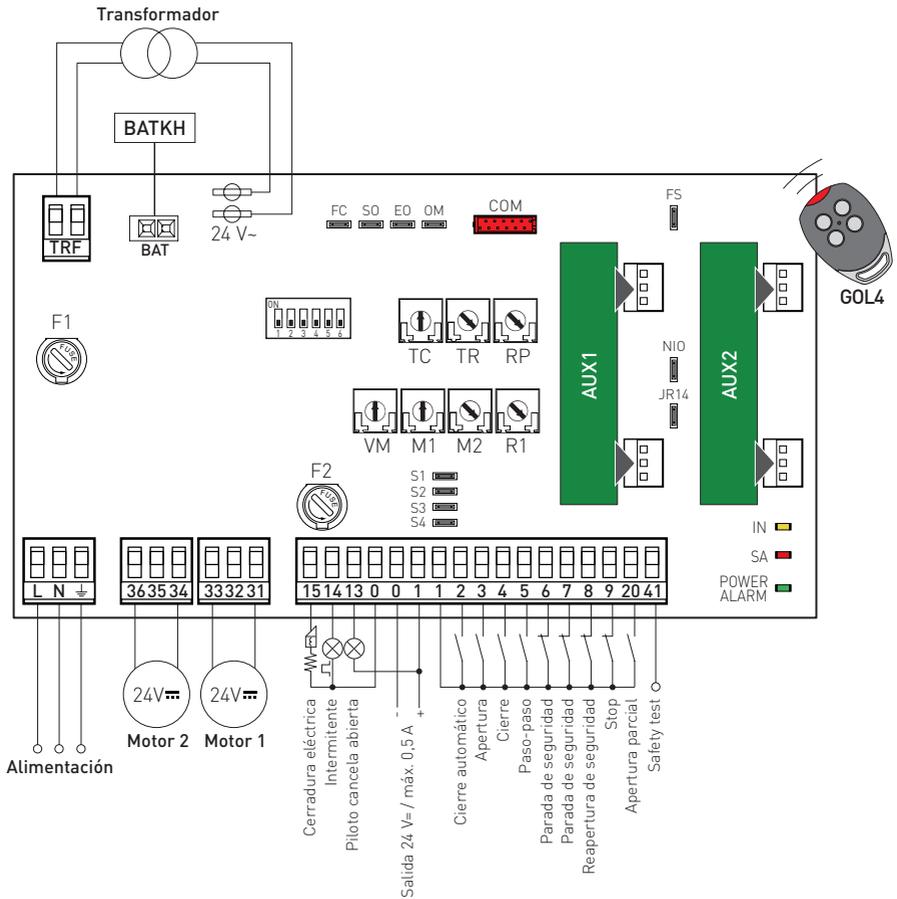


Ditec VIVAH

IP1776ES

Manual de instalación del cuadro electrónico para automatismos de uno o dos motores de 24V \equiv



Índice

	Tema	Página
1.	Advertencias generales de seguridad	85
2.	Declaración de conformidad CE	86
3.	Datos técnicos	86
3.1	Aplicaciones	86
4.	Mandos	87
4.1	Costa de seguridad autocontrolada	88
5.	Salidas y accesorios	89
6.	Regulaciones	90
6.1	Trimmer	90
6.2	Interruptor DIP	91
6.3	Jumper	91
6.4	Señalizaciones	92
6.5	Selección del tipo de automatismo	92
7.	Conexión de los motores	93
8.	Puesta en marcha	94
9.	Detección de averías	95
10.	Ejemplo de aplicación para automatismos de un motor	96
11.	Ejemplo de aplicación para cancelas con batiente de dos motores	98
12.	Ejemplo de aplicación para puertas basculantes en paralelo	100

Leyenda



Este símbolo indica instrucciones o notas relativas a la seguridad a las que se debe prestar una atención especial.



Este símbolo indica informaciones útiles para el funcionamiento correcto del producto.

Todos los derechos relativos a este material son propiedad exclusiva de Entrematic Group AB. Aunque los contenidos de esta publicación se hayan redactado con la máxima atención, Entrematic Group AB no se asume ninguna responsabilidad por los daños causados por posibles errores u omisiones en la misma. Nos reservamos el derecho de aportar eventuales modificaciones sin previo aviso. Copias, escaneos, retoques o modificaciones están expresamente prohibidos sin una autorización previa por escrito de Entrematic Group AB.

1. Advertencias generales de seguridad



El incumplimiento de las instrucciones contenidas en este manual puede provocar lesiones personales o daños al equipo.

Conserve estas instrucciones para futuras consultas.

Este manual de instalación está exclusivamente dirigido a personal cualificado.

La instalación, las conexiones eléctricas y las regulaciones deben realizarse aplicando con rigor la buena técnica y respetando la normativa vigente.

Lea detenidamente las instrucciones antes de comenzar la instalación del producto.

Una instalación incorrecta puede ser causa de peligro.



El material del embalaje (plástico, poliestireno, etc.) no se debe tirar al medio ambiente y debe mantenerse fuera del alcance de los niños, porque es una potencial fuente de peligro.

Antes de proceder con la instalación, compruebe que el producto se encuentra en perfectas condiciones.

No instale el producto en ambientes ni atmósferas explosivas: la presencia de gases o humos inflamables constituye un grave peligro para la seguridad.

Los dispositivos de seguridad (fotocélulas, costas sensibles, paradas de emergencia, etc.) deben instalarse teniendo en cuenta: las normativas y directivas vigentes, el rigor en la buena técnica, el lugar de instalación, la lógica de funcionamiento del sistema y las fuerzas creadas por el automatismo.



