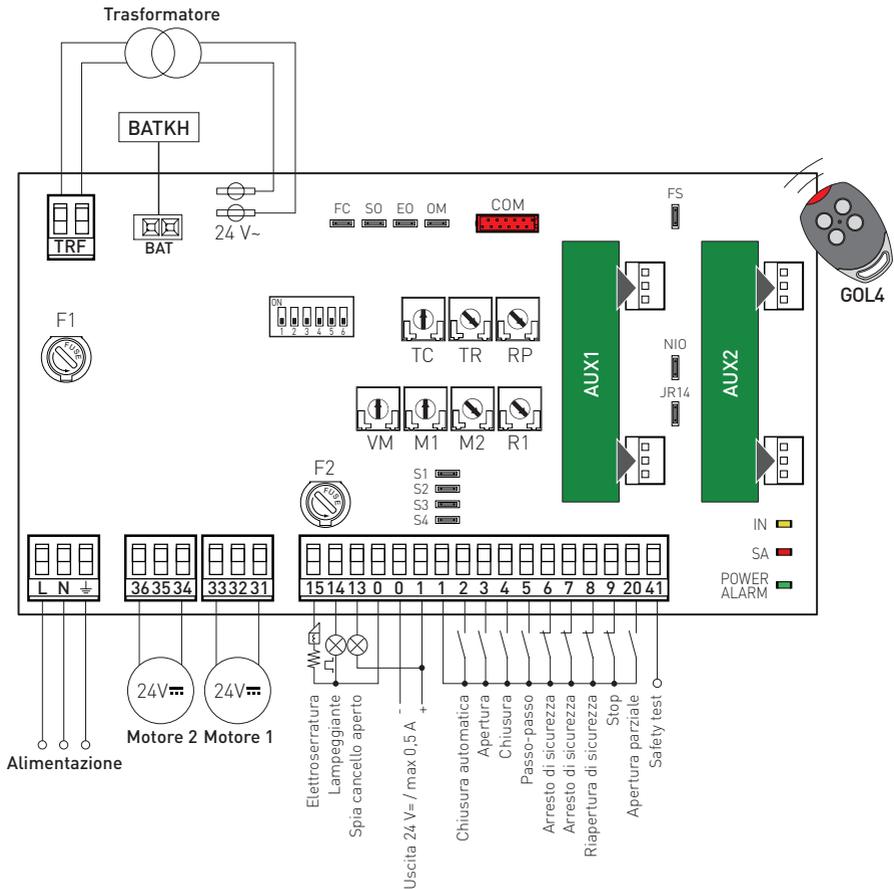


Ditec VIVAH

IP1776IT

Manuale di installazione quadro elettronico per automazioni ad uno o due motori 24V ≡



Indice

| | Argomento | Pagina |
|-----|---|--------|
| 1. | Avvertenze generali per la sicurezza | 5 |
| 2. | Dichiarazione di conformità CE | 6 |
| 3. | Dati tecnici | 6 |
| 3.1 | Applicazioni | 6 |
| 4. | Comandi | 7 |
| 4.1 | Costa di sicurezza autocontrollata | 8 |
| 5. | Uscite ed accessori | 9 |
| 6. | Regolazioni | 10 |
| 6.1 | Trimmer | 10 |
| 6.2 | Dip-switch | 11 |
| 6.3 | Jumper | 11 |
| 6.4 | Segnalazioni | 12 |
| 6.5 | Selezione tipo di automazione | 12 |
| 7. | Collegamento dei motori | 13 |
| 8. | Avviamento | 14 |
| 9. | Ricerca guasti | 15 |
| 10. | Esempio di applicazione per automazioni a un motore | 16 |
| 11. | Esempio di applicazione per cancelli a battente a due motori | 18 |
| 12. | Esempio di applicazione per porte basculanti in parallelo | 20 |

Legenda



Questo simbolo indica istruzioni o note relative alla sicurezza a cui prestare particolare attenzione.



Questo simbolo indica informazioni utili al corretto funzionamento del prodotto.

Tutti i diritti relativi a questo materiale sono di proprietà esclusiva di Entrematic Group AB.

Sebbene i contenuti di questa pubblicazione siano stati redatti con la massima cura, Entrematic Group AB non può assumersi alcuna responsabilità per danni causati da eventuali errori o omissioni in questa pubblicazione. Ci riserviamo il diritto di apportare eventuali modifiche senza preavviso. Copie, scansioni, ritocchi o modifiche sono espressamente vietate senza un preventivo consenso scritto di Entrematic Group AB.

1. Avvertenze generali per la sicurezza



La mancata osservanza delle informazioni contenute nel presente manuale può dare luogo a infortuni personali o danni all'apparecchio.
Conservate le presenti istruzioni per futuri riferimenti

Il presente manuale di installazione è rivolto esclusivamente a personale qualificato. 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 nell'osservanza della Buona Tecnica e in ottemperanza alle norme vigenti.

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.

1.1 Avvertenze di installazione

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.

