE [T2]
F 67	Функция, присвоенная входным контактам RIO-CELL [T1]
F 68	Функция, присвоенная входным контактам RIO-CELL [T2]
U 1	Добавление пользователей с разными функциями управления
U 2	Удаление пользователя
U 3	Удаление всех пользователей
A 1	Модель привода
A 2	Тест привода
A 3	Калибровка движения
A 4	Сброс параметров
A 5	Количество рабочих циклов
H 1	Версия программного обеспечения

Меню "Функции"

 **ВАЖНО!** Начните программирование с функций "МОДЕЛЬ ПРИВОДА" (А 1), "КОЛИЧЕСТВО ПРИВодОВ" (F46), "ТЕСТ ПРИВодОВ" (A2) и "КАЛИБРОВКА ДВИЖЕНИЯ" (A3).

 Программирование можно выполнять, только когда автоматика не работает.

 В памяти можно сохранить до 25 пользователей.

F 1 Функция "Стоп" [1-2]	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = Включена
Вход Н.З. – Данная функция позволяет остановить ворота с последующим исключением цикла автоматического закрывания. Для возобновления движения ворот необходимо использовать соответствующее устройство управления. Устройство безопасности подключается к контактам [1-2].	
F 2 Устройство управления, подключенное к 2-СХ:	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
Вход Н.З. – Возможность присвоить: C1 = открывание в режиме закрывания при срабатывании фотоэлементов, C2 = закрывание в режиме открывания при срабатывании фотоэлементов, C3 = частичный стоп, C4 = обнаружение препятствия, C7 = открывание в режиме закрывания при срабатывании чувствительных профилей, C8 = закрывание в режиме открывания при срабатывании чувствительных профилей.  Функция C3 ("Частичный стоп") появляется только при активации функции F 19 ("Время автоматического закрывания").	
F 3 Устройство управления, подключенное к 2-СУ:	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
Вход Н.З. – Возможность присвоить: C1 = открывание в режиме закрывания при срабатывании фотоэлементов, C2 = закрывание в режиме открывания при срабатывании фотоэлементов, C3 = частичный стоп, C4 = обнаружение препятствия, C7 = открывание в режиме закрывания при срабатывании чувствительных профилей, C8 = закрывание в режиме открывания при срабатывании чувствительных профилей.  Функция C3 ("Частичный стоп") появляется только при активации функции F 19 ("Время автоматического закрывания").	
F 5 Самодиагностика устройств безопасности	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = CX / 2 = CY / 4 = CX+CY
После каждой команды открыть или закрыть блок управления проверяет исправность работы фотоэлементов.  Для беспроводных устройств функция самодиагностики всегда активна.	
F 6 Присутствие оператора	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = Включена
Открывание и закрывание ворот осуществляются при постоянном нажатии кнопки управления. Кнопка управления открыванием, подключенная к контактам 2-3P, и кнопка управления закрыванием, подключенная к контактам 2-7. При этом все другие устройства управления, включая брелоки-передатчики, заблокированы.	
F 7 Устройство управления, подключенное к [2-7]	0 = Пошаговый (по умолчанию) / 1 = Последовательный
Устройство управления, подключенное к контактам 2-7, управляет в пошаговом (открыть-закрыть-изменить направление) или последовательном (открыть-стоп-закрыть-стоп) режиме.	
F 8 Устройство управления, подключенное к [2-3P]	0 = Пропуск пешехода (по умолчанию) / 1 = Частичное открывание
Устройство управления, подключенное к 2-3P, дает команду на пропуск пешехода (полное открывание второй створки) или частичное открывание (частичное открывание второй створки; угол открывания зависит от процента, указанного в функции F36) ворот.	
F 9 Обнаружение препятствия при остановленном приводе	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = Включена
Если устройства безопасности (фотоэлементы или чувствительные профили) обнаруживают препятствие при остановленных, закрытых или открытых воротах, привод останавливает работу.	
F 10 Лампа-индикатор "Ворота открыты" или включение электрозамка	0 = включена, если ворота открыты или находятся в движении (по умолчанию) / 1 = при открывании лампа мигает с частотой один раз в полсекунды; при закрывании лампа мигает с частотой один раз в секунду; лампа включена, когда ворота открыты; лампа выключена, когда ворота закрыты / 2 = электрозамок включен.
Данная лампа отображает состояние ворот. Сигнализационное устройство подключено к контактам 10-5 или, в качестве альтернативы, дает команду электрозамку, подключенному к выходу 17 V трансформатора и контакту 5.  В последнем случае подключите плавкий предохранитель 3,15 А.	
F 11 Энкодер	0 = Включена (по умолчанию) / 1 = Отключена
Функция управления замедлением, обнаружением препятствий и чувствительностью системы защиты.	
F 12 Задержка при начале движения	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = Включена
При получении команды открыть или закрыть ворота створка движется медленно первые несколько секунд.	
F 13 Дожим при закрывании	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = Минимальный дожим / 2 = Средний дожим / 3 = Максимальный дожим
При достижении крайнего положения закрывания приводы выполняют небольшой дожим створок.	
F 14 Выбор типа считывателя	0 = управление посредством проксимити-считывателя или считывателя магнитных карт / 1 = управление посредством кодонаборной клавиатуры (по умолчанию)
Установка типа считывателя для управления автоматикой.	
F 16 Функция "Молоток"	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = Включена
Прежде чем выполнить команду на открывание и закрывание, ворота давят на механический упор в течение нескольких секунд, помогая тем самым открыть электрозамок. Время функции устанавливается с помощью функции F26.	
F 18 Функция лампы дополнительного освещения	0 = Сигнальная лампа (по умолчанию) / 1 = Лампа цикла