Antes de conectar la alimentación eléctrica, compruebe que los datos de la placa corresponden a los de la red de distribución eléctrica. En la red de alimentación eléctrica, prevea un interruptor/seccionador omnipolar con distancia de apertura de los contactos igual o superior a 3 mm.

Verifique que antes de la instalación eléctrica haya un interruptor diferencial y una protección de sobrecorriente adecuados, de conformidad con las prácticas de la buena técnica y las normativas vigentes.

Cuando sea requerido, conecte el automatismo a una instalación de puesta a tierra eficaz, realizada siguiendo la normativa vigente en materia de seguridad.

Durante las operaciones de instalación, mantenimiento y reparación, desactive la alimentación antes de abrir la tapa de acceso a los componentes eléctricos.



Los componentes eléctricos solo deben manipularse utilizando manguitos conductivos antiestáticos conectados a tierra. El fabricante del dispositivo declina toda responsabilidad derivada de la instalación de componentes incompatibles con la seguridad y el buen funcionamiento del aparato.

Utilice solo recambios originales para la reparación o la sustitución de los productos.

1.1 Advertencias de instalación

Fije el cuadro electrónico de manera permanente. Efectúe el paso de los cables desde el lado inferior del contenedor.

Antes de conectar la alimentación eléctrica, compruebe que los datos de la placa corresponden a los de la red de distribución eléctrica.

En la red de alimentación eléctrica, prevea un interruptor/seccionador omnipolar con distancia de apertura de los contactos igual o superior a 3 mm.

Verifique que antes de la instalación eléctrica haya un interruptor diferencial y una protección de sobrecorriente adecuados.

Utilice un cable eléctrico tipo FROR 450/750V 3x1,5 mm y conéctelo a los bornes L (marrón), N (azul),  (amarillo/verde), presentes en el interior del automatismo.

Fije el cable mediante el correspondiente sujetacables.

Asegúrese de que no haya bordes cortantes que puedan dañar el cable de alimentación.

La conexión a la red de distribución eléctrica, en el tramo exterior al automatismo, debe realizarse mediante una canaleta independiente y separada de las conexiones a los dispositivos de mando y de seguridad.

2. Declaración CE de conformidad

El fabricante Entrematic Group AB con sede en Lodjursgatan 10, SE-261 44 Landskrona, Sweden declara que el cuadro electrónico tipo Ditec VIVAH es conforme a los requisitos de las siguientes directivas CE:

Directiva EMC 2004/108/CE;

Directiva de baja tensión 2006/95/CE.

Landskrona, 01-07-2014

Marco Pietro Zini
President & CEO



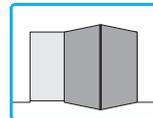
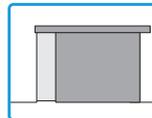
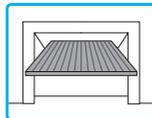
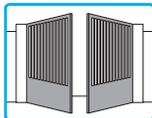
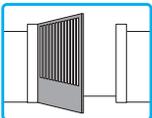
3. Datos técnicos

Alimentación	230 V~ / 50-60 Hz
Fusible F1	F2A
Fusible F2	F2,5A
Salida motores	24 V~ / 2 x 12 A máx.
Alimentación accesorios	24 V~ / 0,5 A
Temperatura	-20 °C / +55 °C
Grado de protección	IP55
Dimensiones del contenedor	238x357x120

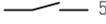
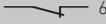
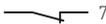
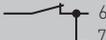
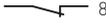
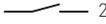


NOTA: La garantía de funcionamiento y las prestaciones declaradas sólo se obtienen con accesorios y dispositivos de seguridad DITEC Entrematic.

3.1 Aplicaciones



4. Mandos

Mando		Función	Descripción
1  2	N.A.	CIERRE AUTOMÁTICO	El cierre permanente del contacto activa el cierre automático.
1  3	N.A.	APERTURA	El cierre del contacto activa la maniobra de apertura.
1  4	N.A.	CIERRE	El cierre del contacto activa la maniobra de cierre.
1  5	N.A.	PASO-PASO	El cierre del contacto activa una maniobra de apertura y cierre en secuencia: apertura-stop-cierre-apertura. NOTA: Si el cierre automático está activado, la parada no es permanente, sino de la duración fijada con el trimmer TC.
1  6	N.C.	SEGURIDAD EN APERTURA	La apertura del contacto de seguridad detiene e impide la maniobra de apertura.
1  7	N.C.	SEGURIDAD EN CIERRE	La apertura del contacto de seguridad detiene e impide la maniobra de cierre.
1  6 7	N.C.	PARADA DE SEGURIDAD	La apertura del contacto de seguridad detiene e impide todo movimiento. NOTA: no efectúa la maniobra de desempañeo. ATENCIÓN: Debe utilizarse solamente con fotocélulas instaladas.
1  8	N.C.	SEGURIDAD DE INVERSIÓN	La apertura del contacto de seguridad provoca la inversión del movimiento (reapertura) durante la fase de cierre. Con SO=ON y el automatismo detenido, la apertura del contacto impide cualquier maniobra. Con SO=OFF y el automatismo detenido, la apertura del contacto impide solamente la maniobra de cierre.
1  9	N.C.	STOP	La apertura del contacto de seguridad provoca la parada del movimiento.
		PARADA DE EMERGENCIA	Conectar los mandos de apertura y cierre al borne 9 en vez de al borne 1 (9-3, 9-4, 9-20).
1  9	N.A.	MANDO HOMBRE PRESENTE	La apertura del contacto 1-9 activa la función con hombre presente: - apertura con hombre presente 1-3; - cierre con hombre presente 1-4. NOTA: los dispositivos de seguridad que hubiera, el cierre automático y las tarjetas de acoplamiento introducidas en los alojamientos AUX1 y AUX2 se deshabilitan.
1  20	N.A.	APERTURA PARCIAL	El cierre del contacto activa una maniobra de apertura parcial del motor 1 (M1) cuya duración se establece con el trimmer RP. Con el automatismo detenido, el mando de apertura parcial efectúa la maniobra opuesta a la que haya precedido a la parada. NOTA: si el cierre automático está activado, la parada no es permanente, sino de la duración fijada con el trimmer TC.

