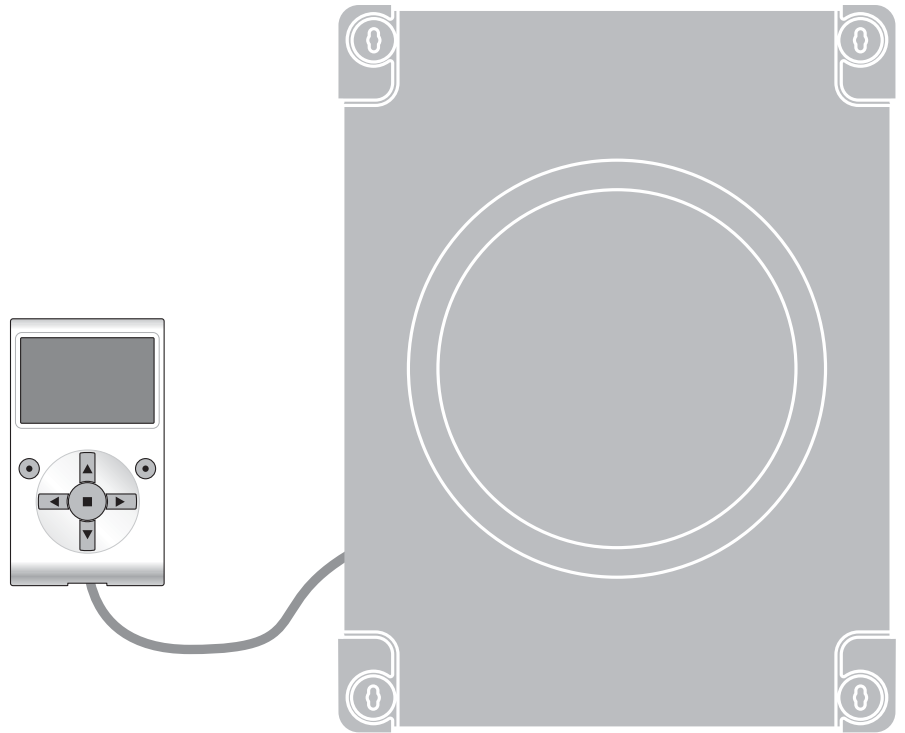


# MC824H

CE



## Programmable functions

using the Oview programmer

## COMMON FUNCTIONS

### Name

This parameter enables the user to assign the automation with a name other than the original, to facilitate identification (e.g. "northern gate").

A name comprising maximum 24 characters, including spaces, is admitted.

### Series

This parameter can be set with a value from 0 to 63; the factory setting is "0".

The series is a number that has to be assigned to each gearmotor, receiver or other device potentially connectable on a BusT4 network, to define its "classification area". Subsequently, when using the automations in a complex system, all devices with the same assembly number can be controlled simultaneously.

### Address

This parameter can be set with a value from 1 to 127; the factory setting is 3.

The address is a number that has to be assigned to each gearmotor, receiver or other device potentially connectable on a BusT4 network, to distinguish it from other devices in a **series**. Therefore all devices within a series must have a different address from one another.

### Group

This parameter can be set with a value from 0 to 15; the factory setting is "0". The function enables the user to assign a number to a device to be controlled (for example a gearmotor or other device potentially connectable to a BusT4 network), which enables this device to belong to a specific "command group". Several devices, also if belonging to different **Series**, can form part of the same group. Up to 14 groups of devices can be created and, in particular, the same device may be inserted in 4 different groups.

In a device network, use of this function enables:

- simultaneous control of different devices inserted in a **group**, even if some of these belong to different **series**;
- use of a single receiver, installed in one of the devices belonging to the group, to control all the devices belonging to this group.

### Firmware version (not modifiable)

This function enables the display of the version of the firmware present in a device.

### Hardware version (not modifiable)

This function enables the display of the version of the hardware present in a device.

### Serial number (not modifiable)

This function enables the display of the serial number identifying a specific device. This number is different for each device, even if the same model.

### Password management

This function is useful to restrict access by unauthorised personnel to all or some of the programming functions of a device. If a device is password protected, the user must perform the "log in" procedure to proceed with a programming session, followed by the "log out" procedure at the end of the session. *Note – the "log out" procedure enables the user to prevent access by unauthorised personnel, by re-activating the existing password.* **Caution!** – When programming the password on several devices (for example in Oview, the Control unit, Receiver etc.), we recommend using **the same password for all devices, including Oview**. This will avoid the need to repeat the login procedure each time the device is changed during use of Oview and the connected Software.

Two types of password can be programmed on the devices (including Oview).

- the **user password**, comprising maximum 6 alphanumeric characters. **Caution!** – Do not use uppercase letters.
- the **installer password**, comprising maximum 6 alphanumeric characters. **Caution!** – Do not use uppercase letters.

# CONTROL UNIT FUNCTIONS

## Installation

### Bluebus search

This function enables start-up of the procedure for learning the devices connected to the Bluebus input and the HALT input of the control unit of an automation. **Important** – To activate the device search, press “Run”.

### Motor type

This function enables memorisation in the control unit of the type of motor connected. Select the type of motor from the list of those available, using keys ▲ and ▼. After selecting the motor, press “OK” to memorise.

### Position search

This function enables an automatic search of positions: the control unit automatically measures the leaf opening angles and calculates the opening and deceleration positions. To activate the position search, press “Run”.

### Programming of positions

#### • maximum closing

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the maximum closing position “0” (when the leaf touches the mechanical closing stop). To program the position, select the motor (1 or 2) using keys ◀ and ▶; then use the hold-to-run keys ▲ (open) and ▼ (close), to move the selected motor to the maximum closing position. Press “OK” to memorise.

#### • maximum opening

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the maximum opening position “1” (when the leaf touches the mechanical opening stop). To program the position, select the motor (1 or 2) using keys ◀ and ▶; then use the hold-to-run keys ▲ (open) and ▼ (close), to move the selected motor to the maximum opening position. Press “OK” to memorise.

#### • opening

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the required opening position “A” (the position in which the leaf should stop at the end of an opening manoeuvre). To program the position, select the motor (1 or 2) using keys ◀ and ▶; then use the hold-to-run keys ▲ (open) and ▼ (close), to move the selected motor to the opening position. Press “OK” to memorise.

#### • partial open 1

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the partial opening position “1” (the position in which the leaf should stop at the end of an opening manoeuvre, following a Partial Open 1 command). To program the position, select the motor (1 or 2) using keys ◀ and ▶; then use the hold-to-run keys ▲ (open) and ▼ (close), to move the selected motor to the partial open 1 position. Press “OK” to memorise.

#### • partial open 2

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the partial opening position “2” (the position in which the leaf should stop at the end of an opening manoeuvre, following a Partial Open 2 command). To program the position, select the motor (1 or 2) using keys ◀ and ▶; then use the hold-to-run keys ▲ (open) and ▼ (close), to move the selected motor to the partial open 2 position. Press “OK” to memorise.

#### • partial open 3

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the partial opening position “3” (the position in which the leaf should stop at the end of an opening manoeuvre, following a Partial Open 3 command). To program the position, select the motor (1 or 2) using keys ◀ and ▶; then use the hold-to-run keys ▲ (open) and ▼ (close), to move the selected motor to the partial open 3 position. Press “OK” to memorise.

#### • deceleration on opening

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the leaf deceleration zone, during the opening manoeuvre (distance covered by the motors from the start of the deceleration phase through to the opening position). To program deceleration, select the motor (1 or 2) using keys ◀ and ▶; then select the required value by means of keys ▲ and ▼. Press “OK” to memorise.

#### • deceleration on closing

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the leaf deceleration zone, during the closing manoeuvre (distance covered by the motors from the start of the deceleration phase through to the maximum closing position “0”). To program deceleration, select the motor (1 or 2) using keys ◀ and ▶; then select the required value by means of keys ▲ and ▼. Press “OK” to memorise.

#### • open offset

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the leaf offset on opening (space covered by leaf 2 before leaf 1 starts opening). To program offset, select the required value by means of keys ▲ and ▼. Press “OK” to memorise.

#### • close offset

This function, expressed in encoder pulses, enables programming of the leaf offset on closing (space covered by leaf 1 before leaf 2 starts closing). To program offset, select the required value by means of keys ▲ and ▼. Press “OK” to memorise.

#### • disable value

This parameter, expressed in encoder pulses, can be set from 0 to 255; the factory setting depends on the type of installation. The selected value defines the range, according to the mechanical closing and opening limiters, within which to disable the

inversion manoeuvre, usually generated by activation of the “obstacle detection” function. To program the disable value, select the required value by means of keys ▲ and ▼. Press “OK” to memorise.

### Data deletion

This function enables the user to delete the configuration of a control unit and the relative stored data, selecting items from a series. These items are:

- positions** – enables deletion of all memorised positions;
- bluebus devices** – enables deletion of the configuration of the Bluebus devices and the HALT input;
- function values** – enables deletion of all values and settings of functions envisaged on the control unit;
- delete all** – enables the deletion of all data in the Control unit memory excluding the reserved parameters: series, address, hardware version, software version, serial number.

To delete: select the configuration to delete by means of keys ▲ and ▼, then press “Run”.

## Basic parameters

### Automatic closing

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. This function enables the activation of automatic closure at the end of an opening manoeuvre in the control unit of the automation. If the function is active (ON) the automatic closure manoeuvre starts at the end of the wait time programmed in the function “pause time”.

If the function is not active (OFF) the Control unit operation mode is “semiautomatic”. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Pause Time

This parameter is expressed in seconds and can be set with a value from 0 to 250 sec.; the factory setting is 30 sec. This function enables programming on the Control unit of the required wait time to pass between the end of an Opening manoeuvre and the start of a Closing manoeuvre. **IMPORTANT** – This function is only enabled if the “automatic closure” function is active. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Reclose after photo

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. When the function is active (ON), operation varies according to the parameter set in the function “Automatic closure”:

- ◆ with the “Automatic closure” function **active** (ON), during the opening or closing manoeuvre, if the photocells (Foto or Foto 1) are activated, the “pause time” is reduced to 5 seconds, regardless of the set “pause time”;
- ◆ with the “Automatic closure” function **not active** (OFF), during the closing manoeuvre, if the photocells (Foto or Foto 1) are activated, the “automatic closure” function is performed with the set “pause time”.

Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Always close

#### • active

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. This function is useful in the event of a power failure, even brief. In fact, during an Opening manoeuvre if the automation shuts down due to a power failure and, the function **is active** (ON), the Closure manoeuvre is performed normally when the electrical power is restored. On the contrary, if the function **is not active** (OFF), the automation remains stationary when the power is restored. **Note** – For reasons of safety, when the function is active, the Closure manoeuvre is preceded by a wait time as programmed in the function “pre-flash time”. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

#### • mode

This parameter is factory set on the mode “always close” The function has 2 operating modes:

- always close** – For this mode, refer to the function “active” under the item “always close”;
- save closure** – When this mode is activated, there are two possible results when power is restored after a power failure: **a)** execution of automatic closure, observing the time as programmed in the function “pre-flash time”, if the timeout interval of this time was in progress at the time of the power failure; **b)** execution of closure manoeuvre if automatic closure was in progress at the time of the power failure and the manoeuvre had not been completed. **Note** – If the automatic closure manoeuvre was cancelled before the power failure (for example, by sending the Halt command), the Closure manoeuvre is not performed when the power is restored.

Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

#### • wait time

This parameter is expressed in seconds and can be set with a value from 0 to 20 sec.; the factory setting is 5 sec. This function enables programming on the Control unit of the required wait time to pass between the end of an Opening manoeuvre and the start of a Closing manoeuvre. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Speed management

#### • open speed

This parameter enables programming of the motor speed during an Opening manoeuvre; it can be set with a value from 1 (minimum speed) to 6 (maximum speed); the factory setting is 6. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **close speed**

This parameter enables programming of the motor speed during a Closing manoeuvre; it can be set with a value from 1 (minimum speed) to 6 (maximum speed); the factory setting is 6. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **opening deceleration speed**

This parameter enables programming of the motor speed during the deceleration phase of an Opening manoeuvre; it can be set with a value from 1 (minimum speed) to 4 (maximum speed); the factory setting is 2. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **closing deceleration speed**

This parameter enables programming of the motor speed during the deceleration phase of a Closing manoeuvre; it can be set with a value from 1 (minimum speed) to 4 (maximum speed); the factory setting is 2. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

## Force management

- **opening force**

This parameter can be set, for each motor, with a value from 1 (minimum force) to 8 (maximum force); the factory setting is 3. The function enables setting of the maximum force (\*) applied by the motors on the leaves during an opening manoeuvre, before the “obstacle detection” function is activated. If the current required by the motor exceeds the set value, the control unit interrupts the current manoeuvre and if necessary inverts movement. Parameter programming: select the motor (1 or 2), by means of keys ◀ and ▶; then select the required value using keys ▲ and ▼, and press “OK”.

- **closing force**

This parameter can be set, for each motor, with a value from 1 (minimum force) to 8 (maximum force); the factory setting is 3. The function enables setting of the maximum force (\*) applied by the motors on the leaves during a closing manoeuvre, before the “obstacle detection” function is activated. If the current required by the motor exceeds the set value, the control unit interrupts the current manoeuvre and if necessary inverts movement. Parameter programming: select the motor (1 or 2), by means of keys ◀ and ▶; then select the required value using keys ▲ and ▼, and press “OK”.

(\*) **Note:** the force depends on the electrical current absorption of the motor.

## Sensitivity management

- **open sensitivity**

This parameter can be assigned with a value from 1 (minimum force) and 8 (maximum force); the factory setting depends on the type of installation. This function enables setting of the maximum force (\*\*) applied by the motors on the leaves during an opening manoeuvre, before the “obstacle detection” function is activated. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **close sensitivity**

This parameter can be assigned with a value from 1 (minimum force) and 8 (maximum force); the factory setting depends on the type of installation. This function enables setting of the maximum force (\*\*) applied by the motors on the leaves during a closing manoeuvre, before the “obstacle detection” function is activated. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

(\*\*) **Note:** the force depends on the frequency of pulses sent by the encoder.

## Start-up

- **active**

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. When the function is set to “ON”, the manoeuvre starts with the maximum force and speed values to ensure maximum motor power during the initial phase. The end of the start-up torque phase is followed by a gradual acceleration ramp. This function is useful in the presence of static friction (e.g. snow or ice) which obstructs the automation. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **start-up time**

This parameter is expressed in seconds and can be set with a value from 0 to 3 seconds; the factory setting depends on the type of motor used. The function enables programming of the duration of start-up torque at the start of a manoeuvre. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

**Important** – If the function is active (ON), the start-up torque is enabled on both opening and closing manoeuvres. If the function is not active (OFF) and the “start-up time” is set to a value other than 0, the start-up torque is only activated for the opening manoeuvres which start from the gate closed position, and with a duration equal to the set time.

## Pre-flash

- **active**

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. When this function is set to “ON” it enables the activation of a flashing time, which passes between activation of the flashing light and the start of an Opening or Closing manoeuvre. This time is adjustable and useful to for an advance indication of a hazardous situation. **Important** – When this function is not active (OFF), the flashing light is switched on at the same time as the start of the manoeuvre. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **opening time**

This parameter is expressed in seconds and can be set with a value from 0 to 10 seconds; the factory setting is 3 seconds. The

function enables programming of the flashing time which indicates the imminent start of an Opening manoeuvre and is associated with the “preflash” function. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **closing time**

This parameter is expressed in seconds and can be set with a value from 0 to 10 seconds; the factory setting is 3 seconds. The function enables programming of the flashing time which indicates the imminent start of a Closing manoeuvre and is associated with the “preflash” function. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Stand-by

- **active**

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. When this function is set to “ON”, automation power consumption can be reduced. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **mode**

The function has 3 operating modes:

**safety** – when this mode is set, at the end of a manoeuvre and when the standby time has elapsed (parameter programmable in the function “wait time”), the control unit switches off the transmitters of the Bluebus photocells and all leds, with the exception of the Bluebus led, which flashes at a slower interval. **Note** – When the control unit receives a command, it automatically restores normal operation of the automation, and no longer in energy saving mode.

**bluebus** – when this mode is set, at the end of a manoeuvre and when the standby time has elapsed, the control unit switches off the Bluebus output (devices) and all leds, with the exception of the Bluebus led, which flashes at a slower interval. **Note** – When the control unit receives a command, it automatically restores normal operation of the automation, and no longer in energy saving mode.

**all** – when this mode is set, at the end of a manoeuvre and when the standby time has elapsed, the control unit switches off the Bluebus output (devices), some internal circuits and all leds, with the exception of the Bluebus led, which flashes at a slower interval. **Note** – When the control unit receives a command, it automatically restores normal operation of the automation, and no longer in energy saving mode.

Mode programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

- **wait time**

This parameter is expressed in seconds and can be set with a value from 0 to 250 seconds; the factory setting is 60 seconds. The function enables programming of the time which must pass between the end of a manoeuvre and the start of the “standby” function, if the latter is active (ON). Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Operator block

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. This function enables automation operation to be disabled, by setting the value to “ON”. In this case no type of command is acknowledged or performed, with the exception of “High priority step-step”, “Release”, “Release and close” and “Release and open”. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Key lock

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. This function disables operation of the keys present on the control unit. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Release stroke

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is “OFF”. When this function is activated (ON) a brief closing manoeuvre is activated before the opening manoeuvre starts (starting from the gate closed position) to facilitate release of the electric lock. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Brief inversion value

This parameter is expressed in milliseconds (ms) and can be set with a value from 0 to 2.5 seconds; the factory setting is 1.3 seconds. This function enables programming of the duration of the “brief inversion” of the motors; this is implemented after a “Halt” command is sent to the control unit. Parameter programming: select the required value by means of keys ▲ and ▼, then press “OK”.

### Close discharge

This parameter is expressed in milliseconds (ms) and can be set with a value from 0 to 1 seconds; the factory setting is 0 seconds. This function enables programming, for each motor, of the duration of the “brief inversion” at the end of a complete closing manoeuvre. Discharge programming: select the motor (1 or 2), by means of keys ◀ and ▶; then select the required value using keys ▲ and ▼, and press “OK” to memorise.

## **Advanced parameters**

### **COMMAND configuration**

This item covers the commands available and associable with **inputs 1-2-3** present on the control unit of an automation. The commands available for each input are described in **Table 1**; while the command categories and relative operating modes are described in **Tables 1a, 1b, 1c etc.** **Important** – For correct operation of the control unit, the command programmed on an input must be associated with the corresponding command category and lastly the required operating mode.

To configure an input, proceed as follows:

**01.** In the section “Advanced parameters” select the item “input configuration” and then the input to be programmed. Select the required command and press “OK” to confirm the selection.

**02.** Then, again in “Advanced parameters”, select “command configuration” and select the command category corresponding to the command selected previously in step 01. Then select the required operating mode.

There are three available inputs:

• **Input 1:** This function enables the programming of Input 1, assigning a command as required, from those listed in Table 1. Input 1 is factory set with the “step-step” command, with the command category “step-step” and the operating mode “open-stop-close-open”.

• **Input 2:** This function enables the programming of Input 2, assigning a command as required, from those listed in Table 1. Input 2 is factory set with the “open” command, with the command category “opening” and the operating mode “open-stop-open”.

• **Input 3:** This function enables the programming of Input 3, assigning a command as required, from those listed in Table 1. Input 3 is factory set with the “close” command, with the command category “closing” and the operating mode “close-stop-close”.

**TABLE 1: INPUT CONFIGURATION**

COMMAND	COMMAND CATEGORY	DESCRIPTION
<b>No command</b>		Does not perform any command.
<b>Step step</b>	<b>Step step</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-A (command configuration)</b> > “ <b>step step</b> ” > operating mode...	When this command is sent, the control unit activates the application to complete the next manoeuvre following the previous one (or still in progress) according to the sequence of manoeuvres as envisaged in the programmed operating mode sequence. <i>Input configured as normally open.</i>
<b>Partial open 1</b>	<b>Partial open</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-B (command configuration)</b> > “ <b>partial open</b> ” > operating mode...	When this command is sent the control unit activates the application to complete the Opening manoeuvre until the position is reached as set in the function “partial open 1”(Control unit functions > installation > positions > partial open 1). The next manoeuvre is performed with the set sequence in the programmed operating mode. <i>Input configured as normally open.</i>
<b>Open</b>	<b>Opening</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-C (command configuration)</b> > “ <b>opening</b> ” > operating mode...	When this command is sent the control unit activates the application to complete the Opening manoeuvre until the position is reached as set in the function “opening” (Control unit functions > installation > positions > opening). The next manoeuvres are performed with the set sequence in the programmed operating mode. <i>Input configured as normally open.</i>
<b>Close</b>	<b>Closing</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-D (command configuration)</b> > “ <b>closing</b> ” > operating mode...	When this command is sent, the control unit activates the application to perform the Closing manoeuvre until the mechanical closing stops are reached. The next manoeuvres are performed with the set sequence in the programmed operating mode. <i>Input configured as normally open.</i>
<b>Stop</b>		When this command is sent, the control unit stops the manoeuvre in progress gradually and in a short time (not instantly). <i>Input configured as normally open.</i>
<b>Apartment block</b>		When this command is sent, the control unit activates the application to perform the Opening manoeuvre with the sequence “open-open” until the position is reached as programmed in the “opening” function (Control unit functions > installation > positions > opening). <b>Note</b> – Once the opening position is reached, if another command is sent after this one, the application

<p><b>High priority step step</b></p>	<p><b>Step step</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-A (command configuration)</b> &gt; “<b>step step</b>” &gt; operating mode...</p>	<p>executes the Closing manoeuvre. <i>Input configured as normally open.</i></p> <p>When this command is sent, the control unit activates the application to complete the next manoeuvre following the previous one (or still in progress) according to the sequence of manoeuvres as envisaged in the programmed operating mode sequence.</p> <p><b>Important</b> – This command is performed even if the control unit is set with the command “block” (see Table 1). <i>Input configured as normally open.</i></p>
<p><b>Partial open 2</b></p>	<p><b>Partial open</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-B (command configuration)</b> &gt; “<b>partial open</b>” &gt; operating mode...</p>	<p>When this command is sent the control unit activates the application to complete the Opening manoeuvre until the position is reached as set in the function “partial open 2” (Control unit functions &gt; installation &gt; positions &gt; partial open 2). The next manoeuvres are performed with the set sequence in the programmed operating mode. <i>Input configured as normally open.</i></p>
<p><b>Partial open 3</b></p>	<p><b>Partial open</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-B (command configuration)</b> &gt; “<b>partial open</b>” &gt; operating mode...</p>	<p>When this command is sent the control unit activates the application to complete the Opening manoeuvre until the position is reached as set in the function “partial open 3” (Control unit functions &gt; installation &gt; positions &gt; partial open 3). The next manoeuvres are performed with the set sequence in the programmed operating mode. <i>Input configured as normally open.</i></p>
<p><b>Open and block</b></p>	<p><b>Opening</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-C (command configuration)</b> &gt; “<b>opening</b>” &gt; operating mode...</p>	<p>When this command is sent the control unit activates the application to complete the Opening manoeuvre until the position is reached as set in the function “opening”(Control unit functions &gt; installation &gt; positions &gt; opening). Once the mechanical stops are reached, the automation is blocked. <i>Input configured as normally open.</i></p>
<p><b>Close and block</b></p>	<p><b>Closing</b> program the required operating mode, selecting in <b>Table 1-D (command configuration)</b> &gt; “<b>closing</b>” &gt; operating mode...</p>	<p>When this command is sent, the control unit activates the application to perform the Closing manoeuvre until the mechanical closing stops are reached. Once the mechanical stops are reached, the automation is blocked. <i>Input configured as normally open.</i></p>
<p><b>Block</b></p>		<p>When this command is sent, the control unit is blocked and does not perform any type of command, with the exception of “High priority step-step”, “Release”, “Release and close” and “Release and open”. <i>Input configured as normally open.</i></p>
<p><b>Release</b></p>		<p>When this command is sent, the control unit is released restoring normal operating status (all commands sent can be performed). <i>Input configured as normally open.</i></p>
<p><b>Timed Courtesy light</b></p>		<p>This command enables activation of the courtesy light, programmable on Output 1, 2 and 3. The courtesy light remains active for the time as programmed in the function “courtesy light time” (Control unit functions &gt; advanced parameters &gt; output configuration &gt; courtesy light time) <b>Note</b> – When the courtesy light is</p>



---

**Courtesy Light On/Off**

---

**Halt**

---

**Apartment block open**

---

**Foto**  
Safety function

---

**Foto 1**  
Safety function

---

**Foto 2**  
Safety function

---

**Release and open**

---

**Release and close**

---

**Automatic opening active**

---

**Halt**  
program the required operating mode, selecting in **Table 1-E, 1-F (command configuration)** > “halt” > operating mode...)

already active and the command “timed courtesy light” is sent again, the time programmed in the function “courtesy light time” is reloaded.  
*Input configured as normally open.*

---

This command enables activation and deactivation of the courtesy light, programmable on Output 1, 2 and 3. **CAUTION!** - The courtesy light is switched off automatically if the relative time interval elapses, as programmed in the function “courtesy light time” (Control unit functions > advanced parameters > output configuration > courtesy light time).  
*Input configured as normally open.*

---

When this command is sent, the control unit stops the manoeuvre in progress and activates the application to execute the set operating mode.  
*Input configured as normally closed..*

---

When this command is sent the control unit activates the application to complete the Opening manoeuvre until the position is reached as set in the function “opening”(Control unit functions > installation > positions > opening). **Note** – This command is useful when using control photocells or a magnetic detector loop.  
*Input configured as normally open.*

---

When this command is sent during a closing manoeuvre, the control unit stops the manoeuvre in progress and inverts travel (with an opening manoeuvre).  
*Input configured as normally closed.*

---

When this command is sent during a closing manoeuvre, the control unit stops the manoeuvre in progress and inverts travel (with an opening manoeuvre).  
When this command is sent during an opening manoeuvre, the control unit stops the manoeuvre in progress and when the command input is terminated, resumes the manoeuvre.  
*Input configured as normally closed.*

---

When this command is sent during an opening manoeuvre, the control unit stops the manoeuvre in progress and inverts travel (with a closing manoeuvre).  
*Input configured as normally closed.*

---

When this command is sent, the control unit is released (restoring normal operating status) and activates the application to execute an Opening manoeuvre.  
*Input configured as normally open..*

---

When this command is sent, the control unit is released (restoring normal operating status) and activates the application to execute a Closing manoeuvre.  
*Input configured as normally open.*

---

This command enables the activation or deactivation of the function for bluebus control photocells and inputs configured in “apartment block open” mode. Note – the factory setting of this function is “active”. For example, if this function is active, when the control photocells

**Automatic opening deactivated**

are engaged, the control unit activates the application to execute an Opening manoeuvre. *Input configured as normally open.*

This command enables deactivation of the “automatic opening active” mode described above. *Input configured as normally open.*

### COMMAND configuration

This item covers the **command categories** associable with inputs 1 - 2 - 3 (refer to the section “input configuration – Table 1” to check the commands available). Each command category features various operating modes as described in a **table** (1-A, 1-B, etc.):

#### Step step

In this command category the user can select one of the operating modes specified in **Table 1-A**.

**TABLE 1-A: COMMAND CONFIGURATION**

OPERATING MODE	DESCRIPTION
<b>Open - Stop - Close - Stop</b>	This executes the above sequence.
<b>Open - Stop - Close - Open</b>	<b>Operating mode set in factory (Input 1 - “step step” command).</b> This executes the above sequence.
<b>Open - Close - Open - Close</b>	This executes the above sequence.
<b>Apartment block 1 step step</b>	This executes the sequence “ <b>open-open</b> ” until the maximum opening position is reached. After reaching this position, if another command is sent, the control unit activates a closing manoeuvre.
<b>Apartment block 2 step step</b>	This executes the sequence “ <b>open-open</b> ” until the maximum opening position is reached. After reaching this position, if another command is sent, the control unit activates a closing manoeuvre. If the command sent remains active for more than 2 seconds, the control unit activates a stop command.
<b>Step Step 2</b>	This executes the sequence “ <b>open-stop-close-open</b> ”. <b>Important</b> – If the command sent remains active for more than 2 seconds, the control unit activates a “partial open 1” command (input configuration > Table 1).
<b>Hold-to-run</b>	The Opening or Closing manoeuvre is executed exclusively if the sent command persists (hold-to-run).
<b>Industrial mode</b>	This executes the sequence “open in semi-automatic – close in hold-to-run”.

#### Partial open

In this command category the user can select one of the operating modes specified in **Table 1-B**.

**TABLE 1-B: COMMAND CONFIGURATION**

OPERATING MODE	DESCRIPTION
<b>Open - Stop - Close - Stop</b>	<b>Operating mode set in factory.</b> This executes the above sequence.
<b>Open - Stop - Close - Open</b>	This executes the above sequence.
<b>Open - Close - Open - Close</b>	This executes the above sequence.
<b>Apartment block 1 step step</b>	This executes the sequence “ <b>Partial open - Partial open</b> ” through to the position programmed in the “Partial open” function; if another command is sent after reaching this position, the control unit activates a closing manoeuvre.

## Apartment block 2 step step

Hold-to-run

Industrial mode

This executes the sequence “**Partial open - Partial open**” through to the position programmed in the “Partial open” function; if another command is sent after reaching this position, the control unit activates a closing manoeuvre. **Important** - If the command sent remains active for more than 2 seconds, the control unit activates a stop command.

The “Partial Open” or “Closing” manoeuvre is executed exclusively if the hold-to-run command is used.

This executes the sequence “**open in semi-automatic – close in hold-to-run**”.

## Open

In this command category the user can select one of the operating modes specified in **Table 1-C**.

**TABLE 1-C: COMMAND CONFIGURATION**

OPERATING MODE	DESCRIPTION
Open - Stop - Open	Operating mode set in factory (Input 2 - “open” command). This executes the above sequence.
Apartment block 1	This executes the sequence “open- open”.
Apartment block 2	This executes the sequence “open- open”. <b>Important</b> - If the command sent remains active for more than 2 seconds, the control unit activates a stop command.
Hold-to-run Open	The Opening manoeuvre is executed exclusively if the sent command persists (hold-to-run).
Industrial mode	This executes the sequence “open in semi-automatic – close in hold-to-run”.

## Close

In this command category the user can select one of the operating modes specified in **Table 1-D**.

**TABLE 1-D: COMMAND CONFIGURATION**

OPERATING MODE	DESCRIPTION
Close - stop - close	Operating mode set in factory (Input 3 - “close” command). This executes the above sequence.
Apartment block 1 close	This executes the sequence “close-close”.
Apartment block 2 close	This executes the sequence “close-close”. <b>Important</b> – When sending a command, if the latter remains active for more than 2 seconds, the control unit activates a Stop.
Hold-to-run close	The Closing manoeuvre is executed exclusively if the sent command persists (hold-to-run).
Industrial mode	This executes the sequence “open in semi-automatic – close in hold-to-run”.

## Halt on opening

In this command category the user can select one of the operating modes specified in **Table 1-E**.

**TABLE 1-E: COMMAND CONFIGURATION**

OPERATING MODE	DESCRIPTION
Halt	When this type of function is set, when the control unit receives the command, it stops the Opening manoeuvre in progress immediately.
Halt and brief inversion	<b>Operating mode set in factory.</b> When the control unit receives the command, it stops the Opening manoeuvre in progress immediately and activates the application to perform a brief inversion in the opposite direction (Closing).