2. Dichiarazione CE di conformità

Il fabbricante Entrematic Group AB con sede in Lodjursgatan 10, SE-261 44 Landskrona, Sweden dichiara che il quadro elettronico tipo Ditec VIVAH è conforme alle condizioni delle seguenti direttive CE:

Direttiva EMC 2004/108/CE;

Direttiva bassa tensione 2006/95/CE.

Landskrona, 01-07-2014


Marco Pietro Zini
President & CEO

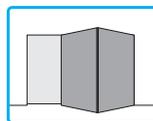
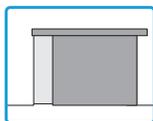
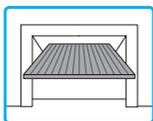
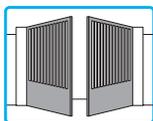
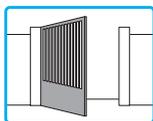
3. Dati tecnici

| | |
|--------------------------------|---|
| Alimentazione | 230 V~ / 50-60 Hz |
| Fusibile F1 | F2A |
| Fusibile F2 | F2,5A |
| Uscita motori | 24 V  / 2 x 12 A max |
| Alimentazione accessori | 24 V  / 0,5 A |
| Temperatura | -20 °C / +55 °C |
| Grado di protezione | IP55 |
| Dimensioni contenitore | 238x357x120 |



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

3.1 Applicazioni



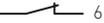
4. Comandi

| Comando | Funzione | Descrizione |
|----------------|-----------------------------------|--|
| 1 — 2 | N.O. CHIUSURA AUTOMATICA | La chiusura permanente del contatto abilita la chiusura automatica. |
| 1 — 3 | N.O. APERTURA | La chiusura del contatto attiva la manovra di apertura. |
| 1 — 4 | N.O. CHIUSURA | La chiusura del contatto attiva la manovra di chiusura. |
| 1 — 5 | N.O. PASSO-PASSO | La chiusura del contatto attiva una manovra di apertura e chiusura in sequenza: apertura-stop-chiusura-apertura. NOTA: se la chiusura automatica è abilitata, lo stop non è permanente ma della durata impostata con trimmer TC. |
| 1 — 6 | N.C. SICUREZZA IN APERTURA | L'apertura del contatto di sicurezza, arresta e impedisce la manovra di apertura. |
| 1 — 7 | N.C. SICUREZZA IN CHIUSURA | L'apertura del contatto di sicurezza, arresta e impedisce la manovra di chiusura. |
| 1 — 6 1 — 7 | N.C. ARRESTO DI SICUREZZA | L'apertura del contatto di sicurezza, arresta e impedisce ogni movimento. NOTA: non effettua la manovra di disimpegno. ATTENZIONE: utilizzare solo con fotocellule installate. |
| 1 — 8 | N.C. SICUREZZA DI INVERSIONE | L'apertura del contatto di sicurezza provoca l'inversione del movimento (riapertura) durante la fase di chiusura. Con SO=ON ad automazione ferma l'apertura del contatto impedisce qualsiasi manovra. Con SO=OFF ad automazione ferma l'apertura del contatto impedisce solamente la manovra di chiusura. |
| 1 — 9 | N.C. STOP ARRESTO DI EMERGENZA | L'apertura del contatto di sicurezza provoca l'arresto del movimento. Collegare i comandi di apertura e di chiusura al morsetto 9 anziché al morsetto 1 (9-3, 9-4, 9-20). |
| 1 — 9 | N.O. COMANDO A UOMO PRESENTE | L'apertura del contatto 1-9 abilita la funzione a uomo presente: - apertura a uomo presente 1-3; - chiusura a uomo presente 1-4. NOTA: le eventuali sicurezze presenti, la chiusura automatica e le schede ad innesto inserite nelle sedi AUX1 ed AUX2 sono disabilitate. |
| 1 — 20 | N.O. APERTURA PARZIALE | La chiusura del contatto attiva una manovra di apertura parziale del motore 1 (M1) di durata impostata con trimmer RP. Ad automazione ferma il comando di apertura parziale effettua la manovra opposta a quella precedente all'arresto. NOTA: se la chiusura automatica è abilitata, lo stop non è permanente ma della durata impostata con trimmer TC. |

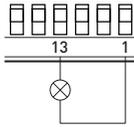
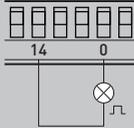
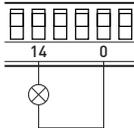
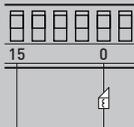
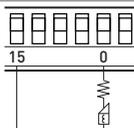


ATTENZIONE: ponticellare tutti i contatti N.C. se non utilizzati. I morsetti con numero uguale sono equivalenti.