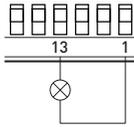
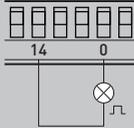
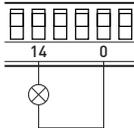
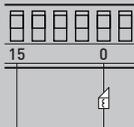
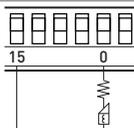


ATENCIÓN: conecte con puente todos los contactos N.C. que no se utilicen. Los bornes con el mismo número son equivalentes.

4.1 Costa de seguridad autocontrolada SOFA1-SOFA2 o GOPAVRS

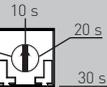
Mando	Función	Descripción	
	SAFETY TEST	<p>Introduzca el dispositivo SOFA1-SOFA2 en el correspondiente alojamiento para tarjetas de acoplamiento AUX1 o AUX2.</p> <p>Con JR14=OFF, mediante el borne 41, se activa un test de la costa de seguridad antes de cada maniobra. Si se produce un error en el test, el LED SA parpadea y se repite el test.</p>	
	N.C.	SEGURIDAD EN APERTURA	<p>Conecte el contacto de salida del dispositivo a los bornes 1-6 del cuadro electrónico (en serie con el contacto de salida de la fotocélula, si lo hubiera).</p> <p>ATENCIÓN: si no se utiliza, conecte con puente los bornes 41-6.</p>
	N.C.	SEGURIDAD EN CIERRE	<p>Conecte el contacto de salida del dispositivo a los bornes 1-7 del cuadro electrónico (en serie con el contacto de salida de la fotocélula, si lo hubiera).</p> <p>ATENCIÓN: si no se utiliza, conecte con puente los bornes 41-7.</p>
	N.C.	SEGURIDAD DE INVERSIÓN	<p>Conecte el contacto de salida del dispositivo a los bornes 1-8 del cuadro electrónico (en serie con el contacto de salida de la fotocélula, si lo hubiera).</p> <p>ATENCIÓN: si no se utiliza, conecte con puente los bornes 41-8.</p>

5. Salidas y accesorios

Salida	Valor / Accesorios	Descripción
	24 V $\overline{\sim}$ / 0,5 A	Alimentación accesorios. Salida para la alimentación de accesorios externos, incluidas las lámparas del estado del automatismo. NOTA: la absorción máxima de 0,5 A corresponde a la suma de todos los bornes 1.
	24 V $\overline{\sim}$ / 3 W	Lámpara del estado del automatismo (proporcional). La luz se apaga con el automatismo cerrado; la luz se enciende con el automatismo abierto; la luz destella con frecuencia variable durante el movimiento del automatismo.
	LAMPH 24 V $\overline{\sim}$ / 25 W	Intermitente. Con DIP6=OFF, se activa durante la maniobra de apertura y cierre. Salida protegida mediante el fusible F2.
	24 V $\overline{\sim}$ / 25 W	Luz de cortesía. Con DIP6=ON, se puede conectar una luz de cortesía que se activa durante 180 s con cada mando de apertura (total o parcial), paso-paso y de cierre. Salida protegida mediante el fusible F2.
	24 V $\overline{\sim}$ / 300 mA	Electrobloqueo. Se activa con el automatismo cerrado. Salida protegida mediante el fusible F2.
	12 V \sim / 15 W	Cerradura eléctrica. Conecte en serie la resistencia de 8,2 Ω / 5 W incluida. Salida protegida mediante el fusible F2.
AUX1 AUX2		El cuadro electrónico lleva dos alojamientos para las tarjetas de acoplamiento, tipo receptores radio, espiras magnéticas, etc. El funcionamiento de las tarjetas de acoplamiento se selecciona mediante el DIP1. ATENCIÓN: la introducción y extracción de las tarjetas de acoplamiento se debe realizar sin que haya alimentación eléctrica.
COM		NO SE DEBE UTILIZAR
 BAT	BATKH 2x12 V 2 Ah	BAT - Funcionamiento con batería. Si hay tensión de línea las baterías se mantienen cargadas. Si no hay tensión de línea, las baterías alimentan el cuadro hasta el restablecimiento de la línea o hasta que la tensión de las baterías desciende por debajo del umbral de seguridad. En éste último caso el cuadro electrónico se apaga. ATENCIÓN: para la recarga, las baterías deben estar siempre conectadas al cuadro electrónico. Controle periódicamente la eficacia de la batería.
	BATK2 2x12 V 6,5 Ah	NOTA: la temperatura de funcionamiento de las baterías recargables se sitúa entre +5 °C y +40 °C.