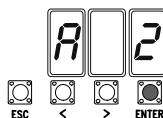
<p>Контактный выход 10-Е. Сигнальная лампа мигает во время движения ворот. Режим лампы цикла: светодиодная лампа остается включенной от начала открывания до полного закрывания ворот, включая время ожидания перед автоматическим закрыванием.</p>	
F 19 Время автоматического закрывания	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = 1 секунда / ... / 180 = 180 секунд
<p>Время ожидания автоматического закрывания с момента достижения створкой крайнего положения открывания. Регулируется в диапазоне от 1 до 180 с. Функция автоматического закрывания не работает при срабатывании устройств безопасности в результате обнаружения препятствия, после нажатия кнопки "Стоп" или при временном отключении электропитания.</p>	
F 20 Время автоматического закрывания после частичного открывания	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = 1 секунда / ... / 180 = 180 секунд
<p>Время ожидания автоматического закрывания с момента получения команды на частичное открывание. Регулируется в диапазоне от 1 до 180 с. Функция автоматического закрывания не работает при срабатывании устройств безопасности в результате обнаружения препятствия, после нажатия кнопки "Стоп" или при временном отключении электропитания.</p>	
F 21 Время предварительного включения лампы	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = 1 секунда / ... / 10 = 10 секунд
<p>Регулировка времени предварительного включения сигнальной лампы, подключенной к контактам 10-Е, перед каждым циклом. Время предварительного включения сигнальной лампы может быть отрегулировано в диапазоне от 1 до 10 с.</p>	
F 22 Время работы	5 = 5 секунд / ... / 120 = 120 секунд (по умолчанию) / ... / 180 = 180 секунд.
<p>Время работы приводов при открывании и закрывании. Время регулируется в диапазоне от 5 до 180 с.</p>	
F 23 Время задержки при открывании	0 = 0 секунд / ... / 2 = 2 секунды (по умолчанию) / ... / 10 = 10 секунд.
<p>После команды на открывание привод М1 начинает работу с задержкой. Время задержки может быть отрегулировано в диапазоне от 1 до 2 с.</p>	
F 24 Время задержки при закрывании	0 = 0 секунд / ... / 5 = 5 секунды (по умолчанию) / ... / 25 = 25 секунд.
<p>После автоматического закрывания или команды закрыть ворота привод М2 начинает работу с задержкой. Время задержки может быть отрегулировано в диапазоне от 1 до 5 с.</p>	
F 26 Время функции "Молоток"	1 = 1 секунда (по умолчанию) / 2 = 2 секунды
<p>После команды на открывание и закрывание ворот, привод производит дожим в течение времени, регулируемого в диапазоне от 1 до 2 секунд.</p>	
F 27 Время функции электрозамка	1 = 1 секунда (по умолчанию) / 4 = 4 секунды
<p>После команды на открывание и закрывание электрозамок разблокируется на время, указанное в диапазоне от 1 до 4 секунд.</p>	
F 28 Скорость движения	60 = Минимальная скорость / ... / 100 = Максимальная скорость (по умолчанию)
<p>Установка скорости открывания и закрывания ворот в процентном отношении. Для приводов FA7024CB минимальное значение скорости составляет 50.</p>	
F 30 Скорость замедления	10 = Минимальная скорость / ... / 50 = Скорость (по умолчанию) / ... / 60 = Максимальная скорость
<p>Установка скорости замедления при открывании и закрывании ворот в процентном отношении. Для приводов FA7024CB минимальное значение скорости составляет 30.</p>	
F 33 Скорость во время регулировки	20 = Минимальная скорость / ... / 50 = Скорость (по умолчанию) / ... / 60 = Максимальная скорость
<p>Регулировка скорости движения во время калибровки, выраженная в процентах.</p>	
F 34 Чувствительность при движении	10 = максимальная чувствительность / ... / 100 = минимальная чувствительность (по умолчанию)
<p>Данная функция позволяет отрегулировать чувствительность системы защиты во время движения.</p>	
F 35 Чувствительность при замедлении движения	10 = максимальная чувствительность / ... / 100 = минимальная чувствительность (по умолчанию)
<p>Регулировка чувствительности системы защиты во время замедления.</p>	
F 36 Регулировка частичного открывания	10 = 10% от общей траектории движения / ... / 40 = 40% от общей траектории движения (по умолчанию) / ... / 80 = 80% от общей траектории движения
<p>Регулировка частичного открывания ворот в процентном отношении к полному открыванию.</p>	
F 37 Начальная точка замедления во время открывания привода М1	10 = 10% от траектории движения / ... / 25 = 25% от траектории движения (по умолчанию) / ... / 70 = 70% от траектории движения
<p>Регулировка позволяет определить начало замедления створки, управляемой приводом М1, при открывании в процентном отношении ко всей траектории движения. Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".</p>	
F 38 Начальная точка замедления во время закрывания привода М1	10 = 10% от траектории движения / ... / 25 = 25% от траектории движения (по умолчанию) / ... / 60 = 60% от траектории движения
<p>Регулировка позволяет определить начало замедления створки, управляемой приводом М1, при закрывании в процентном отношении ко всей траектории движения. Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".</p>	
F 39 Начальная точка остановки при открывании привода М1	1 = 1% от общей траектории движения / ... / 10 = 10% от общей траектории движения (по умолчанию)
<p>Регулировка позволяет определить начальную точку остановки привода М1 при открывании в процентном отношении ко всей траектории движения. Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".</p>	
F 40 Начальная точка остановки при закрывании привода М1	1 = 1% от общей траектории движения / ... / 10 = 10% от общей траектории движения (по умолчанию)
<p>Регулировка позволяет определить начальную точку остановки привода М1 при закрывании в процентном отношении ко всей траектории движения. Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".</p>	