4.1 Costa di sicurezza autocontrollata SOFA1-SOFA2 o GOPAVRS

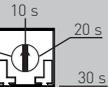
| Comando | | Funzione | Descrizione |
|---|---|-------------|--|
|  | | SAFETY TEST | Inserire il dispositivo SOFA1-SOFA2 nella apposita sede per schede ad innesto AUX1 o AUX2. Con JR14=OFF, mediante il morsetto 41 viene attivato un test della costa di sicurezza prima di ogni manovra. Se il test fallisce il led SA lampeggia e il test viene ripetuto. |
| 1 |  6 | N.C. | SICUREZZA IN APERTURA Collegare il contatto di uscita del dispositivo ai morsetti 1-6 del quadro elettronico (in serie al contatto di uscita della fotocellula, se presente). ATTENZIONE: se non utilizzato, ponticellare i morsetti 41-6. |
| 1 |  7 | N.C. | SICUREZZA IN CHIUSURA Collegare il contatto di uscita del dispositivo ai morsetti 1-7 del quadro elettronico (in serie al contatto di uscita della fotocellula, se presente). ATTENZIONE: se non utilizzato, ponticellare i morsetti 41-7. |
| 1 |  8 | N.C. | SICUREZZA DI INVERSIONE Collegare il contatto di uscita del dispositivo ai morsetti 1-8 del quadro elettronico (in serie al contatto di uscita della fotocellula, se presente). ATTENZIONE: se non utilizzato, ponticellare i morsetti 41-8. |

5. Uscite e accessori

| Uscita | Valore / Accessori | Descrizione |
|---|--|--|
|  | 24 V $\overline{\text{=}}$ 0,5 A | Alimentazione accessori. Uscita per alimentazione accessori esterni comprese lampade stato automazione. NOTA: l'assorbimento massimo di 0,5 A corrisponde alla somma di tutti i morsetti 1. |
|  | 24 V $\overline{\text{=}}$ / 3 W | Lampada stato automazione (proporzionale). La luce si spegne ad automazione chiusa; la luce si accende ad automazione aperta; la luce lampeggia con frequenza variabile durante il movimento dell'automazione. |
|  | LAMPH 24 V $\overline{\text{=}}$ / 25 W | Lampeggiante. Con DIP6=OFF si attiva durante la manovra di apertura e chiusura. Uscita protetta dal fusibile F2. |
|  | 24 V $\overline{\text{=}}$ / 25 W | Luce di cortesia. Con DIP6=ON 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. Uscita protetta dal fusibile F2. |
|  | 24 V $\overline{\text{=}}$ / 300 mA | Elettroblocco. Si attiva con automazione chiusa. Uscita protetta dal fusibile F2. |
|  | 12 V \sim / 15 W | Elettroserratura. Collegare in serie la resistenza da 8,2 Ω / 5 W in dotazione. Uscita protetta dal fusibile F2. |
| AUX1 AUX2 | | Il quadro elettronico è provvisto di due sedi per schede ad innesto, tipo ricevitori radio, spire magnetiche, ecc. Il funzionamento delle schede ad innesto è selezionato da DIP1. ATTENZIONE: l'inserimento e l'estrazione delle schede ad innesto devono essere effettuati in assenza di alimentazione. |
| COM | | NON UTILIZZARE |
|  | BATKH 2x12 V 2 Ah BATK2 2x12 V 6,5 Ah | BAT - Funzionamento a batteria. Con tensione di linea presente le batterie sono mantenute cariche. In assenza di tensione di linea il quadro viene alimentato dalle batterie fino al ripristino della linea o fino a quando la tensione delle batterie scende sotto la soglia di sicurezza. In questo ultimo caso il quadro elettronico si spegne. ATTENZIONE: per consentire la ricarica, le batterie devono essere sempre collegate al quadro elettronico. Verificare periodicamente l'efficienza della batteria. NOTA: la temperatura di funzionamento delle batterie ricaricabili è compresa fra +5°C e +40°C. |