6. Regulaciones

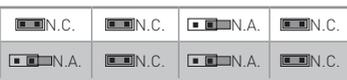
6.1 Trimmer

Trimmer	Descripción
TC 	Regulación tiempo cierre automático. De 0 a 120 s (con 1-2 cerrado). La cuenta inicia con el automatismo detenido durante el tiempo configurado por TC. Con DIP2=OFF, después de la intervención de una seguridad, la cuenta comienza al liberar dicha seguridad (por ejemplo, después de pasar a través de las fotocélulas), y dura la mitad del tiempo configurado con TC. Con DIP2=ON, la cuenta comienza con el automatismo abierto y dura todo el tiempo configurado con TC. Con contacto 1-2 abierto o 1-9 abierto, el cierre automático está deshabilitado. Cerrando 1-2 se vuelve a habilitar el cierre automático. Si se ha deshabilitado con 1-9, el cierre automático se vuelve a habilitar, una vez cerrado el contacto 1-9, solamente después de un mando de apertura total, parcial o paso-paso.
TR 	Regulación tiempo de retraso en el cierre motor 1 (M1). De 0 a 30 s. En cierre, el motor 1 (M1) llega con un retraso regulable con el trimmer TR con respecto al motor 2 (M2). En apertura, el motor 2 (M2) arranca con 3 s de retraso respecto al motor 1 (M1). Con TR=MIN, las hojas arrancan a la vez. NOTA: se aconseja configurar TR=MIN con hojas sin superposición, o bien configurar TR>3 s con hojas que se superponen.
RP 	Regulación apertura parcial motor 1 (M1). Regula el porcentaje de apertura parcial del motor 1 (M1) de 10% a 100% de la maniobra total.
VM 	Regulación de la velocidad de maniobra. Regula la velocidad de maniobra del automatismo. La velocidad de cierre es igual a la velocidad de apertura.
M1 / M2 	Regulación del tiempo de maniobra del motor 1 (M1). De 5 s a 30 s. Regulación del tiempo de maniobra del motor 2 (M2). De 5 s a 30 s. (o de 5 s a 45 s en referencia a las configuraciones del apartado 6.5). La maniobra de apertura/cierre se esquematiza en los capítulos 11, 12 y 13: la maniobra está compuesta por una parte a velocidad configurada con trimmer VM y de duración configurada con trimmer M1/M2 y por la ralentización a velocidad fija tanto en apertura como en cierre. En la apertura, dicha ralentización dura como máximo 10 s; en el cierre, dura hasta que se alcanza el tope mecánico o el eventual fin de carrera de parada (con FC=OFF).
R1 	Regulación fuerza. El cuadro electrónico está dotado de un dispositivo de seguridad que, en presencia de un obstáculo: <ul style="list-style-type: none"> - durante la maniobra de apertura, detiene el movimiento con maniobra de liberación; - durante la maniobra de cierre, antes de la ralentización, invierte el movimiento; - durante la maniobra de cierre, durante la ralentización, con FC=ON detiene el movimiento y con FC=OFF invierte el movimiento.

6.2 Interruptor DIP

DIP	Descripción	OFF 	ON 
DIP1	Funcionamiento de las tarjetas de acoplamiento. NOTA: configura también el funcionamiento de las tarjetas de acoplamiento conectadas en AUX1 y AUX2.	Paso-paso.	Apertura.
DIP2	Renovación del tiempo de cierre automático.	50%	100%
DIP3	Estado del automatismo al encenderse. Indica la evaluación que el cuadro electrónico realiza del estado del automatismo en el momento del encendido.	Abierto.	Cerrado. NOTA: si no se utiliza el cierre automático, recomendamos configurar DIP3=ON.
DIP4	Desbloqueo cerradura eléctrica.	Deshabilitado.	Habilitado. NOTA: con la cerradura eléctrica instalada, se recomienda configurar DIP4=ON.
	(DOKE) Funcionamiento electrobloqueo. NOTA: sólo con EO=OFF.	Alimentado durante toda la maniobra de apertura y cierre.	Alimentado sólo con el automatismo cerrado.
DIP5	Predestello de 3 segundos.	Inactivo en apertura. Activo sólo con cierre automático con TC>3 s.	Activo tanto en apertura como en cierre.
DIP6	Funcionamiento salida 0-14.	Intermitente.	Luz de cortesía.

6.3 Jumper

Jumper	Descripción	OFF 	ON 
FC	Selección modalidad fin de carrera.	Fin de carrera de parada.	Fin de carrera de ralentización.
SO	Funcionamiento seguridad de inversión.	Con el automatismo parado, si el contacto 1-8 está abierto, puede activarse la maniobra de apertura.	Con el automatismo parado, si el contacto 1-8 está abierto, se impide cualquier maniobra.
EO	Funcionamiento cerradura eléctrica.	Alimentada durante 2,5 s al principio de la maniobra de apertura.	Alimentada durante 1,2 s al principio de la maniobra de apertura.
OM	Tipo de automatismo.	Automatismo de 1 motor o automatismo de 2 motores en paralelo.	Automatismo de 2 motores independientes.
FS	Selección de la tensión inicial de los automatismos LUX05BH. 	Siempre 12 V	6 V con NIO habilitado (OFF) y temperatura ambiente alta.
			12 V con NIO habilitado (OFF) y temperatura ambiente muy baja.
NIO	Sistema electrónico antihielo. Mantiene la eficacia del motor incluso a bajas temperaturas ambientales.	Habilitado.	Deshabilitado.
JR14	Safety test borne 41.	Habilitado.	Deshabilitado.