F 41 Начальная точка замедления привода M2 во время открывания	10 = 10% от траектории движения / ... / 25 = 25% от траектории движения (по умолчанию) / ... / 60 = 60% от траектории движения
<p>Регулировка позволяет определить начало замедления створки, управляемой приводом M2, при открывании в процентном отношении ко всей траектории движения.</p> <p> Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".</p>	
F 42 Начальная точка замедления привода M2 во время закрывания	10 = 10% от траектории движения / ... / 25 = 25% от траектории движения (по умолчанию) / ... / 60 = 60% от траектории движения
<p>Регулировка позволяет определить начало замедления створки, управляемой приводом M2, при закрывании в процентном отношении ко всей траектории движения.</p> <p> Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".</p>	
F 43 Начальная точка остановки привода M1 при открывании	1 = 1% от общей траектории движения / ... / 10 = 10% от общей траектории движения (по умолчанию)
<p>Регулировка позволяет определить начальную точку остановки привода M2 при открывании в процентном отношении ко всей траектории движения.</p> <p> Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".</p>	
F 44 Начальная точка остановки привода M2 при закрывании	1 = 1% от общей траектории движения / ... / 10 = 10% от общей траектории движения (по умолчанию)
<p>Регулировка позволяет определить начальную точку остановки привода M2 при закрывании в процентном отношении ко всей траектории движения.</p> <p> Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".</p>	
F 46 Количество приводов	0 = M1 и M2 (по умолчанию) / 1 = M2
<p>Функция позволяет указать количество приводов, подключенных к блоку управления.</p>	
F 49 Выбор режима синхронной работы	0 = Отключена (по умолчанию) / 3 = CRP
<p>Функция позволяет активировать Came Remote Protocol.</p>	
F 50 Сохранение данных	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = Включена
<p>Данная функция позволяет сохранять на карте памяти данные о пользователях и настройки.</p> <p> Эта функция доступна только в том случае, если в плату блока управления вставлена карта памяти.</p>	
F 51 Считывание данных	0 = Отключена (по умолчанию) / 1 = Включена
<p>Загрузка сохраненных на карте памяти данных.</p> <p> Эта функция доступна только в том случае, если в плату блока управления вставлена карта памяти.</p>	
F 56 Номер периферийного устройства	1 ----> 225
<p>Настройка позволяет установить номер периферийного устройства, от 1 до 255, для каждой платы при наличии в системе нескольких автоматических устройств.</p>	
F 63 Изменение скорости COM	0 = 1200 бод / 1 = 2400 бод / 2 = 4800 бод / 3 = 9600 бод / 4 = 14400 бод / 5 = 19200 бод / 6 = 38400 бод / 7 = 57600 бод / 8 = 115200 бод
<p>Регулировка скорости обмена данными в системе подключений CRP (Came Remote Protocol).</p>	
F65 Беспроводное соединение RIO-EDGE [T1]	0 = Отключено (по умолчанию) / 7 = P7 / 8 = P8
<p>Беспроводное устройство безопасности (RIO-EDGE), присвоенное одной из следующих функций на выбор: P7 = открывание во время закрывания, P8 = закрывание во время открывания.</p> <p>Для программирования смотрите инструкции, прилагаемые к устройству.</p> <p> Эта функция доступна только в том случае, если в плату блока управления вставлена плата RIO-CONN.</p>	
F66 Беспроводное соединение RIO-EDGE [T2]	0 = Отключено (по умолчанию) / 7 = P7 / 8 = P8
<p>Беспроводное устройство безопасности (RIO-EDGE), присвоенное одной из следующих функций на выбор: P7 = открывание во время закрывания, P8 = закрывание во время открывания.</p> <p>Для программирования смотрите инструкции, прилагаемые к устройству.</p> <p> Эта функция доступна только в том случае, если в плату блока управления вставлена плата RIO-CONN.</p>	
F67 Беспроводное соединение RIO-CELL [T1]	0 = Отключено (по умолчанию) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4
<p>RIO-CELL присваивается одна из следующих функций на выбор: P1 = открывание в режиме закрывания; P2 = закрывание во время открывания; P3 = частичный стоп; P4 = обнаружение препятствия.</p> <p>Для программирования смотрите инструкции, прилагаемые к устройству.</p> <p> Эта функция доступна только в том случае, если в плату блока управления вставлена плата RIO-CONN.</p>	
F68 Беспроводное соединение RIO-CELL [T2]	0 = Отключено (по умолчанию) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4

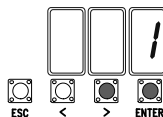
RIO-CELL присваивается одна из следующих функций на выбор: P1 = открывание в режиме закрывания; P2 = закрывание во время открывания; P3 = частичный стоп; P4 = обнаружение препятствия. Для программирования смотрите инструкции, прилагаемые к устройству. Эта функция доступна только в том случае, если в плату блока управления вставлена плата RIO-CONN.	
U 1 Создание пользователя	1 = Пошаговый режим (открыть-закреть) / 2 = Последовательный режим (открыть-стоп-закреть-стоп) / 3 = Только открыть / 4 = Частичное открывание
Добавление до 25 пользователей и присвоение каждому из них выбранных из предусмотренных функций. Добавление осуществляется с помощью брелока-передатчика или другого устройства управления (см. раздел, посвященный СОЗДАНИЮ ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ С ПРИСВОЕННОЙ КОМАНДОЙ УПРАВЛЕНИЯ).	
U 2 Удаление пользователя	
Удаление отдельно взятого пользователя (см. раздел "УДАЛЕНИЕ ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ").	
U 3 Удаление пользователей	0 = Отключена / 1 = Удаление всех пользователей
Удаление всех пользователей из памяти.	
A 1 Модель привода	1 = SWN20 - SWN25 (по умолчанию) / 2 = FA7024CB
Выбор привода, используемого в системе.	
A 2 Тест приводов	0 = Отключена / 1 = Включена.
Проверка направления вращения приводов (см. раздел "ТЕСТ ПРИВодОВ").	
A 3 Калибровка движения	0 = Отключена / 1 = Включена.
Автоматическая калибровка движения (см. раздел "КАЛИБРОВКА ДВИЖЕНИЯ"). Регулировка доступна только в том случае, если активирована функция "Энкодер".	
A 4 Сброс параметров	0 = Отключена / 1 = Включена.
Внимание! Настройки по умолчанию восстанавливаются, и калибровка движения сбрасывается.	
A 5 Количество рабочих циклов	0 = Количество выполненных команд / 1 = Обнуление счетчика
Функция позволяет отображать количество выполненных команд или сбрасывать их (001 = 100 команд; 010 = 1000 команд; 100 = 10000; 999 = 99900; CSI = техобслуживание)	
H 1 Версия ПО	
Отображает версию прошивки.	

Проверка приводов

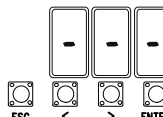
Выберите "A2".
Подтвердите, нажав "ВВОД" (ENTER).



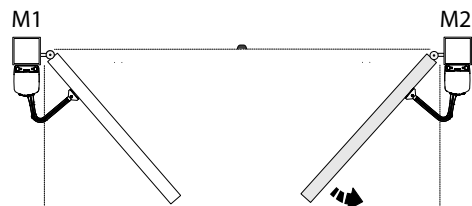
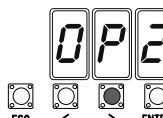
Выберите 1 и нажмите ENTER, чтобы подтвердить выполнение теста приводов.



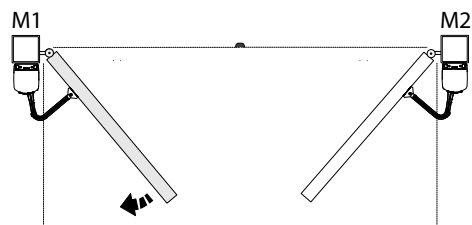
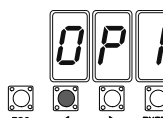
На дисплее появится надпись [---] в ожидании команды.



Нажмите на кнопку со стрелкой «>» и убедитесь в том, что створка, управляемая вторым приводом (M2), начала открываться.
 Примечание: если створка закрывается, поменяйте фазы привода.



Выполните ту же процедуру с кнопкой, отмеченной стрелкой «<», чтобы проверить работу створки, управляемой первым приводом (M1).
 Примечание: если створка закрывается, поменяйте фазы привода.



Калибровка движения

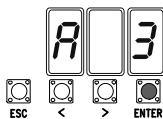
Перед тем как отрегулировать движение створок, установите ворота в средней точке траектории движения, убедитесь в отсутствии каких-либо препятствий и наличии механических упоров открывания и закрывания.

Использование механических упоров является обязательным.

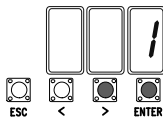
Важно! Во время калибровки все устройства безопасности будут отключены.

Выберите "A3".