6. Regolazioni

6.1 Trimmer

| Trimmer | Descrizione |
|---|--|
| TC  | <p>Regolazione tempo chiusura automatica. Da 0 a 120 s (con 1-2 chiuso).</p> <p>Il conteggio inizia da automazione ferma per il tempo impostato da TC.</p> <p>Con DIP2=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 TC.</p> <p>Con DIP2=ON il conteggio inizia ad automazione aperta e dura per tutta la durata del tempo impostato con TC.</p> <p>Con contatto 1-2 aperto o 1-9 aperto la chiusura automatica è disabilitata. Chiudendo 1-2 si riabilita la chiusura automatica. Se disabilitata da 1-9, la chiusura automatica si riabilita, una volta richiuso il contatto 1-9, solo dopo un comando di apertura totale, parziale o passo-passo.</p> |
| TR  | <p>Regolazione tempo di ritardo in chiusura motore 1 (M1). Da 0 a 30 s.</p> <p>In chiusura il motore 1 (M1) arriva con un ritardo regolabile con trimmer TR rispetto al motore 2 (M2).</p> <p>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.</p> <p>NOTA: è consigliato impostare TR=MIN con ante senza sovrapposizione e impostare TR>3 s con ante con sovrapposizione.</p> |
| RP  | <p>Regolazione apertura parziale motore 1 (M1).</p> <p>Regola la percentuale di apertura parziale del motore 1 (M1) da 10% a 100% della manovra totale.</p> |
| VM  | <p>Regolazione velocità di manovra.</p> <p>Regola la velocità di manovra dell'automazione.</p> <p>La velocità di chiusura è uguale alla velocità di apertura.</p> |
| M1 / M2  | <p>Regolazione tempo di manovra motore 1 (M1). Da 5 s a 30 s.</p> <p>Regolazione tempo di manovra motore 2 (M2). Da 5 s a 30 s.</p> <p>(oppure da 5 s a 45 s in riferimento alle impostazioni del paragrafo 6.5).</p> <p>La manovra di apertura/chiusura è schematizzata nei capitoli 11, 12 e 13: la manovra è composta da una parte a velocità impostata con trimmer VM della durata impostata con trimmer M1/M2 e dal rallentamento a velocità fissa sia in apertura che in chiusura.</p> <p>In apertura tale rallentamento dura al massimo 10 s, in chiusura dura fino al raggiungimento della battuta meccanica o dell'eventuale finecorsa di arresto (con FC=OFF).</p> |
| R1  | <p>Regolazione forza.</p> <p>Il quadro elettronico è dotato di un dispositivo di sicurezza che in presenza di un ostacolo:</p> <ul style="list-style-type: none"> - durante la manovra di apertura arresta il movimento con manovra di disimpegno; - durante la manovra di chiusura, prima del rallentamento, inverte il movimento; - durante la manovra di chiusura, durante il rallentamento, con FC=ON arresta il movimento e con FC=OFF inverte il movimento. |

6.2 Dip-switch

| DIP | Descrizione | OFF  | ON  |
|------|--|---|--|
| DIP1 | Funzionamento schede ad innesto. NOTA: imposta il funzionamento delle schede ad innesto collegate su AUX1 ed AUX2. | Passo-passo. | Apertura. |
| DIP2 | Rinnovo tempo di chiusura automatica. | 50% | 100% |
| DIP3 | Stato automazione all'accensione. Indica come il quadro elettronico considera l'automazione al momento dell'accensione. | Aperta. | Chiusa. NOTA: se non viene utilizzata la chiusura automatica si consiglia di impostare DIP3=ON. |
| DIP4 | Sblocco elettroserratura. | Disabilitato. | Abilitato. NOTA: con elettroserratura installata si consiglia di impostare DIP4=ON. |
| | (DOKE) Funzionamento elettroblocco. NOTA: solo con EO=OFF. | Alimentato per l'intera manovra di apertura e di chiusura. | Alimentato solo ad automazione chiusa. |
| DIP5 | Prelampeggio di 3 secondi. | Disabilitato in apertura. Abilitato solo con chiusura automatica con TC>3 s. | Abilitato sia in apertura che in chiusura. |
| DIP6 | Funzionamento uscita 0-14. | Lampeggiante. | Luce di cortesia. |

6.3 Jumper

| Jumper | Descrizione | OFF  | ON  |
|--------|--|---|--|
| FC | Selezione modalità finecorsa. | Finecorsa di arresto. | Finecorsa di rallentamento. |
| S0 | 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. |
| EO | Funzionamento elettroserratura. | Alimentata per 2,5 s all'inizio della manovra di apertura. | Alimentata per 1,2 s all'inizio della manovra di apertura. |
| OM | Tipologia automazione. | Automazione ad 1 motore o automazione a 2 motori in parallelo. | Automazione a 2 motori indipendenti. |
| FS | Selezione tensione di partenza automazioni LUX05BH.  | Sempre 12 V | 6 V con NIO abilitato (OFF) e temperatura ambiente alta. |
| | | | 12 V con NIO abilitato (OFF) e temperatura ambiente molto bassa. |
| NIO | Sistema elettronico antigelo. Mantiene l'efficienza del motore anche a basse temperature ambiente. | Abilitato. | Disabilitato. |
| JR14 | Safety test morsetto 41. | Abilitato. | Disabilitato. |

6.4 Segnalazioni

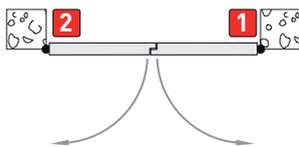
| LED | Accesso | Lampeggiante |
|--|---|---|
| IN  | Ricezione comando o variazione di stato di un dip-switch. | / |
| SA  | Almeno uno dei contatti di sicurezza è aperto. | <p> Fallimento del test di sicurezza (morsetto 41).</p> <p>Conteggio manovre effettuate (solo all'accensione del quadro elettronico):</p> <p> = 1000 manovre</p> <p> = 10000 manovre</p> |
| POWER ALARM  | Presenza di alimentazione. | <p> Errata selezione del tipo di automazione (jumper S1, S2, S3, S4). NOTA: la segnalazione ha una durata di 10 s, al termine il quadro elettronico viene resettato automaticamente.</p> <p> Mancanza del motore o errata selezione del jumper OM. NOTA: la segnalazione ha una durata di 10 s, al termine il quadro elettronico viene resettato automaticamente.</p> |

