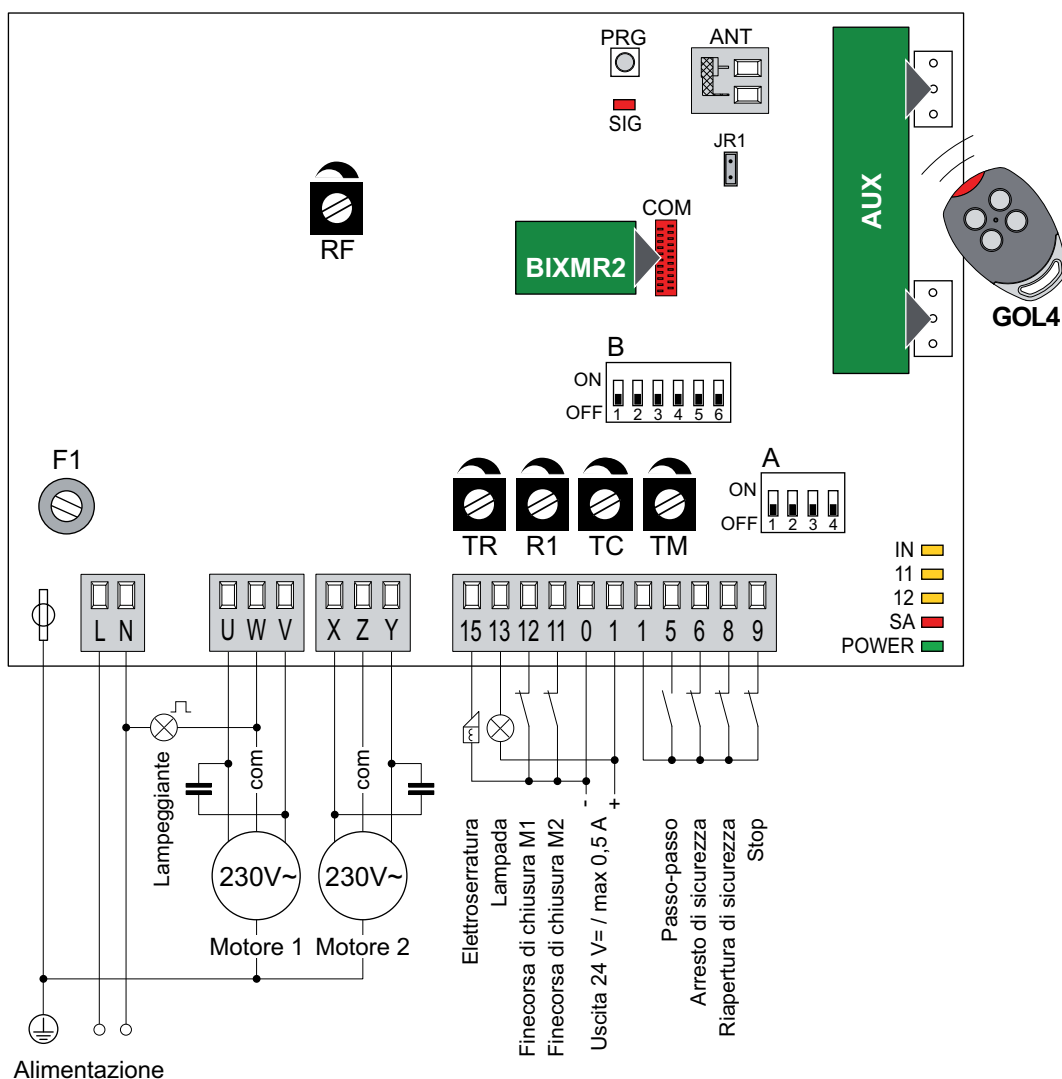


Entrematic E2

Manuale di installazione quadro elettronico per automazioni a due motori 230 V~ con radio incorporata.



IP1935IT
Manuale tecnico

INDICE

Argomento	Pagina
1. Avvertenze generali per la sicurezza	3
2. Dichiarazione CE di conformità	4
3. Dati tecnici	4
3.1 Applicazioni	4
4. Collegamento alimentazione elettrica	4
5. Comandi	5
6. Uscite ed accessori	6
7. Regolazioni	7
8. Funzionamento ricevitore radio	9
9. Avviamento	9
10. Ricerca guasti	10
11. Esempio di applicazione per cancelli ad una anta battente	11
12. Esempio di applicazione per cancelli a due ante battenti	13
13. Modalità di funzionamento a uomo presente	15

Tutti i diritti sono riservati

I dati riportati sono stati redatti e controllati con la massima cura. Tuttavia non possiamo assumerci alcuna responsabilità per eventuali errori, omissioni o approssimazioni dovute ad esigenze tecniche o grafiche.

1. AVVERTENZE GENERALI PER LA SICUREZZA



Il presente manuale di installazione è rivolto esclusivamente a personale professionalmente competente.

L'installazione, i collegamenti elettrici e le regolazioni devono essere effettuati nell'osservanza della Buona Tecnica e in ottemperanza alle norme vigenti.

Leggere attentamente le istruzioni prima di iniziare l'installazione del prodotto. Una errata installazione può essere fonte di pericolo. I materiali dell'imballaggio (plastica, polistirolo, ecc.) non vanno dispersi nell'ambiente e non devono essere lasciati alla portata dei bambini in quanto potenziali fonti di pericolo.

Prima di iniziare l'installazione verificare l'integrità del prodotto.

Non installare il prodotto in ambiente e atmosfera esplosivi: presenza di gas o fumi infiammabili costituiscono un grave pericolo per la sicurezza.

I dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, stop di emergenza, ecc.) devono essere installati tenendo in considerazione: le normative e le direttive in vigore, i criteri della Buona Tecnica, l'ambiente di installazione, la logica di funzionamento del sistema e le forze sviluppate dall'automazione.