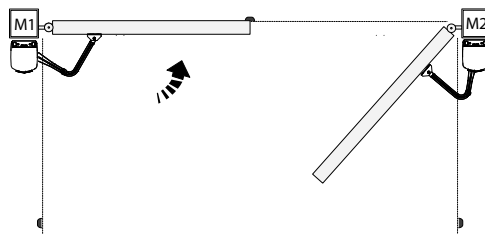
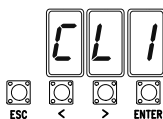
Подтвердите, нажав "ВВОД" (ENTER).



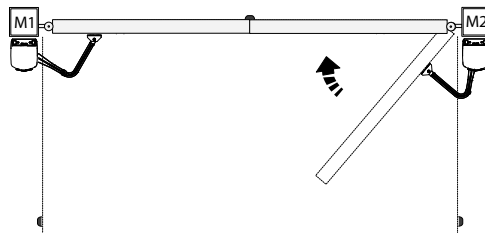
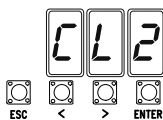
Выберите 1 и нажмите ENTER, чтобы подтвердить выполнение автоматической калибровки движения.



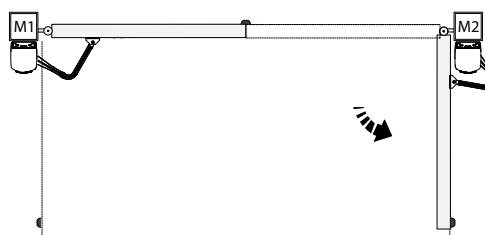
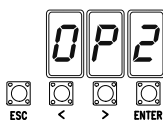
Створка, управляемая первым приводом, полностью закроется...



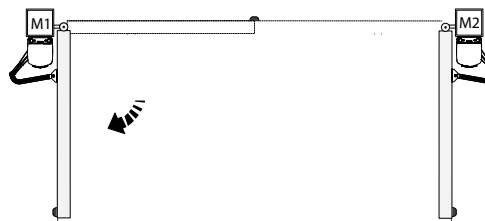
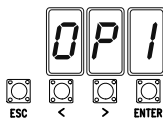
.....затем створка, управляемая вторым приводом, выполнит то же действие...



... затем створка, управляемая вторым приводом, полностью откроется...



...после чего створка, управляемая первым приводом, выполнит то же действие...

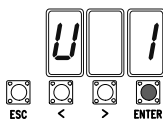


При создании/удалении пользователей на дисплее отображаются мигающие числа, указывающие на свободные номера ячеек памяти, которые могут быть использованы для добавления новых пользователей (макс. 25 пользователей).

Добавление пользователей с разными функциями управления

Выберите "U1".

Подтвердите, нажав "ВВОД" (ENTER).

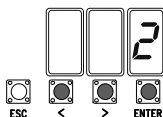


Выберите режим управления, который хотите присвоить данному пользователю.

Режимы управления:

- пошаговый (открыть-закрыть) = 1;
- последовательный (открыть-стоп-закрыть-стоп) = 2;
- открыть = 3;
- частичное открывание/пропуск пешехода = 4.

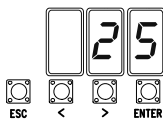
Подтвердите, нажав кнопку ENTER...



на дисплее появится число от 1 до 25, которое будет мигать в течение нескольких секунд.

Введите код с помощью брелока-передатчика или другого устройства управления (например: кодономерной клавиатуры, проксимити-устройства).

Присвойте номер добавленному пользователю.

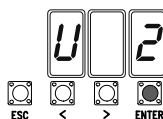


Пользователь	Присвоенная команда
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Удаление отдельного пользователя

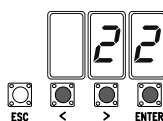
Выберите "U2".

Подтвердите, нажав "ВВОД" (ENTER).

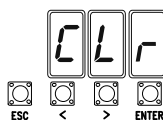


Выберите номер удаляемого пользователя, используя клавиши со стрелками.

Подтвердите, нажав кнопку ENTER...



... на дисплее появится надпись "CLr", подтверждающая удаление.



Карта памяти

Карта памяти необходима для запоминания данных о пользователях и настройках системы, а также их последующего использования на другой системе с помощью другой платы управления.

📖 После сохранения данных рекомендуется вытащить карту памяти.

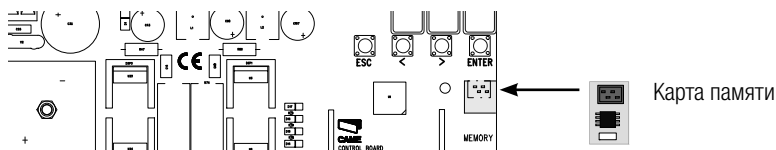
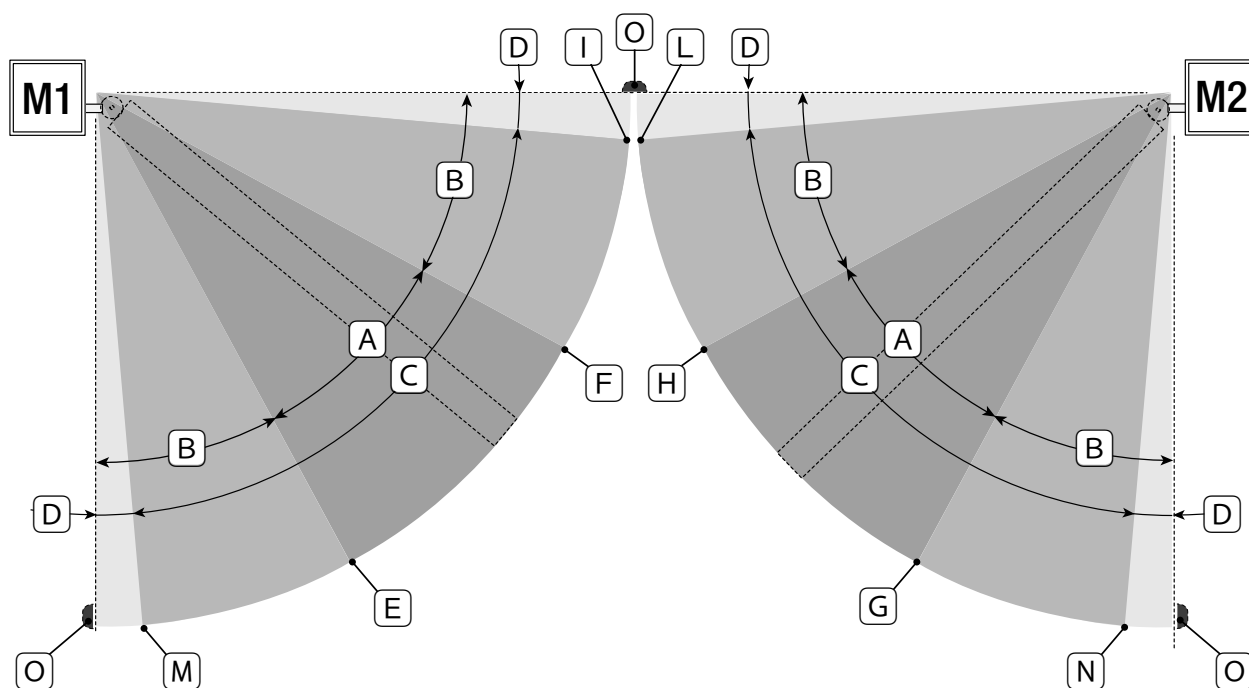