6.5 Selezione tipo di automazione

| Tipo di automazione | S1 | S2 | S3 | S4 |
|--|--|--|--|--|
| Impostazioni di fabbrica |  N.C. |  N.C. |  N.C. |  N.C. |
| OBBI3BH, ARCBH |  N.O. |  N.C. |  N.C. |  N.C. |
| CUBIC30H, CUBIC6H |  N.C. |  N.O. |  N.C. |  N.C. |
| CUBIC30H+CUBIC30LI, CUBIC6H+CUBIC6TC CUBIC6H+CUBIC6TIG |  N.C. |  N.O. |  N.O. |  N.C. |
| BOX3SH |  N.C. |  N.C. |  N.C. |  N.O. |
| ARC1BH, DOR1BH (dimensioni raccomandate) |  N.C. |  N.O. |  N.C. |  N.O. |
| ARC1BH (dimensioni limite) |  N.O. |  N.O. |  N.O. |  N.C. |
| DOR1BH (dimensioni limite) |  N.O. |  N.C. |  N.C. |  N.O. |
| FACIL3H |  N.C. |  N.C. |  N.O. |  N.O. |
| DOKE |  N.O. |  N.O. |  N.C. |  N.C. |
| LUX03BH, LUX04BH |  N.O. |  N.O. |  N.C. |  N.O. |
| LUX05BH (dimensioni raccomandate) |  N.C. |  N.C. |  N.O. |  N.C. |
| LUX05BH (dimensioni limite) |  N.O. |  N.C. |  N.O. |  N.C. |

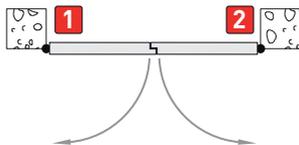
7. Collegamento dei motori

| Motore 2 | Morsetteria quadro elettronico | |
|-----------------|--------------------------------|-------|
| | 34 | 36 |
| OBBI3BH | Nero | Blu |
| ARCBH | Nero | Blu |
| ARC1BH | Nero | Blu |
| CUBIC30H | Nero | Blu |
| CUBIC6H | Nero | Blu |
| CUBIC6HV | Nero | Blu |
| LUXO3BH | | |
| LUXO4BH | 31/34 | 33/36 |
| LUXO5BH | | |
| FACIL3H | Blu | Nero |



| Motore 1 | Morsetteria quadro elettronico | |
|-----------------|--------------------------------|-------|
| | 31 | 33 |
| OBBI3BH | Blu | Nero |
| ARCBH | Blu | Nero |
| ARC1BH | Blu | Nero |
| CUBIC30H | Blu | Nero |
| CUBIC6H | Blu | Nero |
| CUBIC6HV | Blu | Nero |
| LUXO3BH | | |
| LUXO4BH | 31/34 | 33/36 |
| LUXO5BH | | |
| FACIL3H | Nero | Blu |

| Motore 1 | Morsetteria quadro elettronico | |
|-----------------|--------------------------------|-------|
| | 31 | 33 |
| OBBI3BH | Nero | Blu |
| ARCBH | Nero | Blu |
| ARC1BH | Nero | Blu |
| CUBIC30H | Nero | Blu |
| CUBIC6H | Nero | Blu |
| CUBIC6HV | Nero | Blu |
| LUXO3BH | | |
| LUXO4BH | 31/34 | 33/36 |
| LUXO5BH | | |
| FACIL3H | Blu | Nero |



| Motore 2 | Morsetteria quadro elettronico | |
|-----------------|--------------------------------|-------|
| | 34 | 36 |
| OBBI3BH | Blu | Nero |
| ARCBH | Blu | Nero |
| ARC1BH | Blu | Nero |
| CUBIC30H | Blu | Nero |
| CUBIC6H | Blu | Nero |
| CUBIC6HV | Blu | Nero |
| LUXO3BH | | |
| LUXO4BH | 31/34 | 33/36 |
| LUXO5BH | | |
| FACIL3H | Nero | Blu |

8. Avviamento



Le manovre relative al punto 4 avvengono senza sicurezze.

E' possibile regolare i trimmer solo ad automazione ferma.

Dopo ogni accensione il quadro elettronico riceve un RESET e la prima manovra viene eseguita a velocità ridotta (acquisizione della posizione dell'automazione) un'anta alla volta (prima il motore M2 e successivamente il motore M1).