Prima di collegare l'alimentazione elettrica accertarsi che i dati di targa siano rispondenti a quelli della rete di distribuzione elettrica. Prevedere sulla rete di alimentazione un interruttore/sezionatore onnipolare con distanza d'apertura dei contatti uguale o superiore a 3 mm.

Verificare che a monte dell'impianto elettrico vi sia un interruttore differenziale e una protezione di sovracorrente adeguati.

Quando richiesto, collegare l'automazione ad un efficace impianto di messa a terra eseguito come indicato dalle vigenti norme di sicurezza.

Durante gli interventi di installazione, manutenzione e riparazione, togliere l'alimentazione prima di aprire il coperchio per accedere alle parti elettriche.



La manipolazione delle parti elettroniche deve essere effettuata munendosi di bracciali conduttivi antistatici collegati a terra. Il costruttore della motorizzazione declina ogni responsabilità qualora vengano installati componenti incompatibili ai fini della sicurezza e del buon funzionamento.

Per l'eventuale riparazione o sostituzione dei prodotti dovranno essere utilizzati esclusivamente ricambi originali.

2. DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÀ

Fabbricante: DITEC S.p.A.

Indirizzo: via Mons. Banfi, 3 21042 Caronno P.Ia (VA) - ITALY

dichiara che il quadro elettronico tipo E2 (completo di ricevitore 433.92 MHz) è conforme alle condizioni delle seguenti direttive CE:

Direttiva R&TTE 1999/5/CE;

Direttiva EMC 2004/108/CE;

Direttiva bassa tensione 2006/95/CE.

Caronno Pertusella, 19-07-2010

Silvano Angaroni
(Managing Director)

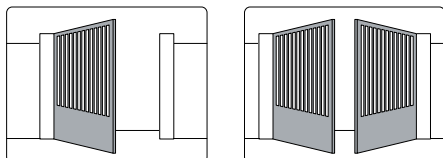
3. DATI TECNICI

	E2	E2J
Alimentazione	230 V~ / 50 Hz	120 V~ / 60 Hz
Fusibile F1	F5A	F6,3A
Uscita 1 motore	230 V~ / 5 A	120 V~ / 6,3 A
Uscita 2 motori	230 V~ / 2 x 2,5 A	120 V~ / 2 x 3,15 A
Alimentazione accessori	24 V= / 0,5 A	
Temperatura	-20 °C / +55 °C	
Grado di protezione	IP55	
Codici radio memorizzabili	200	
Frequenza radio	433,92 MHz	



NOTA: la garanzia di funzionamento e le prestazioni dichiarate si ottengono solo con accessori e dispositivi di sicurezza DITEC.

3.1 Applicazioni




4. COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE ELETTRICA

Fissare il quadro elettronico in modo permanente. Effettuare il passaggio dei cavi dal lato inferiore del contenitore. Prima di collegare l'alimentazione elettrica accertarsi che i dati di targa siano rispondenti a quelli della rete di distribuzione elettrica.

Prevedere sulla rete di alimentazione un interruttore/sezionatore onnipolare con distanza d'apertura dei contatti uguale o superiore a 3 mm.

Verificare che a monte dell'impianto elettrico vi siano un interruttore differenziale e una protezione di sovracorrente adeguati.


Utilizzare un cavo elettrico tipo FROR 450/750V 3x1,5 mm e collegarlo ai morsetti L (marrone), N (blu),  (giallo/verde), presenti all'interno dell'automazione.

Bloccare il cavo mediante l'apposito fermacavi.

Accertarsi che non siano presenti bordi taglienti che possano danneggiare il cavo di alimentazione.

Il collegamento alla rete di distribuzione elettrica, nel tratto esterno all'automazione, deve avvenire su canale indipendente e separata dai collegamenti ai dispositivi di comando e sicurezza.

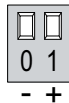




5. COMANDI

Comando	Funzione	Descrizione
1 — 5	N.O. PASSO-PASSO CON CHIUSURA AUTOMATICA	Con DIP1A=OFF e TC<MAX, la chiusura del contatto attiva una manovra di apertura e chiusura in sequenza: apre-stop-chiude-apre. <i>NOTA: lo "stop" non è permanente ma della durata impostata con TC.</i>
	PASSO-PASSO SENZA CHIUSURA AUTOMATICA	Con DIP1A=OFF e TC=MAX, la chiusura del contatto attiva una manovra di apertura e chiusura in sequenza: apre-stop-chiude-apre.
	APERTURA CON CHIUSURA AUTOMATICA	Con DIP1A=ON e TC<MAX, la chiusura del contatto attiva la manovra di apertura.
	APERTURA SENZA CHIUSURA AUTOMATICA	Con DIP1A=ON e TC=MAX, la chiusura del contatto attiva una manovra di apertura. <i>NOTA: ad automazione ferma il comando 1-5 effettua la manovra opposta a quella precedente all'arresto.</i>
1 — 6	N.C. ARRESTO DI SICUREZZA	Con DIP5B=ON, l'apertura del contatto di sicurezza arresta e impedisce ogni movimento.
1 — 6	N.O. CHIUSURA	Con DIP5B=OFF, la chiusura del contatto attiva la manovra di chiusura.
1 — 8	N.C. SICUREZZA DI INVERSIONE	L'apertura del contatto di sicurezza provoca l'inversione del movimento (riapertura) durante la fase di chiusura.
1 — 9	N.C. STOP	L'apertura del contatto di sicurezza provoca l'arresto del movimento.
1 — 9	N.O. COMANDO A UOMO PRESENTE	Con DIP1A=ON e DIP5B=OFF, l'apertura del contatto di sicurezza abilita la funzione a uomo presente. Le eventuali sicurezze presenti, il comando passo-passo e la chiusura automatica sono disabilitati.
0 — 11	N.C. FINECORSA DI CHIUSURA M2	Con TM=MAX, l'apertura del contatto arresta il movimento di chiusura del motore 2 (M2). Con TM=MAX e DIP3B=OFF, l'apertura del contatto arresta il movimento di chiusura del motore 1 (M1).
0 — 11	N.O. FINECORSA DI PROSSIMITÀ M2	Vedere pag. 12-14.
0 — 12	N.C. FINECORSA DI CHIUSURA M1	Con TM=MAX, l'apertura del contatto arresta il movimento di chiusura del motore 1 (M1). Con TM=MAX e DIP3B=OFF, l'apertura del contatto arresta il movimento di apertura del motore 1 (M1).
0 — 12	N.O. FINECORSA DI PROSSIMITÀ M1	Vedere pag. 12-14.
PRG 	N.O. MEMORIZZAZIONE E CANCELLAZIONE TRASMETTITORI	ATTENZIONE: il modulo memoria BIXMR2 deve essere inserito. Memorizzazione trasmettitori: - premere il tasto PRG (il led SIG si accende), - effettuare la trasmissione del trasmettitore da memorizzare (il led SIG lampeggia), - attendere 10 s per terminare la memorizzazione (il led SIG si spegne). Cancellazione trasmettitori: - premere il tasto PRG per 3 s (il led SIG lampeggia), - premere nuovamente il tasto PRG per 3 s (il led SIG lampeggia velocemente).