ИЛЛЮСТРАЦИЯ УЧАСТКОВ И ТОЧЕК НАЧАЛА ЗАМЕДЛЕНИЯ И ОСТАНОВКИ СТВОРОК

📖 Во всех зонах движения и замедления толкающее усилие створки соответствует требованиям стандартов EN 12445 и EN 12453.



- A = Зона движения ворот с номинальной скоростью
- B* = Участок движения с замедленной скоростью
- C = Зона действия энкодера с изменением направления движения ворот
- D = Зона действия энкодера с остановкой движения ворот
- E = Начальная точка замедления при открывании M1
- F = Начальная точка замедления при закрывании M1
- G = Начальная точка замедления при открывании M2
- H = Начальная точка замедления при закрывании M2
- I** = Точка конечной фазы замедления привода M1 при закрывании
- L** = Точка конечной фазы замедления привода M2 при закрывании
- M** = Точка конечной фазы замедления привода M1 при открывании
- N** = Точка конечной фазы замедления привода M2 при открывании
- O = Конечные положения створок

* Минимум 600 мм от конечного положения.

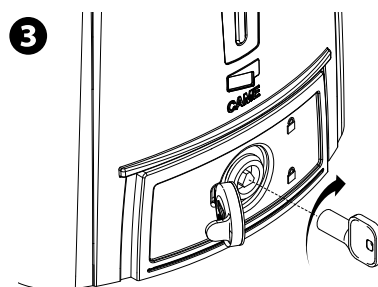
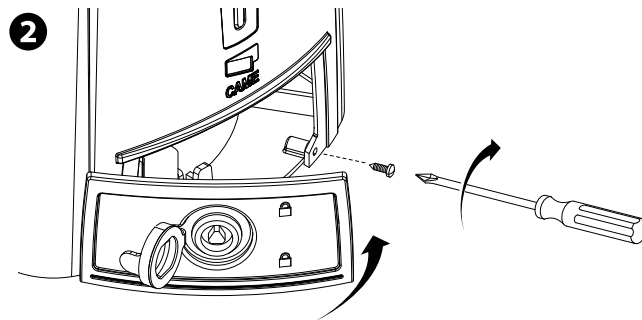
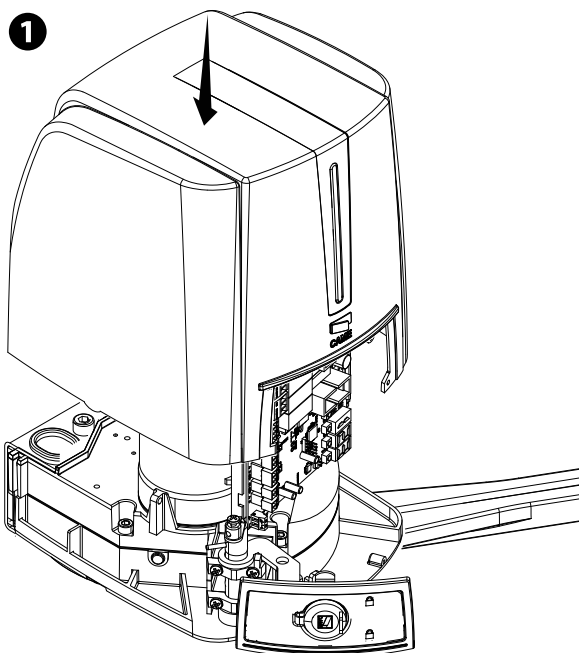
** Установите процент для точки конечной фазы замедления с помощью функции «F39» - «F40» для первого привода (M1) и «F43» - «F44» для второго привода (M2) так, чтобы расстояние до механического упора было меньше 50 мм.

ЗАКЛЮЧИТЕЛЬНЫЕ РАБОТЫ

После выполнения всех электрических подключений и подготовки системы к работе установите крышку на привод (1).

Зафиксируйте крышку привода и закройте дверцу (2).

Закройте дверцу, заблокируйте привод с помощью ключа и установите защитную крышку (3).

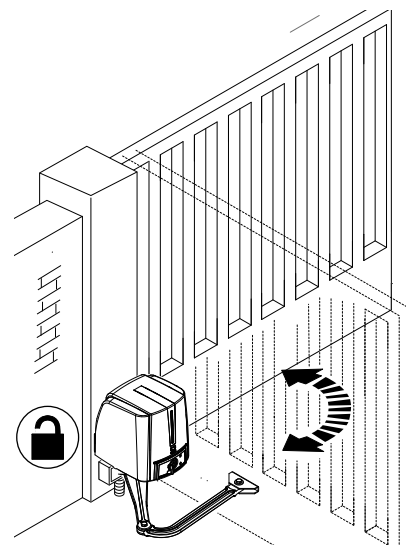
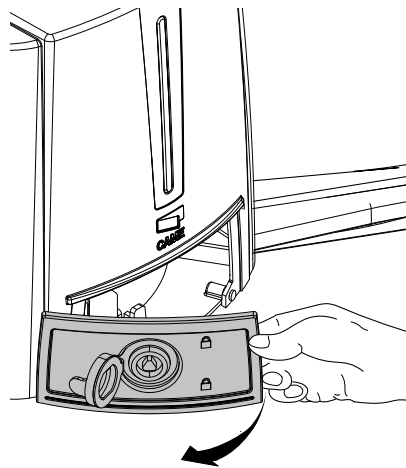
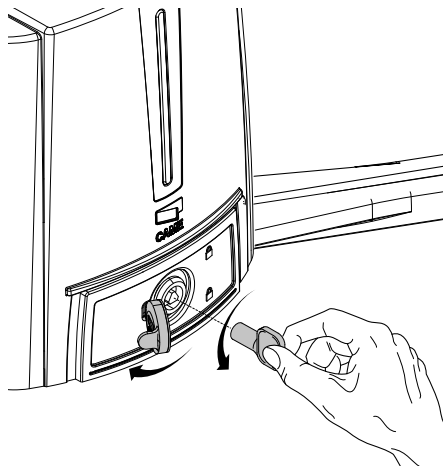