- 1- Ponticellare i contatti di sicurezza N.C.
- 2- Verificare il tipo di applicazione scelta. Selezionare il tipo di automazione con i jumper S1, S2, S3 e S4 come indicato a pag. 12.
- 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 TC=MAX e R1=MAX.
Impostare TR=MIN oppure 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 polarità di alimentazione 31-33 oppure 34-36.
- 6- Se utilizzati, regolare i finecorsa di rallentamento in apertura e chiusura e impostare M1=MAX e M2=MAX.
Regolare il trimmer VM e verificare la velocità di apertura e la velocità di chiusura.
NOTA: se le ante arrivano alle battute meccaniche a velocità troppo alta, anticipare l'intervento dei finecorsa.
- 7- Se i finecorsa non sono utilizzati:
 - impostare M1=50%, M2=50% e VM=50%;
 - controllare il corretto funzionamento dell'automazione con successivi comandi di apertura e di chiusura;ATTENZIONE: attendere il completamento della manovra prima di dare il comando successivo.
 - regolare il tempo manovra con i trimmer M1 e M2 in modo da ottenere un accostamento a bassa velocità delle ante sui fermi meccanici. Si consiglia di impostare un tempo di rallentamento che garantisca il completamento della manovra, anche in presenza di attriti o altre condizioni ambientali avverse (vento, gelo, ecc.).
- 8- Collegare i dispositivi di sicurezza (rimuovendo i relativi ponticelli) e verificarne il corretto funzionamento.
- 9- Se desiderato, regolare il tempo di ritardo in chiusura del motore 1 (M1) con il trimmer TR.
- 10- 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 DIP2.
- 11- 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 delle ante siano conformi a quanto richiesto dalle norme EN12453-EN12445.
- 12- Se desiderato, regolare l'apertura parziale del motore 1 (M1) con il trimmer RP.
- 13- Se desiderato, collegare il ricevitore radio nell'apposita sede per schede ad innesto AUX1 o AUX2 e programmare i radiocomandi come indicato nel manuale di installazione.
- 14- Collegare eventuali altri accessori e verificarne il funzionamento.
- 15- Terminati l'avviamento e le verifiche richiudere il contenitore.

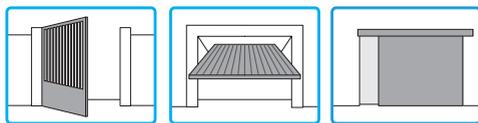


NOTA: nel caso di interventi di manutenzione o nel caso di sostituzione del quadro elettronico, ripetere la procedura di avviamento.

9. Ricerca guasti

| Problema | Possibile causa | Intervento |
|--|---|--|
| L'automazione non apre o non chiude. | Manca alimentazione. (led POWER ALARM spento). | Verificare che il quadro elettronico sia correttamente alimentato. |
| | Accessori in corto circuito. (led POWER ALARM 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 ALARM 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.). |
| | Motore/i non collegato/i. (led POWER ALARM lampeggiante). | Verificare il corretto collegamento del/ dei motore/i. Verificare l'impostazione del jumper OM. |
| | Errata selezione del tipo di automazione. (led POWER ALARM lampeggiante). | Verificare la corretta selezione dei jumper S1, S2, S3 e S4. |
| | I contatti di sicurezza non sono collegati correttamente oppure la costa di sicurezza autocontrollata non funziona correttamente. (led SA lampeggiante). | Verificare i collegamenti ai morsetti 6-7-8 del quadro elettronico e i collegamenti alla costa di sicurezza autocontrollata. |
| | I comandi di apertura e di chiusura non funzionano. | Verificare l'accensione del led IN ad ogni comando di apertura e di chiusura. |
| | Errata impostazione del jumper JR14. | Verificare i collegamenti dei contatti di sicurezza. |
| | 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. |
| | | Verificare che il contatto 1-2 sia chiuso. |
| 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. |
| L'automazione riapre da so-la dalla battuta di chiusura. | Finecorsa non funzionante. (led SA e IN lampeggianti). | Verificare il corretto funzionamento dei finecorsa. |
| Il lampeggiante non funziona. | Fusibile F2 bruciato. | Sostituire il fusibile F2. |
| L'elettroserratura non funziona. | | |
| 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. |

10. Esempio di applicazione per automazioni ad un motore.



Quando il quadro elettronico viene utilizzato in applicazioni per automazioni ad una anta battente, per porte basculanti oppure per portoni scorrevoli è possibile effettuare i collegamenti indicati:

(Fig. 10.1) Utilizzo senza finecorsa.

Impostare OM=OFF.

Collegare il motore come indicato in figura.

NOTA: durante la manovra di apertura le polarità sono quelle indicate in figura.

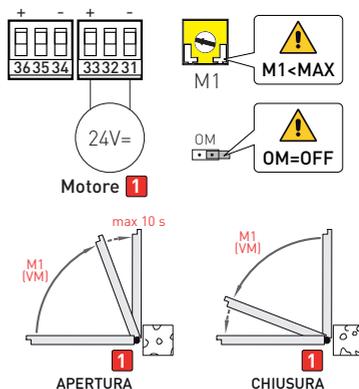
Impostare VM secondo la velocità desiderata.

Impostare M1 in modo da ottenere il rallentamento dell'anta prima della battuta meccanica.

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

Allo scadere del tempo impostato con M1:

- in apertura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s;
- in chiusura l'anta rallenta fino alla battuta meccanica.



(Fig. 10.2) Utilizzo con finecorsa di rallentamento.

Impostare OM=OFF.