ATTENZIONE: ponticellare tutti i contatti N.C. se non utilizzati. I morsetti con numero uguale sono equivalenti.


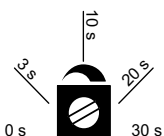



6. USCITE ED ACCESSORI







Uscita	Valore - Accessori	Descrizione
	24 V= / 0,5 A	Alimentazione accessori. Uscita per alimentazione accessori esterni comprese lampade stato automazione.
1 — ⊗ — 11	24 V= / 3 W	Lampada automazione aperta. Solamente con finecorsa 0-11 (N.C.) collegato e DIP3B=OFF la luce si spegne con automazione chiusa.
1 — ⊗ — 12	24 V= / 3 W	Lampada automazione chiusa. Solamente con finecorsa 0-12 (N.C.) collegato e DIP3B=OFF la luce si spegne con automazione aperta.
1 — ⊗ — 13	24 V= / 3 W	Lampada automazione aperta. La luce si spegne con automazione chiusa.
0 —  — 15	12 V= / 15 W	Elettroserratura. Si attiva ad ogni comando di apertura.
W —  — N	LAMP 230 V~ / 100 W	Lampeggiante. Si attiva durante la manovra di apertura e chiusura.
X —  — L	230 V~ / 100 W	Luce di cortesia. Solamente in modalità 1 motore (con DIP3B=OFF e nessun motore collegato ai morsetti X-Z-Y) è possibile collegare una luce di cortesia che si attiva per 180 s ad ogni comando di apertura (totale o parziale), passo-passo e di chiusura.
AUX		Il quadro elettronico è provvisto di una sede per schede ad innesto, tipo ricevitori radio, spire magnetiche, ecc. Il funzionamento della scheda ad innesto è selezionato da DIP1A. <i>ATTENZIONE: l'inserimento e l'estrazione della scheda ad innesto devono essere effettuati in assenza di alimentazione.</i>
	BIXMR2	Il modulo memoria consente la memorizzazione dei radiocomandi. In caso di sostituzione del quadro elettronico, il modulo memoria BIXMR2 in uso può essere inserito nel nuovo quadro elettronico. <i>ATTENZIONE: l'inserimento e l'estrazione del modulo memoria devono essere effettuati in assenza di alimentazione.</i>

7. REGOLAZIONI

	Descrizione	OFF 	ON 
DIP1A	Funzionamento comando 1-5. <i>NOTA: imposta anche il funzionamento della scheda ad innesto collegata su AUX.</i>	Passo-passo.	Apertura.
DIP2A	Rinnovo tempo di chiusura automatica.	50%	100%
DIP3A	Stato automazione all'accensione. Indica come il quadro elettronico considera l'automazione al momento dell'accensione.	Aperta. <i>NOTA: con finecorsa installati si consiglia di impostare DIP3A=OFF.</i>	Chiusa. <i>NOTA: se non viene utilizzata la chiusura automatica si consiglia di impostare DIP3A=ON.</i>
DIP4A	Sblocco elettroserratura.	Disabilitato.	Abilitato.
DIP1B	Partenza alla massima forza.	Disabilitato. Il motore parte alla tensione impostata con il trimmer RF.	Abilitato. Il motore parte alla massima tensione per 1 s.
DIP2B	USO FUTURO	/	/
DIP3B	Tipologia automazione.	Automazione ad 1 motore.	Automazione a 2 motori.
DIP4B	Modello automazione.	FACIL	Altre automazioni.
DIP5B	Funzionamento comando 1-6.	Chiusura.	Stop.
DIP6B	Funzionamento sicurezza di inversione.	Ad automazione ferma, se il contatto 1-8 è aperto, è possibile attivare la manovra di apertura.	Ad automazione ferma, se il contatto 1-8 è aperto, viene impedita qualsiasi manovra.

	Descrizione	OFF 	ON 
JR1	Ricevitore radio incorporato.	Disabilitato.	Abilitato.