РАЗБЛОКИРОВКА ПРИВОДА

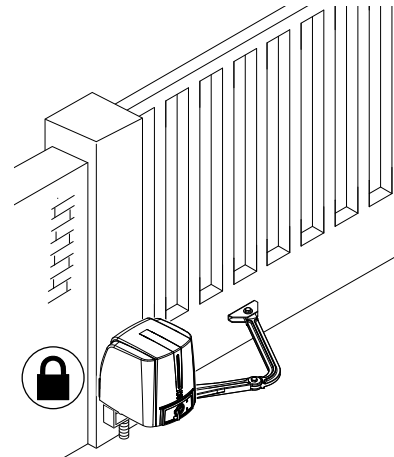
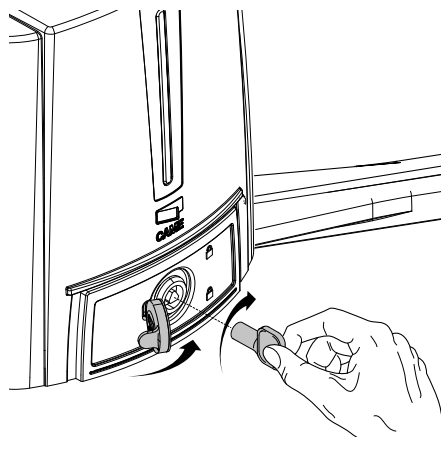
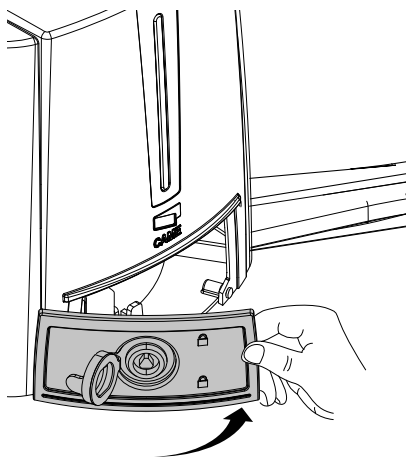
⚠ Перед выполнением операции обесточьте систему.

⚠ Ручная разблокировка привода может привести к неожиданному движению ворот, если они повреждены или надлежащим образом несбалансированы.

РАЗБЛОКИРОВКА



БЛОКИРОВКА



СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ

Сообщения об ошибках отображаются на дисплее.

E 1	Калибровка движения прервана из-за нажатия кнопки "СТОП"
E 2	Калибровка движения незавершена
E 3	Энкодер неисправен
E 4	Ошибка самодиагностики
E 7	Недостаточное время работы
E 9	Препятствие при закрывании
E 10	Препятствие при открывании
E 11	Максимальное количество обнаруженных препятствий
E 14	Ошибка последовательного подключения
E 17	Ошибка беспроводной системы
E 18	Не была выполнена настройка беспроводной системы

МОНТАЖ ПРИВОДА С ОТКРЫВАНИЕМ НАРУЖУ

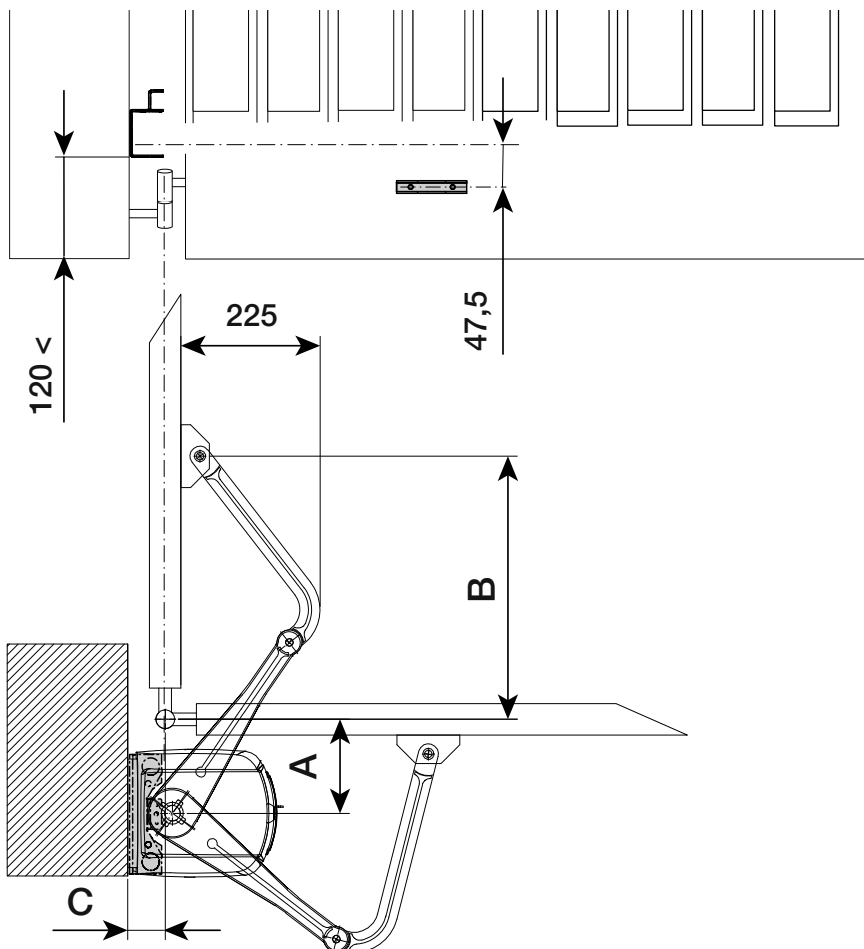
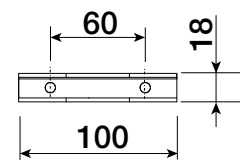
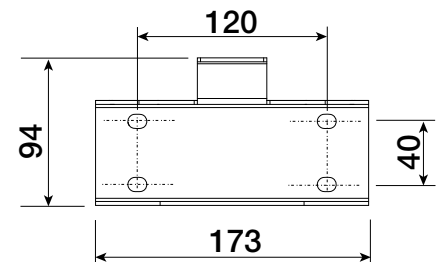
Ниже приведены только те работы, которые отличаются от стандартной процедуры монтажа:

Монтаж кронштейнов

Определите место крепления переднего кронштейна и рассчитайте место крепления заднего кронштейна, соблюдая расстояния, указанные на рисунке и в таблице.