Collegare il motore e i finecorsa di rallentamento come indicato in figura:

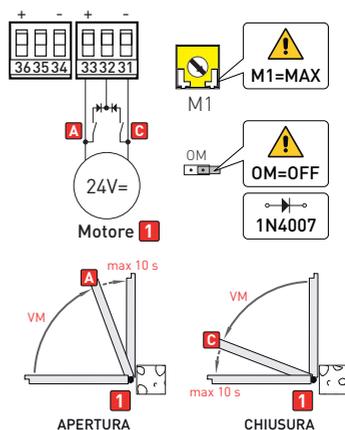
- [A] finecorsa di rallentamento in apertura;
- [C] finecorsa di rallentamento in chiusura.

Impostare VM secondo la velocità desiderata.

Impostare M1=MAX.

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

Dopo l'intervento del finecorsa di rallentamento in apertura e in chiusura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s.



(Fig. 10.3) Utilizzo con finecorsa di arresto.
 Impostare OM=OFF e FC=OFF.
 Collegare il motore e i finecorsa di arresto come indicato in figura:

- [A] finecorsa di arresto in apertura;
- [C] finecorsa di arresto in chiusura.

NOTA: è possibile installare anche un solo finecorsa.

Impostare M1<MAX.

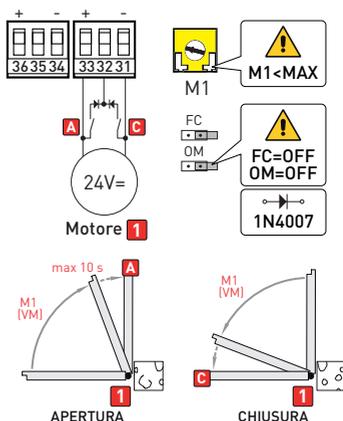
Impostare VM secondo la velocità desiderata.

Impostare M1 in modo da ottenere il rallentamento dell'anta prima dell'intervento del finecorsa.

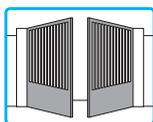
Con questi collegamenti, l'anta si arresta quando interviene il finecorsa.

Allo scadere del tempo impostato con M1:

- in apertura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s;
- in chiusura l'anta rallenta fino al finecorsa di arresto.



11. Esempio di applicazione per cancelli a battente a due motori



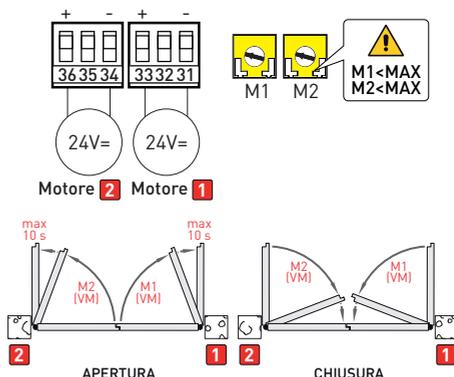
Quando il quadro elettronico viene utilizzato in applicazioni per automazioni a due ante battenti è possibile effettuare i collegamenti indicati:

(Fig. 11.1) Utilizzo senza finecorsa. Collegare i motori come indicato in figura. **NOTA:** durante la manovra di apertura le polarità sono quelle indicate in figura. Impostare VM secondo la velocità desiderata. Impostare M1 e M2 in modo da ottenere il rallentamento delle ante prima delle battute meccaniche.

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

Allo scadere del tempo impostato con M1-M2:

- in apertura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s;
- in chiusura le ante rallentano fino alla battuta meccanica.



(Fig. 11.2) Utilizzo con finecorsa di rallentamento.

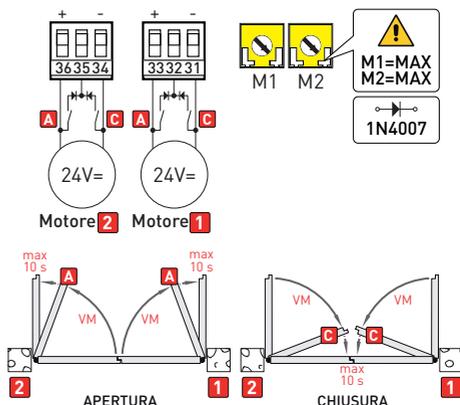
Collegare i motori e i finecorsa di rallentamento come indicato in figura:

- [A] finecorsa di rallentamento in apertura;
- [C] finecorsa di rallentamento in chiusura.

Impostare M1=MAX e M2=MAX.

Impostare VM secondo la velocità desiderata. Con questi collegamenti, ciascuna anta si arresta sulla battuta meccanica di chiusura e apertura.

Dopo l'intervento dei finecorsa di rallentamento in apertura e in chiusura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s.



(Fig. 11.3) Utilizzo con finecorsa di arresto.

Impostare FC=OFF.

Collegare i motori e i finecorsa di arresto come indicato in figura:

- [A] finecorsa di arresto in apertura;
- [C] finecorsa di arresto in chiusura.

NOTA: è possibile installare anche un solo finecorsa per ogni motore.