## Halt on closing

In this command category the user can select one of the operating modes specified in **Table 1-F**.

**TABLE 1-F: COMMAND CONFIGURATION**

OPERATING MODE	DESCRIPTION
<b>Halt</b>	When the control unit receives the command, it stops the Closing manoeuvre in progress.
<b>Halt and brief inversion</b>	<b>Operating mode set in factory.</b> When the control unit receives the command, it stops the Closing manoeuvre in progress immediately and activates the application to perform a brief inversion in the opposite direction (Opening).

## OUTPUT configuration

This item covers the **functions** available and associable with **Outputs 1 (flash)-2-3** present on the control unit of an automation. Each output has various functions as described in a **table** (Table 2, Table 3 etc):

### Output 1 (flash)

In this output the user can select one of the functions specified in **Table 2**.

**TABLE 2: OUTPUT CONFIGURATION**

FUNCTION	DESCRIPTION
<b>sca</b> (= gate open indicator)	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light off</b> = application stationary in maximum Closing position; <b>slow flashing</b> = application Opening manoeuvre execution phase; <b>quick flashing</b> = application Closing manoeuvre execution phase; <b>light permanently on</b> = application stationary in position other than maximum closing Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>gate open</b>	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light on</b> = application in maximum Opening position; <b>light off</b> = application in other positions Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>gate closed</b>	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light on</b> = application in maximum Closing position; <b>light off</b> = application in other positions Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>maintenance indicator light</b>	The programmed light indicates the count of manoeuvres completed and therefore the need (or not) for system maintenance operations. <b>light on for 2 sec at start of Opening manoeuvre</b> = number of manoeuvres less than 80%; <b>light flashing during execution of entire manoeuvre</b> = number of manoeuvres between 80 and 100%; <b>light always flashing</b> = number of manoeuvres over 100%. Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>flashing light</b>	This function enables the flashing light to indicate execution of a manoeuvre in progress with flashes at regular intervals (0.5 sec ON, 0.5 sec OFF). Output active 12 Vdc / max 21 W

**courtesy light**

This function type is ON/OFF. **Important** – For safety reasons, as the light is not controlled by a timer, use of an adequate light is recommended able to withstand the heat of the light emitted.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**electric lock 1**

With this function programmed, when an Opening manoeuvre is performed the electric lock is activated for a time as set in the function “electric lock time – output configuration”.

Output active 12 Vac / max 15 VA

---

**suction cup 1**

With this function programmed, the suction cup is activated when the application is in the maximum Closing position. **Note** – *The suction cup is disabled in all other situations.*

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**red traffic light**

This function indicates activity of the application during the phases of a Closing manoeuvre.

**slow flashing** = execution of Closing manoeuvre;

**light permanently on** = application in maximum Closing position;

**light off** = application in other positions

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**green traffic light**

This function indicates activity of the application during the phases of an Opening manoeuvre.

**slow flashing** = execution of Opening manoeuvre;

**light permanently on** = application in maximum Opening position;

**light off** = application in other positions

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**radio channel no.1**

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. It is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**radio channel no.2**

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. This mode is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**radio channel no.3**

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. This mode is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

## radio channel no.4

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. This mode is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

## Output 2 (electric lock)

In this output the user can select one of the functions specified in **Table 3**.

**TABLE 3: OUTPUT CONFIGURATION**

FUNCTION	DESCRIPTION
<b>sca</b> (= gate open indicator)	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light off</b> = application stationary in maximum Closing position; <b>slow flashing</b> = application Opening manoeuvre execution phase; <b>quick flashing</b> = application Closing manoeuvre execution phase; <b>light permanently on</b> = application stationary in position other than maximum closing Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>gate open</b>	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light on</b> = application in maximum Opening position; <b>light off</b> = application in other positions. Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>gate closed</b>	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light on</b> = application in maximum Closing position; <b>light off</b> = application in other positions Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>maintenance indicator light</b>	The programmed light indicates the count of manoeuvres completed and therefore the need (or not) for system maintenance operations. <b>light on for 2 sec at start of Opening manoeuvre</b> = number of manoeuvres less than 80%; <b>light flashing during execution of entire manoeuvre</b> = number of manoeuvres between 80 and 100%; <b>light always flashing</b> = number of manoeuvres over 100%. Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>flashing light</b>	This function enables the flashing light to indicate execution of a manoeuvre in progress with flashes at regular intervals (0.5 sec ON, 0.5 sec OFF). Output active 12 Vdc / max 21 W
<b>courtesy light</b>	This function type is ON/OFF. <b>Important</b> – For safety reasons, as the light is not controlled by a timer, use of an adequate light is recommended able to withstand the heat of the light emitted. Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>electric lock 1</b>	With this function programmed, when an Opening manoeuvre is performed the electric lock is activated for a time as set in the function “electric lock time – output configuration”. Output active 12 Vac / max. 15 VA

---

**suction cup**

---

With this function programmed, the suction cup is activated when the application is in the maximum Closing position. **Note** – *The suction cup is disabled in all other situations.*  
Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**red traffic light**

---

This function indicates activity of the application during the phases of a Closing manoeuvre.

**slow flashing** = execution of Closing manoeuvre;

**light permanently on** = application in maximum Closing position;

**light off** = application in other positions

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**green traffic light**

---

This function indicates activity of the application during the phases of an Opening manoeuvre.

**slow flashing** = execution of Opening manoeuvre;

**light permanently on** = application in maximum Opening position;

**light off** = application in other positions

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**radio channel no.1**

---

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. It is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**radio channel no.2**

---

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. It is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**radio channel no.3**

---

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. It is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter. **WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**radio channel no.4**

---

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. It is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

### Output 3 (sca)

In this output the user can select one of the functions specified in **Table 4**.

**TABLE 4: OUTPUT CONFIGURATION**

FUNCTION	DESCRIPTION
<b>sca</b> (= gate open indicator)	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light off</b> = application stationary in maximum Closing position; <b>slow flashing</b> = application Opening manoeuvre execution phase; <b>quick flashing</b> = application Closing manoeuvre execution phase; <b>light permanently on</b> = application stationary in position other than maximum closing Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>gate open</b>	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light on</b> = application in maximum Opening position; <b>light off</b> = application in other positions. Output active 24 Vdc / max 10 W
<b>gate closed</b>	The programmed light indicates the operating status of the control unit. <b>light on</b> = application in maximum Closing position; <b>light off</b> = application in other positions Output active 24 Vdc / max 10 W
<b>maintenance indicator light</b>	The programmed light indicates the count of manoeuvres completed and therefore the need (or not) for system maintenance operations. <b>light on for 2 sec at start of Opening manoeuvre</b> = number of manoeuvres less than 80%; <b>light flashing during execution of entire manoeuvre</b> = number of manoeuvres between 80 and 100%; <b>light always flashing</b> = number of manoeuvres over 100%. Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>courtesy light</b>	This function type is ON/OFF. <b>Important</b> – For safety reasons, as the light is not controlled by a timer, use of an adequate light is recommended able to withstand the heat of the light emitted. Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>suction cup 1</b>	With this function programmed, the suction cup is activated when the application is in the maximum Closing position. <b>Note</b> – The suction cup is disabled in all other situations. Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>red traffic light</b>	This function indicates activity of the application during the phases of a Closing manoeuvre. <b>slow flashing</b> = execution of Closing manoeuvre; <b>light permanently on</b> = application in maximum Closing position; <b>light off</b> = application in other positions Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>green traffic light</b>	This function indicates activity of the application during the phases of an Opening manoeuvre. <b>slow flashing</b> = execution of Opening manoeuvre; <b>light permanently on</b> = application in maximum Opening position; <b>light off</b> = application in other positions Output active 24 Vdc / max 4 W
<b>radio channel no.1</b>	If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. It is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled



---

**radio channel no.2**

---

**radio channel no.3**

---

**radio channel no.4**

with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. This mode is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. This mode is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24Vdc / max 4 W

---

If this radio channel is set for the configuration of output 1 (flash), this channel is activated when a command is sent with the transmitter. This mode is useful if installing external devices (for example, an auxiliary light) in the same system to be controlled with a single transmitter.

**WARNING** – If this channel is not free on the control unit receiver, as previously memorised with a command, the control unit activates exclusively the programmed output when the channel is activated with the transmitter, ignoring the command to the motor.

Output active 24 Vdc / max 4 W

---

**Electric lock time**

This parameter is expressed in seconds and can be set with a value from 0 to 10 seconds; the factory setting is 2 seconds. This function enables programming of the electric lock activation time after the start of an opening manoeuvre (starting from the gate closed position).

---

**Courtesy light time**

This parameter is expressed in seconds and can be set with a value from 0 to 250 sec.; the factory setting is 60 sec. This function enables programming of the required time for which the courtesy light remains lit.

## DIAGNOSTICS

### Inputs/Outputs

This function enables the display of the operating status of all inputs and outputs present on the control unit. The functions of the inputs and outputs are described in **Table 5**.

**TABLE 5: input/output DIAGNOSTICS**

PARAMETER	DESCRIPTION
<b>Diagnosis 1 - IN</b>	
<b><u>RADIO INPUTS (On / Off):</u></b>	
Channel 1	Indicates when radio receiver channel 1 is active.
Channel 2	Indicates when radio receiver channel 2 is active.
Channel 3	Indicates when radio receiver channel 3 is active.
Channel 4	Indicates when radio receiver channel 4 is active.
<b><u>SERIAL RADIO INPUTS</u></b>	
	Indicates when the control unit receives a serial command via BusT4 from a radio receiver; these commands range from minimum 1 to maximum 15.
<b><u>BOARD KEYS:</u></b>	
no. 1	Indicates when key 1 is pressed (= OPEN) on the control unit.
no. 2	Indicates when key 2 is pressed (= STOP) on the control unit.
no. 3	Indicates when key 3 is pressed (= CLOSE) on the control unit.
<b><u>BINPUT STATUS:</u></b>	
inp 1	Indicates when input 1 is active.
inp 2	Indicates when input 2 is active.
inp 3	Indicates when input 3 is active.
inp halt	Indicates when the halt input is active.
<b><u>HALT CONFIGURATION</u></b>	
	Indicates the type of connection on the halt terminal. Connection types are: not configured; NC; NO; 1 8K2 resistive edge; 2 8K2 resistive edges; out of range.
<b><u>MANOEUVRE THRESHOLD</u></b>	
	Indicates the operating status of the manoeuvre limiter, expressed in levels: <b>Level 1:</b> OK <b>Level 2:</b> THRESHOLD 1; the manoeuvre is started with a 2 second delay <b>Level 3:</b> THRESHOLD 2; the manoeuvre is started with a 5 second delay <b>Level 4:</b> MOTOR ALARM; the manoeuvre is only enabled with the hold-to-run control
<b><u>LAST 8 MANOEUVRES</u></b>	
	Indicates any malfunctions occurring during normal operation of the application, showing the last 8 manoeuvres completed.
<b><u>AUTOMATIC OPENING</u></b>	
	Indicates if this function is active.
<b>Diagnosis 1 - OUT</b>	
<b><u>GENERAL DATA</u></b>	
Stand-by	Indicates when the automation is in the standby status.
<b><u>POWER SUPPLY</u></b>	
	Indicates the type of electrical mains used by the automation: electric mains (120/230 Vac) or buffer battery (24 Vdc)
<b><u>MEMORY ERRORS</u></b>	
Functions	Indicates whether there is an error in the memorised data regarding the functions programmable with Oview.
Bluebus	Indicates whether there is an error in the memorised data regarding the configuration of the devices connected to the bluebus input.
Positions	Indicates whether there is an error in the memorised data regarding positions.

**ENCODER STATUS**

Inp M1

Inp M2

Indicates when encoder 1 input is active.

Indicates when encoder 2 input is active.

**OUTPUTS**

Out 1

Out 2

Out 3

Out M1

Out M2

Indicates when output 1 is active. **Caution** – 12/24 Vdc voltage present.Indicates when output 2 is active. **Caution** – 12/24 Vdc voltage present.Indicates when output 3 is active. **Caution** – 24 Vdc voltage present.

Indicates when motor 1 is in operation.

Indicates when motor 2 is in operation.

**ALARMS**

Out 1 overload

Out 2 overload

Out 3 overload

Indicates an electrical overload or short circuit on output 1.

Indicates an electrical overload or short circuit on output 2.

Indicates an electrical overload or short circuit on output 3.

**Other parameters**

This function enables display of the operating status of some parameters measured by the control unit. These parameters are described in **Table 6**.

**TABLE 6: DIAGNOSTICS of other parameters**

PARAMETER	DESCRIPTION
<b>Diagnostics 2</b>	
<b>VARIOUS PARAMETERS:</b>	
Courtesy light	Indicates the timer for shutoff of the courtesy light.
Pause time	Indicates the timer for counting the pause time between one manoeuvre and the next.
Temperature	Indicates the temperature of the motor, measured by the control unit.
Service voltage	Indicates the voltage supplied to external devices.
Bus medium current	Indicates the current absorption of the devices connected to the bluebus output, calculated as a percentage.
<b>MOTOR 1:</b>	
Torque	Indicates the torque generated by motor 1 during the manoeuvre, calculated as a percentage.
Voltage	Indicates the mean voltage to be supplied to motor 1 during the manoeuvre, calculated as a percentage.
Position	Indicates the physical position of the encoder associated with motor 1, calculated as a percentage.
<b>MOTOR 2:</b>	
Torque	Indicates the torque generated by motor 2 during the manoeuvre, calculated as a percentage.
Voltage	Indicates the mean voltage to be supplied to motor 2 during the manoeuvre, calculated as a percentage.
Position	Indicates the physical position of the encoder associated with motor 2, calculated as a percentage.

## Diagnostics of bluebus devices

This function enables the display of the device type, operating status, and configuration of the devices connected to the Bluebus output. These parameters are described in **Table 7**.

**TABLE 7: DIAGNOSTICS of bluebus devices**

PARAMETER	DESCRIPTION
<b>Bluebus</b>	
<b>PHOTOCELLS:</b>	
FOTO	Indicates whether the photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
FOTO II	Indicates whether the photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
FOTO 1	Indicates whether the photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
FOTO 1 II	Indicates whether the photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
FOTO 2	Indicates whether the photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
FOTO 2 II	Indicates whether the photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
FOTO 3	Indicates whether the photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
OPEN FOTO	Indicates whether the control photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
OPEN FOTO II	Indicates whether the control photocell is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
<b>COMMANDS:</b>	
CMD 1	Indicates whether the control device is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
CMD 2	Indicates whether the control device is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
CMD 3	Indicates whether the control device is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
CMD 4	Indicates whether the control device is present, the relative operating status and the correct memorisation in the control unit.
<b>OTHERS:</b>	
GATE	Indicates the operating status of the application.
BLOCK AUTOMATION	Indicates when the automation is blocked following a "Block" command.
MEMORY	Indicates a problem regarding the data related to bluebus devices, memorised in the control unit.
BUS	Indicates whether there is a short circuit on the bluebus output.
STAND-BY	Indicates when the control unit is in standby status.

## MAINTENANCE

### Alarm threshold value

This parameter can be set with a value from 0 to 64,000 (manoeuvres); the factory setting is 1500 (manoeuvres). This function enables programming of a reference limit, over which automation maintenance is required. To program the threshold, select the required value by means of keys ▲ and ▼ Press "OK" to memorise.

### Partial count

This function enables the user to view the number of manoeuvres performed by an automation since the last maintenance procedure on the latter.

### Cancel maintenance

This parameter type is ON / OFF; the factory setting is "OFF". This function enables deletion of the "partial count" value; this is required after performing maintenance on the automation.

To cancel, select ON by means of the key ▲ and press "OK".

## ADVANCED FUNCTIONS

### Events log

This function enables the display of the “events” generated or received by the control unit. “Event” refers to a condition that changes the operating status of the control unit, for example: activation of an input, end of a manoeuvre, activation of a photo-cell or the halt input, etc. In this section the date and type of event can be displayed.

### Firmware updates

This function enables the firmware of a control unit to be updated with another compatible version, without the obligation to change the board. To update, proceed as follows:

**01.** Download the firmware update file (*the software update is available at the site internet [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com)*)

**02.** In “Advanced Functions” select “**Update firmware**”;

**03.** In the window displayed, select “**Select file**” and then select the update file previously downloaded. The data related to the software of the device to be updated are displayed on the left of the window, while the data related to the update software and compatible hardware versions are displayed on the right.

**04.** If the file is compatible, the text “**Update firmware**” appears on the button, and when this is clicked, the update procedure is started. At the end of the procedure, if the message “**Update completed successfully**” is displayed, this means that the procedure has been completed. Otherwise, the message “**Retry**” appears on the button; in this case press the button again to repeat the update process.

If the update process is not completed, the user can retry a number of times, or return to the window “Device List”, selecting “Back” and then decide on how to proceed. In this window, the device previously selected will no longer be visible; to display the latter select the down arrow on the right of the window and select the function “**Devices in boot phase**”. This enables a search for devices ready for the firmware update phase.

At this point the user can retry the update process, repeating the procedure described above.

If the update is still not completed successfully, contact the Nice Assistance Service.

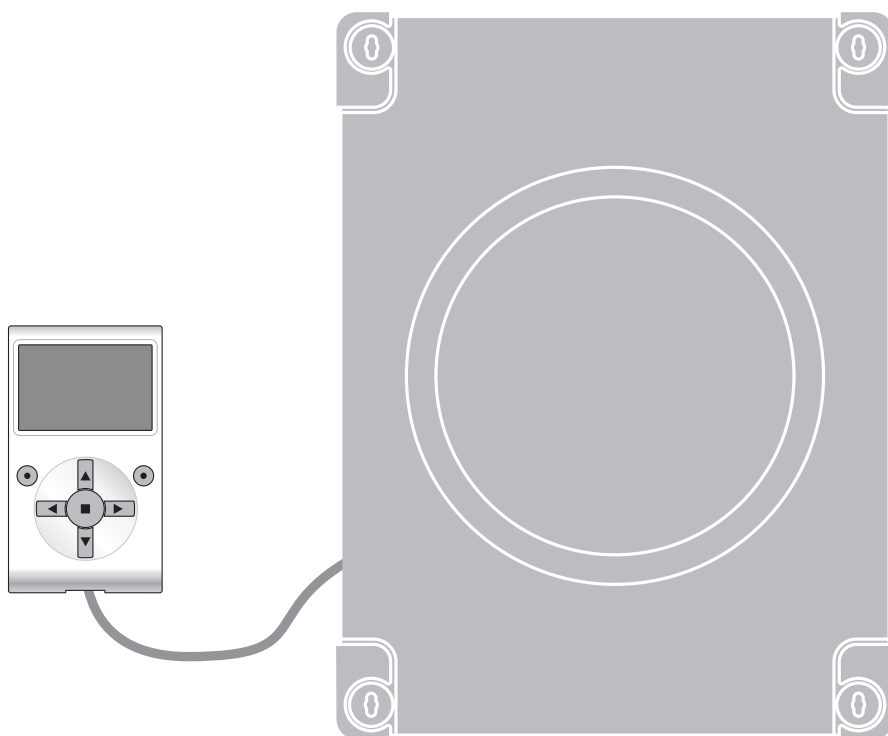
### User permits

This function enables the installer to decide which functions and parameters are to be selected for display and modifications by the user. For example, for safety reasons, the installer can decide to prevent the user from modifying the parameters related to automation motor force and speed.

User permits can be managed exclusively by using the “installer password” (password management, common functions). **Note** – *All parameters of the various functions of a control unit or receiver are factory set as disabled.*

# MC824H

CE



## **Funzioni programmabili**

con l'utilizzo del programmatore Oview

## FUNZIONI COMUNI

### Nome

Questo parametro permette di assegnare all'automazione un nominativo diverso dall'originale, in modo da facilitarne l'identificazione (es. "cancello lato nord").

È possibile utilizzare un nominativo di massimo 24 caratteri, compreso gli spazi.

### Insieme

Questo parametro può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 63 il valore impostato in fabbrica è "0".

L'insieme è un numero che deve essere assegnato obbligatoriamente a ciascun motoriduttore, ricevitore o altro dispositivo potenzialmente collegabile in una rete BusT4, per definire la sua "area di appartenenza". Successivamente, durante l'utilizzo delle automazioni presenti in un impianto complesso, sarà possibile comandare simultaneamente tutti i dispositivi che hanno lo stesso numero d'insieme.

### Indirizzo

Questo parametro può essere impostato con un valore compreso tra 1 e 127 il valore impostato in fabbrica è 3.

L'indirizzo è un numero che deve essere assegnato obbligatoriamente a ciascun motoriduttore, ricevitore o altro dispositivo potenzialmente collegabile a una rete BusT4, per distinguerlo da altri dispositivi presenti in un **insieme**. Quindi è necessario che i dispositivi di un insieme abbiano un indirizzo diverso l'uno dall'altro.

### Gruppo

Questo parametro può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 15; il valore impostato in fabbrica è "0". La funzione permette di assegnare a un dispositivo che deve essere comandato (ad esempio un motoriduttore o altro dispositivo potenzialmente collegabile a una rete BusT4), un numero che permette a quel dispositivo di appartenere a un determinato "gruppo di comando". Possono far parte di uno stesso gruppo più dispositivi appartenenti anche a **insiemi** diversi. È possibile creare fino a 14 gruppi di dispositivi e, in particolare, uno stesso dispositivo può essere inserito in 4 gruppi diversi.

In una rete di dispositivi, l'utilizzo di questa funzione permette di:

- comandare simultaneamente diversi dispositivi inseriti in un **gruppo**, anche se alcuni di essi appartengono a **insiemi** diversi;
- sfruttare un ricevitore unico, installato in uno dei dispositivi che fa parte di un gruppo, per comandare tutti i dispositivi che fanno parte di questo gruppo.

### Versione firmware (non modificabile)

La funzione permette di visualizzare la versione del firmware presente in un dispositivo.

### Versione hardware (non modificabile)

La funzione permette di visualizzare la versione dell'hardware presente in un dispositivo.

### Numero di serie (non modificabile)

La funzione permette di visualizzare il numero di serie che identifica in modo univoco un dispositivo. Questo numero è diverso per ogni dispositivo, anche se dello stesso modello.

### Gestione password:

La funzione è utile per limitare l'accesso a tutte o ad alcune funzioni di programmazione di un dispositivo, da parte delle persone non autorizzate. Se un dispositivo è protetto da una password, per iniziare una sessione di programmazione è indispensabile effettuare all'inizio la procedura di "log in" e, al termine della sessione, la procedura di "log out". *Nota – la procedura di "log out" permette di chiudere l'accesso alle persone non autorizzate, attivando di nuovo la password esistente. **Attenzione!** – Nel programmare la password in più dispositivi (ad esempio nell'Oview, nella Centrale di comando, nel Ricevitore ecc.), è consigliabile utilizzare **una stessa password, uguale per tutti i dispositivi, compreso l'Oview**. Questa accortezza evita che durante l'utilizzo dell'Oview o del Software collegato ad esso si debba fare un nuovo "log in" ad ogni cambio di dispositivo.*

Nei dispositivi (compreso l'Oview) possono essere programmate due tipi di password:

- la **password utente**, formata da massimo 6 caratteri alfanumerici. **Attenzione!** – Non utilizzare lettere maiuscole.
- la **password installatore**, formata da massimo 6 caratteri alfanumerici. **Attenzione!** – Non utilizzare lettere maiuscole.

## FUNZIONI CENTRALE

### Installazione

#### Ricerca bluebus

Questa funzione permette di avviare la procedura di apprendimento dei dispositivi collegati all'ingresso Bluebus e all'ingresso ALT della Centrale di un automatismo. **Importante** – Per attivare la ricerca dei dispositivi è necessario premere il tasto "**Esegui**".

## Tipo motore

Questa funzione permette di memorizzare nella centrale il tipo di motore collegato. Scegliere il tipo di motore, dall'elenco dei motori disponibili, utilizzando i tasti ▲ e ▼. Dopo aver selezionato il motore, premere il tasto "OK" per memorizzare.

## Ricerca quote

Questa funzione permette di attivare la procedura di ricerca automatica delle quote: la centrale misura automaticamente gli angoli di apertura delle ante e calcola le posizioni di apertura e di rallentamento. Per attivare la ricerca di una quota è necessario premere il tasto "Esegui".

## Programmazione posizioni

### • massima chiusura

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare la posizione di massima chiusura "posizione 0" (quando l'anta tocca l'arresto meccanico di chiusura). Per programmare la posizione, è necessario scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; di seguito, con i tasti ▲ (apri) e ▼ (chiudi), a uomo presente comandare il motore appena selezionato nella posizione di massima chiusura. Premere il tasto "OK" per memorizzare.

### • massima apertura

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare la posizione di massima apertura "posizione 1" (quando l'anta tocca l'arresto meccanico di apertura). Per programmare la posizione, è necessario scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; di seguito, con i tasti ▲ (apri) e ▼ (chiudi), a uomo presente comandare il motore appena selezionato nella posizione di massima apertura. Premere il tasto "OK" per memorizzare.

### • apertura

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare la posizione di apertura desiderata "posizione A" (posizione nel quale l'anta deve fermarsi al termine di una manovra di apertura). Per programmare la posizione, è necessario scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; di seguito, con i tasti ▲ (apri) e ▼ (chiudi), a uomo presente comandare il motore appena selezionato nella posizione di apertura. Premere il tasto "OK" per memorizzare.

### • apertura parziale 1

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare la posizione di apertura parziale 1 (posizione nel quale l'anta deve fermarsi al termine di una manovra di apertura, a seguito di un comando di Apre parziale 1). Per programmare la posizione, è necessario scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; di seguito, con i tasti ▲ (apri) e ▼ (chiudi), a uomo presente comandare il motore appena selezionato nella posizione di apertura parziale 1. Premere il tasto "OK" per memorizzare.

### • apertura parziale 2

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare la posizione di apertura parziale 2 (posizione nel quale l'anta deve fermarsi al termine di una manovra di apertura, a seguito di un comando di Apre parziale 2). Per programmare la posizione, è necessario scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; di seguito, con i tasti ▲ (apri) e ▼ (chiudi), a uomo presente comandare il motore appena selezionato nella posizione di apertura parziale 2. Premere il tasto "OK" per memorizzare.

### • apertura parziale 3

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare la posizione di apertura parziale 3 (posizione nel quale l'anta deve fermarsi al termine di una manovra di apertura, a seguito di un comando di Apre parziale 3). Per programmare la posizione, è necessario scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; di seguito, con i tasti ▲ (apri) e ▼ (chiudi), a uomo presente comandare il motore appena selezionato nella posizione di apertura parziale 3. Premere il tasto "OK" per memorizzare.

### • rallentamento in apertura

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare l'ampiezza della zona di rallentamento dell'anta, durante la manovra di apertura (spazio percorso dai motori, dall'inizio della fase di rallentamento fino alla posizione di apertura). Per programmare il rallentamento, è necessario scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; poi, scegliere il valore desiderato usando i tasti ▲ e ▼ e premere il tasto "OK" per memorizzare.

### • rallentamento in chiusura

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare l'ampiezza della zona di rallentamento dell'anta, durante la manovra di chiusura (spazio percorso dai motori, dall'inizio della fase di rallentamento fino alla posizione di massima chiusura "posizione 0"). Per programmare il rallentamento, è necessario scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; poi, scegliere il valore desiderato usando i tasti ▲ e ▼ e premere il tasto "OK" per memorizzare.

### • sfasamento apre

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare lo sfasamento in apertura (spazio che deve compiere l'anta 2, prima che inizi l'apertura dell'anta 1). Per programmare lo sfasamento, è necessario scegliere il valore desiderato usando i tasti ▲ e ▼, poi memorizzare premendo il tasto "OK".

### • sfasamento chiude

Questa funzione, espressa in impulsi encoder, permette di programmare lo sfasamento in chiusura (spazio che deve compiere l'anta 1, prima che inizi la chiusura dell'anta 2). Per programmare lo sfasamento, è necessario scegliere il valore desiderato usando i tasti ▲ e ▼, poi memorizzare premendo il tasto "OK".

### • quota di esclusione

Questo parametro, espresso in impulsi encoder, può essere regolato con un valore compreso tra 0 e 255; il valore impostato in fabbrica dipende dal tipo di installazione effettuata. Il valore scelto, definisce l'ampiezza dell'intervallo, in corrispondenza del fincorsa meccanico di chiusura e di apertura, entro il quale viene esclusa la manovra d'inversione, causata da un'eventuale intervento della funzione "rilevazione ostacoli". Per programmare la quota di esclusione, è necessario scegliere il valore desiderato usando i tasti ▲ e ▼, poi memorizzare premendo il tasto "OK".



## Cancellazione dati

Questa funzione permette di cancellare la configurazione di una Centrale e i dati memorizzati in essa, scegliendo tra una serie di voci. Queste voci sono:

- ❑ **quote** – permette di cancellare tutte le quote memorizzate;
- ❑ **dispositivi bluebus** – permette di cancellare la configurazione dei dispositivi Bluebus e dell'ingresso ALT;
- ❑ **valori funzioni** – permette di cancellare tutti i valori e le regolazioni delle funzioni previste dalla Centrale;
- ❑ **cancella tutto** – permette di cancellare tutti i dati presenti nella memoria della Centrale ad esclusione dei parametri riservati: insieme, indirizzo, versione hardware, versione software, numero di serie.

Per eseguire la cancellazione: scegliere la configurazione da cancellare utilizzando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto “Esegui”.

## Parametri base

### Chiusura automatica

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è “OFF”. La funzione permette di attivare nella Centrale dell'automatismo la chiusura automatica al termine di una manovra di Apertura. Se la funzione è attiva (ON) la manovra di chiusura automatica inizia al termine del tempo di attesa programmato nella funzione “tempo pausa”.

Se la funzione non è attiva (OFF) il funzionamento della Centrale è di tipo “semiautomatico”. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto “OK”.

### Tempo pausa

Questo parametro è espresso in secondi e può essere impostato con un valore da 0 a 250 sec.; il valore impostato in fabbrica è di 30 sec. Questa funzione, permette di programmare nella Centrale il tempo di attesa desiderato che deve intercorrere tra la fine di una manovra di Apertura e l'inizio di una manovra di Chiusura. **IMPORTANTE** – Questa funzione ha effetto solo se la funzione “chiusura automatica” è attiva. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto “OK”.

### Richiudi dopo foto

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è “OFF”. Quando la funzione è attiva (ON), il suo funzionamento varia in base al parametro impostato nella funzione “Chiusura automatica”:

- ◆ **con la funzione “Chiusura automatica” attiva (ON)**, se durante la manovra di Apertura o Chiusura intervengono le fotocellule (Foto o Foto 1), il tempo di pausa si riduce a 5 secondi, indipendentemente dal “tempo pausa” programmato;
- ◆ **con la funzione “Chiusura automatica” non attiva (OFF)**, se durante la manovra di Chiusura intervengono le fotocellule (Foto o Foto 1), si attiva la “chiusura automatica” con il “tempo pausa” programmato.

Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto “OK”.

### Chiudi sempre

#### • attiva

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è “OFF”. Questa funzione è utile nel caso di un black-out elettrico, anche breve. Infatti, se durante una manovra di Apertura l'automazione si blocca a causa di un black-out elettrico e, la funzione **è attiva** (ON), al ripristino della corrente elettrica la manovra di Chiusura viene eseguita normalmente. Al contrario, se la funzione **non è attiva** (OFF), al ripristino della corrente elettrica l'automazione rimane ferma. **Nota** – *Per questioni di sicurezza, quando la funzione è attiva la manovra di Chiusura è preceduta da un tempo di attesa programmato nella funzione “tempo di prelampeggio”.* Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto “OK”.