6.4 Señalizaciones

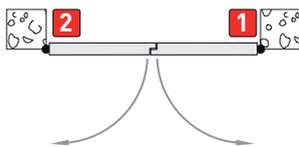
LED	Encendido	Intermitente
IN 	Recepción del mando o variación de estado de un interruptor DIP.	/
SA 	Al menos uno de los contactos de seguridad está abierto.	<p> Fallo del test de seguridad (borne 41).</p> <p>Recuento de maniobras efectuadas (sólo al encender el cuadro electrónico):</p> <p> = 1000 maniobras</p> <p> = 10000 maniobras</p>
POWER ALARM 	Presencia de alimentación.	<p> Selección errónea del tipo de automatismo (jumpers S1, S2, S3, S4). NOTA: la señalización tiene una duración de 10 s, a cuyo término el cuadro electrónico se resetea automáticamente.</p> <p> Falta motor o selección errónea del jumper OM. NOTA: la señalización tiene una duración de 10 s, a cuyo término el cuadro electrónico se resetea automáticamente.</p>

6.5 Selección del tipo de automatismo

Tipo de automatismo	S1	S2	S3	S4
Configuraciones de fábrica	 N.C.	 N.C.	 N.C.	 N.C.
OBBI3BH, ARCBH	 N.A.	 N.C.	 N.C.	 N.C.
CUBIC30H, CUBIC6H	 N.C.	 N.A.	 N.C.	 N.C.
CUBIC30H+CUBIC30LI, CUBIC6H+CUBIC6TC CUBIC6H+CUBIC6TIG	 N.C.	 N.A.	 N.A.	 N.C.
BOX3SH	 N.C.	 N.C.	 N.C.	 N.A.
ARC1BH, DOR1BH (dimensiones recomendadas)	 N.C.	 N.A.	 N.C.	 N.A.
ARC1BH (dimensiones límite)	 N.A.	 N.A.	 N.A.	 N.C.
DOR1BH (dimensiones límite)	 N.A.	 N.C.	 N.C.	 N.A.
FACIL3H	 N.C.	 N.C.	 N.A.	 N.A.
DOKE	 N.A.	 N.A.	 N.C.	 N.C.
LUX03BH, LUX04BH	 N.A.	 N.A.	 N.C.	 N.A.
LUX05BH (dimensiones recomendadas)	 N.C.	 N.C.	 N.A.	 N.C.
LUX05BH (dimensiones límite)	 N.A.	 N.C.	 N.A.	 N.C.

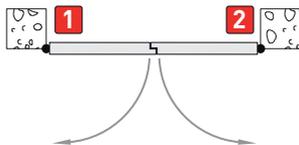
7. Conexión de los motores

Motor 2	Terminal de bornes cuadro electrónico	
	34	36
OBBI3BH	Negro	Azul
ARCBH	Negro	Azul
ARC1BH	Negro	Azul
CUBIC30H	Negro	Azul
CUBIC6H	Negro	Azul
CUBIC6HV	Negro	Azul
LUXO3BH		
LUXO4BH	31/34	33/36
LUXO5BH		
FACIL3H	Azul	negro



Motor 1	Terminal de bornes cuadro electrónico	
	31	33
OBBI3BH	Azul	Negro
ARCBH	Azul	Negro
ARC1BH	Azul	Negro
CUBIC30H	Azul	Negro
CUBIC6H	Azul	Negro
CUBIC6HV	Azul	Negro
LUXO3BH		
LUXO4BH	31/34	33/36
LUXO5BH		
FACIL3H	Negro	Azul

Motor 1	Terminal de bornes cuadro electrónico	
	31	33
OBBI3BH	Negro	Azul
ARCBH	Negro	Azul
ARC1BH	Negro	Azul
CUBIC30H	Negro	Azul
CUBIC6H	Negro	Azul
CUBIC6HV	Negro	Azul
LUXO3BH		
LUXO4BH	31/34	33/36
LUXO5BH		
FACIL3H	Azul	Negro



Motor 2	Terminal de bornes cuadro electrónico	
	34	36
OBBI3BH	Azul	Negro
ARCBH	Azul	Negro
ARC1BH	Azul	Negro
CUBIC30H	Azul	Negro
CUBIC6H	Azul	Negro
CUBIC6HV	Azul	Negro
LUXO3BH		
LUXO4BH	31/34	33/36
LUXO5BH		
FACIL3H	Negro	Azul

8. Puesta en marcha



Las maniobras correspondientes al punto 4 se realizan sin seguros.

Sólo es posible ajustar los trimmer con el automatismo parado.

Después de cada encendido, el cuadro electrónico recibe un RESET y la primera maniobra se realiza a velocidad reducida (adquisición de la posición del automatismo) una hoja cada vez (primero el motor M2 y luego el motor M1).