Impostare $M1 < MAX$ e $M2 < MAX$.

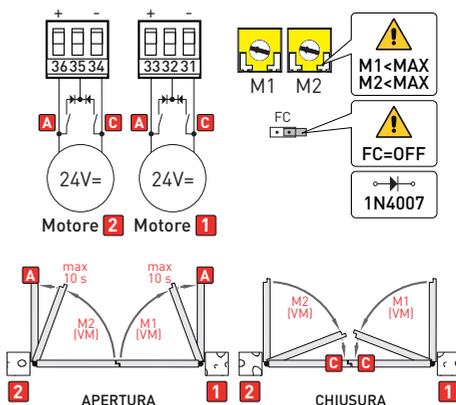
Impostare VM secondo la velocità desiderata.

Impostare M1 e M2 in modo da ottenere il rallentamento dell'anta prima dell'intervento dei finecorsa.

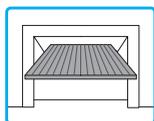
Con questi collegamenti, ciascuna anta si arresta quando interviene il relativo finecorsa.

Allo scadere del tempo impostato con M1-M2:

- in apertura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s;
- in chiusura le ante rallentano fino al finecorsa di arresto.



12. Esempio di applicazione per porte basculanti a due motori in parallelo



Quando il quadro elettronico viene utilizzato in applicazioni per automazioni per porte basculanti a due motori in parallelo, è possibile effettuare i collegamenti indicati:

(Fig. 12.1) Utilizzo senza finecorsa.

Impostare OM=OFF.

Collegare i motori come indicato in figura.

NOTA: durante la manovra di apertura le polarità sono quelle indicate in figura.

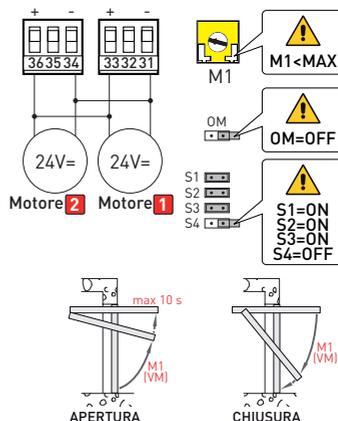
Impostare VM secondo la velocità desiderata.

Impostare M1 in modo da ottenere il rallentamento dell'anta prima della battuta meccanica.

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

Allo scadere del tempo impostato con M1:

- in apertura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s;
- in chiusura l'anta rallenta fino alla battuta meccanica.



(Fig. 12.2) Utilizzo con finecorsa di rallentamento.

Impostare OM=OFF.

Collegare i motori e i finecorsa di rallentamento come indicato in figura:

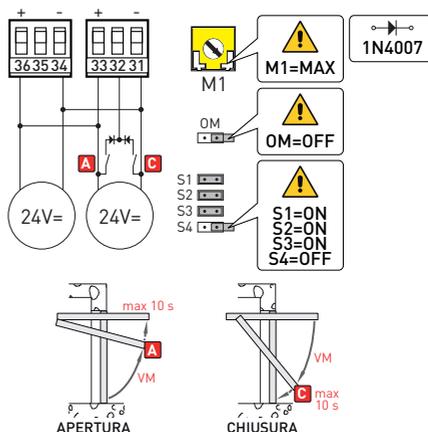
- [A] finecorsa di rallentamento in apertura;
- [C] finecorsa di rallentamento in chiusura.

Impostare M1=MAX.

Impostare VM secondo la velocità desiderata.

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

Dopo l'intervento del finecorsa di rallentamento in apertura e in chiusura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s.



(Fig. 12.3) Utilizzo con finecorsa di arresto.

Impostare OM=OFF e FC=OFF.

Collegare i motori e i finecorsa di arresto come indicato in figura:

- [A] finecorsa di arresto in apertura;
- [C] finecorsa di arresto in chiusura.

NOTA: è possibile installare anche un solo finecorsa.

Impostare M1<MAX.

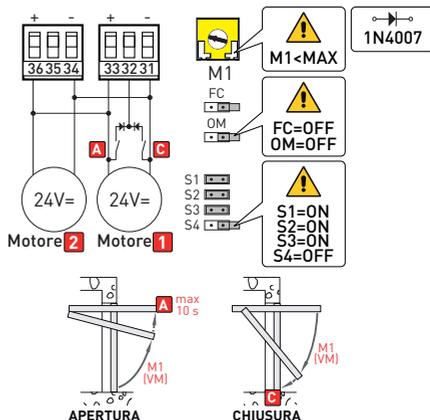
Impostare VM secondo la velocità desiderata.

Impostare M1 in modo da ottenere il rallentamento dell'anta prima dell'intervento del finecorsa.

Con questi collegamenti, l'anta si arresta quando interviene il finecorsa.

Allo scadere del tempo impostato con M1:

- in apertura il tempo di rallentamento è di massimo 10 s;
- in chiusura l'anta rallenta fino al finecorsa di arresto.



ENTRE//MATIC



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