Trimmer	Descrizione
RF 	Regolazione forza. Regola la tensione fornita al motore.
TR 	Regolazione tempo di ritardo in chiusura motore 1 (M1). Da 0 a 30 s. In chiusura il motore 1 (M1) arriva con un ritardo regolabile con trimmer TR rispetto al motore 2 (M2). In apertura il motore 2 (M2) parte con un ritardo di 3 s rispetto al motore 1 (M1). Con TR=MIN le ante partono contemporaneamente. <i>NOTA: è consigliato impostare TR=MIN con ante senza sovrapposizione e impostare TR>3 s con ante con sovrapposizione.</i>
R1 	Regolazione spinta sugli ostacoli. Il quadro elettronico è dotato di un dispositivo di sicurezza che in presenza di un ostacolo durante la manovra di apertura arresta il movimento, mentre durante la manovra di chiusura arresta o inverte il movimento. Con R1=MIN si ha la massima sensibilità agli ostacoli (spinta minima). Con R1=MAX la funzione di rilevamento è disabilitata (spinta massima).
TC 	Regolazione tempo chiusura automatica. Da 0 a 120 s. Con DIP2A=OFF, dopo l'intervento di una sicurezza, il conteggio inizia al rilascio della sicurezza stessa (ad esempio dopo il passaggio attraverso le fotocellule), e dura per la metà del tempo impostato con trimmer TC (50%). Con DIP2A=ON, il conteggio inizia ad automazione aperta e dura per tutta la durata del tempo impostato con trimmer TC (100%). <i>NOTA: dopo l'attivazione del comando di stop, alla richiusura del contatto 1-9, la chiusura automatica si abilita solo dopo un comando di apertura totale, parziale o passo-passo.</i>
TM 	Regolazione tempo di manovra. Da 10 a 120 s. <i>NOTA: impostare TM=MAX con finecorsa installati.</i>

LED	Acceso	Lampeggiante
SIG 	Fase di abilitazione/memorizzazione trasmettitori.	Ricezione di una trasmissione radio. Fase di cancellazione trasmettitori in corso. Memoria BIXMR2 danneggiata.
IN 	Ricezione comando o variazione di stato di un dip-switch.	/
11 	Il contatto del finecorsa 0-11 è aperto.	/
12 	Il contatto del finecorsa 0-12 è aperto.	/
SA 	Almeno uno dei contatti di sicurezza è aperto.	Conteggio manovre effettuate (solo all'accensione del quadro elettronico): 1 lampeggio veloce = 1000 manovre 1 lampeggio lento = 10000 manovre
POWER 	Presenza di alimentazione.	/

8. FUNZIONAMENTO RICEVITORE RADIO

Il quadro elettronico è dotato di un ricevitore radio con frequenza 433,92 MHz. L'antenna è costituita da un filo rigido di lunghezza 173 mm.

E' possibile aumentare la portata della radio collegando l'antenna esterna presente nei lampeggianti oppure installando l'antenna accordata (BIXAL).

NOTA: per collegare l'antenna esterna al quadro elettronico usare il cavo coassiale RG58 (max 10 m).

Nel modulo memoria BIXMR2 possono essere memorizzati fino a 200 radiocomandi.

ATTENZIONE: se non viene utilizzato il ricevitore radio presente sul quadro elettronico, impostare JR1=OFF e rimuovere il modulo memoria.

Per effettuare le operazioni di memorizzazione, clonazione e cancellazione dei radiocomandi, consultare le istruzioni d'uso dei radiocomandi.

Nel quadro elettronico possono essere memorizzati da uno a quattro tasti CH dello stesso radiocomando.

Se viene memorizzato un solo tasto CH (qualsiasi) del radiocomando, viene eseguito il comando 1-5 (passo-passo/apertura).

Se vengono memorizzati da due a quattro tasti CH dello stesso radiocomando, le funzioni abbinate ai tasti CH sono le seguenti:

- CH1 = comando 1-5 passo-passo/apertura;
- CH2 = comando di apertura parziale, provoca l'apertura dell'automazione per circa 8 s;
- CH3 = comando accensione/spegnimento luce di cortesia;
- CH4 = comando di arresto, equivalente al comando 1-9 impulsivo.

In caso di sostituzione del quadro elettronico, il modulo memoria BIXMR2 in uso può essere inserito nel nuovo quadro elettronico.

ATTENZIONE: l'inserimento e l'estrazione del modulo memoria BIXMR2 devono essere effettuati in assenza di alimentazione.

9. AVVIAMENTO



ATTENZIONE *Le manovre relative al punto 5 avvengono senza sicurezze. E' possibile regolare i trimmer solo ad automazione ferma.*

- 1- Ponticellare i contatti di sicurezza N.C.
- 2- Verificare il tipo di applicazione scelta.
- 3- Se utilizzati, regolare i finecorsa di arresto in apertura e chiusura.
NOTA: i finecorsa devono rimanere premuti sino al completamento della manovra.
- 4- Impostare TR>3 s con automazioni a 2 ante con sovrapposizione.
- 5- Dare alimentazione e controllare il corretto funzionamento dell'automazione con successivi comandi di apertura e di chiusura.
Verificare l'intervento dei finecorsa, se utilizzati.
NOTA: se la rotazione del motore non corrisponde al corretto senso di marcia dell'automazione invertire le fasi di alimentazione U-V oppure X-Y.
- 6- Collegare i dispositivi di sicurezza (rimuovendo i relativi ponticelli) e verificarne il corretto funzionamento.
- 7- Se desiderato, regolare il tempo di chiusura automatica con il trimmer TC.
ATTENZIONE: il tempo di chiusura automatica dopo l'intervento di una sicurezza dipende dalle impostazioni di DIP2A.
- 8- Impostare il trimmer RF nella posizione che assicuri il buon funzionamento dell'automazione e la sicurezza dell'utente in caso d'urto.
- 9- Regolare con il trimmer R1 la spinta sugli ostacoli.
NOTA: se l'anta che effettua la chiusura per seconda incontra un ostacolo durante la manovra, entrambe le ante riaprono e la successiva manovra di chiusura avviene un'anta alla volta.
ATTENZIONE: verificare che le forze operative della ante siano conformi a quanto richiesto dalle norme EN12453-EN12445.
- 10- Collegare eventuali altri accessori e verificarne il funzionamento.
- 11- Terminati l'avviamento e le verifiche richiudere il contenitore.