- 1- Conecte con puente los contactos de seguridad N.C.
- 2- Compruebe el tipo de aplicación seleccionado. Seleccione el tipo de automatismo con los jumpers S1, S2, S3 y S4 según se indica en la pág. 92.
- 3- Si se utilizan, regule los fines de carrera de parada en apertura y cierre.
NOTA: los fines de carrera deben permanecer pulsados hasta la finalización de la maniobra.
- 4- Configurar TC=MAX y R1=MAX.
Configure TR=MIN o TR>3 s con automatismos de 2 hojas con superposición.
- 5- Dar alimentación y controlar el funcionamiento correcto del automatismo con sucesivos mandos de apertura y cierre.
Compruebe la intervención de los fines de carrera, si los hubiera.
NOTA: si la rotación del motor no corresponde con el sentido de marcha correcto del automatismo, invierta las polaridades de alimentación 31-33 o 34-36.
- 6- Si se utilizan, regule los fines de carrera de ralentización en apertura y cierre, y configure M1=MAX y M2=MAX.
Regule el trimmer VM y compruebe la velocidad de apertura y la velocidad de cierre.
NOTA: si las hojas llegan a los topes mecánicos a una velocidad demasiado alta, adelante la intervención de los fines de carrera.
- 7- Si no se utilizan los fines de carrera:
 - configure M1=50%, M2=50% y VM=50%;
 - controle que el automatismo funcione correctamente accionando los mandos de apertura y cierre;ATENCIÓN: espere a que se complete la maniobra antes de dar el mando siguiente.
 - regule el tiempo de maniobra con los trimmer M1 y M2 de modo que se obtenga una aproximación a baja velocidad de las hojas en los retenes mecánicos. Se recomienda configurar un tiempo de ralentización que garantice que se complete la maniobra, incluso en presencia de fricciones u otras condiciones ambientales adversas (viento, hielo, etc.).
- 8- Conecte los dispositivos de seguridad (retirando los puentes correspondientes) y compruebe que funciona correctamente.
- 9- Si lo desea, regule el tiempo de retardo en cierre del motor 1 (M1) con el trimmer TR.
- 10- Si lo desea, regule el tiempo de cierre automático con el trimmer TC.
ATENCIÓN: el tiempo de cierre automático después de la intervención de un seguro depende de las configuraciones de DIP2.
- 11- Regule con el trimmer R1 el empuje sobre los obstáculos.
NOTA: si la hoja que efectúa el cierre en segundo lugar se topa con un obstáculo durante la maniobra, las dos hojas se vuelven a abrir y la siguiente maniobra de cierre se efectúa con una hoja y después la otra.
ATENCIÓN: Controle que las fuerzas operativas de las hojas respeten lo requerido por las normas EN12453-EN12445.
- 12- Si lo desea, regule la apertura parcial del motor 1 (M1) con el trimmer RP.
- 13- Si lo desea, conecte el receptor radio en el alojamiento correspondiente para tarjetas de acoplamiento AUX1 o AUX2 y programe los radiocontroles como se indica en el manual de instalación.
- 14- Conecte otros accesorios, si los hay, y controle su funcionamiento.
- 15- Cuando finalice la puesta en marcha y los controles, vuelva a cerrar el contenedor.

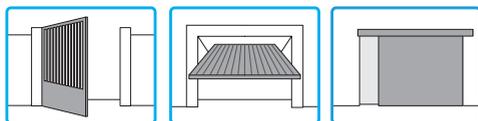


NOTA: en el caso de intervenciones de mantenimiento o en el caso de sustitución del cuadro electrónico, repita el procedimiento de puesta en marcha.

9. Detección de averías

Problema	Causa posible	Funcionamiento
El automatismo no abre o no cierra.	No hay alimentación. (LED POWER ALARM apagado).	Compruebe que el cuadro electrónico esté correctamente alimentado.
	Accesorios en cortocircuito. (LED POWER ALARM apagado).	Desconecte todos los accesorios de los bornes 0-1 (debe haber una tensión de 24 V=) y vuévalos a conectar uno por uno.
	El fusible de línea está fundido. (LED POWER ALARM apagado).	Sustituya el fusible F1.
	Los contactos de seguridad están abiertos. (LED SA encendido).	Controle que los contactos de seguridad estén cerrados correctamente (N.C.).
	Motor/es no conectado/s. (LED POWER ALARM intermitente).	Compruebe la conexión correcta del motor (o de los motores). Compruebe la configuración del jumper OM.
	Selección errónea del tipo de automatismo. (LED POWER ALARM intermitente).	Compruebe que la selección de los jumpers S1, S2, S3 y S4 sea correcta.
	Los contactos de seguridad no están conectados correctamente o bien la costa de seguridad autocontrolada no funciona correctamente. (LED SA intermitente).	Compruebe las conexiones a los bornes 6-7-8 del cuadro electrónico y las conexiones a la costa de seguridad autocontrolada.
	Los mandos de apertura y de cierre no funcionan.	Compruebe el encendido del LED IN en cada mando de apertura y de cierre.
	Configuración errónea del jumper JR14.	Compruebe las conexiones de los contactos de seguridad.
	Las fotocélulas están activas. (LED SA encendido).	Compruebe que las fotocélulas están limpias y funcionan correctamente.
El cierre automático no funciona.	El cierre automático no funciona.	Controle que el trimmer TC no esté configurado al máximo.
		Controle que el contacto 1-2 esté cerrado.
Los seguros externos no se activan.	Conexiones incorrectas entre fotocélulas y cuadro electrónico.	Conecte los contactos de seguridad N.C. en serie entre ellos y retire los eventuales puentes que hubiera en el terminal de bornes del cuadro electrónico.
El automatismo vuelve a abrirse solo a partir del tope de cierre.	El fin de carrera no funciona. (LEDs SA e IN intermitentes).	Compruebe el funcionamiento correcto de los fines de carrera.
La luz de destellos no funciona.	Fusible F2 quemado.	Sustituya el fusible F2.
La cerradura eléctrica no funciona.		
El radiocontrol tiene poco alcance y no funciona con el automatismo en movimiento.	La transmisión radio está obstaculizada por estructuras metálicas y muros de hormigón armado.	Instale la antena en el exterior.
		Sustituya las baterías de los transmisores.

10. Ejemplo de aplicación para automatismos de un motor.



Cuando el cuadro electrónico se utiliza en aplicaciones para automatismos de una hoja batiente, para puertas basculantes o para portones correderos, es posible efectuar las conexiones indicadas:

(Fig. 10.1) Uso sin fin de carrera.

Configure OM=OFF.

Conecte el motor como se indica en la figura.

NOTA: durante la maniobra de apertura, las polaridades son las que se indican en la figura.