#### • modalità

Questo parametro è impostato in fabbrica sulla modalità “chiude sempre”. La funzione presenta 2 modalità di funzionamento:

- ❑ **chiude sempre** – *Per questa modalità fare riferimento alla funzione “attiva” della voce “chiudi sempre”;*
  - ❑ **salva chiusura** – *Attivando questa modalità, dopo un black-out elettrico, al ripristino della corrente si possono ottenere due risultati: a) esecuzione della chiusura automatica con il rispetto del tempo programmato nella funzione “tempo di prelampeggio”, se nel momento del black-out era in corso il conto alla rovescia del suddetto tempo; b) esecuzione della manovra di Chiusura se nel momento del black-out era in atto una chiusura automatica e la manovra non era stata completata.*
- Nota** – *Se prima del black-out è stata annullata la chiusura automatica (ad esempio, con l'invio del comando Alt), al ripristino della corrente elettrica la manovra di Chiusura non viene eseguita.*

Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto “OK”.

#### • tempo attesa

Questo parametro è espresso in secondi e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 20 sec.; il valore impostato in fabbrica è di 5 sec. Questa funzione, permette di programmare nella Centrale il tempo di attesa desiderato che deve intercorrere tra la fine della manovra di Apertura e l'inizio della manovra di Chiusura. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto “OK”.

### Gestione velocità

#### • velocità apre

Questo parametro permette di programmare la velocità del motore durante una manovra di Apertura; può essere regolato con un valore compreso tra 1 (velocità minima) e 6 (velocità massima); il valore impostato in fabbrica è 6. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto “OK”.

- **velocità chiude**

Questo parametro permette di programmare la velocità del motore durante una manovra di Chiusura; può essere regolato con un valore compreso tra 1 (velocità minima) e 6 (velocità massima); il valore impostato in fabbrica è 6. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

- **velocità rallentamento apertura**

Questo parametro permette di programmare la velocità del motore durante la fase di rallentamento di una manovra di Apertura; può essere regolato con un valore compreso tra 1 (velocità minima) e 4 (velocità massima); il valore impostato in fabbrica è 2. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

- **velocità rallentamento chiusura**

Questo parametro permette di programmare la velocità del motore durante la fase di rallentamento di una manovra di Chiusura; può essere regolato con un valore compreso tra 1 (velocità minima) e 4 (velocità massima); il valore impostato in fabbrica è 2. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

## Gestione forza

- **forza apertura**

Questo parametro può essere regolato, per ciascun motore, con un valore compreso tra 1 (forza minima) e 8 (forza massima); il valore impostato in fabbrica è 3. La funzione, permette di regolare il valore massimo della forza(\*) che i motori applicano alle ante, durante una manovra di apertura, prima che intervenga la funzione "rilevazione ostacoli". Se la corrente richiesta dal motore supera il valore impostato, la centrale ferma la manovra in atto e se necessario esegue un'inversione della manovra. Programmazione parametro: scegliere il motore (1 o 2), usando i tasti ◀ e ▶; poi, scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

- **forza chiusura**

Questo parametro può essere regolato, per ciascun motore, con un valore compreso tra 1 (forza minima) e 8 (forza massima); il valore impostato in fabbrica è 3. La funzione, permette di regolare il valore massimo della forza(\*) che i motori applicano alle ante, durante una manovra di chiusura, prima che intervenga la funzione "rilevazione ostacoli". Se la corrente richiesta dal motore supera il valore impostato, la centrale ferma la manovra in atto e se necessario esegue un'inversione della manovra. Programmazione parametro: scegliere il motore (1 o 2), usando i tasti ◀ e ▶; poi, scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

(\*) **Nota:** la forza è legata alla corrente elettrica assorbita dal motore.

## Gestione sensibilità

- **sensibilità apre**

A questo parametro può essere assegnato un valore compreso tra 1 (forza minima) e 8 (forza massima); il valore impostato in fabbrica dipende dal tipo di installazione effettuata. La funzione permette di regolare il valore massimo della forza(\*\*) che i motori applicano alle ante, durante una manovra di apertura, prima che intervenga la funzione "rilevazione ostacoli". Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

- **sensibilità chiude**

A questo parametro può essere assegnato un valore compreso tra 1 (forza minima) e 8 (forza massima); il valore impostato in fabbrica dipende dal tipo di installazione effettuata. La funzione permette di regolare il valore massimo della forza(\*\*) che i motori applicano alle ante, durante una manovra di chiusura, prima che intervenga la funzione "rilevazione ostacoli". Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

(\*\*) **Nota:** la forza è legata alla frequenza degli impulsi provenienti dall'encoder.

## Spunto

- **attiva**

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è "OFF". Impostando questa funzione su "ON", la manovra inizia con valori di forza e velocità al massimo per dare più potenza al motore durante la fase iniziale. Al termine della fase di spunto, la manovra, prosegue con una rampa di accelerazione graduale. Questa funzione, è utile in presenza di elevati attriti statici (neve o ghiaccio) che bloccano l'automazione. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

- **tempo spunto**

Questo parametro è espresso in secondi e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 3 secondi; il valore impostato in fabbrica dipende dal tipo di motore utilizzato. La funzione permette di programmare la durata dello spunto all'inizio di una manovra. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

**Importante** – Se la funzione è attiva (ON), si abilita lo spunto su qualsiasi manovra di apertura e di chiusura. Invece, se la funzione non è attiva (OFF) e viene impostato il "tempo spunto" diverso da 0, si attiva lo spunto solo per le manovre di apertura che hanno inizio da cancello chiuso e, con una durata pari al tempo impostato.

## Prelampeggio

- **attiva**

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è "OFF". L'impostazione in "ON" di questa funzione permette di attivare il tempo di lampeggio che intercorre tra l'accensione del segnalatore lampeggiante e l'inizio di una manovra di Apertura o di Chiusura. Questo tempo è regolabile ed è utile per segnalare anticipatamente una situazione di pericolo. **Importante** – Se questa funzione non è attiva (OFF), l'accensione del segnalatore lampeggiante coincide con l'inizio della manovra. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

#### • tempo in apertura

Questo parametro è espresso in secondi e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 10 sec.; il valore impostato in fabbrica è 3 sec. La funzione permette di programmare il tempo di lampeggio che segnala l'inizio imminente di una manovra di Apertura; è associato alla funzione "prelampeggio". Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

#### • tempo in chiusura

Questo parametro è espresso in secondi e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 10 sec.; il valore impostato in fabbrica è 3 sec. La funzione permette di programmare il tempo di lampeggio che segnala l'inizio imminente della manovra di Chiusura; è associato alla funzione "prelampeggio". Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

### Stand-by

#### • attiva

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è "OFF". Impostando questa funzione su "ON" è possibile ridurre i consumi dell'automazione. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

#### • modalità

La funzione presenta 3 modalità di funzionamento:

□ **sicurezza** – Impostando questa modalità, al termine dell'esecuzione di una manovra e trascorso il tempo di stand-by (parametro programmabile nella funzione "tempo attesa"), la Centrale spegne i trasmettitori delle fotocellule Bluebus e tutti i led, ad esclusione del led Bluebus che invece lampeggerà più lentamente. **Nota** – Nel momento in cui la Centrale riceve un comando, ripristina automaticamente il funzionamento normale dell'automazione, non più a consumo ridotto.

□ **bluebus** – Impostando questa modalità, al termine dell'esecuzione di una manovra e trascorso il tempo di stand-by, la Centrale spegne l'uscita Bluebus (i dispositivi) e tutti i led, ad esclusione del led Bluebus che invece lampeggerà più lentamente. **Nota** – Nel momento in cui la Centrale riceve un comando, ripristina automaticamente il funzionamento normale dell'automazione, non più a consumo ridotto.

□ **tutto** – Impostando questa modalità, al termine dell'esecuzione di una manovra e trascorso il tempo di stand-by, la Centrale spegne l'uscita Bluebus (i dispositivi), alcuni circuiti interni e tutti i led, ad esclusione del led Bluebus che invece lampeggerà molto più lentamente. **Nota** – Nel momento in cui la Centrale riceve un comando, ripristina automaticamente il funzionamento normale dell'automazione, non più a consumo ridotto.

Programmazione modalità: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

#### • tempo attesa

Questo parametro è espresso in secondi e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 250 sec.; il valore impostato in fabbrica è 60 sec. La funzione permette di programmare il tempo che deve intercorrere tra il termine dell'esecuzione di una manovra e l'inizio della funzione "stand-by", se quest'ultima è attiva (ON). Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

### Blocco automatismo

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è "OFF". La funzione permette di disabilitare il funzionamento dell'automatismo, impostando il valore su "ON". In questo caso non verrà eseguito nessun tipo di comando inviato, ad esclusione del comando "Passo passo alta priorità", "Sblocca", "Sblocca e chiudi" e "Sblocca e apri". Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

### Blocco tasti

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è "OFF". La funzione permette di disabilitare il funzionamento dei tasti presenti sulla Centrale. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

### Colpo d'ariete

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è "OFF". Attivando (ON) questa funzione, prima che inizi la manovra di apertura (partendo dalla posizione di cancello chiuso), viene attivata una breve manovra di chiusura in modo da agevolare lo sgancio dell'elettroserratura. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

### Valore breve inversione

Questo parametro è espresso in millisecondi (ms) e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 2,5 secondi; il valore impostato in fabbrica è 1,3 secondi. Questa funzione permette di programmare la durata della "breve inversione" dei motori; questa, avviene dopo l'invio di un comando "Alt", alla centrale. Programmazione parametro: scegliere il valore desiderato, usando i tasti ▲ e ▼, poi premere il tasto "OK".

### Scaricamento chiude

Questo parametro è espresso in millisecondi (ms) e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 1 secondo; il valore impostato in fabbrica è 0 secondi. Questa funzione permette di programmare, per ciascun motore, la durata della "breve inversione" al termine dell'esecuzione della manovra di Chiusura completa. Programmazione scaricamento: scegliere il motore (1 o 2) utilizzando i tasti ◀ e ▶; poi, scegliere il valore desiderato usando i tasti ▲ e ▼ e premere il tasto "OK" per memorizzare.

## Parametri avanzati

### Configurazione INGRESSI

Questa voce raggruppa i comandi disponibili e associabili agli **ingressi 1 - 2 - 3**, presenti sulla Centrale di comando di un automatismo. I comandi disponibili per ogni ingresso sono descritti nella **Tabella 1**; invece le categorie di comando e le relative modalità di funzionamento sono descritte nella **Tabella 1a, 1b, 1c ecc.** **Importante** – Per il corretto funzionamento della Centrale, è necessario associare al **comando programmato** su un ingresso, la **categoria di comando corrispondente** e, infine, la **modalità di funzionamento desiderata**.

Per configurare un ingresso, effettuare i seguenti passi:

**01.** Nella sezione "Parametri avanzati" scegliere la voce "configurazione ingressi" e, di seguito, l'ingresso che si desidera programmare. Scegliere il comando desiderato e confermare la scelta con "OK".

**02.** Poi, sempre nella sezione "Parametri avanzati", selezionare la voce "configurazione comandi" e scegliere la categoria di comando corrispondente al comando scelto prima, nel passo 01. Infine, scegliere la modalità di funzionamento desiderata.

Gli ingressi disponibili sono tre:

- **Ingresso 1:** Questa funzione permette di programmare l'Ingresso 1, assegnandogli un comando a scelta, tra quelli elencati nella Tabella 1. L'Ingresso 1 è programmato in fabbrica sul comando "passo-passo", con la categoria di comando "passo passo" e la modalità di funzionamento "apre - stop - chiude - apre".

- **Ingresso 2:** Questa funzione permette di programmare l'Ingresso 2, assegnandogli un comando a scelta, tra quelli elencati nella Tabella 1. L'Ingresso 2 è programmato in fabbrica sul comando "apre", con la categoria di comando "apertura" e la modalità di funzionamento "apre - stop - apre".

- **Ingresso 3:** Questa funzione permette di programmare l'Ingresso 1, assegnandogli un comando a scelta, tra quelli elencati nella Tabella 1. L'Ingresso 3 è programmato in fabbrica sul comando "chiude", con la categoria di comando "chiusura" e la modalità di funzionamento "chiude - stop - chiude".

**TABELLA 1: CONFIGURAZIONE INGRESSI**

COMANDO	CATEGORIA DI COMANDO	DESCRIZIONE
<b>Nessun comando</b>		Non esegue nessun comando.
<b>Passo passo</b>	<b>Passo passo</b> programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella <b>Tabella 1-A ("configurazione comandi" &gt; "passo passo" &gt; modalità di funzionamento ...)</b>	Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra successiva a quella eseguita precedentemente (o ancora in esecuzione), secondo l'ordine delle manovre previste nella sequenza della modalità di funzionamento programmata. <i>Ingresso configurato come normalmente aperto.</i>
<b>Apre parziale 1</b>	<b>Apertura parziale</b> programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella <b>Tabella 1-B ("configurazione comandi" &gt; "apre parziale" &gt; modalità di funzionamento ...)</b>	Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra di Apertura fino al raggiungimento della quota programmata nella funzione "apertura parziale 1" (Funzioni centrale > installazione > quote > apertura parziale 1). La successione delle manovre avviene con la sequenza stabilita nella modalità di funzionamento programmata <i>Ingresso configurato come normalmente aperto.</i>
<b>Apre</b>	<b>Apertura</b> programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella <b>Tabella 1-C ("configurazione comandi" &gt; "apertura" &gt; modalità di funzionamento ...)</b>	Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra di Apertura fino al raggiungimento della quota programmata nella funzione "apertura" (Funzioni centrale > installazione > quote > apertura). La successione delle manovre avviene con la sequenza stabilita nella modalità di funzionamento programmata <i>Ingresso configurato come normalmente aperto.</i>
<b>Chiude</b>	<b>Chiusura</b> programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella <b>Tabella 1-D ("configurazione comandi" &gt; "chiusura" &gt; modalità di funzionamento ...)</b>	Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra di Chiusura fino al raggiungimento dei finecorsa meccanici di chiusura. La successione delle manovre avviene con la sequenza stabilita nella modalità di funzionamento programmata <i>Ingresso configurato come normalmente aperto.</i>
<b>Stop</b>		Quando si invia questo comando, la Centrale ferma la manovra in atto gradualmente e in breve tempo (non istantaneamente). <i>Ingresso configurato come normalmente aperto.</i>

## Condominiale

### Passo passo alta priorità

#### Passo passo

programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella **Tabella 1-A (“configurazione comandi” > “passo passo” > modalità di funzionamento ...)**

### Apre parziale 2

#### Apertura parziale

programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella **Tabella 1-B (“configurazione comandi” > “apertura parziale” > modalità di funzionamento ...)**

### Apre parziale 3

#### Apertura parziale

programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella **Tabella 1-B (“configurazione comandi” > “apertura parziale” > modalità di funzionamento ...)**

### Apre e blocca

#### Apertura

programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella **Tabella 1-C (“configurazione comandi” > “apertura” > modalità di funzionamento ...)**

### Chiude e blocca

#### Chiusura

programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella **Tabella 1-D (“configurazione comandi” > “chiusura” > modalità di funzionamento ...)**

### Blocca

### Sblocca

Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra di Apertura con la sequenza "apre - apre" fino al raggiungimento della posizione programmata nella funzione "apertura" (Funzioni centrale > installazione > quote > apertura). **Nota** – Raggiunta la posizione di apertura, se di seguito a questo comando ne viene inviato un'altro, l'applicazione esegue la manovra di Chiusura.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra successiva a quella eseguita precedentemente (o ancora in esecuzione), rispetto all'ordine delle manovre previste nella sequenza della modalità di funzionamento programmata.

**Importante** – Questo comando viene eseguito anche se nella Centrale è impostato il comando "blocca" (vedere Tabella 1).

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra di Apertura fino al raggiungimento della quota programmata nella funzione "apertura parziale 2" (Funzioni centrale > installazione > quote > apertura parziale 2). La successione delle manovre avviene con la sequenza stabilita nella modalità di funzionamento programmata.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra di Apertura fino al raggiungimento della quota programmata nella funzione "apertura parziale 3" (Funzioni centrale > installazione > quote > apertura parziale 3). La successione delle manovre avviene con la sequenza stabilita nella modalità di funzionamento programmata.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra di Apertura fino al raggiungimento della quota programmata nella funzione "apertura" (Funzioni centrale > installazione > quote > apertura). Dopo il raggiungimento degli arresti meccanici viene bloccata l'automazione.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la manovra di Chiusura fino al raggiungimento degli arresti meccanici di chiusura. Dopo il raggiungimento degli arresti meccanici viene bloccata l'automazione.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

Quando si invia questo comando, la Centrale si blocca e non esegue più nessun tipo di comando, ad esclusione dei comandi "Passo passo alta priorità", "Sblocca", "Sblocca e chiude" e "Sblocca e apre".

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

Quando si invia questo comando, la Centrale si sblocca ripristinando il suo normale funzionamento (possono essere eseguiti tutti i comandi inviati).

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

**Luce di cortesia timer**

Questo comando permette di attivare la luce di cortesia programmabile sull'Uscita 1, 2 e 3. La luce di cortesia resta attiva per il tempo programmato nella funzione "tempo luce di cortesia" (Funzioni centrale > parametri avanzati > configurazione uscite > tempo luce di cortesia). **Nota** – Quando la luce di cortesia è già attiva e viene inviato nuovamente il comando "luce di cortesia timer", si ricarica il tempo programmato nella funzione "tempo luce di cortesia".

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

**Luce di cortesia On/Off**

Questo comando permette di attivare e disattivare la luce di cortesia programmabile sull'Uscita 1, 2 e 3. **ATTENZIONE!** – Lo spegnimento della luce di cortesia avviene in modo automatico se supera il tempo del timer programmato nella funzione "tempo luce di cortesia" (Funzioni centrale > parametri avanzati > configurazione uscite > tempo luce di cortesia). *Ingresso configurato come normalmente aperto.*

**Alt****Alt**

programmare la modalità di funzionamento desiderata, scegliendo nella **Tabella 1-E, 1-F ("configurazione comandi" > "alt" > modalità di funzionamento ...)**

Quando si invia questo comando, la Centrale ferma la manovra in atto in modo istantaneo e fa eseguire all'applicazione la modalità di funzionamento impostato.

*Ingresso configurato come normalmente chiuso.*

**Apri condominiale**

Quando si invia questo comando, la Centrale fa eseguire all'applicazione la sola manovra di Apertura fino al raggiungimento della quota programmata nella funzione "apertura" (Funzioni centrale > installazione > quote > apertura). **Nota** – Questo comando è utile nel caso in cui si utilizzino le fotocellule di comando oppure una spira magnetica. *Ingresso configurato come normalmente aperto.*

**Foto**

Funzione di sicurezza

Quando si invia questo comando, durante la manovra di chiusura, la centrale ferma la manovra in atto e inverte la manovra (con una apertura).

*Ingresso configurato come normalmente chiuso.*

**Foto 1**

Funzione di sicurezza

Quando si invia questo comando, durante la manovra di chiusura, la centrale ferma la manovra in atto e inverte la manovra (con una apertura).

Quando si invia questo comando, durante la manovra di apertura, la centrale ferma la manovra in atto e quando termina l'imput del comando riprende la manovra.

*Ingresso configurato come normalmente chiuso.*

**Foto 2**

Funzione di sicurezza

Quando si invia questo comando, durante la manovra di apertura, la centrale ferma la manovra in atto e inverte la manovra (con una chiusura).

*Ingresso configurato come normalmente chiuso.*

**Sblocca e apre**

Quando si invia questo comando la Centrale si sblocca (viene ripristinato il suo normale funzionamento) e fa eseguire all'applicazione la manovra di Apertura.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

**Sblocca e chiude**

Quando si invia questo comando la Centrale si sblocca (viene ripristinato il suo normale funzionamento) e fa eseguire all'applicazione la manovra di Chiusura.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

**Attiva apertura automatica**

Con questo comando si può attivare o disattivare la funzione delle fotocellule di comando bluebus e

**Disattiva apertura automatica**

degli ingressi configurati in modalità “apre condominiale”. Nota – In fabbrica la funzione è impostata come attiva. Ad esempio, se questa funzione è attiva, quando le fotocellule di comando vengono impegnate la Centrale fa eseguire all’applicazione una manovra di Apertura.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

Questo comando permette di disattivare la modalità “attiva apertura automatica” descritta sopra.

*Ingresso configurato come normalmente aperto.*

**Configurazione COMANDI**

Questa voce raggruppa le **categorie di comandi** associabili agli ingressi **1 - 2 - 3** (fare riferimento alla sezione “configurazione ingressi - Tabella 1” per verificare i comandi disponibili). Ogni categoria di comando presenta varie modalità di funzionamento descritte in una **tabella** (1-A, 1-B, ecc.):

**Passo passo**

In questa categoria di comando è possibile scegliere una delle modalità di funzionamento descritte nella **Tabella 1-A**.

**TABELLA 1-A: CONFIGURAZIONE COMANDI**

MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO	DESCRIZIONE
<b>Aprire - stop - chiudere - stop</b>	Viene eseguita la sequenza descritta.
<b>Aprire - stop - chiudere - aprire</b>	<b>Modalità di funzionamento impostata in fabbrica (Ingresso 1 - comando “passo passo”).</b> Viene eseguita la sequenza descritta.
<b>Aprire - chiudere - aprire - chiudere</b>	Viene eseguita la sequenza descritta.
<b>Passo passo condominiale 1</b>	Viene eseguita la sequenza “ <b>aprire - aprire</b> ”, fino al raggiungimento della posizione di Apertura massima. Se, dopo aver raggiunto questa posizione, viene inviato un altro comando, la centrale esegue la manovra di chiusura.
<b>Passo passo condominiale 2</b>	Viene eseguita la sequenza “ <b>aprire - aprire</b> ”, fino al raggiungimento della posizione di Apertura massima. Se, dopo aver raggiunto questa posizione, viene inviato un altro comando, la centrale esegue la manovra di chiusura. Se il comando inviato, rimane attivo per più di 2 secondi, la centrale esegue uno stop.
<b>Passo passo 2</b>	Viene eseguita la sequenza “ <b>aprire - stop - chiudere - aprire</b> ”. <b>Importante</b> – Se il comando inviato, rimane attivo per più di 2 secondi, la Centrale attiva la manovra del comando “apertura parziale 1” (configurazione ingressi > Tabella 1).
<b>Uomo presente</b>	Viene eseguita la manovra di Apertura o di Chiusura esclusivamente se permane il comando inviato (uomo presente).
<b>Modo “industriale”</b>	Viene eseguita la sequenza “aprire in semiautomatico - chiudere a uomo presente”.

**Aprire parziale**

In questa categoria di comando è possibile scegliere una delle modalità di funzionamento descritte nella **Tabella 1-B**.

**TABELLA 1-B: CONFIGURAZIONE COMANDI**

MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO	DESCRIZIONE
<b>Aprire - stop - chiudere - stop</b>	<b>Modalità di funzionamento impostata in fabbrica.</b> Viene eseguita la sequenza descritta.
<b>Aprire - stop - chiudere - aprire</b>	Viene eseguita la sequenza descritta.
<b>Aprire - chiudere - aprire - chiudere</b>	Viene eseguita la sequenza descritta.
<b>Passo passo condominiale 1</b>	Viene eseguita la sequenza “ <b>Aprire parziale - Aprire parziale</b> ” fino al

## Passo passo condominiale 2

## Uomo presente

## Modo "industriale"

### Aprire

In questa categoria di comando è possibile scegliere una delle modalità di funzionamento descritte nella **Tabella 1-C**.

**TABELLA 1-C: CONFIGURAZIONE COMANDI**

MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO	DESCRIZIONE
Aprire - stop - aprire	Modalità di funzionamento impostata in fabbrica (Ingresso 2 - comando "aprire"). Viene eseguita la sequenza descritta.
Aprire condominiale 1	Viene eseguita la sequenza "aprire - aprire".
Aprire condominiale 2	Viene eseguita la sequenza "aprire - aprire". <b>Importante</b> – Se il comando inviato, rimane attivo per più di 2 secondi, la centrale esegue uno stop.
Aprire uomo presente	Viene eseguita la manovra di Apertura esclusivamente se permane il comando inviato (uomo presente).
Modo "industriale"	Viene eseguita la sequenza "aprire in semiautomatico - chiude a uomo presente".

### Chiudere

In questa categoria di comando è possibile scegliere una delle modalità di funzionamento descritte nella **Tabella 1-D**.

**TABELLA 1-D: CONFIGURAZIONE COMANDI**

MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO	DESCRIZIONE
Chiudere - stop - chiudere	Sequenza impostata di fabbrica (Ingresso 3 - comando "chiudere"). Viene eseguita la sequenza descritta.
Chiudere condominiale 1	Viene eseguita la sequenza "chiudere - chiudere".
Chiudere condominiale 2	Viene eseguita la sequenza "chiudere - chiudere". <b>Importante</b> – Inviando un comando, se si mantiene attivo per più di 2 secondi, la Centrale attiva lo Stop.
Chiudere uomo presente	Viene eseguita la manovra di Chiusura esclusivamente se permane il comando inviato (uomo presente).
Modo "industriale"	Viene eseguita la sequenza "aprire in semiautomatico - chiude a uomo presente".

### Alt in apertura

In questa categoria di comando è possibile scegliere una delle modalità di funzionamento descritte nella **Tabella 1-E**.

**TABELLA 1-E: CONFIGURAZIONE COMANDI**

MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO	DESCRIZIONE
Alt	Impostando questo tipo di funzionamento quando la Centrale riceve il comando blocca istantaneamente la manovra di Apertura in atto.

raggiungimento della posizione programmata nella funzione "Apertura parziale"; se viene inviato un altro comando, dopo aver raggiunto questa posizione, la centrale esegue la manovra di chiusura.

Viene eseguita la sequenza "Aprire parziale - Aprire parziale" fino al raggiungimento della posizione programmata nella funzione "Apertura parziale"; se viene inviato un altro comando, dopo aver raggiunto questa posizione, la centrale esegue la manovra di chiusura. **Importante** – Se il comando inviato, rimane attivo per più di 2 secondi, la centrale esegue uno stop.

Viene eseguita la manovra di "Apertura parziale" oppure di "Chiusura" esclusivamente se il comando viene mantenuto attivo a uomo presente.

Viene eseguita la sequenza "aprire in semiautomatico - chiude a uomo presente".



## Alt e breve inversione

**Modalità di funzionamento impostato in fabbrica.** Quando la Centrale riceve il comando ferma istantaneamente la manovra di Apertura in atto e fa eseguire all'applicazione una breve inversione della manovra nella direzione opposta (Chiusura).

## Alt in chiusura

In questa categoria di comando è possibile scegliere una delle modalità di funzionamento descritte nella **Tabella 1-F**.

**TABELLA 1-F: CONFIGURAZIONE COMANDI**

MODALITÀ DI FUNZIONAMENTO	DESCRIZIONE
<b>Alt</b>	Quando la Centrale riceve il comando blocca istantaneamente la manovra di Chiusura in atto.
<b>Alt e breve inversione</b>	<b>Modalità di funzionamento impostato in fabbrica.</b> Quando la Centrale riceve il comando ferma istantaneamente la manovra di Chiusura in atto e fa eseguire all'applicazione una breve inversione della manovra nella direzione opposta (Apertura).

## Configurazione USCITE

Questa voce raggruppa le **funzioni** disponibili e associabili alle Uscite 1 (flash) - 2 - 3 presenti sulla Centrale di comando di un automatismo. Ogni Uscita presenta varie funzioni descritte in una **tabella** (Tabella 2, Tabella 3, ecc.):

### Uscita 1 (flash)

In questa uscita è possibile scegliere una delle funzioni descritte nella **Tabella 2**.

**TABELLA 2: CONFIGURAZIONE USCITE**

FUNZIONE	DESCRIZIONE
<b>sca</b> (= spia cancello aperto)	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia spenta</b> = applicazione ferma in posizione di massima Chiusura; <b>lampeggiante lento</b> = applicazione in fase di esecuzione manovra di Apertura; <b>lampeggiante veloce</b> = applicazione in fase di esecuzione manovra di Chiusura; <b>spia accesa fissa</b> = applicazione ferma in posizione diversa dalla massima chiusura Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>cancello aperto</b>	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia accesa</b> = applicazione in posizione di massima Apertura; <b>spia spenta</b> = applicazione in altre posizioni. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>cancello chiuso</b>	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia accesa</b> = applicazione in posizione di massima Chiusura; <b>spia spenta</b> = applicazione in altre posizioni. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>spia manutenzione</b>	La spia programmata indica il conteggio delle manovre eseguite e, dunque la necessità o meno di un intervento di manutenzione all'impianto: <b>spia accesa per 2 sec all'inizio della manovra di Apertura</b> = numero di manovre inferiori all'80%; <b>spia lampeggiante durante l'esecuzione dell'intera manovra</b> = numero di manovre tra l'80 ed il 100%; <b>spia sempre lampeggiante</b> = numero di manovre superiore al 100%. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

**lampeggiante**

Questa funzione permette al segnalatore lampeggiante di indicare l'esecuzione della manovra in atto con lampeggi a cadenza regolare (0,5 secondi acceso; 0,5 secondi spento).  
Uscita attiva 12 Vcc / max 21 W

---

**luce di cortesia**

Questa funzione è del tipo ON/OFF. **Importante** – Per motivi di sicurezza, non essendo la luce regolata da un timer, si consiglia l'utilizzo di una lampada adeguata che sopporti il calore della luce emessa.  
Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

**elettroserratura 1**

Con questa funzione programmata, quando viene eseguita la manovra di Apertura si attiva l'elettroserratura per un tempo pari a quello programmato nella funzione "tempo elettroserratura - configurazione uscite".  
Uscita attiva 12 Vca / max 15 VA

---

**ventosa 1**

Con questa funzione programmata, la ventosa si attiva quando l'applicazione è in posizione di massima Chiusura. **Nota** – *La ventosa in tutte le altre situazioni è disattivata.*  
Uscita attiva 24Vcc / max 4 W

---

**semaforo rosso**

Questa funzione indica l'attività dell'applicazione durante le fasi di una manovra di Chiusura:  
**lampeggio lento** = esecuzione della manovra di Chiusura;  
**luce fissa** = applicazione in posizione di massima Chiusura;  
**luce spenta** = applicazione in altre posizioni.  
Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

**semaforo verde**

Questa funzione indica l'attività dell'applicazione durante le fasi di una manovra di Apertura:  
**lampeggio lento** = esecuzione della manovra di Apertura;  
**luce fissa** = applicazione in posizione di massima Apertura;  
**luce spenta** = applicazione in altre posizioni.  
Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

**canale radio n°1**

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando viene inviato un comando, con il trasmettitore, questo canale si attiva. È utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.  
**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.  
Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

**canale radio n°2**

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando viene inviato un comando, con il trasmettitore, questo canale si attiva. Questa modalità è utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.  
**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.  
Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

**canale radio n°3**

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando, con il trasmettitore, viene inviato un comando questo canale si attiva. Questa modalità è utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.  
**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, igno-

## canale radio n°4

rando il comando verso il motore.  
Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando, con il trasmettitore, viene inviato un comando questo canale si attiva. Questa modalità è utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.  
**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.  
Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

## Uscita 2 (elettroserratura)

In questa uscita è possibile scegliere una delle funzioni descritte nella **Tabella 3**.