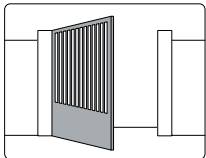


NOTA: *nel caso di interventi di manutenzione o nel caso di sostituzione del quadro elettronico, ripetere la procedura di avviamento.*

10. RICERCA GUASTI

Problema	Possibile causa	Intervento
L'automazione non apre e non chiude.	Manca alimentazione. (led POWER spento).	Verificare che il quadro elettronico sia correttamente alimentato.
	Accessori in corto circuito. (led POWER spento).	Scollegare tutti gli accessori dai morsetti 0-1 (deve essere presente tensione 24 V=) e ricollegarli uno alla volta.
	Fusibile di linea bruciato. (led POWER spento).	Sostituire il fusibile F1.
	I contatti di sicurezza sono aperti. (led SA acceso).	Verificare che i contatti di sicurezza siano correttamente chiusi (N.C.).
	Il comando radio non funziona.	Verificare la corretta memorizzazione dei trasmettitori sulla radio incorporata. In caso di guasto del ricevitore radio incorporato al quadro elettronico è possibile prelevare i codici dei radiocomandi estraendo il modulo memoria.
L'automazione apre ma non chiude.	I contatti di sicurezza sono aperti. (led SA acceso).	Verificare che i contatti di sicurezza siano correttamente chiusi (N.C.).
	Le fotocellule sono attivate. (led SA acceso).	Verificare la pulizia e il corretto funzionamento delle fotocellule.
	La chiusura automatica non funziona.	Verificare che il trimmer TC non sia impostato al massimo.
L'automazione ha poca forza e non inverte il movimento.	Il condensatore del motore ha un valore di capacità errato.	Sostituire il condensatore del motore.
Le sicurezze esterne non intervengono.	Collegamenti errati tra fotocellule e quadro elettronico.	Collegare i contatti di sicurezza N.C. in serie tra loro e rimuovere gli eventuali ponticelli presenti sulla morsettiera del quadro elettronico.
Il radiocomando ha poca portata e non funziona con automazione in movimento.	La trasmissione radio è ostacolata da strutture metalliche e muri in cemento armato.	Installare l'antenna all'esterno. Sostituire le batterie dei trasmettitori.

11. ESEMPIO DI APPLICAZIONE PER CANCELLI AD UNA ANTA BATTENTE



Quando il quadro elettronico viene utilizzato in applicazioni per cancelli ad una anta battente e possibile effettuare i collegamenti indicati:

(Fig. 11.1) L'anta si ferma sulle battute meccaniche e sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2+3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta ($TM < MAX$) e ponticellare i morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma sulle battute meccaniche di apertura e di chiusura e in caso di rilevamento ostacolo.

(Fig. 11.2) L'anta si ferma sui finecorsa e sugli ostacoli.

I contatti N.C. dei finecorsa di apertura e chiusura sono collegati in serie alle fasi del motore. Impostare il tempo di manovra $TM < MAX$ e ponticellare i morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma sul finecorsa di apertura e di chiusura e in caso di rilevamento ostacolo.

(Fig. 11.3) L'anta si ferma sui finecorsa ed inverte sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra $TM = MAX$ e collegare i contatti N.C. dei finecorsa di apertura e di chiusura ai morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma sul finecorsa di apertura e di chiusura. In caso di rilevamento ostacolo, durante la manovra di apertura l'anta si ferma con manovra di disimpegno, durante la manovra di chiusura l'anta riapre.