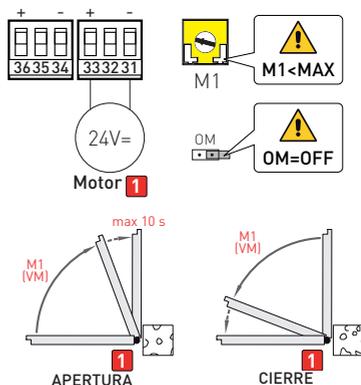
Configure VM en función de la velocidad que desee.

Configure M1 de manera que la ralentización de la hoja se efectúe antes del tope mecánico.

Con estas conexiones, la hoja se detiene en su propio tope mecánico de apertura y cierre.

Cuando finaliza el tiempo configurado con M1:

- en apertura el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo;
- en cierre la hoja ralentiza hasta el tope mecánico.



(Fig. 10.2) Uso con fin de carrera de ralentización.

Configure OM=OFF.

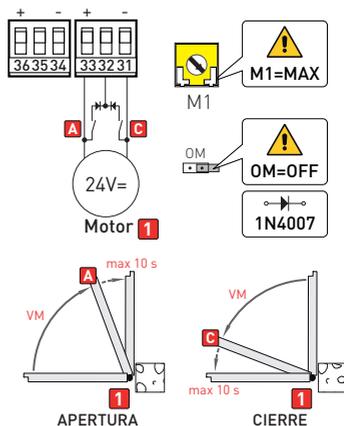
Conecte el motor y los fines de carrera de ralentización como se indica en la figura:

- [A] fin de carrera de ralentización en apertura;
- [C] fin de carrera de ralentización en cierre.

Configure VM en función de la velocidad que desee. Configure M1=MAX.

Con estas conexiones, la hoja se detiene en su propio tope mecánico de apertura y cierre.

Después de la intervención del fin de carrera de ralentización en apertura y cierre, el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo.



(Fig. 10.3) Uso con fin de carrera de parada.
 Configure OM=OFF y FC=OFF.
 Conecte el motor y los fines de carrera de parada como se indica en la figura:

- [A] fin de carrera de parada en apertura;
- [C] fin de carrera de parada en cierre.

NOTA: también es posible instalar un solo fin de carrera.

Configure M1<MAX.

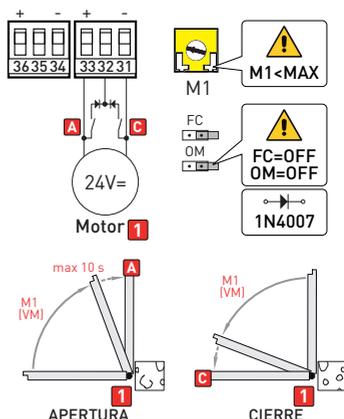
Configure VM en función de la velocidad que desee.

Configure M1 de manera que la ralentización de la hoja se efectúe antes de la intervención del fin de carrera.

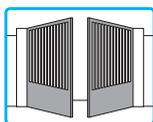
Con estas conexiones, la hoja se detiene cuando interviene el fin de carrera.

Cuando finaliza el tiempo configurado con M1:

- en apertura el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo;
- en cierre, la hoja ralentiza hasta el fin de carrera de parada.



11. Ejemplo de aplicación para cancelas con batiente de dos motores



Cuando el cuadro electrónico se utiliza en aplicaciones para automatismos de dos hojas batientes, es posible efectuar las conexiones indicadas:

(Fig. 11.1) Uso sin fin de carrera. Conecte los motores como se indica en la figura.

NOTA: durante la maniobra de apertura, las polaridades son las que se indican en la figura.

Configure VM en función de la velocidad que desee.

Configure M1 y M2 de manera que la ralentización de las hojas se efectúe antes de los topes mecánicos.

Con estas conexiones, cada hoja se detiene en su propio tope mecánico de apertura y cierre.

- en apertura el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo;
- en cierre, las hojas ralentizan hasta el tope mecánico.

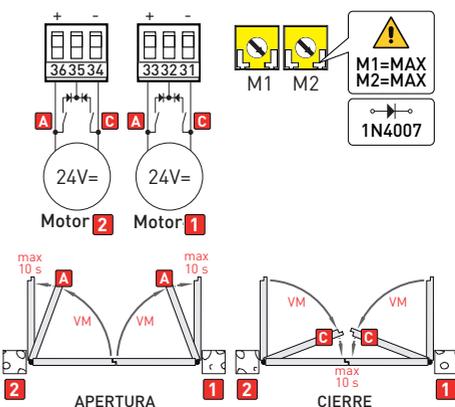
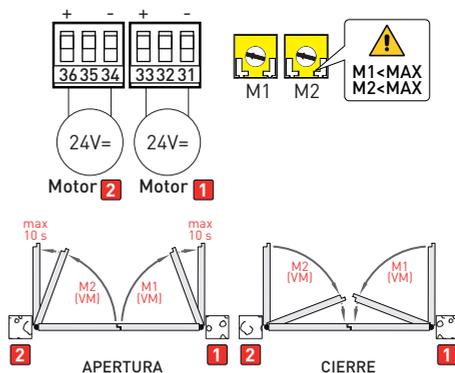
(Fig. 11.2) Uso con fin de carrera de ralentización.

Conecte los motores y los fines de carrera de ralentización como se indica en la figura:

- [A] fin de carrera de ralentización en apertura;
- [C] fin de carrera de ralentización en cierre.

Configure M1=MAX y M2=MAX. Configure VM en función de la velocidad que desee.