**TABELLA 3: CONFIGURAZIONE USCITE**

FUNZIONE	DESCRIZIONE
<b>sca</b> (= spia cancello aperto)	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia spenta</b> = applicazione ferma in posizione di massima Chiusura; <b>lampeggiante lento</b> = applicazione in fase di esecuzione manovra di Apertura; <b>lampeggiante veloce</b> = applicazione in fase di esecuzione manovra di Chiusura; <b>spia accesa fissa</b> = applicazione ferma in posizione diversa dalla massima chiusura Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>cancello aperto</b>	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia accesa</b> = applicazione in posizione di massima Apertura; <b>spia spenta</b> = applicazione in altre posizioni. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>cancello chiuso</b>	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia accesa</b> = applicazione in posizione di massima Chiusura; <b>spia spenta</b> = applicazione in altre posizioni. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>spia manutenzione</b>	La spia programmata indica il conteggio delle manovre eseguite e, dunque la necessità o meno di un intervento di manutenzione all'impianto: <b>spia accesa per 2 sec all'inizio della manovra di Apertura</b> = numero di manovre inferiori all'80%; <b>spia lampeggiante durante l'esecuzione dell'intera manovra</b> = numero di manovre tra l'80 ed il 100%; <b>spia sempre lampeggiante</b> = numero di manovre superiore al 100%. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>lampeggiante</b>	Questa funzione permette al segnalatore lampeggiante di indicare l'esecuzione della manovra in atto con lampeggi a cadenza regolare (0,5 secondi acceso; 0,5 secondi spento). Uscita attiva 12 Vcc / max 21 W
<b>luce di cortesia</b>	Questa funzione è del tipo ON/OFF. <b>Importante</b> – Per motivi di sicurezza, non essendo la luce regolata da un timer, si consiglia l'utilizzo di una lampada adeguata che sopporti il calore della luce emessa. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

## elettroserratura 1

---

## ventosa 1

---

## semaforo rosso

---

## semaforo verde

---

## canale radio n°1

---

## canale radio n°2

---

## canale radio n°3

---

## canale radio n°4

---

Con questa funzione programmata, quando viene eseguita la manovra di Apertura si attiva l'elettroserratura per un tempo pari a quello programmato nella funzione "tempo elettroserratura - configurazione uscite".

Uscita attiva 12 Vca / max 15 VA

---

Con questa funzione programmata, la ventosa si attiva quando l'applicazione è in posizione di massima Chiusura. **Nota** – La ventosa in tutte le altre situazioni è disattivata.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Questa funzione indica l'attività dell'applicazione durante le fasi di una manovra di Chiusura:

**lampeggio lento** = esecuzione della manovra di Chiusura;

**luce fissa** = applicazione in posizione di massima Chiusura;

**luce spenta** = applicazione in altre posizioni.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Questa funzione indica l'attività dell'applicazione durante le fasi di una manovra di Apertura:

**lampeggio lento** = esecuzione della manovra di Apertura;

**luce fissa** = applicazione in posizione di massima Apertura;

**luce spenta** = applicazione in altre posizioni.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando viene inviato un comando, con il trasmettitore, questo canale si attiva. È utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.

**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando viene inviato un comando, con il trasmettitore, questo canale si attiva. È utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.

**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando viene inviato un comando, con il trasmettitore, questo canale si attiva. È utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore. **AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando viene inviato un comando, con il trasmettitore, questo canale si attiva. È utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.

**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

### Uscita 3 (sca)

In questa uscita è possibile scegliere una delle funzioni descritte nella **Tabella 4**.

**TABELLA 4: CONFIGURAZIONE USCITE**

FUNZIONE	DESCRIZIONE
<b>sca</b> (= spia cancello aperto)	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia spenta</b> = applicazione ferma in posizione di massima Chiusura; <b>lampeggiante lento</b> = applicazione in fase di esecuzione manovra di Apertura; <b>lampeggiante veloce</b> = applicazione in fase di esecuzione manovra di Chiusura; <b>spia accesa fissa</b> = applicazione ferma in posizione diversa dalla massima chiusura Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>cancello aperto</b>	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia accesa</b> = applicazione in posizione di massima Apertura; <b>spia spenta</b> = applicazione in altre posizioni. Uscita attiva 24 Vcc / max 10 W
<b>cancello chiuso</b>	La spia programmata indica gli stati di funzionamento della Centrale di comando: <b>spia accesa</b> = applicazione in posizione di massima Chiusura; <b>spia spenta</b> = applicazione in altre posizioni. Uscita attiva 24 Vcc / max 10 W
<b>spia manutenzione</b>	La spia programmata indica il conteggio delle manovre eseguite e, dunque la necessità o meno di un intervento di manutenzione all'impianto: <b>spia accesa per 2 sec all'inizio della manovra di Apertura</b> = numero di manovre inferiori all'80%; <b>spia lampeggiante durante l'esecuzione dell'intera manovra</b> = numero di manovre tra l'80 ed il 100%; <b>spia sempre lampeggiante</b> = numero di manovre superiore al 100%. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>luce di cortesia</b>	Questa funzione è del tipo ON/OFF. <b>Importante</b> – Per motivi di sicurezza, non essendo la luce regolata da un timer, si consiglia l'utilizzo di una lampada adeguata che sopporti il calore della luce emessa. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>ventosa 1</b>	Con questa funzione programmata, la ventosa si attiva quando l'applicazione è in posizione di massima Chiusura. <b>Nota</b> – La ventosa in tutte le altre situazioni è disattivata. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>semaforo rosso</b>	Questa funzione indica l'attività dell'applicazione durante le fasi di una manovra di Chiusura: <b>lampeggio lento</b> = esecuzione della manovra di Chiusura; <b>luce fissa</b> = applicazione in posizione di massima Chiusura; <b>luce spenta</b> = applicazione in altre posizioni. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>semaforo verde</b>	Questa funzione indica l'attività dell'applicazione durante le fasi di una manovra di Apertura: <b>lampeggio lento</b> = esecuzione della manovra di Apertura; <b>luce fissa</b> = applicazione in posizione di massima Apertura; <b>luce spenta</b> = applicazione in altre posizioni. Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W
<b>canale radio n°1</b>	Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando viene inviato un comando, con il trasmettitore, questo canale si attiva. È utile se si installano dei

---

#### canale radio n°2

---

#### canale radio n°3

---

#### canale radio n°4

dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.

**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando viene inviato un comando, con il trasmettitore, questo canale si attiva. Questa modalità è utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.

**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando, con il trasmettitore, viene inviato un comando questo canale si attiva. Questa modalità è utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.

**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

---

Se viene impostato questo canale radio per la configurazione dell'uscita 1 (flash), quando, con il trasmettitore, viene inviato un comando questo canale si attiva. Questa modalità è utile se si installano dei dispositivi esterni (ad esempio, una luce ausiliaria) nello stesso impianto da comandare con un unico trasmettitore.

**AVVERTENZA** – Se nel Ricevitore della Centrale questo canale radio non è libero, in quanto memorizzato precedentemente con un comando, quando si attiva il canale con il trasmettitore, la Centrale attiva esclusivamente l'uscita programmata, ignorando il comando verso il motore.

Uscita attiva 24 Vcc / max 4 W

#### Tempo elettroserratura

Questo parametro è espresso in secondi e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 10 secondi; il valore impostato in fabbrica è 2 secondi. Questa funzione, permette di programmare il tempo di attivazione dell'elettroserratura dopo l'inizio della manovra di apertura (partendo dalla posizione di cancello chiuso).

#### Tempo luce di cortesia

Questo parametro è espresso in secondi e può essere impostato con un valore compreso tra 0 e 250 sec.; il valore impostato in fabbrica è 60 sec. Questa funzione permette di programmare la durata desiderata del tempo in cui la luce di cortesia resta accesa.

## DIAGNOSTICA

### Ingressi / uscite

Questa funzione permette di visualizzare lo stato di funzionamento di tutti gli ingressi e le uscite presenti sulla Centrale. Le funzioni degli ingressi e delle uscite sono descritte nella **Tabella 5**.

**TABELLA 5: DIAGNOSTICA ingressi / uscite**

PARAMETRO	DESCRIZIONE
<b>Diagnosi 1 - IN</b>	
<b><u>INGRESSI RADIO (On / Off):</u></b>	
Canale 1	Indica quando è attivo il canale 1 del ricevitore radio.
Canale 2	Indica quando è attivo il canale 2 del ricevitore radio.
Canale 3	Indica quando è attivo il canale 3 del ricevitore radio.
Canale 4	Indica quando è attivo il canale 4 del ricevitore radio.
<b><u>INGRESSI SERIALI RADIO</u></b>	
Indica quando la Centrale riceve un comando seriale via BusT4 da un ricevitore radio; questi comandi possono essere minimo 1 e massimo 15.	
<b><u>TASTI SCHEDA:</u></b>	
nr 1	Indica quando viene premuto il tasto 1 (= OPEN) sulla Centrale.
nr 2	Indica quando viene premuto il tasto 2 (= STOP) sulla Centrale.
nr 3	Indica quando viene premuto il tasto 3 (= CLOSE) sulla Centrale.
<b><u>STATO INGRESSI:</u></b>	
ing 1	Indica quando è attivo l'ingresso 1.
ing 2	Indica quando è attivo l'ingresso 2.
ing 3	Indica quando è attivo l'ingresso 3.
ing alt	Indica quando è attivo l'ingresso alt.
<b><u>CONFIGURAZIONE ALT</u></b>	
Indica il tipo di collegamento presente sul morsetto alt. I collegamenti possono essere del tipo: non configurato; NC; NA; 1 bordo resistivo 8K2; 2 bordi resistivi 8K2; fuori range.	
<b><u>SOGLIA MANOVRA:</u></b>	
Indica lo stato di funzionamento del limitatore delle manovre, espresso in livelli: <b>1° livello:</b> OK; <b>2° livello:</b> SOGLIA 1; la manovra parte con 2 sec di ritardo; <b>3° livello:</b> SOGLIA 2; la manovra parte con 5 sec di ritardo; <b>4° livello:</b> ALLARME MOTORE; la manovra parte solo a uomo presente.	
<b><u>ULTIME 8 MANOVRE</u></b>	
Indica le eventuali anomalie che possono avvenire durante il normale funzionamento dell'applicazione; vengono visualizzate le ultime 8 manovre eseguite.	
<b><u>APERTURA AUTOMATICA</u></b>	
Indica se questa funzione è attiva.	
<b>Diagnosi 1 - OUT</b>	
<b><u>DATI GENERICI:</u></b>	
Stand-by	Indica quando l'automazione si trova nello stato di stand-by.
<b><u>ALIMENTAZIONE:</u></b>	
Indica il tipo di sorgente elettrica utilizzata dall'automazione: rete elettrica (120/230 Vca) oppure batteria tampone (24 Vcc)	
<b><u>ERRORI MEMORIA:</u></b>	
Funzioni	Indica se è presente un errore nei dati memorizzati, relativi alle funzioni programmabili con l'Oview.
Bluebus	Indica se è presente un errore nei dati memorizzati, relativi alla configurazione dei dispositivi collegati all'ingresso bluebus.
Quote	Indica se è presente un errore nei dati memorizzati, relativi alle quote.
<b><u>STATO ENCODER:</u></b>	
Ing M1	Indica quando è attivo l'ingresso encoder 1.
Ing M2	Indica quando è attivo l'ingresso encoder 2.

**USCITE:**

Out 1

Out 2

Out 3

Out M1

Out M2

**ALLARMI:**

Sovraccarico out 1

Sovraccarico out 2

Sovraccarico out 3

Indica quando è attiva l'uscita 1. **Attenzione** – Presenza di Tensione 12/24 Vcc.

Indica quando è attiva l'uscita 2. **Attenzione** – Presenza di Tensione 12/24 Vcc.

Indica quando è attiva l'uscita 3. **Attenzione** – Presenza di Tensione 24 Vcc.

Indica quando è in funzione il motore 1.

Indica quando è in funzione il motore 2.

Indica un sovraccarico elettrico o un cortocircuito nell'uscita 1.

Indica un sovraccarico elettrico o un cortocircuito nell'uscita 2.

Indica un sovraccarico elettrico o un cortocircuito nell'uscita 3.

**Altri parametri**

Questa funzione permette di visualizzare lo stato di funzionamento di alcuni parametri misurati dalla Centrale. I parametri sono descritti nella **Tabella 6**.

**TABELLA 6: DIAGNOSTICA altri parametri**

PARAMETRO	DESCRIZIONE
<b>Diagnosi 2</b>	
<b>PARAMETRI VARI:</b>	
Luce di cortesia	Indica il timer per lo spegnimento della luce di cortesia.
Tempo di pausa	Indica il timer per il conteggio del tempo di pausa tra una manovra e l'altra.
Temperatura	Indica la temperatura del motore misurata dalla Centrale.
Tensione servizi	Indica la tensione fornita ai dispositivi esterni.
Corrente media Bus	Indica il valore della corrente assorbita dai dispositivi collegati all'uscita bluebus, calcolato in percentuale.
<b>MOTORE 1:</b>	
Coppia	Indica il valore della coppia sviluppata dal motore 1 durante la manovra, calcolato in percentuale.
Tensione	Indica il valore della tensione media che viene fornita al motore 1 durante la manovra, calcolato in percentuale.
Posizione	Indica la posizione fisica dell'encoder associata al motore 1, calcolata in percentuale.
<b>MOTORE 2:</b>	
Coppia	Indica il valore della coppia sviluppata dal motore 2 durante la manovra, calcolato in percentuale.
Tensione	Indica il valore della tensione media che viene fornita al motore 2 durante la manovra, calcolato in percentuale.
Posizione	Indica la posizione fisica dell'encoder associato al motore 2, calcolata in percentuale.



## Diagnostica dispositivi bluebus

Questa funzione permette di visualizzare il tipo di dispositivo, lo stato di funzionamento e la configurazione dei dispositivi collegati all'uscita Bluebus. Questi parametri sono descritti nella **Tabella 7**.

**TABELLA 7: DIAGNOSTICA dispositivi bluebus**

PARAMETRO	DESCRIZIONE
<b>Bluebus</b>	
<b>FOTOCELLULE:</b>	
FOTO	Indica se è presente la fotocellula, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
FOTO II	Indica se è presente la fotocellula, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
FOTO 1	Indica se è presente la fotocellula, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
FOTO 1 II	Indica se è presente la fotocellula, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
FOTO 2	Indica se è presente la fotocellula, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
FOTO 2 II	Indica se è presente la fotocellula, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
FOTO 3	Indica se è presente la fotocellula, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
FOTO APRI	Indica se è presente la fotocellula di comando, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
FOTO APRI II	Indica se è presente la fotocellula di comando, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
<b>COMANDI:</b>	
CMD 1	Indica se è presente il dispositivo di comando, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
CMD 2	Indica se è presente il dispositivo di comando, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
CMD 3	Indica se è presente il dispositivo di comando, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
CMD 4	Indica se è presente il dispositivo di comando, il suo stato di funzionamento e la corretta memorizzazione nella Centrale.
<b>ALTRI:</b>	
CANCELLO	Indica lo stato di funzionamento costante dell'applicazione.
BLOCCO AUTOMATISMO	Indica quando l'automatismo è bloccato in seguito all'invio di un comando "Blocca".
MEMORIA	Segnala un problema riguardante i dati relativi ai dispositivi bluebus, memorizzati nella memoria della Centrale.
BUS	Indica se c'è la presenza di un cortocircuito nell'uscita bluebus.
STAND-BY	Indica quando la Centrale è in stato di stand-by.

## MANUTENZIONE

### Valore soglia allarme

A questo parametro può essere assegnato un valore compreso tra 0 e 64.000 (manovre); di fabbrica, il valore è impostato su 1500 (manovre). Questa funzione permette di programmare un limite di riferimento oltre il quale è opportuno effettuare la manutenzione dell'automazione. Per programmare la soglia, è necessario scegliere il valore desiderato usando i tasti ▲ e ▼, poi memorizzare premendo il tasto "OK".

### Conteggio parziale

Questa funzione permette di visualizzare il numero di manovre eseguite da un'automatismo dopo aver eseguito su quest'ultimo un'operazione di manutenzione.

### Cancellazione manutenzione

Questo parametro è di tipo ON / OFF; il valore impostato in fabbrica è "OFF". Questa funzione permette di cancellare il valore del "conteggio parziale"; l'operazione è necessaria dopo aver eseguito un'operazione di manutenzione sull'automazione. Per eseguire la cancellazione, scegliere il valore ON utilizzando il tasto ▲ e premere il tasto "OK".

## FUNZIONI AVANZATE

### Storia eventi

La funzione permette di visualizzare gli "eventi" generati o ricevuti dalla Centrale. Per "evento" s'intende una condizione che fa cambiare lo stato di funzionamento alla Centrale come ad esempio: l'attivazione di un ingresso, il termine di una manovra, l'intervento di una fotocellula oppure dell'ingresso alt, ecc. In questa sezione è possibile visualizzare la data e il tipo di evento.

### Aggiornamento firmware

La funzione permette di aggiornare il firmware di una Centrale, con un'altro compatibile, senza l'obbligo di cambiare la scheda. Per eseguire l'aggiornamento procedere nel modo seguente:

**01.** Scaricare il file di aggiornamento del firmware (*l'aggiornamento del software è disponibile nel sito internet [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com)*);

**02.** Selezionare sotto la voce "Funzioni avanzate" la funzione "**Aggiornamento firmware**";

**03.** Nella schermata che compare, selezionare "**Seleziona file**" e di seguito, selezionare il file di aggiornamento appena scaricato. Sulla sinistra della schermata si possono leggere i dati relativi al software del dispositivo da aggiornare e, sulla destra, i dati relativi al software di aggiornamento e le versioni di hardware compatibili;

**04.** Se il file è compatibile, sul pulsante compare la scritta "**Aggiorna firmware**" e, selezionando quest'ultimo, inizia la procedura di aggiornamento. Se al termine della procedura compare la scritta "**Aggiornamento completato con successo**", significa che l'aggiornamento è stato completato. Invece, se sul pulsante compare la scritta "**Riprova**", selezionare il pulsante per rifare l'aggiornamento.

Se l'aggiornamento non si conclude, è possibile riprovare più volte oppure è possibile ritornare alla schermata "Lista dispositivi" selezionando "Indietro" e, dunque, decidere in che modo procedere. In questa schermata, il dispositivo sul quale si stava operando precedentemente, non sarà più visibile e, per visualizzarlo, occorre selezionare la freccia in basso a destra della schermata, selezionando la funzione "**Dispositivi in fase di boot**". Quest'ultima permette di cercare i dispositivi che sono pronti per un aggiornamento del firmware.

A questo punto, è possibile riprovare ad eseguire l'aggiornamento, ripetendo tutta la procedura sopra descritta.

Se non è possibile concludere l'aggiornamento, si consiglia di contattare il Servizio Assistenza Nice.

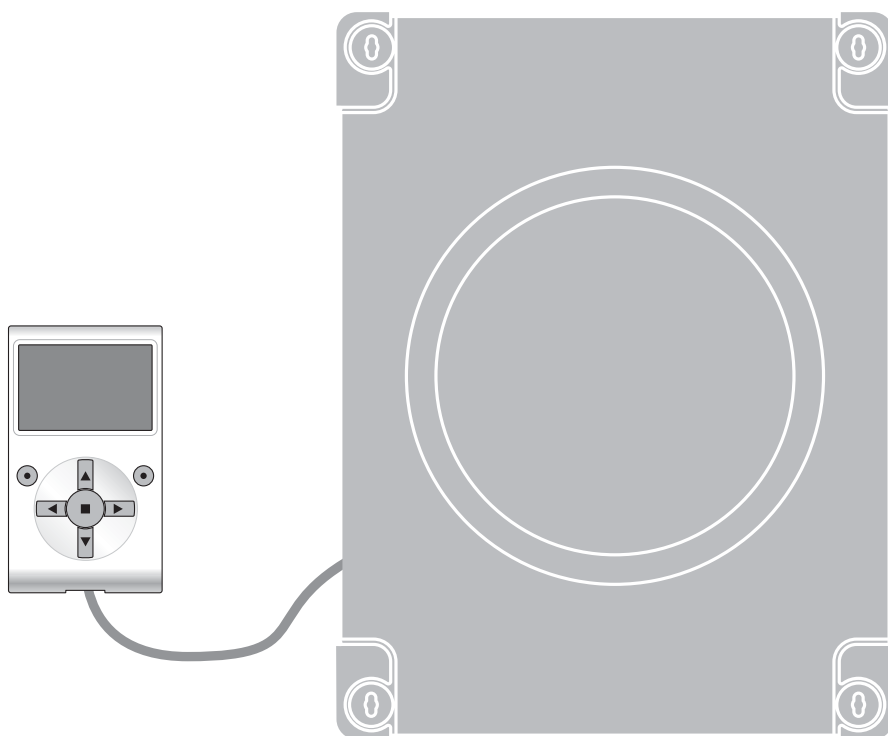
### Autorizzazioni utente

La funzione permette all'installatore di decidere quali funzioni e parametri selezionare per essere visibili e modificabili dall'utilizzatore. Per esempio, per motivi di sicurezza, l'installatore può decidere di impedire che l'utilizzatore modifichi i parametri di forza e di velocità del motore di un'automatismo.

I permessi utente possono essere gestiti esclusivamente con l'utilizzo della "password installatore" (gestione password - funzioni comuni). **Nota** – Tutti i parametri delle varie funzioni di una Centrale o di un Ricevitore, di fabbrica, sono disabilitati.

# MC824H

CE



## **Fonctions programmables**

avec l'utilisation du programmeur Oview

# FONCTIONS COMMUNES

## Nom

Ce paramètre permet d'attribuer à l'automatisme un nom différent de l'original de manière à en faciliter l'identification (ex. « portail côté nord »).

Il est possible d'utiliser un nom de 24 caractères maximum, espaces compris.

## Ensemble

Ce paramètre peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 63 la valeur configurée à l'usine est « 0 ».

L'ensemble est un numéro qui doit être attribué obligatoirement à chaque opérateur, récepteur ou autre dispositif pouvant être connecté dans un réseau BusT4, pour définir sa « zone d'appartenance ». Par la suite, durant l'utilisation des automatismes présents dans une installation complexe, il sera possible de commander simultanément tous les dispositifs qui ont le même numéro d'ensemble.

## Adresse

Ce paramètre peut être configuré avec une valeur comprise entre 1 et 127 ; la valeur configurée à l'usine est « 3 ».

L'ensemble est un numéro qui doit être attribué obligatoirement à chaque opérateur, récepteur ou autre dispositif pouvant être connecté à un réseau BusT4, pour le distinguer d'autres dispositifs présents dans un **ensemble**. Il faut donc que les dispositifs d'un ensemble aient une adresse différente l'un de l'autre.

## Groupe

À ce paramètre peut être attribuée une valeur comprise entre 0 et 15 ; la valeur configurée à l'usine est « 0 ». La fonction permet d'attribuer à un dispositif qui doit être commandé (par exemple un opérateur ou autre dispositif pouvant être connecté à un réseau BusT4), un numéro qui permet à ce dispositif d'appartenir à un « groupe de commande » donné. Peuvent appartenir à un même groupe plusieurs dispositifs appartenant aussi à des **ensembles** différents. Il est possible de créer jusqu'à 14 groupes de dispositifs et, en particulier, un même dispositif peut être inséré dans 4 groupes différents.

Dans un réseau de dispositifs, l'utilisation de cette fonction permet de :

- commander simultanément différents dispositifs insérés dans un groupe, même si certains d'entre eux appartiennent à des **ensembles** différents ;
- exploiter un récepteur unique, installé dans un des dispositifs qui fait partie d'un **groupe**, pour commander tous les dispositifs qui font partie de ce groupe.

## Version micrologiciel (*non modifiable*)

La fonction permet d'afficher la version du micrologiciel présente dans un dispositif.

## Version matériel (*non modifiable*)

La fonction permet d'afficher la version du matériel présent dans un dispositif.

## Numéro de série (*non modifiable*)

La fonction permet d'afficher le numéro de série qui identifie de manière univoque un dispositif. Ce numéro est différent pour chaque dispositif, même si du même modèle.

## Gestion mot de passe

La fonction est utile pour limiter l'accès à toutes ou à quelques fonctions de programmation d'un dispositif, de la part de personnes non autorisées. Si un dispositif est protégé par un mot de passe, pour effectuer une session de programmation, il est indispensable de faire la procédure de « log in » au début de la session et la procédure de « log out » à la fin de la session. *Note – la procédure de « log out » permet de bloquer l'accès aux personnes non autorisées en activant de nouveau le mot de passe existant. Attention ! – Pour programmer le mot de passe dans plusieurs dispositifs (par exemple dans l'Oview, dans la logique de commande, dans le récepteur etc.), il est conseillé d'utiliser **un seul mot de passe, identique pour tous les dispositifs, Oview compris**. Cette astuce évite de devoir faire un nouveau « log in » à chaque changement de dispositif, quand on utilise l'Oview ou le logiciel qui lui est lié.*

Dans les dispositifs (Oview compris) il est possible de programmer deux types de mot de passe :

- le **mot de passe utilisateur**, formé d'un maximum de 6 caractères alphanumériques. **Attention !** – Ne pas utiliser de lettres majuscules.
- le **mot de passe installateur**, formé d'un maximum de 6 caractères alphanumériques. **Attention !** – Ne pas utiliser de lettres majuscules.

# FONCTIONS DE LA LOGIQUE

## Installation

### Recherche bluebus

Cette fonction permet de lancer la procédure d'apprentissage des dispositifs connectés à l'entrée Bluebus et à l'entrée HALTE de la logique de commande d'un automatisme. **Important** – Pour activer la recherche des dispositifs il faut appuyer sur la touche « **Exécuter** ».

### Type moteur

Cette fonction permet de mémoriser dans la centrale le type de moteur connecté. Choisir le type de moteur, dans la liste des moteurs disponibles, en utilisant les touches ▲ et ▼. Après avoir sélectionné le moteur, presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

### Recherche cotes

Cette fonction permet d'activer la procédure de recherche automatique des cotes : la logique mesure automatiquement les angles d'ouverture des vantaux et calcule les positions d'ouverture et de ralentissement. Pour activer la recherche d'une cote, il faut presser la touche « **Exécuter** ».

### Programmation positions

#### • fermeture maximum

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position de fermeture maximum « position 0 » (quand le vantail touche la butée mécanique de fermeture). Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position de fermeture maximum. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

#### • ouverture maximum

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position de fermeture maximum « position 1 » (quand le vantail touche la butée mécanique d'ouverture). Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture maximum. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

#### • ouverture

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position d'ouverture désirée « position A » (position dans laquelle le vantail doit s'arrêter à la fin d'une manœuvre d'ouverture). Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

#### • ouverture partielle 1

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position d'ouverture partielle 1 (position dans laquelle le vantail doit s'arrêter à la fin d'une manœuvre d'ouverture, après une commande d'ouverture partielle 1). Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture partielle 1. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

#### • ouverture partielle 2

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position d'ouverture partielle 2 (position dans laquelle le vantail doit s'arrêter à la fin d'une manœuvre d'ouverture, après une commande d'ouverture partielle 2). Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture partielle 2. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

#### • ouverture partielle 3

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer la position d'ouverture partielle 3 (position dans laquelle le vantail doit s'arrêter à la fin d'une manœuvre d'ouverture, après une commande d'ouverture partielle 3). Pour programmer la position, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ ; ensuite, avec les touches ▲ (**ouverture**) et ▼ (**fermeture**), en maintenant l'action sur la touche, commander le moteur qui vient d'être sélectionné dans la position d'ouverture partielle 3. Presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

#### • ralentissement en ouverture

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer l'ampleur de la zone de ralentissement du vantail, durant la manœuvre d'ouverture (espace parcouru par les moteurs, depuis le début de la phase de ralentissement jusqu'à la position d'ouverture). Pour programmer le ralentissement, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ puis choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼ et enfin presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

#### • ralentissement en fermeture

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer l'ampleur de la zone de ralentissement du vantail, durant la manœuvre de fermeture (espace parcouru par les moteurs, depuis le début de la phase de ralentissement jusqu'à la position de fermeture maximum « position 0 »). Pour programmer le ralentissement, il faut choisir le moteur (1 ou 2) en utilisant les touches ◀ et ▶ puis choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼ et enfin presser la touche « **OK** » pour mémoriser.

#### • décalage ouverture

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer le décalage en ouverture (espace que doit accomplir le vantail 2, avant que commence l'ouverture du vantail 1). Pour programmer le décalage, il faut choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼, puis mémoriser en pressant la touche « OK ».

#### • décalage fermeture

Cette fonction, exprimée en impulsions encodeur, permet de programmer le décalage en fermeture (espace que doit accomplir le vantail 1, avant que commence la fermeture du vantail 2). Pour programmer le décalage, il faut choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼, puis mémoriser en pressant la touche « OK ».

#### • distance d'exclusion

Ce paramètre, exprimé en impulsions encodeur, peut être réglé à une valeur comprise entre 0 et 255 ; la valeur configurée à l'usine est dépend du type d'installation effectuée. La valeur choisie, définit l'ampleur de l'intervalle, au niveau du fin de course mécanique de fermeture et d'ouverture, dans lequel est exclue la manœuvre d'inversion, causée par une éventuelle intervention de la fonction « détection d'obstacles ». Pour programmer la distance d'exclusion, il faut choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼, puis mémoriser en pressant la touche « OK ».

### Effacement données

Cette fonction permet d'effacer la configuration d'une logique de commande et les données qui y sont mémorisées en choisissant parmi une série d'options. Ces options sont :

- cotes** – permet d'effacer toutes les cotes mémorisées ;
- dispositifs bluebus** – permet d'effacer la configuration des dispositifs Bluebus et de l'entrée HALTE ;
- valeurs fonctions** – permet d'effacer toutes les valeurs et les réglages des fonctions prévues par la logique de commande ;
- Tout effacer** – permet d'effacer toutes les données présentes dans la mémoire de la logique de commande à l'exclusion des paramètres réservés : ensemble, adresse, version de matériel, version de logiciel, numéro de série.

Pour effectuer l'effacement : choisir la configuration à effacer en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « Exécuter ».

## Paramètres de base

### Fermeture automatique

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet d'activer dans la logique de commande de l'automatisme la fermeture automatique à la fin d'une manœuvre d'Ouverture. Si la fonction est active (ON) la manœuvre de fermeture automatique commence à la fin du temps d'attente programmé dans la fonction « temps de pause ». Si la fonction n'est pas active (OFF), le fonctionnement de la logique de commande est de type « semi-automatique ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Temps de pause

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 s ; la valeur configurée à l'usine est de 30 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente désiré qui doit s'écouler entre la fin d'une manœuvre d'Ouverture et le début d'une manœuvre de Fermeture. **IMPORTANT** – Cette fonction n'a d'effet que si la fonction « fermeture automatique » est active. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Referm. après photo

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Quand la fonction est active (ON), son fonctionnement varie suivant le paramètre configuré dans la fonction « Fermeture automatique » :

- ◆ avec la fonction « Fermeture automatique » active (ON), si les photocellules (Photo ou Photo 1) interviennent durant la manœuvre d'Ouverture ou Fermeture, le temps de pause se réduit à 5 secondes, indépendamment du « temps de pause » programmé ;
- ◆ avec la fonction « Fermeture automatique » non active (OFF), si les photocellules (Photo ou Photo 1) interviennent durant la manœuvre de Fermeture, la « fermeture automatique » s'active avec le « temps de pause » programmé.

Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Fermer toujours

#### • active

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Cette fonction est utile en cas de panne électrique, même de courte durée. En effet, si au cours d'une manœuvre d'Ouverture l'automatisme se bloque à cause d'une panne de courant, la fonction **est active** (ON), au rétablissement du courant électrique la manœuvre de Fermeture est effectuée normalement. Au contraire, si la fonction **n'est pas active** (OFF), au rétablissement du courant électrique l'automatisme reste arrêté. **Note** – Pour des questions de sécurité, quand la fonction est active la manœuvre de Fermeture est précédée d'un temps d'attente programmé dans la fonction « temps de préclignotement ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • modalité

Ce paramètre est configuré en usine sur la modalité « fermer toujours ». La fonction présente 2 modalités de fonctionnement :

- fermer toujours** – Pour cette modalité, se référer à la fonction « active » de l'option « fermer toujours » ;
- sauvegarder fermeture** - En activant cette modalité, après une panne électrique, au rétablissement du courant on peut

obtenir deux résultats : **a)** exécution de la fermeture automatique avec respect du temps programmé dans la fonction « temps de préclignotement », si au moment de la coupure de courant le compte à rebours du temps susdit était en cours ; **b)** exécution de la manœuvre de Fermeture si au moment de la coupure de courant une fermeture automatique était en court et que la manœuvre n'avait pas été terminée. **Note** - Si avant la panne de courant la fermeture automatique a été annulée (par exemple, avec l'envoi de la commande Halte), au rétablissement du courant électrique la manœuvre de Fermeture n'est pas exécutée.

Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • temps d'attente

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 20 s ; la valeur configurée à l'usine est de 5 s. Cette fonction permet de programmer dans la logique de commande le temps d'attente désiré qui doit s'écouler entre la fin de la manœuvre d'Ouverture et le début de la manœuvre de Fermeture. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Gestion vitesse

#### • vitesse ouverture

Ce paramètre permet de programmer la vitesse du moteur durant une manœuvre d'Ouverture ; il peut être réglé à une valeur comprise entre 1 (vitesse minimum) et 6 (vitesse maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 6. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • vitesse fermeture

Ce paramètre permet de programmer la vitesse du moteur durant une manœuvre de Fermeture ; il peut être réglé à une valeur comprise entre 1 (vitesse minimum) et 6 (vitesse maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 6. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • vitesse ralentissement ouverture

Ce paramètre permet de programmer la vitesse du moteur durant la phase de ralentissement d'une manœuvre d'Ouverture ; il peut être réglé à une valeur comprise entre 1 (vitesse minimum) et 4 (vitesse maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 2. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • vitesse ralentissement fermeture

Ce paramètre permet de programmer la vitesse du moteur durant la phase de ralentissement d'une manœuvre de Fermeture ; il peut être réglé à une valeur comprise entre 1 (vitesse minimum) et 4 (vitesse maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 2. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Gestion force

#### • force ouverture

Ce paramètre peut être réglé, pour chaque moteur, à une valeur comprise entre 1 (force minimum) et 8 (force maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 3. La fonction permet de configurer la valeur maximum de la force(\*) que les moteurs appliquent aux vantaux, durant une manœuvre d'ouverture, avant qu'intervienne la fonction « détection obstacles ». Si le courant requis par le moteur dépasse la valeur fixée la logique de commande arrête la manœuvre en cours et, si nécessaire, effectue une inversion de la manœuvre. Programmation paramètre : choisir le moteur (1 ou 2), en utilisant les touches ◀ et ▶ ; choisir ensuite la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • force fermeture

Ce paramètre peut être réglé, pour chaque moteur, à une valeur comprise entre 1 (force minimum) et 8 (force maximum) ; la valeur configurée à l'usine est 3. La fonction permet de configurer la valeur maximum de la force(\*) que les moteurs appliquent aux vantaux, durant une manœuvre de fermeture, avant qu'intervienne la fonction « détection obstacles ». Si le courant requis par le moteur dépasse la valeur fixée la logique de commande arrête la manœuvre en cours et, si nécessaire, effectue une inversion de la manœuvre. Programmation paramètre : choisir le moteur (1 ou 2), en utilisant les touches ◀ et ▶ ; choisir ensuite la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

(\*) **Note** : la force est liée au courant électrique absorbé par le moteur.

### Gestion sensibilité

#### • sensibilité ouverture

Ce paramètre peut être réglé, pour chaque moteur, à une valeur comprise entre 1 (force minimum) et 8 (force maximum) ; la valeur configurée à l'usine dépend du type d'installation effectuée. La fonction permet de configurer la valeur maximum de la force(\*\*) que les moteurs appliquent aux vantaux, durant une manœuvre d'ouverture, avant qu'intervienne la fonction « détection obstacles ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • sensibilité fermeture

Ce paramètre peut être réglé, pour chaque moteur, à une valeur comprise entre 1 (force minimum) et 8 (force maximum) ; la valeur configurée à l'usine dépend du type d'installation effectuée. La fonction permet de configurer la valeur maximum de la force(\*\*) que les moteurs appliquent aux vantaux, durant une manœuvre de fermeture, avant qu'intervienne la fonction « détection obstacles ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

(\*\*) **Note** : la force est liée à la fréquence des impulsions provenant de l'encodeur.

### Couple de démarrage

#### • active

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». En configurant cette fonction sur « ON », la manœuvre commence avec des valeurs de force et de vitesse au maximum pour donner plus de puissance au moteur durant

la phase initiale. À la fin de la phase de démarrage, la manœuvre se poursuit avec une rampe d'accélération progressive. Cette fonction est utile en présence de frottements statiques élevés (par exemple, neige ou glace qui bloquent l'automatisme). Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • temps démarrage

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 3 s ; la valeur configurée à l'usine dépend du type de moteur utilisé. La fonction permet de programmer la durée du démarrage au début d'une manœuvre. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

**Important** – Si la fonction est active (ON), le démarrage est activé sur n'importe quelle manœuvre d'ouverture et de fermeture. Si au contraire la fonction n'est pas active (OFF) et qu'un « temps démarrage » différent de 0 est programmé, le démarrage ne s'active que pour les manœuvres d'ouverture qui commencent avec le portail fermé et d'une durée égale au temps sélectionné.

### Préclignotement

#### • active

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La configuration sur « ON » de cette fonction permet d'activer le temps de clignotement qui s'écoule entre l'allumage du signal clignotant et le début d'une manœuvre d'Ouverture ou de Fermeture. Ce temps est réglable et il est utile pour signaler à l'avance une situation de danger. **Important** – Si cette fonction n'est pas active (OFF), l'allumage du clignotant coïncide avec le début de la manœuvre. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • temps en ouverture

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 3 s. La fonction permet de programmer le temps de clignotement qui signale le début imminent d'une manœuvre d'Ouverture ; il est associé à la fonction « préclignotement ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • temps en fermeture

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 3 s. La fonction permet de programmer le temps de clignotement qui signale le début imminent d'une manœuvre de Fermeture ; il est associé à la fonction « préclignotement ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Stand-by

#### • active

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». En configurant cette fonction sur « ON » il est possible de réduire les consommations de l'automatisme. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • modalité

La fonction présente 3 modalités de fonctionnement :

□ **sécurités** – En configurant cette modalité, à la fin de l'exécution d'une manœuvre et une fois que le temps de stand-by s'est écoulé (paramètre programmable dans la fonction « temps d'attente »), la logique de commande éteint les émetteurs des photocellules Bluebus et toutes les leds, à l'exclusion de la led Bluebus qui clignotera plus lentement. **Note** – Au moment où la logique de commande reçoit une commande, elle rétablit automatiquement le fonctionnement normal de l'automatisme et non plus à consommation réduite.

□ **bluebus** – En configurant cette modalité, à la fin de l'exécution d'une manœuvre et une fois que le temps de stand-by s'est écoulé, la logique de commande éteint la sortie Bluebus (les dispositifs) et toutes les leds, à l'exclusion de la led Bluebus qui clignotera plus lentement. **Note** – Au moment où la logique de commande reçoit une commande, elle rétablit automatiquement le fonctionnement normal de l'automatisme et non plus à consommation réduite.

□ **tout** – En configurant cette modalité, à la fin de l'exécution d'une manœuvre et une fois que le temps de stand-by s'est écoulé, la logique de commande éteint la sortie Bluebus (les dispositifs) certains circuits internes et toutes les leds, à l'exclusion de la led Bluebus qui clignotera beaucoup plus lentement. **Note** – Au moment où la logique de commande reçoit une commande, elle rétablit automatiquement le fonctionnement normal de l'automatisme et non plus à consommation réduite.

Programmation modalité : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

#### • temps d'attente

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 s ; la valeur configurée à l'usine est de 60 s. La fonction permet de programmer le temps qui doit s'écouler entre la fin de l'exécution d'une manœuvre et le début de la fonction « stand-by », si cette dernière est active (ON). Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Blocage automatisme

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet de désactiver le fonctionnement de l'automatisme, en configurant la valeur sur « ON ». Dans ce cas, aucune commande envoyée ne sera exécutée, à l'exclusion de la commande « Pas à pas haute priorité », « Débloquer », « Débloquer et fermer » et « Débloquer et ouvrir ». Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Blocage touches

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». La fonction permet de désactiver le fonctionnement des touches présentes dans la logique de commande. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les



touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Coup de bélier

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». En configurant cette fonction sur (ON), avant que commence la manœuvre d'ouverture (en partant de la position de portail fermé), une brève manœuvre de fermeture est activée de manière à faciliter le déclenchement de la serrure électrique. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Valeur brève inversion

Ce paramètre est exprimé en millisecondes (ms) et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 2,5 secondes ; la valeur configurée à l'usine est de 1,3 s. Cette fonction permet de programmer la durée de la « brève inversion » des moteurs ; celle-ci se vérifie après l'envoi d'une commande « Halte » à la logique de commande. Programmation paramètre : choisir la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK ».

### Déchargement fermeture

Ce paramètre est exprimé en millisecondes (ms) et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 1 seconde ; la valeur configurée à l'usine est de 0 s. Cette fonction permet de programmer, pour chaque moteur, la durée de la « brève inversion » à la fin de l'exécution de la manœuvre de Fermeture complète. Programmation décharge : choisir le moteur (1 ou 2), en utilisant les touches ◀ et ▶ ; choisir ensuite la valeur désirée, en utilisant les touches ▲ et ▼, puis presser la touche « OK » pour mémoriser.

## Paramètres avancés

### Configuration ENTRÉES

Cette option regroupe les commandes disponibles et associables aux **entrées 1 - 2 - 3**, présentes sur la logique de commande d'un automatisme. Les commandes disponibles pour chaque entrée sont décrites dans le **Tableau 1** ; tandis que les catégories de commande et les modalités de fonctionnement correspondantes sont décrites dans le **Tableau 1a, 1b, 1c etc.** **Important – Pour le fonctionnement de la logique, il faut associer à la commande programmée sur une entrée, la catégorie de commande correspondante et, enfin, la modalité de fonctionnement désirée.**

Pour configurer une entrée, effectuer les opérations suivantes :

**01.** Dans la section « Paramètres avancés » choisir l'option « configuration entrées » puis l'entrée que l'on souhaite programmer. Choisir la commande désirée et confirmer le choix avec « OK ».

**02.** Ensuite, toujours dans la section « Paramètres avancés », sélectionner l'option « configuration commandes » et choisir la catégorie de commande correspondant à la commande précédemment choisie au point 01. Choisir enfin la modalité de fonctionnement désirée.

Il y a trois entrées disponibles :

- **Entrée 1** : Cette fonction permet de programmer l'entrée 1, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 1 est programmée en usine sur la commande « pas à pas », avec la catégorie de commande « pas à pas » et la modalité de fonctionnement « ouverture - stop - fermeture - ouverture ».
- **Entrée 2** : Cette fonction permet de programmer l'entrée 2, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 2 est programmée en usine sur la commande « ouverture », avec la catégorie de commande « ouverture » et la modalité de fonctionnement « ouverture - stop - ouverture ».
- **Entrée 3** : Cette fonction permet de programmer l'entrée 1, en lui attribuant une commande au choix, parmi celles énumérées dans le Tableau 1. L'entrée 3 est programmée en usine sur la commande « fermeture », avec la catégorie de commande « fermeture » et la modalité de fonctionnement « fermeture - stop - fermeture ».

**TABLEAU 1 : CONFIGURATION ENTRÉES**

COMMANDE	CATÉGORIE DE COMMANDE	DESCRIPTION
Aucune commande		N'exécute aucune commande.
Pas à pas	<u>Pas à pas</u> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-A</b> (« configuration commandes » > « pas à pas » > modalité de fonctionnement...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre successive à celle qui a été exécutée précédemment (ou encore en exécution), selon l'ordre des manœuvres prévues dans la séquence de la modalité de fonctionnement programmée. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i>
Ouverture partielle 1	<u>Ouverture partielle</u> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-B</b> (« configuration commandes » > « ouverture partielle » > modalité de fonctionnement...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 1 » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture partielle 1). La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de

<p><b>Ouverture</b></p>	<p><b>Ouverture</b> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-C (« configuration commandes »</b> &gt; <b>« ouverture »</b> &gt; modalité de fonctionnement...)</p>	<p>fonctionnement programmée. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i></p> <p>À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande &gt; installation &gt; cotes &gt; ouverture). La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de fonctionnement programmée. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i></p>
<p><b>Fermeture</b></p>	<p><b>Fermeture</b> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-D (« configuration commandes »</b> &gt; <b>« fermeture »</b> &gt; modalité de fonctionnement...)</p>	<p>À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture jusqu'à ce que les butées mécaniques de Fermeture soient atteintes. La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de fonctionnement programmée. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i></p>
<p><b>Stop</b></p>		<p>À l'envoi de cette commande, la logique de commande arrête la manœuvre en cours progressivement et rapidement (pas instantanément). <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i></p>
<p><b>Fonct. collectif</b></p>		<p>À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture avec la séquence « ouverture- ouverture » jusqu'à ce que soit atteinte la position programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande &gt; installation &gt; cotes &gt; ouverture). <b>Note</b> – Quand la position d'ouverture est atteinte, si cette commande est suivie de l'envoi d'une autre commande, l'automatisme exécute la manœuvre de Fermeture. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i></p>
<p><b>Pas à pas haute priorité</b></p>	<p><b>Pas à pas</b> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-A (« configuration commandes »</b> &gt; <b>« pas à pas »</b> &gt; modalité de fonctionnement...)</p>	<p>À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre successive à celle qui a été exécutée précédemment (ou encore en exécution), par rapport à l'ordre des manœuvres prévues dans la séquence de la modalité de fonctionnement programmée. <b>Important</b> – Cette commande est exécutée même si la commande « bloquer » (voir tableau 1) est configurée dans la logique de commande. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i></p>
<p><b>Ouverture partielle 2</b></p>	<p><b>Ouverture partielle</b> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-B (« configuration commandes »</b> &gt; <b>« ouverture partielle »</b> &gt; modalité de fonctionnement...)</p>	<p>À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 2 » (Fonctions logique de commande &gt; installation &gt; cotes &gt; ouverture partielle 2). La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de fonctionnement programmée. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i></p>
<p><b>Ouverture partielle 3</b></p>	<p><b>Ouverture partielle</b> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-B (« configuration commandes »</b> &gt; <b>« ouverture partielle »</b> &gt; modalité de</p>	<p>À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture partielle 3 » (Fonctions logique de</p>

	fonctionnement...)	commande > installation > cotes > ouverture partielle 3). La succession des manœuvres s'effectue dans l'ordre établi dans la modalité de fonctionnement programmée. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i>
<b>Ouvrir et bloquer</b>	<b>Ouverture</b> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-C</b> (« <b>configuration commandes</b> » > « <b>ouverture</b> » > modalité de fonctionnement...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture). Après que les butées mécaniques ont été atteintes, l'automatisme est bloqué. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i>
<b>Fermer et bloquer</b>	<b>Fermeture</b> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-D</b> (« <b>configuration commandes</b> » > « <b>fermeture</b> » > modalité de fonctionnement...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture jusqu'à ce que les butées mécaniques de fermeture soient atteintes. Après que les butées mécaniques ont été atteintes, l'automatisme est bloqué. <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i>
<b>Bloquer</b>		À l'envoi de cette commande, la logique de commande se bloque et n'exécute plus aucun type de commande, à l'exclusion des commandes « Pas à pas haute priorité », « Débloquer », « Débloquer et fermer » et « Débloquer et ouvrir ». <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i>
<b>Débloquer</b>		À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque en reprenant son fonctionnement normal (toutes les commandes envoyées peuvent être exécutées). <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i>
<b>Temporisateur éclairage automatique</b>		Cette commande permet d'activer l'éclairage automatique programmable sur la sortie 1, 2 et 3. L'éclairage automatique reste actif pour le délai programmé dans la fonction « temps éclairage automatique » (Fonctions logique de commande > paramètres avancés > configuration sorties > temps éclairage automatique). <b>Note</b> – Quand l'éclairage automatique est déjà actif et la commande « temporisateur éclairage automatique » est envoyée de nouveau, le temps programmé dans la fonction « temps éclairage automatique ». <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i>
<b>Éclairage automatique On/Off</b>		Cette commande permet d'activer et de désactiver l'éclairage automatique programmable sur la sortie 1, 2 et 3. <b>ATTENTION !</b> – L'extinction de l'éclairage automatique s'effectue de manière automatique si le temps du temporisateur programmé dans la fonction « temps éclairage automatique » (Fonctions logique de commande > paramètres avancés > configuration sorties > temps éclairage automatique). <i>Entrée configurée comme normalement ouverte.</i>
<b>Halte</b>	<b>Halte</b> programmer la modalité de fonctionnement désirée, en choisissant dans le <b>Tableau 1-E, 1-F</b> (« <b>configuration commandes</b> » > « <b>halte</b> » > modalité de fonctionnement...)	À l'envoi de cette commande, la logique de commande arrête la manœuvre en cours de manière instantanée et fait exécuter à l'automatisme la modalité de fonctionnement configurée. <i>Entrée configurée comme normalement fermée.</i>

**Ouv. fonct. collectif****Photo**

Fonction de sécurité

**Photo 1**

Fonction de sécurité

**Photo 2**

Fonction de sécurité

**Débloquer et ouvrir****Débloquer et fermer****Active ouverture automatique****Désactive ouverture autom.**

À l'envoi de cette commande, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme uniquement la manœuvre d'Ouverture jusqu'à ce que soit atteinte la cote programmée dans la fonction « ouverture » (Fonctions logique de commande > installation > cotes > ouverture).

**Note** – Cette commande est utile si on utilise les photocellules de commande ou une spire magnétique.

*Entrée configurée comme normalement ouverte.*

À l'envoi de cette commande, durant la manœuvre de fermeture, la logique de commande arrête la manœuvre en cours et inverse la manœuvre (avec une ouverture).

*Entrée configurée comme normalement fermée.*

À l'envoi de cette commande, durant la manœuvre de fermeture, la logique de commande arrête la manœuvre en cours et inverse la manœuvre (avec une ouverture).

À l'envoi de cette commande, durant la manœuvre d'ouverture, la logique de commande arrête la manœuvre en cours et reprend la manœuvre quand l'input de la commande cesse.

*Entrée configurée comme normalement fermée.*

À l'envoi de cette commande, durant la manœuvre d'ouverture, la logique de commande arrête la manœuvre en cours et inverse la manœuvre (avec une fermeture).

*Entrée configurée comme normalement fermée.*

À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque (son fonctionnement normal est rétabli) et fait exécuter à l'automatisme la manœuvre d'Ouverture.

*Entrée configurée comme normalement ouverte.*

À l'envoi de cette commande, la logique de commande se débloque (son fonctionnement normal est rétabli) et fait exécuter à l'automatisme la manœuvre de Fermeture.

*Entrée configurée comme normalement ouverte.*

Avec cette commande on peut activer ou désactiver la fonction des photocellules de commande bluebus et des entrées configurées en modalité « ouverture collective ». Note – À l'usine, la fonction est configurée comme active. Par exemple, si cette fonction est active, quand les photocellules de commande sont occupées, la logique de commande fait exécuter à l'automatisme une manœuvre d'Ouverture.

*Entrée configurée comme normalement ouverte.*

Cette commande permet de désactiver la modalité « active ouverture automatique » décrite ci-dessus.

*Entrée configurée comme normalement ouverte.*

## Configuration COMMANDES

Cette option regroupe les **catégories de commandes** associables aux entrées 1 - 2 - 3 (se référer à la section « configuration entrées - Tableau 1 » pour vérifier les commandes disponibles). Chaque catégorie de commande présente différentes modalités de fonctionnement décrites dans un **tableau** (1-A, 1-B, etc.) :

### Pas à pas

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-A**.

**TABLEAU 1-A : CONFIGURATION COMMANDES**

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
<b>Ouverture - stop - fermeture - stop</b>	Exécution de la séquence décrite.
<b>Ouverture - stop - fermeture - ouverture</b>	<b>Modalité de fonctionnement configurée en usine (Entrée 1 - commande « pas à pas »).</b> Exécution de la séquence décrite.
<b>Ouverture - fermeture - ouverture - fermeture</b>	Exécution de la séquence décrite.
<b>Pas à pas fonct. collectif 1</b>	Exécution de la séquence « <b>ouverture - ouverture</b> », jusqu'à ce que la position d'Ouverture maximum soit atteinte. Si après avoir atteint cette position, une autre commande est envoyée, la logique de commande exécute la manœuvre de fermeture.
<b>Pas à pas fonct. collectif 2</b>	Exécution de la séquence « <b>ouverture - ouverture</b> », jusqu'à ce que la position d'Ouverture maximum soit atteinte. Si après avoir atteint cette position, une autre commande est envoyée, la logique de commande exécute la manœuvre de fermeture. Si la commande envoyée reste active pendant plus de 2 secondes, la logique exécute un stop.
<b>Pas à pas 2</b>	Exécution de la séquence « <b>ouverture - stop - fermeture - ouverture</b> ». <b>Important</b> – Si la commande envoyée reste active pendant plus de 2 secondes, la logique de commande active la manœuvre de la commande « ouverture partielle 1 » (configuration entrées > Tableau 1).
<b>Comm. action maintenue</b>	La manœuvre d'Ouverture ou de Fermeture n'est effectuée que si la commande envoyée persiste (action maintenue).
<b>Mode « Industriel »</b>	Exécution de la séquence « ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue ».

### Ouverture partielle

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-B**.

**TABLEAU 1-B: CONFIGURATION COMMANDES**

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
<b>Ouverture - stop - fermeture - stop</b>	<b>Modalité de fonctionnement configurée en usine.</b> Exécution de la séquence décrite.
<b>Ouverture - stop - fermeture - ouverture</b>	Exécution de la séquence décrite.
<b>Ouverture - fermeture - ouverture - fermeture</b>	Exécution de la séquence décrite.
<b>Pas à pas fonct. collectif 1</b>	Exécution de la séquence « <b>Ouverture partielle - Ouverture partielle</b> », jusqu'à ce que la position programmée dans la fonction « Ouverture partielle » soit atteinte.
<b>Pas à pas fonct. collectif 2</b>	Exécution de la séquence « <b>Ouverture partielle - Ouverture partielle</b> », jusqu'à ce que la position programmée dans la fonction « Ouverture partielle » soit atteinte. Si après avoir atteint cette position, une autre commande est envoyée, la logique de commande exécute la manœuvre de fermeture. <b>Important</b> - Si la commande envoyée reste active pendant plus de 2 secondes, la logique exécute un stop.
<b>Comm. action maintenue</b>	La manœuvre d'« Ouverture partielle » ou de « Fermeture » est exécutée exclusivement si la commande est maintenue active.

**Mode « industriel »**

Exécution de la séquence « **ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue** ».

**Ouverture**

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-C**.

**TABLEAU 1-C: CONFIGURATION COMMANDES**

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
<b>Ouverture - stop - ouverture</b>	<b>Modalité de fonctionnement configurée en usine (Entrée 2 - commande « ouverture »).</b> Exécution de la séquence décrite.
<b>Ouv. fonct. collectif 1</b>	Exécution de la séquence « <b>ouverture - ouverture</b> ».
<b>Ouv. fonct. collectif 2</b>	Exécution de la séquence « <b>ouverture - ouverture</b> ». <b>Important</b> – Si la commande envoyée reste active pendant plus de 2 secondes, la logique exécute un stop.
<b>Ouv. action maintenue</b>	La manœuvre d'Ouverture n'est effectuée que si la commande envoyée persiste (action maintenue).
<b>Mode « industriel »</b>	Exécution de la séquence « <b>ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue</b> ».

**Fermeture**

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-D**.

**TABLEAU 1-D: CONFIGURATION COMMANDES**

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
<b>Fermeture - stop - fermeture</b>	<b>Séquence configurée en usine (Entrée 3 - commande « fermeture »).</b> Exécution de la séquence décrite.
<b>Ferm. fonct. collectif 1</b>	Exécution de la séquence décrite « <b>fermeture - fermeture</b> ».
<b>Ferm. fonct. collectif 2</b>	Exécution de la séquence décrite « <b>fermeture - fermeture</b> ». <b>Important</b> – En envoyant une commande, si elle est maintenue active pendant plus de 2 secondes, la logique de commande active le Stop.
<b>Ferm. action maintenue</b>	La manœuvre d'Ouverture n'est effectuée que si la commande envoyée persiste (action maintenue).
<b>Mode « industriel »</b>	Exécution de la séquence « <b>ouverture en semi-automatique - fermeture avec commande maintenue</b> ».

**Halte en ouverture**

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le **Tableau 1-E**.

**TABLEAU 1-E: CONFIGURATION COMMANDES**

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
<b>Halte</b>	Avec cette modalité de fonctionnement, à la réception de la commande la logique de commande bloque instantanément la manœuvre d'Ouverture en cours.
<b>Halte et brève inversion</b>	<b>Modalité de fonctionnement configurée en usine.</b> À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manœuvre d'Ouverture en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion de la manœuvre dans la direction opposée (Fermeture).

## Halte en fermeture

Dans cette catégorie de commande, il est possible de choisir une des modalités de fonctionnement décrites dans le Tableau 1-F.

**TABLEAU 1-F: CONFIGURATION COMMANDES**

MODALITÉ DE FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
<b>Halte</b>	À la réception de la commande, la logique de commande bloque instantanément la manœuvre de Fermeture en cours.
<b>Halte et brève inversion</b>	<b>Modalité de fonctionnement configurée en usine.</b> À la réception de la commande, la logique de commande arrête instantanément la manœuvre de Fermeture en cours et fait exécuter à l'automatisme une brève inversion de la manœuvre dans la direction opposée (Ouverture).

## Configuration SORTIES

Cette option regroupe les **fonctions** disponibles et associables aux Sorties 1 (flash) - 2 - 3 présentes sur la logique de commande d'un automatisme. Chaque sortie présente différentes fonctions décrites dans un **tableau** (Tableau 2, Tableau 3, etc.) :

### Sortie 1 (flash)

Pour cette sortie, il est possible de choisir une des fonctions décrites dans le **Tableau 2**.

**TABLEAU 2: CONFIGURATION SORTIES**

FONCTION	DESCRIPTION
<b>sca</b> (= voyant portail ouvert)	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : <b>voyant éteint</b> = automatisme arrêté dans la position de Fermeture maximum ; <b>clignotant lent</b> = automatisme en phase d'exécution manœuvre d'Ouverture ; <b>clignotant rapide</b> = automatisme en phase d'exécution manœuvre de Fermeture ; <b>voyant allumé fixe</b> = automatisme arrêté dans une position différente de la fermeture maximum Sortie active 24 Vcc / max. 4 W
<b>portail ouvert</b>	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : <b>voyant allumé</b> = automatisme dans la position d'Ouverture maximum ; <b>voyant éteint</b> = automatisme dans d'autres positions. Sortie active 24 Vcc / max. 4 W
<b>portail fermé</b>	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : <b>voyant allumé</b> = automatisme dans la position de Fermeture maximum ; <b>voyant éteint</b> = automatisme dans d'autres positions. Sortie active 24 Vcc / max. 4 W
<b>voyant maintenance</b>	Le voyant programmé indique le comptage des manœuvres effectuées et par conséquent, la nécessité ou pas d'une intervention de maintenance sur l'installation : <b>voyant allumé pendant 2 s au début de la manœuvre de Ouverture</b> = nombre de manœuvres inférieur à 80% ; <b>voyant clignotant durant l'exécution de toute la manœuvre</b> = nombre de manœuvres entre 80 et 100% ; <b>voyant toujours clignotant</b> = nombre de manœuvres supérieur à 100%. Sortie active 24 Vcc / max. 4 W
<b>clignotant</b>	Cette fonction permet au clignotant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours avec des clignotements à cadence régulière (0,5 seconde allumé ; 0,5 seconde éteint). Sortie active 12 Vcc / max. 21 W

## éclairage automatique

---

### serrure électrique 1

---

### ventouse 1

---

### feu rouge

---

### feu vert

---

### canal radio n°1

---

### canal radio n°2

---

### canal radio n°3

Cette fonction est du type ON/OFF. **Important** – Pour des raisons de sécurité, l'éclairage n'étant pas réglé par un temporisateur, il est conseillé d'utiliser une lampe appropriée capable de supporter la chaleur de la lumière émise.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Quand cette fonction est programmée, lorsque la manœuvre d'Ouverture est exécutée, la serrure électrique s'active pendant un temps égal à celui programmé dans la fonction « temps serrure électrique - configuration sorties ».

Sortie active 12 Vca / max. 15 VA

---

Quand cette fonction est programmée, la ventouse s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximum.

**Note** – Dans toutes les autres situations la ventouse est désactivée.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture :

**clignotement lent** = exécution de la manœuvre de Fermeture ;

**lumière fixe** = automatisme dans la position de Fermeture maximum ;

**lumière éteinte** = automatisme dans d'autres positions.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture :

**clignotement lent** = exécution de la manœuvre d'Ouverture ;

**lumière fixe** = automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;

**lumière éteinte** = automatisme dans d'autres positions.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W



## canal radio n°4

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur. Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

### Sortie 2 (serrure électrique)

Pour cette sortie, il est possible choisir une des fonctions décrites dans le **Tableau 3**.