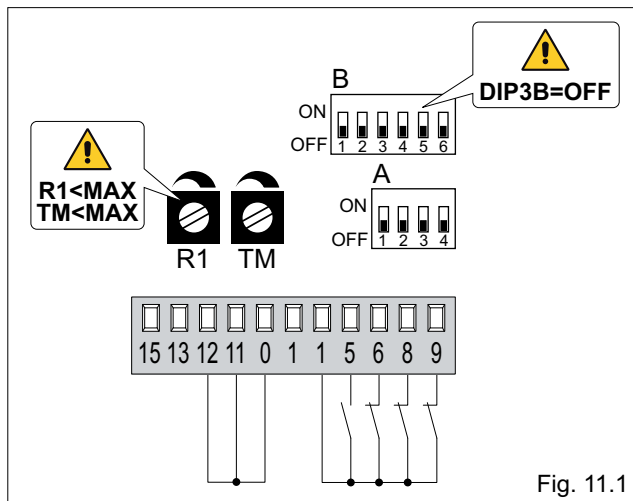


Fig. 11.1

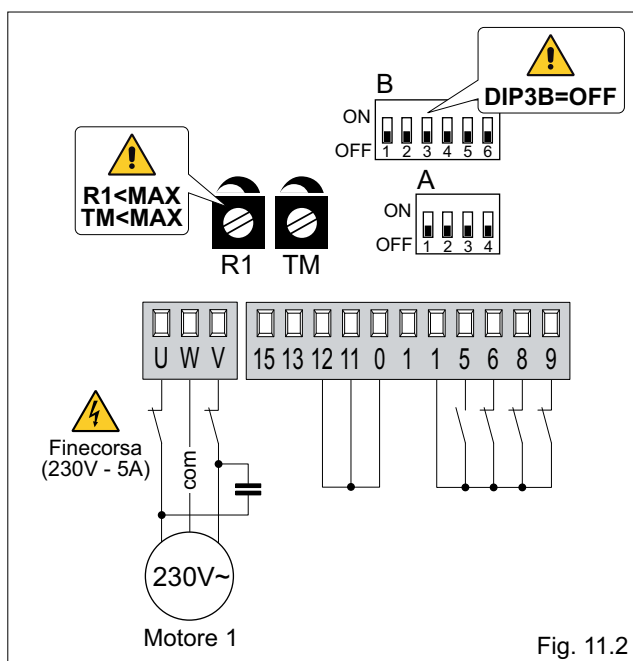


Fig. 11.2

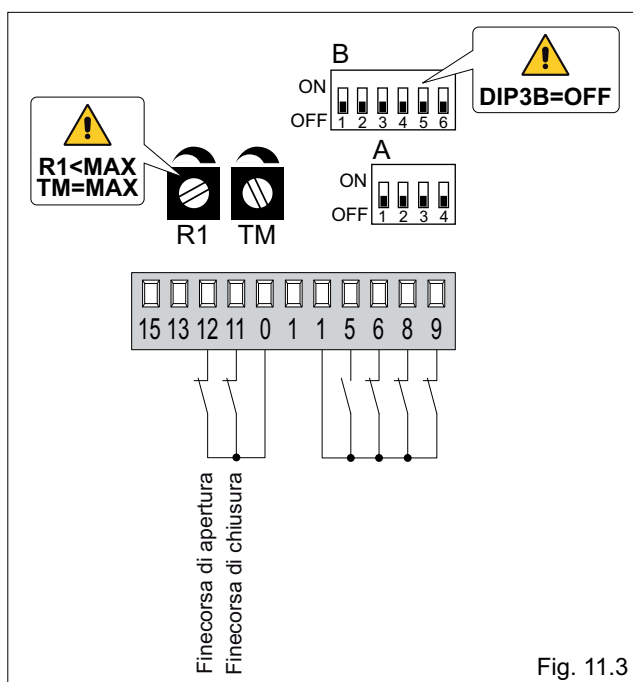


Fig. 11.3

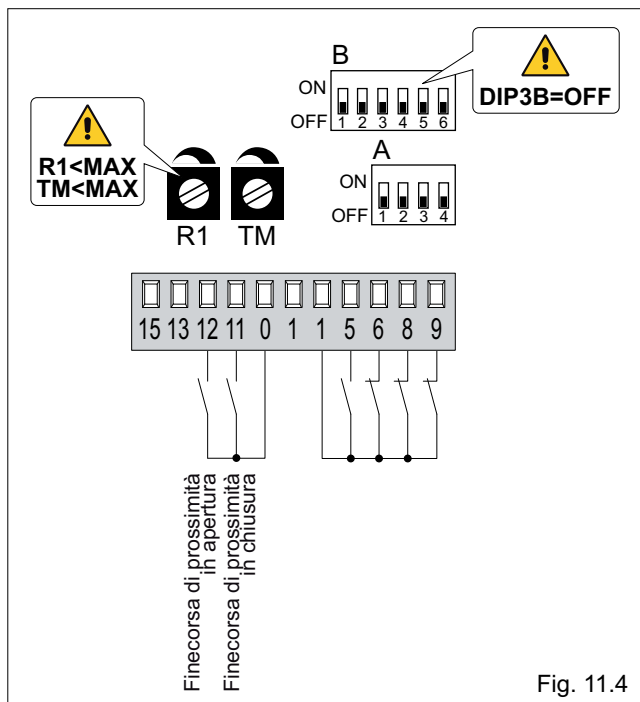
(Fig. 11.4) L'anta si ferma sulle battute meccaniche ed inverte sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2+3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta ($TM < MAX$) e posizionare i finecorsa di prossimità 2+3 s prima della battuta meccanica.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma sulla propria battuta meccanica di apertura e di chiusura.

Durante la manovra di apertura, in caso di rilevamento ostacolo prima dell'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta si ferma con manovra di disimpegno; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità l'anta si arresta sulla battuta meccanica di apertura.

Durante la manovra di chiusura, in caso di rilevamento ostacolo prima dell'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta riapre; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta si arresta sulla battuta meccanica di chiusura.



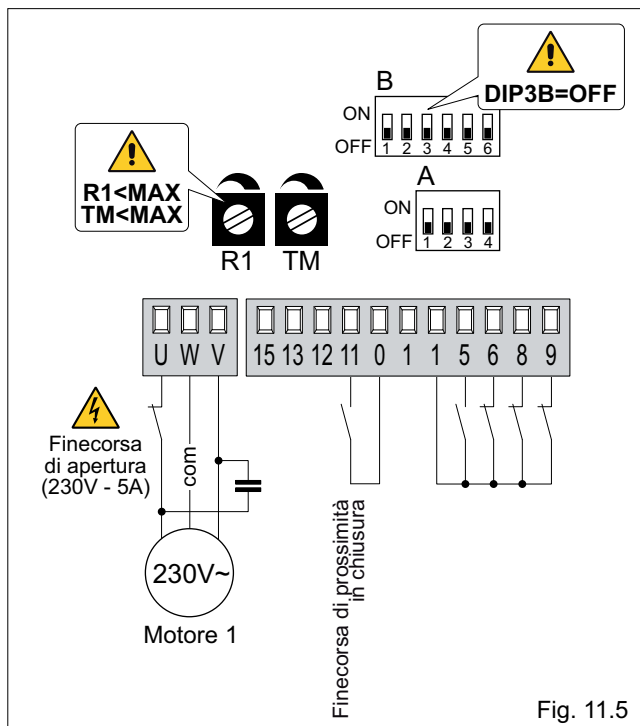
(Fig. 11.5) L'anta si ferma sul finecorsa in apertura e sulla battuta meccanica in chiusura ed inverte sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2+3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta ($TM < MAX$) e posizionare i finecorsa di prossimità di chiusura 2+3 s prima della battuta meccanica e collegare il finecorsa N.C. di apertura in serie alla fase di apertura del motore.

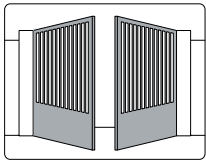
Con questi collegamenti, l'anta si ferma in chiusura sulla battuta meccanica di chiusura e in apertura quando interviene il relativo finecorsa.

Durante la manovra di apertura, in caso di rilevamento ostacolo, l'anta si ferma con manovra di disimpegno.