Con estas conexiones, cada hoja se detiene en su propio tope mecánico de cierre y apertura. Después de la intervención de los fines de carrera de ralentización en apertura y cierre, el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo.



(Fig. 11.3) Uso con fin de carrera de parada.
Configure FC=OFF.

Conecte los motores y los fines de carrera de parada como se indica en la figura:

- [A] fin de carrera de parada en apertura;
- [C] fin de carrera de parada en cierre.

NOTA: también es posible instalar un único fin de carrera por cada motor.

Configure M1<MAX y M2<MAX.

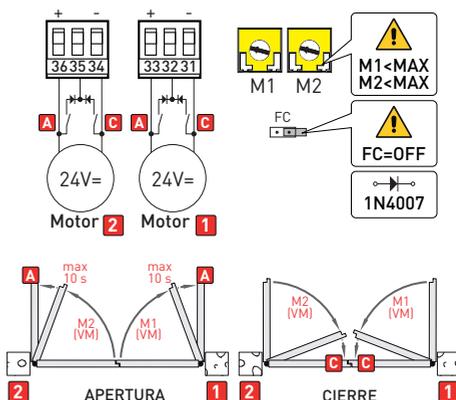
Configure VM en función de la velocidad que desee.

Configure M1 y M2 de manera que la ralentización de la hoja se efectúe antes de la intervención de los fines de carrera.

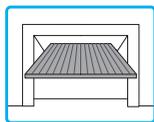
Con estas conexiones, cada hoja se detiene cuando interviene su fin de carrera.

Cuando finaliza el tiempo configurado con M1-M2:

- en apertura el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo;
- en cierre las hojas ralentizan hasta el fin de carrera de parada.



12. Ejemplo de aplicación para puertas basculantes de dos motores en paralelo



Cuando el cuadro electrónico se utiliza en aplicaciones para automatismos para puertas basculantes de dos motores en paralelo, es posible efectuar las conexiones indicadas:

(Fig. 12.1) Uso sin fin de carrera.

Configure OM=OFF.

Conecte los motores como se indica en la figura.

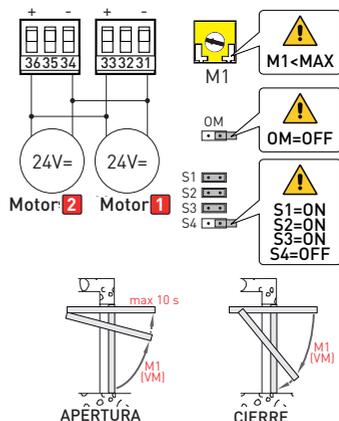
NOTA: durante la maniobra de apertura, las polaridades son las que se indican en la figura. Configure VM en función de la velocidad que desee.

Configure M1 de manera que la ralentización de la hoja se efectúe antes del tope mecánico.

Con estas conexiones, la hoja se detiene en su propio tope mecánico de apertura y cierre.

Cuando finaliza el tiempo configurado con M1:

- en apertura el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo;
- en cierre la hoja ralentiza hasta el tope mecánico.



(Fig. 12.2) Uso con fin de carrera de ralentización.

Configure OM=OFF.

Conecte los motores y los fines de carrera de ralentización como se indica en la figura:

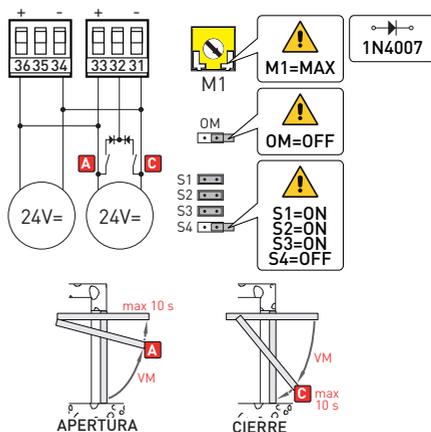
- [A] fin de carrera de ralentización en apertura;
- [C] fin de carrera de ralentización en cierre.

Configure M1=MAX.

Configure VM en función de la velocidad que desee.

Con estas conexiones, la hoja se detiene en su propio tope mecánico de cierre y apertura.

Después de la intervención del fin de carrera de ralentización en apertura y cierre, el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo.



(Fig. 12.3) Uso con fin de carrera de parada.

Configure OM=OFF y FC=OFF.

Conecte los motores y los fines de carrera de parada como se indica en la figura:

- [A] fin de carrera de parada en apertura;
- [C] fin de carrera de parada en cierre.

NOTA: también es posible instalar un solo fin de carrera.

Configure M1<MAX.

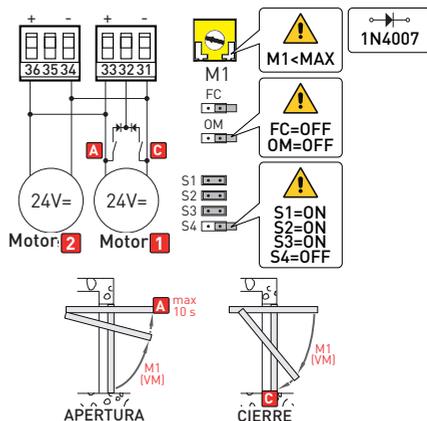
Configure VM en función de la velocidad que desee.

Configure M1 de manera que la ralentización de la hoja se efectúe antes de la intervención del fin de carrera.

Con estas conexiones, la hoja se detiene cuando interviene el fin de carrera.

Cuando finaliza el tiempo configurado con M1:

- en apertura el tiempo de ralentización es de 10 s como máximo;
- en cierre, la hoja ralentiza hasta el fin de carrera de parada.



ENTRE//MATIC



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