**TABLEAU 3: CONFIGURATION SORTIES**

FONCTION	DESCRIPTION
<b>sca</b> (= voyant portail ouvert)	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : <b>voyant éteint</b> = <i>automatisme arrêté dans la position de Fermeture maximum ;</i> <b>clignotant lent</b> = <i>automatisme en phase d'exécution manœuvre d'Ouverture ;</i> <b>clignotant rapide</b> = <i>automatisme en phase d'exécution manœuvre de Fermeture ;</i> <b>voyant allumé fixe</b> = <i>automatisme arrêt dans une position différente de la fermeture maximum</i> Sortie active 24 Vcc / max. 4 W
<b>portail ouvert</b>	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : <b>voyant allumé</b> = <i>automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;</i> <b>voyant éteint</b> = <i>automatisme dans d'autres positions.</i> Sortie active 24 Vcc / max. 4 W
<b>portail fermé</b>	Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande : <b>voyant allumé</b> = <i>automatisme dans la position de Fermeture maximum ;</i> <b>voyant éteint</b> = <i>automatisme dans d'autres positions.</i> Sortie active 24 Vcc / max. 4 W
<b>voyant maintenance</b>	Le voyant programmé indique le comptage des manœuvres effectuées et par conséquent, la nécessité ou pas d'une intervention de maintenance sur l'installation : <b>voyant allumé pendant 2 s au début de la manœuvre de Ouverture</b> = <i>nombre de manœuvres inférieur à 80% ;</i> <b>voyant clignotant durant l'exécution de toute la manœuvre</b> = <i>nombre de manœuvres entre 80 et 100% ;</i> <b>voyant toujours clignotant</b> = <i>nombre de manœuvres supérieur à 100%.</i> Sortie active 24 Vcc / max. 4 W
<b>clignotant</b>	Cette fonction permet au clignotant d'indiquer l'exécution de la manœuvre en cours avec des clignotements à cadence régulière (0,5 seconde allumé ; 0,5 seconde éteint). Sortie active 12 Vcc / max. 21 W
<b>éclairage automatique</b>	Cette fonction est du type ON/OFF. <b>Important</b> – Pour des raisons de sécurité, l'éclairage n'étant pas réglé par un temporisateur, il est conseillé d'utiliser une lampe appropriée capable de supporter la chaleur de la lumière émise. Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

## serrure électrique 1

---

### ventouse 1

---

### feu rouge

---

### feu vert

---

### canal radio n°1

---

### canal radio n°2

---

### canal radio n°3

---

### canal radio n°4

---

Quand cette fonction est programmée, lorsque la manœuvre d'Ouverture est exécutée, la serrure électrique s'active pendant un temps égal à celui programmé dans la fonction « temps serrure électrique - configuration sorties ».  
Sortie active 12 Vca / max. 15 VA

---

Quand cette fonction est programmée, la ventouse s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximum.  
**Note** – Dans toutes les autres situations la ventouse est désactivée.  
Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture :  
**clignotement lent** = exécution de la manœuvre de Fermeture ;  
**lumière fixe** = automatisme dans la position de Fermeture maximum ;  
**lumière éteinte** = automatisme dans d'autres positions.  
Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture :  
**clignotement lent** = exécution de la manœuvre d'Ouverture ;  
**lumière fixe** = automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;  
**lumière éteinte** = automatisme dans d'autres positions.  
Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.  
**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.  
Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.  
**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.  
Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.  
**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.  
Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.  
Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

### Sortie 3 (sca)

Pour cette sortie, il est possible choisir une des fonctions décrites dans le **Tableau 4**.

**TABLEAU 4: CONFIGURATION SORTIES**

FONCTION	DESCRIPTION
<b>sca</b> (= voyant portail ouvert)	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p><b>voyant éteint</b> = <i>automatisme arrêté dans la position de Fermeture maximum ;</i></p> <p><b>clignotant lent</b> = <i>automatisme en phase d'exécution manœuvre d'Ouverture ;</i></p> <p><b>clignotant rapide</b> = <i>automatisme en phase d'exécution manœuvre de Fermeture ;</i></p> <p><b>voyant allumé fixe</b> = <i>automatisme arrêté dans une position différente de la fermeture maximum</i></p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W</p>
<b>portail ouvert</b>	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p><b>voyant allumé</b> = <i>automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;</i></p> <p><b>voyant éteint</b> = <i>automatisme dans d'autres positions.</i></p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W</p>
<b>portail fermé</b>	<p>Le voyant programmé indique les états de fonctionnement de la logique de commande :</p> <p><b>voyant allumé</b> = <i>automatisme dans la position de Fermeture maximum ;</i></p> <p><b>voyant éteint</b> = <i>automatisme dans d'autres positions.</i></p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 10 W</p>
<b>voyant maintenance</b>	<p>Le voyant programmé indique le comptage des manœuvres effectuées et par conséquent, la nécessité ou pas d'une intervention de maintenance sur l'installation :</p> <p><b>voyant allumé pendant 2 s au début de la manœuvre de Ouverture</b> = <i>nombre de manœuvres inférieur à 80% ;</i></p> <p><b>voyant clignotant durant l'exécution de toute la manœuvre</b> = <i>nombre de manœuvres entre 80 et 100% ;</i></p> <p><b>voyant toujours clignotant</b> = <i>nombre de manœuvres supérieur à 100%.</i></p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W</p>
<b>clignotant</b>	<p>Cette fonction est du type ON/OFF. <b>Important</b> – Pour des raisons de sécurité, l'éclairage n'étant pas réglé par un temporisateur, il est conseillé d'utiliser une lampe appropriée capable de supporter la chaleur de la lumière émise.</p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W</p>
<b>ventouse 1</b>	<p>Quand cette fonction est programmée, la ventouse s'active quand l'automatisme est en position de Fermeture maximum.</p> <p><b>Note</b> – <i>Dans toutes les autres situations la ventouse est désactivée.</i></p> <p>Sortie active 24 Vcc / max. 4 W</p>

## feu rouge

---

## feu vert

---

## canal radio n°1

---

## canal radio n°2

---

## canal radio n°3

---

## canal radio n°4

---

Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre de Fermeture :

**clignotement lent** = exécution de la manœuvre de Fermeture ;  
**lumière fixe** = automatisme dans la position de Fermeture maximum ;

**lumière éteinte** = automatisme dans d'autres positions.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Cette fonction indique l'activité de l'automatisme durant les phases d'une manœuvre d'Ouverture :

**clignotement lent** = exécution de la manœuvre d'Ouverture ;  
**lumière fixe** = automatisme dans la position d'Ouverture maximum ;

**lumière éteinte** = automatisme dans d'autres positions.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Il est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

---

Si ce canal radio est sélectionné pour la configuration de la sortie 1 (flash), à l'envoi d'une commande avec l'émetteur, ce canal s'active. Cette modalité est utile en cas d'installation de dispositifs extérieurs dans la même installation (par exemple, une lumière auxiliaire) à commander avec un seul émetteur.

**AVERTISSEMENT** – Si dans le récepteur de la logique de commande ce canal radio n'est pas libre parce qu'une commande y a déjà été mémorisée, quand on active le canal avec l'émetteur, la logique de commande active exclusivement la sortie programmée, en ignorant la commande vers le moteur.

Sortie active 24 Vcc / max. 4 W

### Temps serrure électrique

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 10 s ; la valeur configurée à l'usine est de 2 s. Cette fonction permet de programmer le temps d'activation de la serrure électrique après le début de la manœuvre d'ouverture (en partant de la position de portail fermé).

### Temps éclairage aut.

Ce paramètre est exprimé en secondes et peut être configuré avec une valeur comprise entre 0 et 250 s ; la valeur configurée à l'usine est de 60 s. Cette fonction permet de programmer la durée désirée du temps durant lequel l'éclairage automatique reste allumé.

## DIAGNOSTIC

### Entrées / sorties

Cette fonction permet de visualiser l'état de fonctionnement de toutes les entrées et sorties présentes sur la logique de commande. Les fonctions des entrées et des sorties sont décrites dans le **Tableau 5**.

**TABLEAU 5: DIAGNOSTIC entrées / sorties**

PARAMÈTRE	DESCRIPTION
<b>Diagnostic 1 - IN</b>	
<b><u>ENTRÉES RADIO (On / Off) :</u></b>	
Canal 1	Indique quand le canal 1 du récepteur radio est actif.
Canal 2	Indique quand le canal 2 du récepteur radio est actif.
Canal 3	Indique quand le canal 3 du récepteur radio est actif.
Canal 4	Indique quand le canal 4 du récepteur radio est actif.
<b><u>ENTRÉES SÉRIE RADIO</u></b>	Indique quand la logique reçoit une commande série par BusT4 d'un récepteur radio ; ces commandes peuvent être minimum 1 et maximum 15.
<b><u>TOUCHES CARTE :</u></b>	
n° 1	Indique quand la touche 1 (= OPEN) est pressée sur la logique de commande.
n° 2	Indique quand la touche 2 (= STOP) est pressée sur la logique de commande.
n° 3	Indique quand la touche 3 (= CLOSE) est pressée sur la logique de commande.
<b><u>ÉTAT ENTRÉES :</u></b>	
ent. 1	Indique quand l'entrée 1 est active.
ent. 2	Indique quand l'entrée 2 est active.
ent. 3	Indique quand l'entrée 3 est active.
ent. Halte	Indique quand l'entrée halte est active.
<b><u>CONFIGURATION HALTE</u></b>	Indique le type de connexion présente sur la borne halte. Les connexions peuvent être du type : Non configuré ; NF ; NO ; 1 bord résistif 8K2 ; 2 bords résistifs 8K2 ; hors plage.
<b><u>SEUIL MANŒUVRE :</u></b>	Indique l'état de fonctionnement du limiteur des manœuvres, exprimé en niveaux : <b>1<sup>er</sup> niveau</b> : OK ; <b>2<sup>e</sup> niveau</b> : SEUIL 1 ; la manœuvre part avec 2 s de retard ; <b>3<sup>e</sup> niveau</b> : SEUIL 2 ; la manœuvre part avec 5 s de retard ; <b>4<sup>e</sup> niveau</b> : ALARME MOTEUR ; la manœuvre part seulement avec commande à action maintenue.
<b><u>8 DERNIÈRES MANŒUVRES</u></b>	Indique les éventuelles anomalies qui peuvent se vérifier durant le fonctionnement normal de l'application ; les 8 manœuvres effectuées sont affichées.
<b><u>OUVERTURE AUTOMATIQUE</u></b>	Indique si cette fonction est active.
<b>Diagnostic 1 - OUT</b>	
<b><u>DONNÉES GÉNÉRALES :</u></b>	
Stand-by	Indique quand l'automatisme se trouve dans l'état de stand-by.

**ALIMENTATION :****ERREURS MÉMOIRE :**

Fonctions

Bluebus

Cotes

**ÉTAT ENCODEUR :**

Ent. M1

Ent. M2

**SORTIES :**

Out 1

Out 2

Out 3

Out M1

Out M2

**ALARMES :**

Surcharge out 1

Surcharge out 2

Surcharge out 3

Indique le type de source électrique utilisée par l'automatisme : secteur électrique (120/230 Vca) ou batterie tampon (24 Vcc)

Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives aux fonctions programmables avec l'Oview.

Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives à la configuration des dispositifs connectés à l'entrée bluebus. Indique la présence d'une erreur dans les données mémorisées, relatives aux cotes.

Indique quand l'entrée encodeur 1 est active.

Indique quand l'entrée encodeur 2 est active.

Indique quand la sortie 1 est active. **Attention** – Présence de tension 12/24 Vcc.

Indique quand la sortie 2 est active. **Attention** – Présence de tension 12/24 Vcc.

Indique quand la sortie 3 est active. **Attention** – Présence de tension 24 Vcc.

Indique quand le moteur 1 est en marche.

Indique quand le moteur 2 est en marche.

Indique une surcharge électrique ou un court-circuit dans la sortie 1.

Indique une surcharge électrique ou un court-circuit dans la sortie 2.

Indique une surcharge électrique ou un court-circuit dans la sortie 3.

**Autres paramètres**

Cette fonction permet de visualiser l'état de fonctionnement de certains paramètres mesurés par la logique de commande. Les paramètres sont décrits dans le **Tableau 6**.

**TABLEAU 6: DIAGNOSTIC autres paramètres**

PARAMÈTRE	DESCRIPTION
<b>Diagnostic 2</b>	
<b>PARAMÈTRES DIVERS :</b>	
Éclairage automatique	Indique la temporisation pour l'extinction de l'éclairage automatique.
Temps de pause	Indique la temporisation pour le comptage du temps de pause entre une manœuvre et l'autre.
Sonde température	Indique la température du moteur mesurée par la logique de commande.
Tension services	Indique la tension fournie aux dispositifs extérieurs.
Courant moyen Bus	Indique la valeur du courant absorbé par les dispositifs connectés à la sortie bluebus, calculée en pourcentage.
<b>MOTEUR 1 :</b>	
Couple	Indique la valeur du couple développé par le moteur 1 durant la manœuvre, calculée en pourcentage.
Tension	Indique la valeur de la tension moyenne qui est fournie au moteur 1 durant la manœuvre, calculée en pourcentage.
Position	Indique la position physique de l'encodeur associée au moteur 1, calculée en pourcentage.
<b>MOTEUR 2 :</b>	
Couple	Indique la valeur du couple développé par le moteur 2 durant la manœuvre, calculée en pourcentage.
Tension	Indique la valeur de la tension moyenne qui est fournie au moteur 2 durant la manœuvre, calculée en pourcentage.
Position	Indique la position physique de l'encodeur associé au moteur 2, calculée en pourcentage.

## Diagnostic dispositifs BlueBus

Cette fonction permet d'afficher le type de dispositif, l'état de fonctionnement et la configuration des dispositifs connectés à la sortie Bluebus. Ces paramètres sont décrits dans le **Tableau 7**.

**TABLEAU 7: DIAGNOSTIC dispositifs BlueBus**

PARAMÈTRE	DESCRIPTION
<b>Bluebus</b>	
<b><i>PHOTOCELLULES :</i></b>	
PHOTO	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO II	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 1	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 1 II	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 2	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 2 II	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO 3	Indique si la photocellule est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO OUV.	Indique si la photocellule de commande est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
PHOTO OUV. II	Indique si la photocellule de commande est présente, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
<b><i>COMMANDES :</i></b>	
CMD 1	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
CMD 2	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
CMD 3	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
CMD 4	Indique si le dispositif de commande est présent, son état de fonctionnement et la mémorisation correcte dans la logique de commande.
<b><i>AUTRES :</i></b>	
PORTAIL	Indique l'état de fonctionnement constant de l'automatisme.
BLOCAGE AUTOMATISME	Indique quand l'automatisme est bloqué suite à l'envoi d'une commande « Bloquer ».
MÉMOIRE	Signale un problème concernant les données relatives aux dispositifs bluebus, mémorisés dans la mémoire de la logique de commande.
BUS	Indique la présence d'un court-circuit dans la sortie bluebus.
STAND-BY	Indique quand la logique de commande est en état de stand-by.

## MAINTENANCE

### Valeur seuil alarme

À ce paramètre peut être attribuée une valeur comprise entre 0 et 64.000 (manœuvres) ; la valeur configurée à l'usine est 1500 (manœuvres). Cette fonction permet de programmer une limite de référence au-delà de laquelle il est bon d'effectuer la maintenance de l'automatisme. Pour programmer la distance d'exclusion, il faut choisir la valeur désirée en utilisant les touches ▲ et ▼, puis mémoriser en pressant la touche « OK ».

### Comptage partiel

Cette fonction permet d'afficher le nombre de manœuvres exécutées par un automatisme après avoir effectué sur ce dernier une opération de maintenance.

### Effacement maintenance

Ce paramètre est de type ON / OFF ; la valeur configurée à l'usine est « OFF ». Cette fonction permet d'effacer la valeur du « comptage partiel » ; l'opération est nécessaire après avoir effectué une opération de maintenance sur l'automatisme. Pour effectuer l'effacement, choisir la valeur ON en utilisant la touche ▲ et presser la touche « OK ».

## FONCTIONS AVANCÉES

### Histoire évènements

La fonction permet d'afficher les « évènements » générés ou reçus par la logique de commande. Par « évènement » on entend une condition qui fait changer l'état de fonctionnement de la logique comme par exemple : l'activation d'une entrée, la fin d'une manœuvre, l'intervention d'une photocellule ou de l'entrée halte, etc. Dans cette section il est possible d'afficher la date et le type d'évènement.

### Mise à jour micrologiciel

La fonction permet de mettre à jour le micrologiciel d'une logique de commande, avec un autre compatible, sans devoir changer la carte. Pour effectuer la mise à jour, procéder de la façon suivante :

**01.** Télécharger le fichier de mise à jour du micrologiciel (*la mise à jour du logiciel est disponible sur le site internet [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com)*) ;

**02.** Sélectionner sous l'option « Fonctions avancées » la fonction « **Mise à jour micrologiciel** » ;

**03.** Dans la page qui s'affiche, sélectionner « **Sélectionner fichier** » puis sélectionner le fichier de mise à jour qui a été téléchargé. Dans la partie gauche de la page, on peut lire les données relatives au logiciel du dispositif à mettre à jour et dans la partie droite, les données relatives au logiciel de mise à jour et les versions de matériel compatibles ;

**04.** Si le fichier est compatible, on peut lire sur la touche « **Mettre à jour micrologiciel** » et la sélection de cette touche lance la procédure de mise à jour. Si à la fin de la procédure on a le message « **Mise à Jour effectuée avec succès** », cela signifie que la mise à jour a été effectuée. Si par contre la touche présente le message « **Réessayer** », sélectionner la touche pour refaire la mise à jour.

Si la mise à jour ne se termine pas correctement, il est possible de retenter plusieurs fois ou de retourner à la page « Liste dispositifs » en sélectionnant « Retour » puis décider de quelle manière procéder. Dans cette page, le dispositif sur lequel on opérait précédemment ne sera plus visible, pour le voir, il faut sélectionner la flèche en bas à droite de la page, puis la fonction « Dispositifs en phase de boot ». Cette fonction permet de chercher les dispositifs qui sont prêts pour une mise à jour du micrologiciel.

On peut alors retenter une mise à jour, en répétant toute la procédure décrite plus haut.

S'il n'est pas possible de conclure la mise à jour, nous conseillons de contacter le service après-vente Nice.

### Autorisations utilisateur

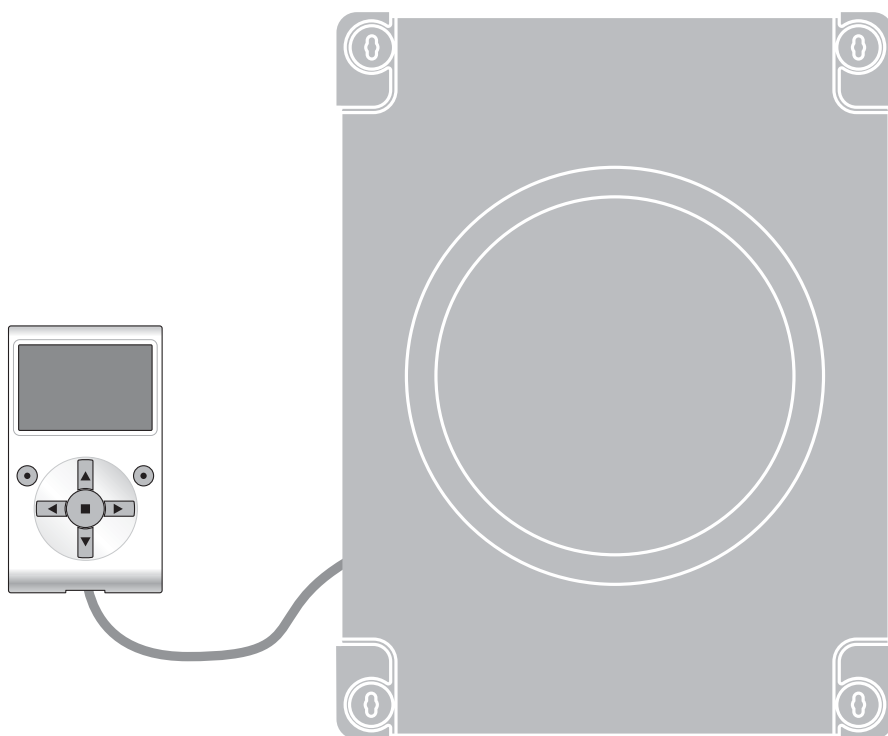
La fonction permet à l'installateur de décider quelles fonctions et paramètres sélectionner destinés à être visibles et modifiables par l'utilisateur. Par exemple, pour des raisons de sécurité, l'installateur peut décider d'empêcher à l'utilisateur de modifier les paramètres de force et de vitesse du moteur d'un automatisme.

Les permis utilisateur ne peuvent être gérés qu'en utilisant le « mot de passe installateur » (gestion mot de passe - fonctions communes). **Note** – Par défaut, tous les paramètres des différentes fonctions d'une logique de commande ou d'un récepteur sont désactivés.



# MC824H

CE



## Funciones programables

con el uso del programador Oview

## FUNCIONES COMUNES

### Nombre

Este parámetro permite asignar al automatismo un nombre diferente del nombre original para poderlo identificar fácilmente (por ej. "puerta lado norte").

Es posible utilizar un nombre con un máximo de 24 caracteres, incluidos los espacios.

### Conjunto

Este parámetro puede ser configurado con un valor comprendido entre 0 y 63; el valor configurado en fábrica es "0".

El conjunto es un número que debe ser asignado, obligatoriamente, a cada motorreductor, receptor u otro dispositivo que pueda ser conectado a una red BusT4, con la finalidad de definir su "área de pertenencia". Posteriormente, durante la utilización de los automatismos presentes en una instalación compleja, se podrán accionar simultáneamente todos los dispositivos que tengan el mismo número de conjunto.

### Dirección

Este parámetro puede ser configurado con un valor comprendido entre 1 y 127; el valor configurado en fábrica es 3.

La dirección es un número que debe ser asignado, obligatoriamente, a cada motorreductor, receptor u otro dispositivo que pueda ser conectado a una red BusT4, con la finalidad de distinguirlo de los demás dispositivos presentes en un **conjunto**. Por consiguiente, es necesario que los dispositivos de un conjunto tengan una dirección diferente entre sí.

### Grupo

Este parámetro puede ser configurado con un valor comprendido entre 0 y 15; el valor configurado en fábrica es "0". La función permite asignar a un dispositivo que debe ser accionado (por ejemplo un motorreductor u otro dispositivo que pueda ser conectado a una red BusT4) un número que permita que dicho dispositivo pertenezca a un "grupo de mando" determinado. Un mismo grupo puede estar formado por varios dispositivos que pertenezcan a diferentes **conjuntos**. Es posible crear hasta 14 grupos de dispositivos y un mismo dispositivo puede ser insertado en 4 grupos diferentes.

En una red de dispositivos, esta función permite:

- accionar simultáneamente diferentes dispositivos insertados en un **grupo**, incluso si algunos de estos pertenecen a **conjuntos** diferentes;
- aprovechar un receptor único, instalado en uno de los dispositivos que forman un grupo, para accionar todos los dispositivos que forman dicho grupo.

### Versión firmware (no modificable)

La función permite ver la versión del firmware presente en un dispositivo.

### Versión hardware (no modificable)

La función permite ver la versión del hardware presente en un dispositivo.

### Número de serie (no modificable)

La función permite ver el número de serie que identifica un dispositivo de manera unívoca. Este número es diferente para cada dispositivo, aunque sea del mismo modelo.

### Gestión contraseña

La función es útil para que las personas no autorizadas no puedan acceder a ninguna o a algunas funciones de programación de un dispositivo. Si un dispositivo está protegido por una contraseña, para comenzar una programación es indispensable ejecutar primero el procedimiento de "log in" y, por último, el procedimiento de "log out" para cerrar la sesión. *Nota – el procedimiento de "log out" permite cerrar el acceso a las personas no autorizadas, activando nuevamente la contraseña existente.*

**¡Atención!** – Al programar la contraseña en varios dispositivos (por ejemplo en el Oview, en la Central de mando, en el Receptor, etc.), se aconseja utilizar **la misma contraseña para todos los dispositivos, incluido el Oview**. Esto evita que durante el uso del Oview o del Software conectado a éste haya que hacer un nuevo "log in" cada vez que se cambia de dispositivo.

En los dispositivos (incluido el Oview) pueden programarse dos tipos de contraseña:

- la **contraseña usuario**, formada de 6 caracteres alfanuméricos como máximo. **¡Atención!** – No utilice letras mayúsculas.
- la **contraseña instalador**, formada de 6 caracteres alfanuméricos como máximo. **¡Atención!** – No utilice letras mayúsculas.

## FUNCIONES CENTRAL

### Instalación

#### Buscar bluebus

Esta función permite iniciar el procedimiento de aprendizaje de los dispositivos conectados en la entrada Bluebus y en la entrada ALT de la Central de un automatismo. **Importante** – Para activar la búsqueda de los dispositivos es necesario presionar el pulsador "Ejecutar".

## Tipo de motor

Esta función permite memorizar en la central el tipo de motor conectado. Seleccione el tipo de motor en la lista de los motores disponibles, utilizando los pulsadores ▲ y ▼. Tras haber seleccionado el motor, presione el pulsador “OK” para memorizar.

## Buscar cotas

Esta función permite activar el procedimiento de búsqueda automática de las cotas: la central mide automáticamente los ángulos de apertura de las hojas y calcula las posiciones de apertura y de desaceleración. Para activar la búsqueda de una cota es necesario presionar el pulsador “Ejecutar”.

## Programación posiciones

### • cierre máximo

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la posición de cierre máximo “posición 0” (cuando la hoja toca el tope mecánico de cierre). Para programar la posición, es necesario seleccionar el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, con los pulsadores ▲ (abrir) y ▼ (cerrar), con la modalidad hombre presente, accione el motor apenas seleccionado en la posición de cierre máximo. Presione el pulsador “OK” para memorizar.

### • apertura máxima

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la posición de apertura máxima “posición 1” (cuando la hoja toca el tope mecánico de apertura). Para programar la posición, es necesario seleccionar el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, con los pulsadores ▲ (abrir) y ▼ (cerrar), con la modalidad hombre presente, accione el motor apenas seleccionado en la posición de apertura máxima. Presione el pulsador “OK” para memorizar.

### • apertura

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la posición de apertura deseada “posición A” (posición en la que la hoja debe detenerse al final de un movimiento de apertura). Para programar la posición, es necesario seleccionar el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, con los pulsadores ▲ (abrir) y ▼ (cerrar), con la modalidad hombre presente, accione el motor apenas seleccionado en la posición de apertura. Presione el pulsador “OK” para memorizar.

### • apertura parcial 1

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la posición de apertura parcial 1 (posición en la que la hoja debe detenerse al final de un movimiento de apertura, después de un mando de Abrir parcial 1). Para programar la posición, es necesario seleccionar el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, con los pulsadores ▲ (abrir) y ▼ (cerrar), con la modalidad hombre presente, accione el motor apenas seleccionado en la posición de apertura parcial 1. Presione el pulsador “OK” para memorizar.

### • apertura parcial 2

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la posición de apertura parcial 2 (posición en la que la hoja debe detenerse al final de un movimiento de apertura, después de un mando de Abrir parcial 2). Para programar la posición, es necesario seleccionar el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, con los pulsadores ▲ (abrir) y ▼ (cerrar), con la modalidad hombre presente, accione el motor apenas seleccionado en la posición de apertura parcial 2. Presione el pulsador “OK” para memorizar.

### • apertura parcial 3

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la posición de apertura parcial 3 (posición en la que la hoja debe detenerse al final de un movimiento de apertura, después de un mando de Abrir parcial 3). Para programar la posición, es necesario seleccionar el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, con los pulsadores ▲ (abrir) y ▼ (cerrar), con la modalidad hombre presente, accione el motor apenas seleccionado en la posición de apertura parcial 3. Presione el pulsador “OK” para memorizar.

### • desaceleración durante la apertura

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la magnitud de la zona de desaceleración de la hoja durante el movimiento de apertura (espacio recorrido por los motores desde la etapa de desaceleración hasta la posición de apertura). Para programar la desaceleración, es necesario seleccionar el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼ y presione el pulsador “OK” para memorizar.

### • desaceleración durante el cierre

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la magnitud de la zona de desaceleración de la hoja durante el movimiento de cierre (espacio recorrido por los motores desde la etapa de desaceleración hasta la posición de cierre máximo “posición 0”). Para programar la desaceleración, es necesario seleccionar el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼ y presione el pulsador “OK” para memorizar.

### • desincronización abrir

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la desincronización durante la apertura (espacio que debe recorrer la hoja 2 antes de que comience a abrirse la hoja 1). Para programar la desincronización, es necesario seleccionar el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### • desincronización cerrar

Esta función, indicada en impulsos encoder, permite programar la desincronización durante el cierre (espacio que debe recorrer la hoja 1 antes de que comience a cerrarse la hoja 2). Para programar la desincronización, es necesario seleccionar el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### • cota de desactivación

Este parámetro, indicado en impulsos encoder, puede regularse con un valor comprendido entre 0 y 255; el valor configurado en fábrica depende del tipo de instalación realizada. El valor seleccionado define la magnitud del intervalo, en correspondencia

del tope mecánico de cierre y de apertura, dentro del cual se desactiva el movimiento de inversión provocado por la activación de la función “detección obstáculos”. Para programar la cota de desactivación, es necesario seleccionar el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, memorice presionando el pulsador “OK”.

### Cancelar datos

Esta función permite cancelar la configuración de una Central y los datos memorizados en ésta, pudiendo seleccionar entre una serie de elementos, a saber:

- cotas** – permite cancelar todas las cotas memorizadas;
- dispositivos bluebus** – permite cancelar la configuración de los dispositivos Bluebus y de la entrada ALT;
- valores funciones** – permite cancelar todos los valores y las regulaciones de las funciones previstas por la Central;
- borrar todo** – permite cancelar todos los datos de la memoria de la Central, salvo los parámetros reservados: conjunto, dirección, versión hardware, versión software, número de serie.

Para ejecutar la cancelación: seleccione la configuración que deba cancelar utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “Ejecutar”.

## Parámetros básicos

### Cierre automático

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es “OFF”. La función permite activar en la Central del automatismo el cierre automático al final de un movimiento de Apertura. Si la función estuviera activa (ON), el movimiento de cierre automático comenzará al concluir el tiempo de espera programado en la función “tiempo pausa”.

Si la función estuviera desactivada (OFF) el funcionamiento de la Central será “semiautomático”. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### Tiempo de pausa

Este parámetro está indicado en segundos y puede configurarse con un valor de 0 a 250 seg.; el valor configurado en fábrica es de 30 seg. Esta función permite programar en la Central el tiempo de espera deseado que debe transcurrir entre el final de un movimiento de Apertura y el inicio de un movimiento de Cierre. **IMPORTANTE** – Esta función funcionará sólo si la función “cierre automático” está activa. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### Volver a cerrar después fotocélula

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es “OFF”. Cuando la función está activa (ON), su funcionamiento dependerá del parámetro configurado en la función “Cierre automático”:

- ◆ con la función “Cierre automático” activa (ON), si durante el movimiento de Apertura o Cierre intervienen las fotocélulas (Foto o Foto 1), el tiempo de pausa disminuirá a 5 segundos independientemente del “tiempo pausa” programado;
- ◆ con la función “Cierre automático” desactivada (OFF), si durante el movimiento de Cierre intervienen las fotocélulas (Foto o Foto 1), se activará el “cierre automático” con el “tiempo pausa” programado.

Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### Cerrar siempre

#### • activar

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es “OFF”. Esta función es útil cuando se produce un corte de energía eléctrica, incluso breve. En efecto, si durante un movimiento de Apertura el automatismo se bloqueara por un corte de energía eléctrica y la función estuviera **activa** (ON), al volver la corriente eléctrica el movimiento de Cierre se realizará normalmente. Por el contrario, si la función estuviera **desactivada** (OFF), al volver la corriente eléctrica el automatismo quedará detenido. **Nota** – *Por razones de seguridad, cuando la función está activa el movimiento de Cierre es antecedido por un tiempo de espera programado en la función “tiempo de destello previo”.* Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

#### • modalidad

Este parámetro está configurado en fábrica en la modalidad “cerrar siempre”. La función tiene 2 modalidades de funcionamiento:

- cerrar siempre** – *Para esta modalidad, consulte la función “activar” en el apartado “cerrar siempre”;*
- guardar cierre** – *Activando esta modalidad, después de un corte de energía eléctrico, al volver la corriente se pueden obtener dos resultados: a) ejecución del cierre automático respetando el tiempo programado en la función “tiempo de destello previo”, si en el momento del corte de energía se estaba ejecutando la cuenta regresiva de dicho tiempo; b) ejecución del movimiento de Cierre si en el momento del corte de energía se estaba realizando un cierre automático y el movimiento no se había concluido. Nota - Si antes del corte de energía se había anulado el cierre automático (por ejemplo con la activación del mando ALT), al volver la corriente eléctrica el movimiento de Cierre no se llevará a cabo.*

Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

#### • tiempo espera

Este parámetro está indicado en segundos y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 a 20 seg.; el valor configurado en fábrica es de 5 seg. Esta función permite programar en la Central el tiempo de espera deseado que debe transcurrir

entre el final de un movimiento de Apertura y el comienzo de un movimiento de Cierre. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

### Gestión velocidad

#### • velocidad abrir

Este parámetro permite programar la velocidad del motor durante un movimiento de Apertura; puede regularse con un valor comprendido entre 1 (velocidad mínima) y 6 (velocidad máxima); el valor configurado en fábrica es 6. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

#### • velocidad cerrar

Este parámetro permite programar la velocidad del motor durante un movimiento de Cierre; puede regularse con un valor comprendido entre 1 (velocidad mínima) y 6 (velocidad máxima); el valor configurado en fábrica es 6. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

#### • velocidad desaceleración apertura

Este parámetro permite programar la velocidad del motor durante la desaceleración de un movimiento de Apertura; puede regularse con un valor comprendido entre 1 (velocidad mínima) y 4 (velocidad máxima); el valor configurado en fábrica es 2. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

#### • velocidad desaceleración cierre

Este parámetro permite programar la velocidad del motor durante la desaceleración de un movimiento de Cierre; puede regularse con un valor comprendido entre 1 (velocidad mínima) y 4 (velocidad máxima); el valor configurado en fábrica es 2. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

### Gestión fuerza

#### • fuerza apertura

Este parámetro puede regularse, en cada motor, con un valor comprendido entre 1 (fuerza mínima) y 8 (fuerza máxima); el valor configurado en fábrica es 3. La función permite regular el valor máximo de la fuerza (\*) que los motores aplican en las hojas durante un movimiento de apertura antes de que se active la función "detección obstáculos". Si la corriente requerida por el motor superara el valor configurado, la central detendrá el movimiento y, si fuera necesario, ejecutará una inversión del movimiento. Programación del parámetro: seleccione el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

#### • fuerza cierre

Este parámetro puede regularse, en cada motor, con un valor comprendido entre 1 (fuerza mínima) y 8 (fuerza máxima); el valor configurado en fábrica es 3. La función permite regular el valor máximo de la fuerza (\*) que los motores aplican en las hojas durante un movimiento de cierre antes de que se active la función "detección obstáculos". Si la corriente requerida por el motor superara el valor configurado, la central detendrá el movimiento y, si fuera necesario, ejecutará una inversión del movimiento. Programación del parámetro: seleccione el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

(\*) **Nota:** la fuerza depende de la corriente eléctrica absorbida por el motor.

### Gestión sensibilidad

#### • sensibilidad abrir

Este parámetro puede regularse con un valor comprendido entre 1 (fuerza mínima) y 8 (fuerza máxima); el valor configurado en fábrica depende del tipo de instalación realizada. La función permite regular el valor máximo de la fuerza (\*\*) que los motores aplican en las hojas durante un movimiento de apertura antes de que se active la función "detección obstáculos". Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

#### • sensibilidad cerrar

Este parámetro puede regularse con un valor comprendido entre 1 (fuerza mínima) y 8 (fuerza máxima); el valor configurado en fábrica depende del tipo de instalación realizada. La función permite regular el valor máximo de la fuerza (\*\*) que los motores aplican en las hojas durante un movimiento de cierre antes de que se active la función "detección obstáculos". Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

(\*\*) **Nota:** la fuerza depende de la frecuencia de los impulsos que provienen del encoder.

### Punto de arranque

#### • activar

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es "OFF". Configurando esta función en "ON", el movimiento comenzará con los valores máximos de fuerza y velocidad para dar más potencia al motor durante la etapa inicial. Al final de la etapa de arranque, el movimiento seguirá con una rampa de aceleración gradual. Esta función es útil cuando hay elevadas fricciones estáticas (nieve o hielo) que bloquean el automatismo. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

#### • tiempo punto de arranque

Este parámetro está indicado en segundos y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 a 3 segundos; el valor configurado en fábrica depende del tipo de motor utilizado. La función permite programar la duración del punto de arranque al inicio de un movimiento. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador "OK".

**Importante** – Si la función está activa (ON), el punto de arranque se habilitará en cualquier movimiento de apertura y de cierre.

Por el contrario, si la función está desactivada (OFF) y el “tiempo punto de arranque” no estuviera configurado en 0, el punto de arranque se activará sólo para los movimientos de apertura que comienzan con la puerta cerrada y con una duración equivalente al tiempo configurado.

### Destello previo

- **activar**

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es “OFF”. Configurando esta función en “ON” se activará el tiempo de destello que transcurre entre el encendido de la luz intermitente y el comienzo de un movimiento de Apertura o de Cierre. Este tiempo es regulable y es útil para señalar anticipadamente una situación peligrosa. **Importante** – Si esta función está desactivada (OFF), la luz intermitente se encenderá cuando se ponga en marcha el movimiento. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

- **tiempo de apertura**

Este parámetro está indicado en segundos y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 a 10 seg.; el valor configurado en fábrica es de 3 seg. La función permite programar el tiempo de destello que señala que un movimiento de Apertura está por comenzar; está asociado a la función “destello previo”. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

- **tiempo de cierre**

Este parámetro está indicado en segundos y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 a 10 seg.; el valor configurado en fábrica es de 3 seg. La función permite programar el tiempo de destello que señala que un movimiento de Cierre está por comenzar; está asociado a la función “destello previo”. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### Stand-by

- **activar**

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es “OFF”. Configurando esta función en “ON” es posible disminuir los consumos del automatismo. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

- **modalidad**

La función tiene 3 modalidades de funcionamiento:

▣ **dispositivos de seguridad** - Configurando esta modalidad al final de un movimiento y transcurrido el tiempo de stand-by (parámetro programable en la función “tiempo espera”), la Central apagará los transmisores de las fotocélulas Bluebus y todos los leds, salvo el led Bluebus que destellará más lento. **Nota** – Cuando la Central reciba un mando, restablecerá automáticamente el funcionamiento normal del automatismo, sin el consumo bajo.

▣ **bluebus** - Configurando esta modalidad al final de un movimiento y transcurrido el tiempo de stand-by, la Central apagará la salida bluebus (los dispositivos) y todos los leds, salvo el led bluebus que destellará más lento. **Nota** – Cuando la Central reciba un mando, restablecerá automáticamente el funcionamiento normal del automatismo, sin el consumo bajo.

▣ **todo** - Configurando esta modalidad al final de un movimiento y transcurrido el tiempo de stand-by, la Central apagará la salida Bluebus (los dispositivos), algunos circuitos internos y todos los leds, salvo el led Bluebus que destellará más lento.

**Nota** – Cuando la Central reciba un mando, restablecerá automáticamente el funcionamiento normal del automatismo, sin el consumo bajo.

Programación de la modalidad: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

- **tiempo espera**

Este parámetro está indicado en segundos y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 a 250 seg.; el valor configurado en fábrica es de 60 seg. La función permite programar el tiempo que debe transcurrir entre el final de un movimiento y el comienzo de la función “stand-by”, si esta última estuviera activa (ON). Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### Bloqueo automatismo

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es “OFF”. La función permite deshabilitar el funcionamiento del automatismo, configurando el valor en “ON”. En este caso, no se ejecutará ningún tipo de mando enviado, salvo los mandos “Paso a paso prioridad alta”, “Desbloquear”, “Desbloquear y cerrar” y “Desbloquear y abrir”. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### Bloquear pulsadores

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es “OFF”. La función permite deshabilitar el funcionamiento de los pulsadores presentes en la Central. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

### Golpe de ariete

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es “OFF”. Activando (ON) esta función, antes de que comience el movimiento de apertura (iniciando desde la posición de puerta cerrada), se activará un breve movimiento de cierre para agilizar el desenganche de la electrocerradura. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

## Valor breve inversión

Este parámetro está indicado en milésimas de segundos (ms) y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 y 2,5 segundos; el valor configurado en fábrica es 1,3 segundos. Esta función permite programar la duración de la “breve inversión” de los motores, que se ejecuta después del envío de un mando “Alt” a la central. Programación del parámetro: seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, presione el pulsador “OK”.

## Descarga cerrar

Este parámetro está indicado en milésimas de segundos (ms) y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 y 1 segundo; el valor configurado en fábrica es 0 segundos. Esta función permite programar, para cada motor, la duración de la “breve inversión” al final de la ejecución del movimiento de Cierre completo. Programación descarga: seleccione el motor (1 ó 2) utilizando los pulsadores ◀ y ▶; posteriormente, seleccione el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼ y presione el pulsador “OK” para memorizar.

## Parámetros avanzados

### configuración MANDOS

En este elemento se encuentran los mandos disponibles y asociados a las **entradas 1 - 2 - 3**, presentes en la Central de mando de un automatismo. Los mandos disponibles para cada entrada están descritos en la **Tabla 1**; las categorías de mando con sus modalidades de funcionamiento están descritas en las **Tablas 1a, 1b, 1c, etc.** **Importante – Para el funcionamiento correcto de la Central es necesario asociar el mando programado en una entrada a la categoría de mando correspondiente y, por último, a la modalidad de funcionamiento deseada.**

Para configurar una entrada, siga estos pasos:

**01.** En la sección “Parámetros avanzados”, seleccione el elemento “configuración entradas” y, posteriormente, la entrada que se desea programar. Seleccione el mando deseado y confirme con “OK”.

**02.** Siempre en la sección “Parámetros avanzados”, seleccione el elemento “configuración mandos” y seleccione la categoría de mando correspondiente al mando seleccionado antes, en el paso 01. Por último, seleccione la modalidad de funcionamiento deseada.

Las entradas disponibles son tres:

- **Entrada 1:** esta función permite programar la Entrada 1, asignándole un mando a placer entre aquellos mencionados en la Tabla 1. La Entrada 1 está programada en fábrica en el mando “paso a paso”, con la categoría de mando “paso a paso” y la modalidad de funcionamiento “abrir - stop - cerrar - abrir”.
- **Entrada 2:** esta función permite programar la Entrada 2, asignándole un mando a placer entre aquellos mencionados en la Tabla 1. La Entrada 2 está programada en fábrica en el mando “abrir”, con la categoría de mando “apertura” y la modalidad de funcionamiento “abrir - stop - abrir”.
- **Entrada 3:** esta función permite programar la Entrada 1, asignándole un mando a placer entre aquellos mencionados en la Tabla 1. La Entrada 3 está programada en fábrica en el mando “cerrar”, con la categoría de mando “cierre” y la modalidad de funcionamiento “cerrar - stop - cerrar”.

**TABLA 1: CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS**

MANDO	CATEGORÍA DE MANDO	DESCRIPCIÓN
Ningún mando		No ejecuta ningún mando.
Paso a paso	<u>Paso a paso</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada seleccionando en la <b>Tabla 1-A</b> (“ <b>configuración mandos</b> ” > “ <b>paso a paso</b> ” > modalidad de funcionamiento ...)	Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento sucesivo a aquel hecho antes (o todavía ejecutándose), según el orden de los movimientos previstos en la secuencia de la modalidad de funcionamiento programada. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
Abrir parcial 1	<u>Apertura parcial</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada seleccionando en la <b>Tabla 1-B</b> (“ <b>configuración mandos</b> ” > “ <b>abrir parcial</b> ” > modalidad de funcionamiento ...)	Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Apertura hasta alcanzar la cota programada en la función “apertura parcial 1” (Funciones central > instalación > cotas > apertura parcial 1). La sucesión de los movimientos se lleva a cabo con la secuencia establecida en la modalidad de funcionamiento programada. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
Abrir	<u>Apertura</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada seleccionando en la <b>Tabla 1-C</b> (“ <b>configuración mandos</b> ” > “ <b>apertura</b> ” > modalidad de funcionamiento ...)	Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Apertura hasta alcanzar la cota programada en la función “apertura” (Funciones central > instalación > cotas > apertura). La sucesión de los movimientos se lleva a cabo con la secuencia establecida en la

<b>Cerrar</b>	<u>Cierre</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada, seleccionando en la <b>Tabla 1-D</b> (“ <b>configuración mandos</b> ” > “ <b>cierre</b> ” > modalidad de funcionamiento ...)	modalidad de funcionamiento programada. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i> Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Cierre hasta alcanzar los fines de carrera mecánicos de cierre. La sucesión de los movimientos se lleva a cabo con la secuencia establecida en la modalidad de funcionamiento programada. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Stop</b>		Al enviar este mando, la Central detendrá gradualmente y en poco tiempo (no inmediatamente) el movimiento que se está cumpliendo. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Comunitario</b>		Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Apertura con la secuencia “abrir – abrir” hasta alcanzar la posición programada en la función “apertura” (Funciones central > instalación > cotas > apertura). <b>Nota</b> – Una vez alcanzada la posición de apertura, si después de este mando se enviara otro mando, la aplicación ejecutará el movimiento de Cierre. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Paso a paso prioridad alta</b>	<u>Paso a paso</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada seleccionando en la <b>Tabla 1-A</b> (“ <b>configuración mandos</b> ” > “ <b>paso a paso</b> ” > modalidad de funcionamiento ...)	Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento sucesivo a aquel hecho antes (o todavía ejecutándose), según el orden de los movimientos previstos en la secuencia de la modalidad de funcionamiento programada. <b>Importante</b> – Este mando también se ejecuta si en la Central está configurado el mando “bloquear” (véase la Tabla 1). <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Abrir parcial 2</b>	<u>Apertura parcial</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada seleccionando en la <b>Tabla 1-B</b> (“ <b>configuración mandos</b> ” > “ <b>apertura parcial</b> ” > modalidad de funcionamiento ...)	Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Apertura hasta alcanzar la cota programada en la función “apertura parcial 2” (Funciones central > instalación > cotas > apertura parcial 2). La sucesión de los movimientos se lleva a cabo con la secuencia establecida en la modalidad de funcionamiento programada. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Abrir parcial 3</b>	<u>Apertura parcial</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada seleccionando en la <b>Tabla 1-B</b> (“ <b>configuración mandos</b> ” > “ <b>apertura parcial</b> ” > modalidad de funcionamiento ...)	Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Apertura hasta alcanzar la cota programada en la función “apertura parcial 3” (Funciones central > instalación > cotas > apertura parcial 3). La sucesión de los movimientos se lleva a cabo con la secuencia establecida en la modalidad de funcionamiento programada. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Abrir y bloquear</b>	<u>Apertura</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada seleccionando en la <b>Tabla 1-C</b> (“ <b>configuración mandos</b> ” > “ <b>apertura</b> ” > modalidad de funcionamiento ...)	Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Apertura hasta alcanzar la cota programada en la función “apertura” (Funciones central > instalación > cotas > apertura). Al llegar a los topes mecánicos, el automatismo se bloqueará. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Cerrar y bloquear</b>	<u>Cierre</u> programe la modalidad de funcionamiento deseada, seleccionando en la <b>Tabla 1-</b>	Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Cierre hasta alcanzar los topes mecánicos de cierre. Al



	D (“configuración mandos” > “cierre” > modalidad de funcionamiento ...)	llegar a los topes mecánicos, el automatismo se bloqueará. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Bloquear</b>		Al enviar este mando, la Central se bloqueará y no ejecutará más ningún tipo de mando, salvo los mandos “Paso a paso prioridad alta”, “Desbloquear”, “Desbloquear y cerrar” y “Desbloquear y abrir”. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Desbloquear</b>		Al enviar este mando, la Central se desbloqueará restableciendo su funcionamiento normal (podrán ejecutarse todos los mandos enviados). <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Luz de cortesía temporizador</b>		Este mando permite activar la luz de cortesía programable en las Salidas 1, 2 y 3. La luz de cortesía quedará activa durante el tiempo programado en la función “tiempo luz de cortesía” (Funciones central > parámetros avanzados > configuración salidas > tiempo luz de cortesía). <b>Nota</b> – Si la luz de cortesía estuviera activa y se enviara nuevamente el mando “luz de cortesía temporizador”, se recargará el tiempo programado en la función “tiempo luz de cortesía”. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Luz de cortesía On-Off</b>		Este mando permite activar y desactivar la luz de cortesía programable en las Salidas 1, 2 y 3. <b>¡ATENCIÓN!</b> La luz de cortesía se apagará automáticamente al pasar el tiempo programado en la función “tiempo luz de cortesía” (Funciones central > parámetros avanzados > configuración salidas > tiempo luz de cortesía). <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Alt</b>	<b>Alt</b> programe la modalidad de funcionamiento deseada seleccionando en las <b>Tablas 1-E y 1-F (“configuración mandos” &gt; “alt” &gt; modalidad de funcionamiento ...)</b>	Al enviar este mando, la Central detendrá inmediatamente el movimiento que se está cumpliendo y hará que la aplicación ejecute la modalidad de funcionamiento configurado. <i>Entrada configurada como normalmente cerrada.</i>
<b>Abrir comunitario</b>		Al enviar este mando, la Central hará que la aplicación ejecute sólo el movimiento de Apertura hasta alcanzar la cota programada en la función “apertura” (Funciones central > instalación > cotas > apertura). <b>Nota</b> – Este mando es útil cuando se utilizan las fotocélulas de mando, o bien una espira magnética. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Foto</b> Función de seguridad		Al enviar este mando, durante el movimiento de cierre la central detendrá el movimiento e invertirá su sentido (con una apertura). <i>Entrada configurada como normalmente cerrada.</i>
<b>Foto 1</b> Función de seguridad		Al enviar este mando, durante el movimiento de cierre la central detendrá el movimiento e invertirá su sentido (con una apertura). Al enviar este mando, durante el movimiento de apertura la central detendrá el movimiento que se está ejecutando y cuando termine el imput del mando, reanudará el movimiento. <i>Entrada configurada como normalmente cerrada.</i>
<b>Foto 2</b> Función de seguridad		Al enviar este mando, durante el movimiento de apertura la central detendrá el movimiento e invertirá su sentido (con un cierre). <i>Entrada configurada como normalmente cerrada.</i>

<b>Desbloquear y abrir</b>	Al enviar este mando, la Central se desbloqueará (se restablecerá su funcionamiento normal) y hará que la aplicación ejecute el movimiento de Apertura. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Desbloquear y cerrar</b>	Al enviar este mando, la Central se desbloqueará (se restablecerá su funcionamiento normal) y hará que la aplicación ejecute el movimiento de Cierre. <i>Entrada configurada como normalmente abierta..</i>
<b>Activar apertura automática</b>	Con este mando se puede activar o desactivar la función de las fotocélulas de mando bluebus y de las entradas configuradas en modalidad “abrir comunitario”. Nota – La función se configura en fábrica como activa. Por ejemplo, si esta función estuviera activa, cuando las fotocélulas de mando queden cubiertas, la Central hará que la aplicación ejecute el movimiento de Apertura. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>
<b>Desactivar apertura automática</b>	Con este mando se desactiva la modalidad “activar apertura automática” antes descrita. <i>Entrada configurada como normalmente abierta.</i>

## Configuración MANDOS

En este elemento se encuentran las **categorías de mandos** que se pueden asociar a las entradas 1 - 2 - 3 (consulte la sección “configuración entradas - Tabla 1” para comprobar los mandos disponibles). Cada categoría de mando tiene varias modalidades de funcionamiento descritas en una **tabla** (1-A, 1-B, etc.):

### Paso a paso

En esta categoría de mando se puede seleccionar una de las modalidades de funcionamiento descritas en la **Tabla 1-A**.

**TABLA 1-A: CONFIGURACIÓN DE LOS MANDOS**

MODALIDADES DE FUNCIONAMIENTO	DESCRIPCIÓN
<b>Abrir - stop - cerrar - stop</b>	Se ejecutará la secuencia descrita.
<b>Abrir - stop - cerrar - abrir</b>	<b>Modalidad de funcionamiento configurada en fábrica (Entrada 1 - mando “paso a paso”).</b> Se ejecuta la secuencia descrita.
<b>Abrir - cerrar - abrir - cerrar</b>	Se ejecutará la secuencia descrita.
<b>Paso a paso comunitario 1</b>	Se ejecutará la secuencia “ <b>abrir - abrir</b> ” hasta alcanzar la posición de Apertura máxima. Si después de haber alcanzado esta posición se envía otro mando, la central ejecutará el movimiento de cierre.
<b>Paso a paso comunitario 2</b>	Se ejecutará la secuencia “ <b>abrir - abrir</b> ” hasta alcanzar la posición de Apertura máxima. Si después de haber alcanzado esta posición se envía otro mando, la central ejecutará el movimiento de cierre. Si el mando enviado quedara activo durante más de 2 segundos, la central ejecutará una parada.
<b>Paso a paso 2</b>	V Se ejecutará la secuencia “ <b>abrir - stop - cerrar - abrir</b> ”. <b>Importante</b> – Si el mando enviado quedara activo durante más de 2 segundos, la Central activará el movimiento del mando “apertura parcial 1” (configuración entradas > Tabla 1).
<b>Hombre presente</b>	Se ejecutará el movimiento de Apertura o de Cierre únicamente si se mantiene activo el mando enviado (hombre presente).
<b>Modo “industrial”</b>	Se ejecutará la secuencia “abrir en semiautomático - cerrar con hombre presente”.

## Abrir parcial

En esta categoría de mando se puede seleccionar una de las modalidades de funcionamiento descritas en la **Tabla 1-B**.

**TABLA 1-B: CONFIGURACIÓN DE LOS MANDOS**

MODALIDADES DE FUNCIONAMIENTO	DESCRIPCIÓN
<b>Abrir - stop - cerrar - stop</b>	<b>Modalidad de funcionamiento configurada en fábrica.</b> Se ejecuta la secuencia descrita.
<b>Abrir - stop - cerrar - abrir</b>	Se ejecutará la secuencia descrita.
<b>Abrir - cerrar - abrir - cerrar</b>	Se ejecutará la secuencia descrita.
<b>Paso a paso comunitario 1</b>	Se ejecutará la secuencia " <b>Abrir parcial - Abrir parcial</b> " hasta alcanzar la posición programada en la función "Apertura parcial"; si se enviara otro mando, después de haber alcanzado esta posición, la central ejecutará el movimiento de cierre.
<b>Paso a paso comunitario 2</b>	Se ejecutará la secuencia " <b>Abrir parcial - Abrir parcial</b> " hasta alcanzar la posición programada en la función "Apertura parcial"; si se enviara otro mando, después de haber alcanzado esta posición, la central ejecutará el movimiento de cierre. <b>Importante</b> – Si el mando enviado quedara activo durante más de 2 segundos, la central ejecutará una parada.
<b>Hombre presente</b>	Se ejecutará el movimiento de "Apertura parcial" o de "Cierre" únicamente si el mando se mantiene activo en hombre presente.
<b>Modo "industrial"</b>	Se ejecutará la secuencia " <b>abrir en semiautomático - cerrar con hombre presente</b> ".

## Abrir

En esta categoría de mando se puede seleccionar una de las modalidades de funcionamiento descritas en la **Tabla 1-C**.

**TABLA 1-C: CONFIGURACIÓN DE LOS MANDOS**

MODALIDADES DE FUNCIONAMIENTO	DESCRIPCIÓN
<b>Abrir - stop - abrir</b>	<b>Modalidad de funcionamiento configurada en fábrica (Entrada 2 - mando "abrir").</b> Se ejecuta la secuencia descrita.
<b>Abrir comunitario 1</b>	Se ejecutará la secuencia " <b>abrir - abrir</b> ".
<b>Abrir comunitario 2</b>	Se ejecutará la secuencia " <b>abrir - abrir</b> ". <b>Importante</b> – Si el mando enviado quedara activo durante más de 2 segundos, la central ejecutará una parada.
<b>Abrir hombre presente</b>	Se ejecutará el movimiento de Apertura únicamente si se mantiene activo el mando enviado (hombre presente).
<b>Modo "industrial"</b>	Se ejecutará la secuencia " <b>abrir en semiautomático - cerrar con hombre presente</b> ".

## Cerrar

En esta categoría de mando se puede seleccionar una de las modalidades de funcionamiento descritas en la **Tabla 1-D**.

**TABLA 1-D: CONFIGURACIÓN DE LOS MANDOS**

MODALIDADES DE FUNCIONAMIENTO	DESCRIPCIÓN
<b>Cerrar - stop - cerrar</b>	<b>Secuencia configurada en fábrica (Entrada 3 - mando "cerrar").</b> Se ejecuta la secuencia descrita.
<b>Cerrar comunitario 1</b>	Se ejecutará la secuencia " <b>cerrar - cerrar</b> ".
<b>Cerrar comunitario 2</b>	Se ejecutará la secuencia " <b>cerrar - cerrar</b> ". <b>Importante</b> – Enviando un mando, si se mantiene activo durante más de 2 segundos, la Central activará la Parada.

## Cerrar hombre presente

Se ejecutará el movimiento de Cierre únicamente si el mando se mantiene enviado (hombre presente).

## Modo "industrial"

Se ejecutará la secuencia "abrir en semiautomático - cerrar con hombre presente".

## Alt en apertura

En esta categoría de mando se puede seleccionar una de las modalidades de funcionamiento descritas en la **Tabla 1-E**.

**TABLA 1-E: CONFIGURACIÓN DE LOS MANDOS**

MODALIDADES DE FUNCIONAMIENTO	DESCRIPCIÓN
Alt	Configurando este tipo de funcionamiento, cuando la Central reciba el mando, bloqueará inmediatamente el movimiento de Apertura que se esté cumpliendo.
Alt y breve inversión	<b>Modalidad de funcionamiento configurada en fábrica.</b> Cuando la Central reciba el mando, detendrá inmediatamente el movimiento de Apertura que se esté cumpliendo y hará que la aplicación haga una breve inversión hacia la dirección opuesta (Cierre).

## Alt en cierre

En esta categoría de mando se puede seleccionar una de las modalidades de funcionamiento descritas en la **Tabla 1-F**.

**TABLA 1-F: CONFIGURACIÓN DE LOS MANDOS**

MODALIDADES DE FUNCIONAMIENTO	DESCRIPCIÓN
Alt	Cuando la Central reciba el mando, bloqueará inmediatamente el movimiento de Cierre que se esté ejecutando.
Alt y breve inversión	<b>Modalidad de funcionamiento configurada en fábrica.</b> Cuando la Central reciba el mando, detendrá inmediatamente el movimiento de Cierre que se esté cumpliendo y hará que la aplicación haga una breve inversión hacia la dirección opuesta (Apertura).

## Configuración SALIDAS

En este elemento se encuentran las **funciones** disponibles y asociadas a las **Salidas 1 (flash) - 2 - 3** presentes en la Central de mando de un automatismo. Cada Salida tiene varias funciones descritas en una **tabla** (Tabla 2, Tabla 3, etc.):

## Salida 1 (flash)

En esta salida se puede seleccionar una de las funciones descritas en la **Tabla 2**.

**TABLA 2: CONFIGURACIÓN SALIDAS**

FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
sca (= indicador luminoso puerta abierta)	El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando: <b>indicador apagado</b> = aplicación detenida en posición de Cierre máximo; <b>intermitente lento</b> = aplicación ejecutando un movimiento de Apertura; <b>intermitente rápido</b> = aplicación ejecutando un movimiento de Cierre; <b>indicador encendido con luz fija</b> = aplicación detenida en otra posición que no es el cierre máximo; Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

**puerta abierta**

---

---

**puerta cerrada**

---

---

**indicador mantenimiento**

---

---

**luz intermitente**

---

---

**luz de cortesía**

---

---

**electrocerradura 1**

---

---

**ventosa 1**

---

---

**semáforo rojo**

---

---

**semáforo verde**

---

---

**canal radio n°1**

---

El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando:

**indicador encendido** = aplicación en posición de Apertura máxima.

**indicador apagado** = aplicación en otras posiciones.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando:

**indicador encendido** = aplicación en posición de Cierre máximo;

**indicador apagado** = aplicación en otras posiciones.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

El indicador luminoso programado indica la cuenta de los movimientos ejecutados y si es necesario realizar o no el mantenimiento de la instalación:

**indicador encendido durante 2 seg. al comienzo del movimiento de Apertura** = número de movimientos inferior al 80%;

**indicador intermitente durante la ejecución de todo el movimiento** = número de movimientos entre el 80 y el 100%;

**indicador siempre intermitente** = número de movimientos superior al 100%.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Esta función permite que la luz intermitente indique la ejecución del movimiento con destellos con frecuencia regular (0,5 segundos encendido; 0,5 segundos apagado).

Salida activa 12 Vcc / máx. 21 W

---

Esta función es tipo ON/OFF. **Importante** – Por motivos de seguridad, dado que la luz no está regulada por un temporizador, se aconseja utilizar una bombilla adecuada que soporte el calor de la luz emitida.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Con esta función programada, cuando se ejecute el movimiento de Apertura, se activará la electrocerradura durante un tiempo equivalente a aquel programado en la función "tiempo electrocerradura - configuración salidas".

Salida activa 12 Vca / máx. 15 VA

---

Con esta función programada, la ventosa se activará cuando la aplicación se encuentre en la posición de Cierre máximo.

**Nota** – En las demás situaciones la ventosa estará desactivada.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Esta función indica el funcionamiento de la aplicación durante las etapas de un movimiento de Cierre:

**destello lento** = ejecución del movimiento de Cierre;

**luz encendida fija** = aplicación en posición de Cierre máximo;

**luz apagada** = aplicación en otras posiciones.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Esta función indica el funcionamiento de la aplicación durante las etapas de un movimiento de Apertura:

**destello lento** = ejecución del movimiento de Apertura;

**luz encendida fija** = aplicación en posición de Apertura máxima;

**luz apagada** = aplicación en otras posiciones.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Es útil instalar dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará única-

---

**canal radio nº2**

---

**canal radio nº3**

---

**canale radio nº4**

mente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.  
Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Esta modalidad es útil si se instalan dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.  
Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Esta modalidad es útil si se instalan dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.  
Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Esta modalidad es útil si se instalan dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.  
Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

## Salida 2 (electrocerradura)

En esta salida se puede seleccionar una de las funciones descritas en la **Tabla 3**.