Durante la manovra di chiusura, in caso di rilevamento ostacolo prima che siano intervenuti entrambi i finecorsa di prossimità, l'anta riapre; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta si ferma sulla battuta meccanica di chiusura.



12. ESEMPIO DI APPLICAZIONE PER CANCELLI A DUE ANTE BATTENTI



Quando il quadro elettronico viene utilizzato in applicazioni per cancelli a due ante battenti con sovrapposizione e possibile effettuare i collegamenti indicati:

(Fig. 12.1) Le ante si fermano sulle battute meccaniche e sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2+3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta (TM<MAX) e ponticellare i morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, ciascuna anta si ferma sulla battuta meccanica di apertura e di chiusura e in caso di rilevamento ostacolo.

(Fig. 12.2) Le ante si fermano sui finecorsa e sugli ostacoli.

I contatti N.C. dei finecorsa di apertura e di chiusura sono in serie alle fasi dei motori. Impostare il tempo di manovra TM<MAX e ponticellare i morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, ciascuna anta si ferma sul finecorsa di apertura e di chiusura e in caso di rilevamento ostacolo.

(Fig. 12.3) Le ante si fermano sui finecorsa ed invertono sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra TM=MAX e collegare i contatti N.C. dei finecorsa di chiusura ai morsetti 0-11-12 e i contatti N.C. dei finecorsa di apertura in serie alla fase di apertura di ciascun motore.

Con questi collegamenti, ciascuna anta si ferma quando intervengono i finecorsa.

In caso di rilevamento ostacolo, durante la manovra di apertura solo l'anta che ha rilevato l'ostacolo si ferma con manovra di disimpegno, durante la manovra di chiusura entrambe le ante riaprono.

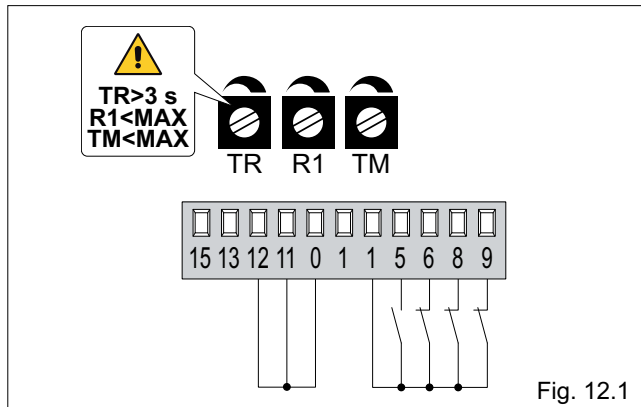


Fig. 12.1

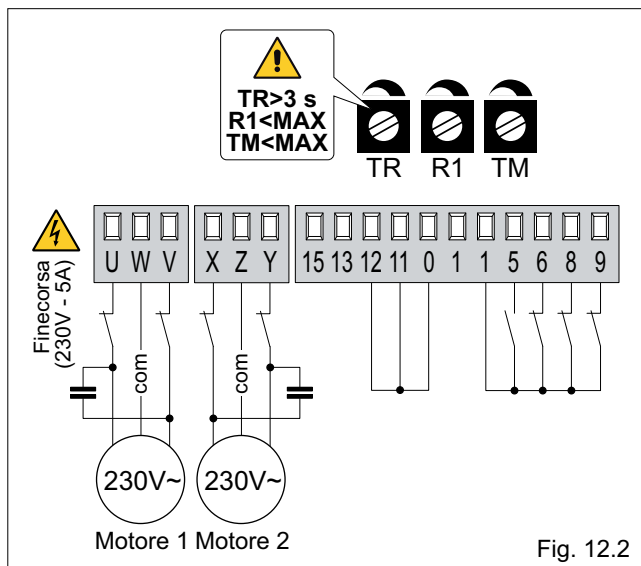


Fig. 12.2

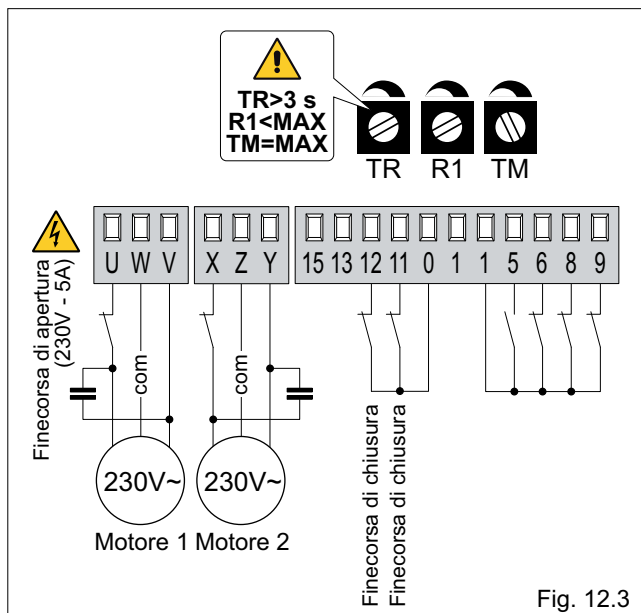


Fig. 12.3

(Fig. 12.4) Le ante si fermano sulle battute meccaniche ed invertono sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2+3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta ($TM < MAX$) e collegare i contatti N.O. dei finecorsa di prossimità in chiusura ai morsetti 0-11-12 e posizionarli 2+3 s prima della battuta meccanica.

Con questi collegamenti, ciascuna anta si ferma sulla propria battuta meccanica di chiusura e di apertura.

In caso di rilevamento ostacolo, durante la manovra di apertura solo l'anta che ha rilevato l'ostacolo si ferma con manovra di disimpegno.

Durante la manovra di chiusura, in caso di rilevamento ostacolo prima dell'intervento del finecorsa di prossimità, le ante riaprono; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità, le ante si arrestano sull'ostacolo.