Установочные размеры (мм)

Угол открывания створки (°)	A	C (МАКС.)	B
90°	150	60	420
110°	150	60	380

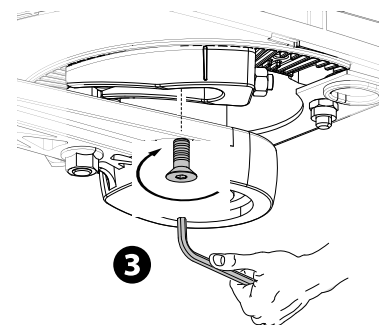
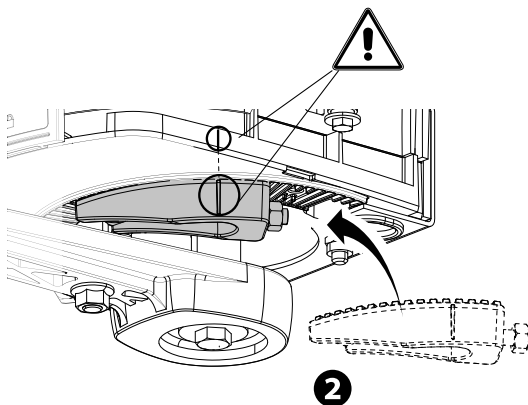
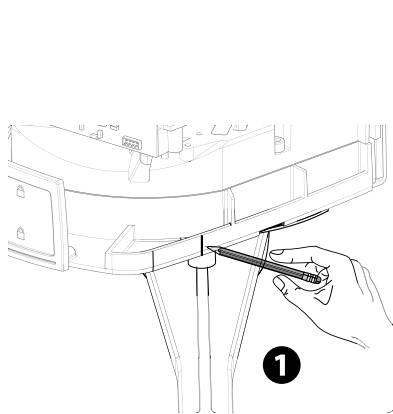
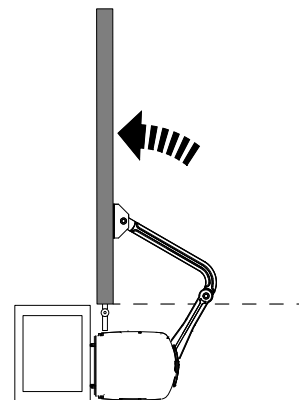


Монтаж механических упоров

Разблокируйте привод.

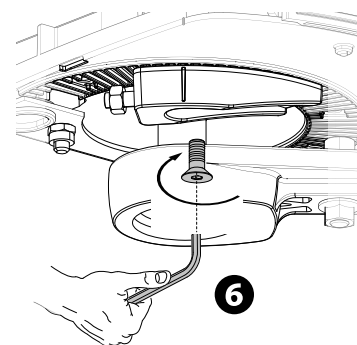
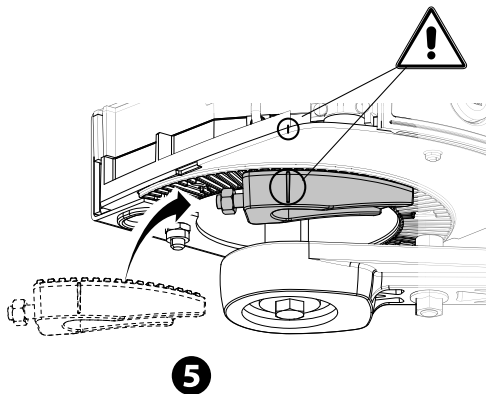
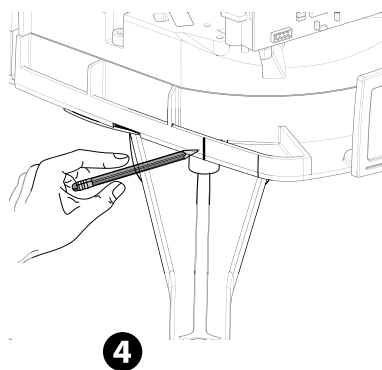
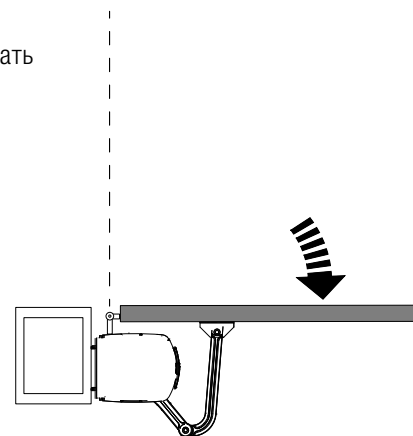
При открывании:

Полностью откройте створку. Отметьте на корпусе место, соответствующее центру рычага (❶). Закройте створку вручную. Установите механический упор под корпус. Оставленная на корпусе отметина должна соответствовать пазу на упоре, как показано на рисунке (❷). Зафиксируйте упор с помощью винта (❸).



При закрывании:

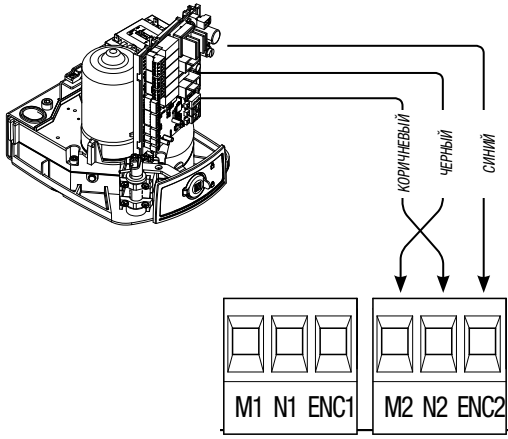
Закройте створку. Отметьте на корпусе место, соответствующее центру рычага (❹). Откройте створку вручную. Установите второй механический упор, расположив его с противоположной стороны рычага. Оставленная на корпусе отметина должна соответствовать пазу на упоре (❺). Зафиксируйте упор с помощью винта (❻).



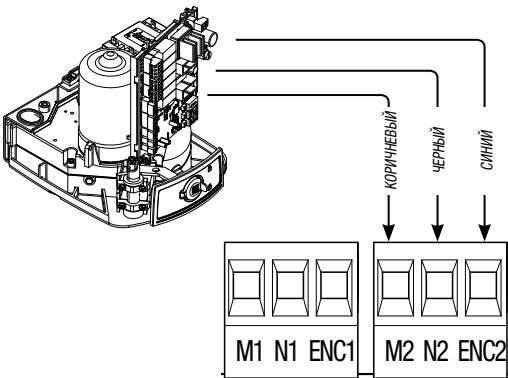
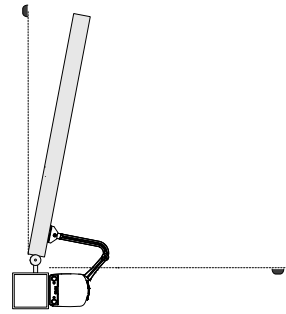
Установка крайних положений

Руководствуйтесь инструкциями в разделе для открывания створки вовнутрь.