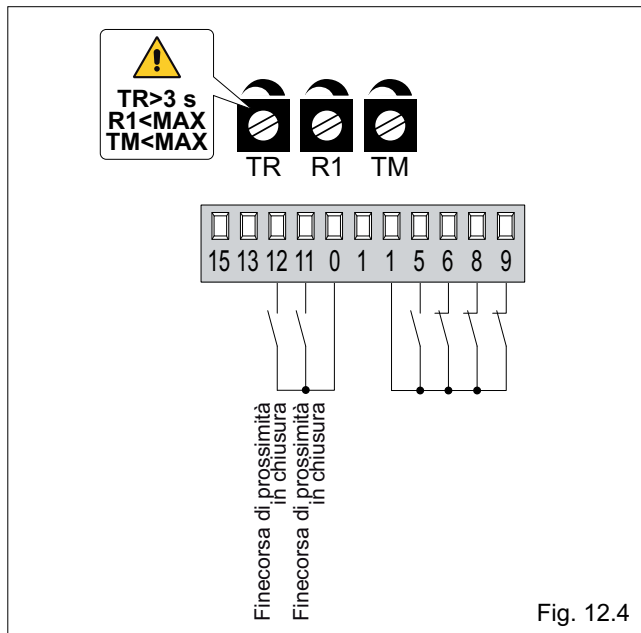


Fig. 12.4

(Fig. 12.5) Le ante si fermano sui finecorsa in apertura e sulle battute meccaniche in chiusura ed invertono sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2+3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta ($TM < MAX$), collegare i finecorsa di prossimità ai morsetti 0-11-12 e posizionarli 2+3 s prima della battuta meccanica. Collegare i finecorsa N.C. di apertura in serie alla fase di apertura di ciascun motore.

Con questi collegamenti, in chiusura l'anta si ferma sulla battuta meccanica di chiusura e in apertura l'anta si ferma quando interviene il relativo finecorsa.

Durante la manovra di apertura, in caso di rilevamento ostacolo l'anta si ferma con manovra di disimpegno.

Durante la manovra di chiusura, in caso di rilevamento ostacolo prima che siano intervenuti entrambi i finecorsa in chiusura, entrambe le ante riaprono. Dopo l'intervento di ciascun finecorsa l'anta corrispondente si ferma sulla battuta meccanica di chiusura.

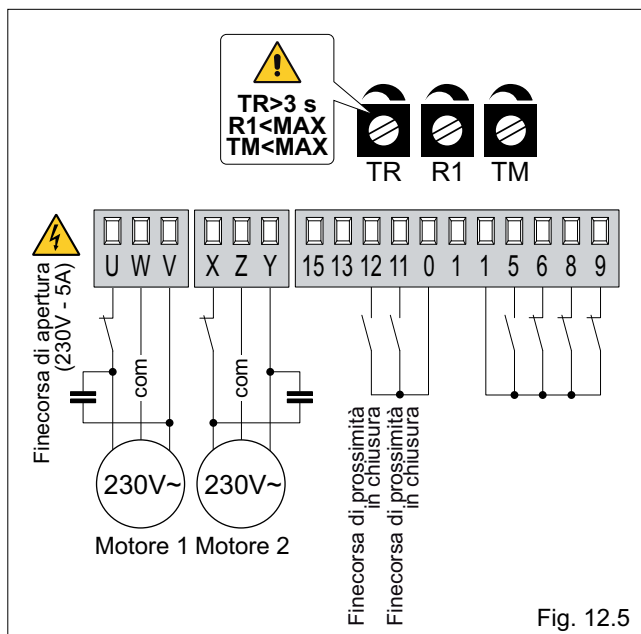
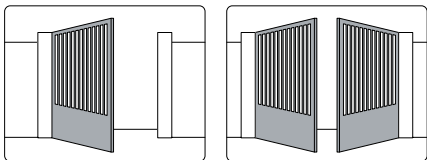


Fig. 12.5

13. MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO A UOMO PRESENTE



NOTA: se si desidera utilizzare il quadro elettronico in modalità uomo presente, scollegare il morsetto 9.

In questa condizione, i comandi di apertura (1-5) e di chiusura (1-6) funzionano solo se mantenuti premuti, al loro rilascio l'automazione si ferma. La chiusura automatica e i comandi radio sono disabilitati.

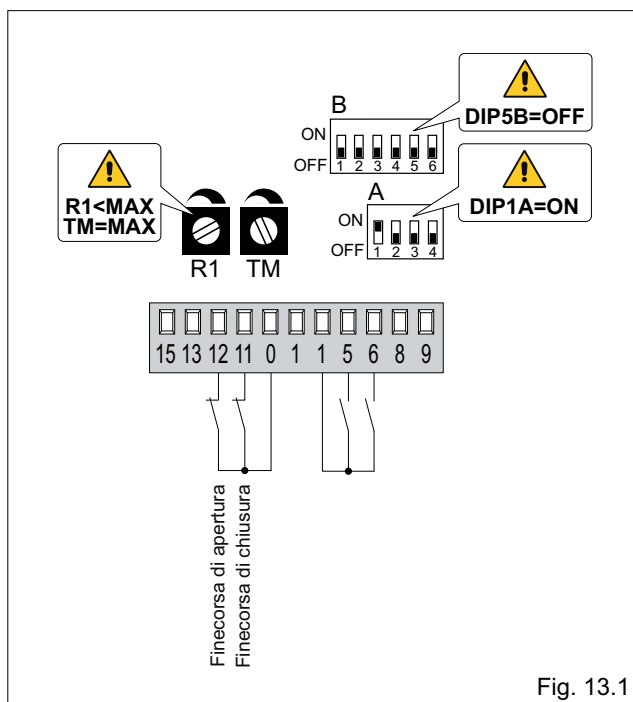


Fig. 13.1

ENTRE//MATIC



Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44, Landskrona
Sweden
www.ditecentrematic.com