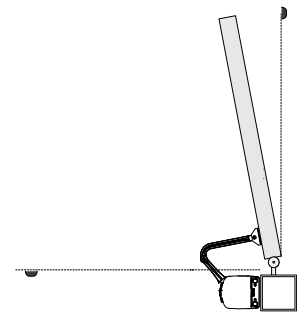
Подключение автоматики



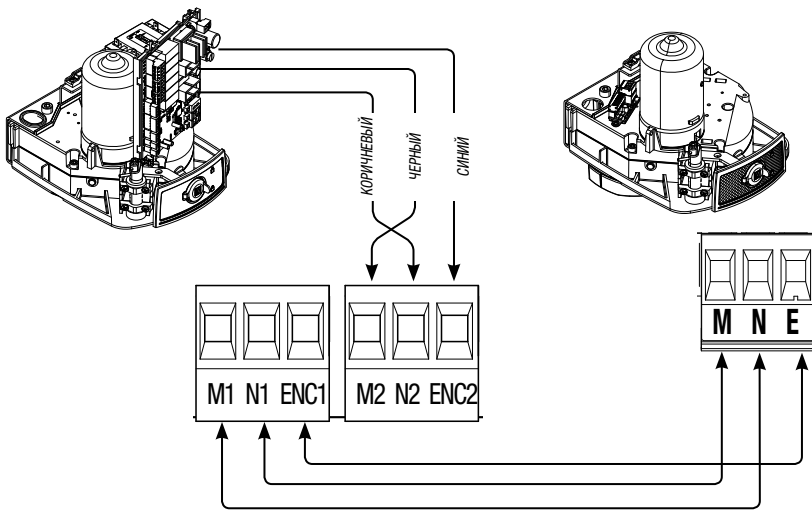
Электрические подключения:
автоматика, установленная слева (вид изнутри).



Электрические подключения:
автоматика, установленная справа (вид изнутри).



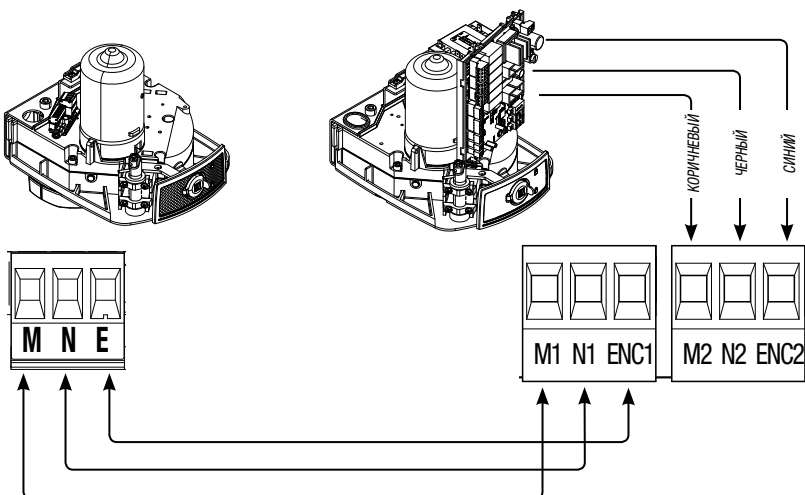
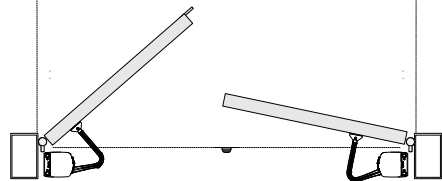
Подключение автоматики и привода



Электрические подключения:
левосторонняя автоматика и установленный
справа привод (вид изнутри) с задержкой авто-
матики при закрывании.

FA7024CB

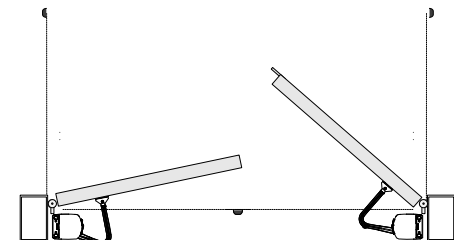
FA7024



Электрические подключения:
правосторонняя автоматика и установленный
слева привод (вид изнутри) с задержкой автома-
тики при закрывании.

FA7024

FA7024CB



Внеплановое техническое обслуживание и ремонт

△ Эта таблица необходима для записи внеплановых работ по обслуживанию и ремонту оборудования, выполненных специализированными предприятиями.

📖 Ремонт оборудования должен осуществляться квалифицированными специалистами.

Бланк регистрации работ по внеплановому техническому обслуживанию

Место печати	Компания
	Дата проведения работ
	Подпись установщика
	Подпись заказчика
Выполненные работы _____ _____	

Место печати	Компания
	Дата проведения работ
	Подпись установщика
	Подпись заказчика
Выполненные работы _____ _____	

Место печати	Компания
	Дата проведения работ
	Подпись установщика
	Подпись заказчика
Выполненные работы _____ _____	

Место печати	Компания
	Дата проведения работ
	Подпись установщика
	Подпись заказчика
Выполненные работы _____ _____	

Место печати	Компания
	Дата проведения работ
	Подпись установщика
	Подпись заказчика
Выполненные работы _____ _____	

УТИЛИЗАЦИЯ

☞ CAME S.p.A. имеет сертификат системы защиты окружающей среды UNI EN ISO 14001, гарантирующий экологическую безопасность на ее заводах.

Мы просим, чтобы вы продолжали защищать окружающую среду. CAME считает одним из фундаментальных пунктов стратегии рыночных отношений выполнение этих кратких руководящих принципов:

♻️ УТИЛИЗАЦИЯ УПАКОВКИ

Упаковочные компоненты (картон, пластмасса и т. д.) — твердые отходы, утилизируемые без каких-либо специфических трудностей. Необходимо просто разделить их так, чтобы они могли быть переработаны.

Утилизацию необходимо проводить в соответствии с действующим законодательством местности, в которой производилась эксплуатация изделия.

НЕ ЗАГРЯЗНЯЙТЕ ОКРУЖАЮЩУЮ СРЕДУ!

♻️ УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

Наши продукты изготовлены с использованием различных материалов. Большая их часть (алюминий, пластмасса, сталь, электрические кабели) ассимилируется как городские твердые отходы. Они могут быть переработаны специализированными компаниями.

Другие компоненты (электронные платы, батарейки брелоков-передатчиков и т.д.), напротив, могут содержать загрязняющие вещества.

Они должны передаваться компаниям, имеющим лицензию на их переработку.

Утилизацию необходимо проводить в соответствии с действующим законодательством местности, в которой производилась эксплуатация изделия.

НЕ ЗАГРЯЗНЯЙТЕ ОКРУЖАЮЩУЮ СРЕДУ!

НОРМЫ И СТАНДАРТЫ

Изделие соответствует требованиям действующих нормативов.



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