**TABLA 3: CONFIGURACIÓN SALIDAS**

FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
<b>sca</b> (= indicador luminoso puerta abierta)	El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando: <b>indicador apagado</b> = aplicación detenida en posición de Cierre máximo; <b>intermitente lento</b> = aplicación ejecutando un movimiento de Apertura; <b>intermitente rápido</b> = aplicación ejecutando un movimiento de Cierre; <b>indicador encendido con luz fija</b> = aplicación detenida en otra posición que no es el cierre máximo; Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>puerta abierta</b>	El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando: <b>indicador encendido</b> = aplicación en posición de Apertura máxima. <b>indicador apagado</b> = aplicación en otras posiciones. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>puerta cerrada</b>	El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando: <b>indicador encendido</b> = aplicación en posición de Cierre máximo; <b>indicador apagado</b> = aplicación en otras posiciones. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>indicador mantenimiento</b>	El indicador luminoso programado indica la cuenta de los movimientos ejecutados y si es necesario realizar o no el mantenimiento de la instalación: <b>indicador encendido durante 2 seg. al comienzo del movimiento de Apertura</b> = número de movimientos inferior al 80%; <b>indicador intermitente durante la ejecución de todo el movimiento</b> = número de movimientos entre el 80 y el 100%; <b>indicador siempre intermitente</b> = número de movimientos superior al 100%. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>luz intermitente</b>	Esta función permite que la luz intermitente indique la ejecución del movimiento con destellos con frecuencia regular (0,5 segundos encendido; 0,5 segundos apagado). Salida activa 12 Vcc / máx. 21 W
<b>luz de cortesía</b>	Esta función es tipo ON/OFF. <b>Importante</b> – Por motivos de seguridad, dado que la luz no está regulada por un temporizador, se aconseja utilizar una bombilla adecuada que soporte el calor de la luz emitida. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>electrocerradura 1</b>	Con esta función programada, cuando se ejecute el movimiento de Apertura, se activará la electrocerradura durante un tiempo equivalente a aquel programado en la función “tiempo electrocerradura - configuración salidas”. Salida activa 12 Vca / máx. 15 VA
<b>ventosa 1</b>	Con esta función programada, la ventosa se activará cuando la aplicación se encuentre en la posición de Cierre máximo. <b>Nota</b> – En las demás situaciones la ventosa estará desactivada. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>semáforo rojo</b>	Esta función indica el funcionamiento de la aplicación durante las etapas de un movimiento de Cierre: <b>destello lento</b> = ejecución del movimiento de Cierre; <b>luz encendida fija</b> = aplicación en posición de Cierre máximo; <b>luz apagada</b> = aplicación en otras posiciones. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

## semáforo verde

---

### canal radio nº1

---

### canal radio nº2

---

### canal radio nº3

---

### canal radio nº4

Esta función indica el funcionamiento de la aplicación durante las etapas de un movimiento de Apertura:

**destello lento** = ejecución del movimiento de Apertura;

**luz encendida fija** = aplicación en posición de Apertura máxima;

**luz apagada** = aplicación en otras posiciones.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Es útil instalar dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Es útil instalar dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Es útil instalar dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor. **ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Es útil instalar dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W



### Salida 3 (sca)

En esta salida se puede seleccionar una de las funciones descritas en la **Tabla 4**.

**TABLA 4: CONFIGURACIÓN SALIDAS**

FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
<b>sca</b> (= indicador luminoso puerta abierta)	El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando: <b>indicador apagado</b> = aplicación detenida en posición de Cierre máximo; <b>intermitente lento</b> = aplicación ejecutando un movimiento de Apertura; <b>intermitente rápido</b> = aplicación ejecutando un movimiento de Cierre; <b>indicador encendido con luz fija</b> = aplicación detenida en otra posición que no es el cierre máximo; Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>puerta abierta</b>	El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando: <b>indicador encendido</b> = aplicación en posición de Apertura máxima. <b>indicador apagado</b> = aplicación en otras posiciones. Salida activa 24 Vcc / máx. 10 W
<b>puerta cerrada</b>	El indicador luminoso programado indica las etapas de funcionamiento de la Central de mando: <b>indicador encendido</b> = aplicación en posición de Cierre máximo; <b>indicador apagado</b> = aplicación en otras posiciones. Salida activa 24 Vcc / máx. 10 W
<b>indicador mantenimiento</b>	El indicador luminoso programado indica la cuenta de los movimientos ejecutados y si es necesario realizar o no el mantenimiento de la instalación: <b>indicador encendido durante 2 seg. al comienzo del movimiento de Apertura</b> = número de movimientos inferior al 80%; <b>indicador intermitente durante la ejecución de todo el movimiento</b> = número de movimientos entre el 80 y el 100%; <b>indicador siempre intermitente</b> = número de movimientos superior al 100%. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>luz de cortesía</b>	Esta función es tipo ON/OFF. <b>Importante</b> – Por motivos de seguridad, dado que la luz no está regulada por un temporizador, se aconseja utilizar una bombilla adecuada que soporte el calor de la luz emitida. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>ventosa 1</b>	Con esta función programada, la ventosa se activará cuando la aplicación se encuentre en la posición de Cierre máximo. <b>Nota</b> – En las demás situaciones la ventosa estará desactivada. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>semáforo rojo</b>	Esta función indica el funcionamiento de la aplicación durante las etapas de un movimiento de Cierre: <b>destello lento</b> = ejecución del movimiento de Cierre; <b>luz encendida fija</b> = aplicación en posición de Cierre máximo; <b>luz apagada</b> = aplicación en otras posiciones. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W
<b>semáforo verde</b>	Esta función indica el funcionamiento de la aplicación durante las etapas de un movimiento de Apertura: <b>destello lento</b> = ejecución del movimiento de Apertura; <b>luz encendida fija</b> = aplicación en posición de Apertura máxima; <b>luz apagada</b> = aplicación en otras posiciones. Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

### canal radio nº1

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Es útil instalar dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

### canal radio nº2

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Esta modalidad es útil si se instalan dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

### canal radio nº3

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Esta modalidad es útil si se instalan dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

---

### canal radio nº4

---

Si se configura este canal radio para la configuración de la salida 1 (flash), al enviar un mando con el transmisor, este canal se activará. Esta modalidad es útil si se instalan dispositivos externos (por ejemplo una luz auxiliar) en la misma instalación a accionar con un único transmisor.

**ADVERTENCIA** – Si este canal radio no está libre en el Receptor de la Central, porque antes había sido memorizado con un mando, al activar el canal con el transmisor, la Central activará únicamente la salida programada ignorando el mando hacia el motor.

Salida activa 24 Vcc / máx. 4 W

### Tiempo electrocerradura

Este parámetro está indicado en segundos y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 y 10 segundos; el valor configurado en fábrica es 2 segundos. Esta función permite programar el tiempo de activación de la electrocerradura después del comienzo del movimiento de apertura (iniciando desde la posición de puerta cerrada).

### Tiempo luz de cortesía

Este parámetro está indicado en segundos y puede configurarse con un valor comprendido entre 0 a 250 seg.; el valor configurado en fábrica es de 60 seg. Esta función permite programar la duración deseada del tiempo en que la luz de cortesía queda encendida.

## DIAGNÓSTICO

### Entradas / salidas

Esta función permite visualizar el estado de funcionamiento de todas las entradas y las salidas presentes en la Central. Las funciones de las entradas y de las salidas están descritas en la **Tabla 5**.

**TABLA 5: DIAGNÓSTICO entradas / salidas**

PARÁMETRO	DESCRIPCIÓN
<b>Diagnóstico 1 - IN</b>	
<b><u>ENTRADAS RADIO (On / Off):</u></b>	
Canal 1	Indica si está activo el canal 1 del receptor.
Canal 2	Indica si está activo el canal 2 del receptor.
Canal 3	Indica si está activo el canal 3 del receptor.
Canal 4	Indica si está activo el canal 4 del receptor.
<b><u>ENTRADAS SERIES RADIO</u></b>	
Indica si la Central recibe un mando serial vía BusT4 desde un receptor; dichos mandos pueden ser 1 como mínimo hasta 15 como máximo.	
<b><u>PULSADORES TARJETA:</u></b>	
n° 1	Indica si se presiona el pulsador 1 (OPEN) en la Central.
n° 2	Indica si se presiona el pulsador 2 (STOP) en la Central.
n° 3	Indica si se presiona el pulsador 3 (CLOSE) en la Central.
<b><u>ESTADO ENTRADAS:</u></b>	
ent 1	Indica si está activa la entrada 1.
ent 2	Indica si está activa la entrada 2.
ent 3	Indica si está activa la entrada 3.
ent alt	Indica si está activa la entrada alt.
<b><u>CONFIGURACIÓN ALT</u></b>	
Indica el tipo de conexión presente en el borne alt. Las conexiones pueden ser: no configurada, NC, NA, 1 banda resistiva 8K2, 2 bandas resistivas 8K2, 1 banda óptica OSE, fuera de rango.	
<b><u>UMBRAL MOVIMIENTO:</u></b>	
Indica el estado de funcionamiento del limitador de los movimientos, indicado en niveles: <b>1° nivel:</b> OK; <b>2° nivel:</b> UMBRAL 1; el movimiento arranca con 2 seg. de retardo; <b>3° nivel:</b> UMBRAL 2; el movimiento arranca con 5 seg. de retardo; <b>4° nivel:</b> ALARMA MOTOR; el movimiento arranca sólo en modo hombre presente.	
<b><u>ÚLTIMOS 8 MOVIMIENTOS</u></b>	
Indica las irregularidades que pueden producirse durante el funcionamiento normal de la aplicación; se visualizan los últimos 8 movimientos realizados.	
<b><u>APERTURA AUTOMÁTICA</u></b>	
Indica si esta función está activa.	
<b>Diagnóstico 1 - OUT</b>	
<b><u>DATOS GENÉRICOS:</u></b>	
Stand-by	Indica si el automatismo está en stand-by.
<b><u>ALIMENTACIÓN:</u></b>	
Indica el tipo de fuente de energía eléctrica utilizada por el automatismo: red eléctrica (120/230 Vac) o batería compensadora (24 Vcc)	
<b><u>ERRORES MEMORIA:</u></b>	
Funciones	Indica si hay algún error en los datos memorizados relativos a las funciones programables con el Oview.
Bluebus	Indica si hay algún error en los datos memorizados relativos a la configuración de los dispositivos conectados a la entrada bluebus.
Cotas	Indica si hay algún error en los datos memorizados relativos a las cotas.

**ESTADO ENCODER:**

Ent M1

Ent M2

Indica si está activa la entrada encoder 1.

Indica si está activa la entrada encoder 2.

**SALIDAS:**

Out 1

Indica si la salida 1 está activa. **Atención** – Llegada de Tensión 12/24 Vcc.

Out 2

Indica si la salida 2 está activa. **Atención** – Llegada de Tensión 12/24 Vcc.

Out 3

Indica si la salida 3 está activa. **Atención** – Llegada de Tensión 24 Vcc.

Out M1

Indica si el motor 1 está funcionando.

Out M2

Indica si el motor 2 está funcionando.

**ALLARMI:**

Sobrecarga out 1

Indica una sobrecarga eléctrica o un cortocircuito en la salida 1.

Sobrecarga out 2

Indica una sobrecarga eléctrica o un cortocircuito en la salida 2.

Sobrecarga out 3

Indica una sobrecarga eléctrica o un cortocircuito en la salida 3.

**Otros parámetros**

Esta función permite ver el estado de funcionamiento de algunos parámetros medidos por la Central. Los parámetros están descritos en la **Tabla 6**.

**TABLA 6: DIAGNÓSTICO otros parámetros**

PARÁMETRO	DESCRIPCIÓN
<b>Diagnóstico 2</b>	
<b>PARÁMETROS VARIOS:</b>	
Luz de cortesía	Indica el tiempo para que se apague la luz de cortesía.
Tiempo de pausa	Indica el tiempo para la cuenta del tiempo de pausa entre un movimiento y el otro.
Temperatura	Indica la temperatura del motor medida por la Central.
Tensión equipos de servicio	Indica la tensión suministrada a los dispositivos externos.
Corriente media Bus	Indica el valor de la corriente absorbida por los dispositivos conectados a la salida bluebus, calculado en porcentaje.
<b>MOTOR 1:</b>	
Par	Indica el valor del par producido por el motor 1 durante el movimiento, calculado en porcentaje.
Tensión	Indica el valor de la tensión media suministrada al motor 1 durante el movimiento, calculado en porcentaje.
Posición	Indica la posición física del encoder asociada al motor 1, calculada en porcentaje.
<b>MOTOR 2:</b>	
Par	Indica el valor del par producido por el motor 2 durante el movimiento, calculado en porcentaje.
Tensión	Indica el valor de la tensión media suministrada al motor 2 durante el movimiento, calculado en porcentaje.
Posición	Indica la posición física del encoder asociado al motor 2, calculada en porcentaje.

## DIAGNÓSTICO dispositivos bluebus

Esta función permite ver el tipo de dispositivo, el estado de funcionamiento y la configuración de los dispositivos conectados a la salida Bluebus. Los parámetros están descritos en la **Tabla 7**.

**TABLA 7: DIAGNÓSTICO dispositivos bluebus**

PARÁMETRO	DESCRIPCIÓN
<b>Bluebus</b>	
<b><u>FOTOCÉLULAS:</u></b>	
FOTO	Indica si está montada la fotocélula, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
FOTO II	Indica si está montada la fotocélula, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
FOTO 1	Indica si está montada la fotocélula, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
FOTO 1 II	Indica si está montada la fotocélula, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
FOTO 2	Indica si está montada la fotocélula, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
FOTO 2 II	Indica si está montada la fotocélula, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
FOTO 3	Indica si está montada la fotocélula, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
FOTO ABRIR	Indica si está montada la fotocélula de mando, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
FOTO ABRIR II	Indica si está montada la fotocélula de mando, su estado de funcionamiento y si está memorizada correctamente en la Central.
<b><u>MANDOS:</u></b>	
CMD 1	Indica si está montado el dispositivo de mando, su estado de funcionamiento y si está memorizado correctamente en la Central.
CMD 2	Indica si está montado el dispositivo de mando, su estado de funcionamiento y si está memorizado correctamente en la Central.
CMD 3	Indica si está montado el dispositivo de mando, su estado de funcionamiento y si está memorizado correctamente en la Central.
CMD 4	Indica si está montado el dispositivo de mando, su estado de funcionamiento y si está memorizado correctamente en la Central.
<b><u>OTROS:</u></b>	
PUERTA	Indica el estado de funcionamiento constante de la aplicación.
BLOQUEO AUTOMATISMO	Indica si el automatismo está bloqueado después de enviar un mando "Bloquear".
MEMORIA	Señala un problema en los datos relativos a los dispositivos bluebus memorizados en la memoria de la Central.
BUS	Indica si hay un cortocircuito en la salida bluebus.
STAND-BY	Indica si la Central está en stand-by.

## MANTENIMIENTO

### Valor umbral alarma

A este parámetro se le puede asignar un valor comprendido entre 0 y 64.000 (movimientos); el valor se configura en fábrica en 1500 (movimientos). Esta función permite programar un límite de referencia, superado el cual se aconseja realizar el mantenimiento del automatismo. Para programar el umbral, es necesario seleccionar el valor deseado utilizando los pulsadores ▲ y ▼, posteriormente, memorice presionando el pulsador "OK".

### Cuenta parcial

Esta función permite visualizar el número de movimientos llevados a cabo por un automatismo después de haberle hecho un mantenimiento.

### Cancelación mantenimiento

Este parámetro es tipo ON / OFF; el valor configurado en fábrica es "OFF". Esta función permite cancelar el valor de la "cuenta parcial"; es necesario llevar a cabo la operación después de haber hecho el mantenimiento del automatismo. Para ejecutar la cancelación, seleccione el valor ON utilizando el pulsador ▲ y, posteriormente, presione el pulsador "OK".

## FUNCIONES AVANZADAS

### Historial eventos

La función permite visualizar los “eventos” generados o recibidos por la Central. Un “evento” es una condición que cambia el estado de funcionamiento de la Central, por ejemplo: la activación de una entrada, el final de un movimiento, la activación de una fotocélula o de la entrada alt, etc.. En esta sección se pueden visualizar la fecha y el tipo de evento.

### Actualizar firmware

La función permite actualizar el firmware de una Central por otro compatible, sin tener que cambiar la tarjeta. Para actualizar, proceda de la siguiente manera:

**01.** Descargue el fichero de actualización del firmware (*la actualización del software está disponible en el sitio internet [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com)*);

**02.** Seleccione en el elemento “Funciones avanzadas” la función “**Actualizar firmware**”;

**03.** Seleccione en la pantalla que aparece “**Seleccionar fichero**” y, posteriormente, seleccione el fichero de actualización apenas descargado. A la izquierda de la pantalla se pueden leer los datos relativos al software del dispositivo a actualizar y, a la derecha, los datos relativos al software de actualización y las versiones de hardware compatibles;

**04.** Si el fichero es compatible, en el pulsador aparecerá escrito “**Actualizar firmware**”; al seleccionarlo, comenzará el procedimiento de actualización. Si al final del procedimiento apareciera escrito “**Actualización completada correctamente**”, significa que la actualización se ha completado. Por último, si en el pulsador apareciera escrito “**Volver a probar**”, seleccione el pulsador para rehacer la actualización.

Si la actualización no se concluye, es posible probar varias veces o volver a la pantalla “Lista dispositivos” pulsando “Atrás” y seleccionar el modo de proceder. En esta pantalla, el dispositivo sobre el que se estaba trabajando anteriormente no se verá más y, para visualizarlo, habrá que seleccionar la flecha en la parte inferior derecha de la pantalla, seleccionando la función “**Dispositivos en boot**”. Esta última permite buscar los dispositivos que están listos para una actualización del firmware.

Entonces, es posible probar de nuevo y ejecutar la actualización, repitiendo todo el procedimiento antedicho.

Si no fuera posible concluir la actualización se aconseja contactar con el Servicio de Asistencia Nice.

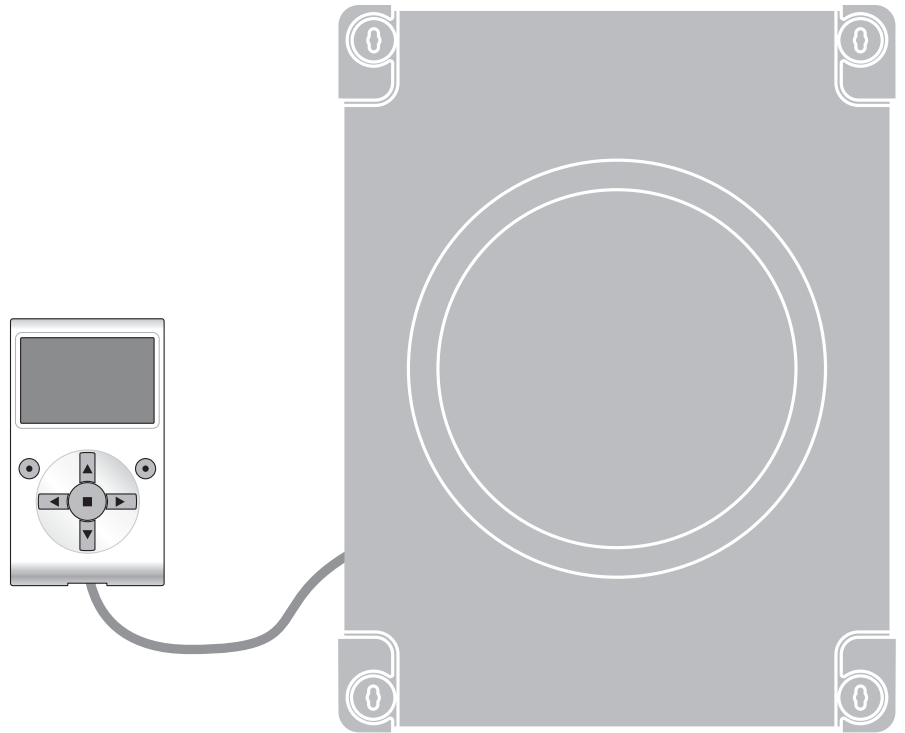
### Autorizaciones usuario

La función permite que el instalador seleccione las funciones y los parámetros que el usuario pueda ver y modificar. Por ejemplo, por motivos de seguridad, el instalador puede decidir si impedir que el usuario modifique los parámetros de fuerza y de velocidad del motor de un automatismo.

Los permisos usuario pueden ser gestionados únicamente utilizando la “contraseña instalador” (gestión contraseña - funciones comunes). **Nota** – *Todos los parámetros de las funciones de una Central o de un Receptor salen de fábrica deshabilitados.*

# MC824H

CE



## Programmierbare Funktionen

bei Anwendung des Oview - Programmierers

# GEMEINSAME FUNKTIONEN

## Name

Dieser Parameter ermöglicht die Zuweisung an die Automatisierung eines anderen Namens als der ursprünglich, damit die Identifikation erleichtert wird (z.B. "Tor Nordseite").

Es ist möglich, einen Namen mit höchstens 24 Zeichen einschließlich Leerzeichen, einzugeben.

## Gesamtheit

Dieser Parameter kann mit einem Wert zwischen 0 und 63 eingestellt werden; der im Werk eingestellte Wert beträgt "0".

Die Gesamtheit ist eine Nummer, die jedem Getriebemotor, Empfänger oder einer anderen in einem Netz BusT4 potentiell anschließbaren Vorrichtung obligatorisch zugewiesen werden muss, um ihren "Zugehörigkeitsbereich" zu definieren. Daraufhin ist es während der Anwendung der in einer umfangreichen Anlage vorliegenden Automatisierungen möglich, alle Vorrichtungen gleichzeitig zu steuern, die dieselbe Gesamtheitsnummer aufweisen.

## Adresse

Dieser Parameter kann mit einem Wert zwischen 1 und 127 eingestellt werden; der im Werk eingestellte Wert beträgt 3.

Die Adresse ist eine Nummer, die jedem Getriebemotor, Empfänger oder einer anderen in einem Netz BusT4 potentiell anschließbaren Vorrichtung obligatorisch zugewiesen wird, um sie von den anderen Vorrichtungen in einer **Gesamtheit** zu unterscheiden. Somit ist es notwendig, dass die Vorrichtungen einer Gesamtheit eine jeweils andere Adresse aufweisen.

## Gruppe

Dieser Parameter kann mit einem Wert zwischen 0 und 15 eingestellt werden; der im Werk eingestellte Wert beträgt "0". Die Funktion ermöglicht die Zuweisung einer Nummer an eine Vorrichtung, die gesteuert werden muss (zum Beispiel ein Getriebemotor oder eine andere potentiell an ein Netz BusT4 anschließbare Vorrichtung), die dieser Vorrichtung ermöglicht, einer bestimmten "Steuergruppe" zuzugehören. Einer selben Gruppe können mehrere Vorrichtungen zugehören, die auch verschiedenen **Gesamtheiten** zugehören. Es ist möglich, bis zu 14 Vorrichtungsgruppen zu bilden und insbesondere kann eine selbe Vorrichtung in 4 verschiedene Gruppen eingefügt werden.

In einem Vorrichtungsnetz ermöglicht die Anwendung dieser Funktion:

- gleichzeitig verschiedene Vorrichtungen in einer **Gruppe** zu steuern, auch wenn einige dieser verschiedenen **Gesamtheiten** zugehören;
- einen einzigen Empfänger zu nutzen, der in einer der Vorrichtungen installiert ist, die zu einer Gruppe gehört, um alle Vorrichtungen zu steuern, die zu dieser Gruppe gehören.

## Version firmware (nicht abänderbar)

Die Funktion ermöglicht die Anzeige der Version der in einer Vorrichtung vorliegenden firmware.

## Version hardware (nicht abänderbar)

Die Funktion ermöglicht die Anzeige der Version der in einer Vorrichtung vorliegenden hardware.

## Seriennummer (nicht abänderbar)

Die Funktion ermöglicht die Anzeige der Seriennummer, die eine Vorrichtung unverwechselbar identifiziert. Diese Nummer ist für jede Vorrichtung unterschiedlich, auch wenn sie dasselbe Modell aufweist.

## Password-Kontrolle

Die Funktion ist nützlich, um den Zugang zu allen oder zu einigen Programmierungsfunktionen einer Vorrichtung durch nicht berechnete Personen einzuschränken. Wenn eine Vorrichtung von einem Password geschützt ist, muss zum Beginn einer Programmierungssession zuerst das "Login"-Verfahren und am Ende der Session das "Logout"-Verfahren ausgeführt werden. *Anmerkung – Das "Logout"-Verfahren ermöglicht das Schließen des Zugangs nicht berechtigter Personen, indem das bestehende Password erneut aktiviert wird. **Achtung!** – Bei der Programmierung des Passwords in mehreren Vorrichtungen (zum Beispiel im Oview, in der Steuerung, im Empfänger usw.) ist es ratsam, **dasselbe Password für alle Vorrichtungen, einschließlich Oview, zu verwenden.** Diese Beachtung vermeidet, dass während der Anwendung des Oviews oder der zugehörigen Software ein neues Login bei jedem Vorrichtungswechsel ausgeführt werden muss.*

In den Vorrichtungen (einschließlich des Oviews) können zwei Password-Arten programmiert werden:

- Das **Benutzer-Password**, aus 6 alphanumerischen Zeichen bestehend. **Achtung!** – Keine Großbuchstaben eingeben.
- Das **Installateur-Password**, aus 6 alphanumerischen Zeichen bestehend. **Achtung!** – Keine Großbuchstaben eingeben.



# FUNKTIONEN DER STEUERUNG

## Installierung

### Suche bluebus

Diese Funktion ermöglicht den Start des Erlernungsverfahrens der am Eingang Bluebus und am Eingang HALT der Steuerung einer Automatisierung angeschlossenen Vorrichtungen. **Wichtig** – Zur Aktivierung der Suche der Vorrichtungen muss die Taste **“Ausführen”** gedrückt werden.

### Motorenart

Diese Funktion ermöglicht die Speicherung des angeschlossenen Motors in der Steuerung. Die Motorenart aus der Liste der verfügbaren Motoren wählen, indem die Tasten ▲ und ▼ gewählt werden. Nachdem der Motor gewählt wurde, die Taste **“OK”** zur Speicherung drücken.

### Maßsuche

Diese Funktion ermöglicht die Aktivierung des Verfahrens der automatischen Suche der Maße: Die Steuerung misst automatisch die Öffnungswinkel der Flügel und kalkuliert die Öffnungs- und Verzögerungspositionen. Um die Suche eines Maßes zu aktivieren, wird die Taste **“Start”** gedrückt.

### Programmierung der Positionen

#### • Höchstschließung

Diese durch Encoder-Impulse ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der maximalen Schließposition **“Position 0”** (wenn der Flügel den mechanischen Schließendanschlag berührt). Um die Position zu programmieren, muss der Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ gewählt werden, daraufhin mit den Tasten ▲ (**öffnen**) und ▼ (**schließen**), bei vorliegender Todmannfunktion den soeben gewählten Motor in der maximalen Schließposition steuern. Die Taste **“OK”** zur Speicherung drücken.

#### • Höchstöffnung

Diese durch Encoder-Impulse ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der maximalen Öffnungsposition **“Position 1”** (wenn der Flügel den mechanischen Öffnungsendanschlag berührt). Um die Position zu programmieren, muss der Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ gewählt werden, daraufhin mit den Tasten ▲ (**öffnen**) und ▼ (**schließen**), bei vorliegender Todmannfunktion den soeben gewählten Motor in der maximalen Öffnungsposition steuern. Die Taste **“OK”** zur Speicherung drücken.

#### • Öffnung

Diese in Encoder-Impulsen ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der gewünschten Öffnungsposition **“Position A”** (Position, in der der Flügel am Ende einer Öffnung anhalten muss). Um die Position zu programmieren, muss der Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ gewählt werden, daraufhin mit den Tasten ▲ (**öffnen**) und ▼ (**schließen**), bei vorliegender Todmannfunktion den soeben gewählten Motor in der Öffnungsposition steuern. Die Taste **“OK”** zur Speicherung drücken.

#### • Teilöffnung 1

Diese in Encoder-Impulsen ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der Teilöffnungsposition 1 (Position, in der der Flügel am Ende einer Öffnung anhalten muss, nachdem eine Steuerung Teilöffnung 1 erfolgte). Um die Position zu programmieren, muss der Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ gewählt werden, daraufhin mit den Tasten ▲ (**öffnen**) und ▼ (**schließen**), bei vorliegender Todmannfunktion den soeben gewählten Motor in der Teilöffnungsposition 1 steuern. Die Taste **“OK”** zur Speicherung drücken.

#### • Teilöffnung 2

Diese in Encoder-Impulsen ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der Teilöffnungsposition 2 (Position, in der der Flügel am Ende einer Öffnung anhalten muss, nachdem eine Steuerung Teilöffnung 2 erfolgte). Um die Position zu programmieren, muss der Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ gewählt werden, daraufhin mit den Tasten ▲ (**öffnen**) und ▼ (**schließen**), bei vorliegender Todmannfunktion den soeben gewählten Motor in der Teilöffnungsposition 2 steuern. Die Taste **“OK”** zur Speicherung drücken.

#### • Teilöffnung 3

Diese in Encoder-Impulsen ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der Teilöffnungsposition 3 (Position, in der der Flügel am Ende einer Öffnung anhalten muss, nachdem eine Steuerung Teilöffnung 3 erfolgte). Um die Position zu programmieren, muss der Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ gewählt werden, daraufhin mit den Tasten ▲ (**öffnen**) und ▼ (**schließen**), bei vorliegender Todmannfunktion den soeben gewählten Motor in der Teilöffnungsposition 3 steuern. Die Taste **“OK”** zur Speicherung drücken.

#### • Verlangsamung bei Öffnung

Diese in Encoder-Impulsen ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der Größe des Verzögerungsbereichs des Flügels während der Öffnungsbewegung (durch die Antriebe ausgeführte Strecke, ab der Verzögerung bis zur Öffnungsposition). Um die Verzögerung zu programmieren, muss der Motor (1 oder 2) gewählt werden, indem die Tasten ◀ und ▶ verwendet werden; dann den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste **“OK”** zur Speicherung drücken.

#### • Verlangsamung in Schließung

Diese in Encoder-Impulsen ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der Größe des Verzögerungsbereichs des Flügels während der Schließbewegung (durch die Antriebe ausgeführte Strecke, ab der Verzögerung bis zur maximalen Schließposition **“Position 0”**). Um die Verzögerung zu programmieren, muss der Motor (1 oder 2) gewählt werden, indem die Tasten ◀ und ▶

verwendet werden; dann den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" zur Speicherung drücken.

#### • Verschiebung öffnen

Diese in Encoder-Impulsen ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der Öffnungsverschiebung (die Strecke, die der Flügel 2 zurücklegen muss, bevor die Öffnung des Flügels 1 beginnt). Zur Programmierung der Verschiebung muss der gewünschte Wert mit den Tasten ▲ und ▼ gewählt werden, dann durch Drücken der Taste "OK" speichern.

#### • Verschiebung schließen

Diese in Encoder-Impulsen ausgedrückte Funktion ermöglicht die Programmierung der Schließverschiebung (die Strecke, die der Flügel 1 zurücklegen muss, bevor die Schließung des Flügels 2 beginnt). Zur Programmierung der Verschiebung muss der gewünschte Wert mit den Tasten ▲ und ▼ gewählt werden, dann durch Drücken der Taste "OK" speichern.

#### • Ausschlussmaß

Dieser in Encoder-Impulsen ausgedrückter Parameter kann mit einem Wert zwischen 0 und 255 eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert hängt von der ausgeführten Installation ab. Der gewählte Wert definiert die Größe des Intervalls am mechanischen Schließ- und Öffnungsanschlag, innerhalb dem die Umkehrbewegung ausgeschlossen wird, die durch einen eventuellen Eingriff der Funktion "Hinderniserfassung" ausgelöst wurde. Zur Programmierung des Ausschlussmaßes muss der gewünschte Wert mit den Tasten ▲ und ▼ gewählt werden, dann durch Drücken der Taste "OK" speichern.

### Daten Löschen

Diese Funktion ermöglicht das Löschen der Konfiguration einer Steuerung und der darin gespeicherten Daten, wobei unter verschiedenen Punkten gewählt wird. Diese Punkte lauten:

- Maße** – ermöglicht das Löschen aller gespeicherten Maße;
- Vorrichtungen bluebus** – ermöglicht das Löschen der Konfiguration der Vorrichtungen Bluebus und des Eingangs HALT;
- Werte Funktionen** – Ermöglicht das Löschen aller Werte und die Einstellungen der durch die Steuerung vorgesehenen Funktionen;
- Alles löschen** – Ermöglicht das Löschen aller Daten im Speicher der Steuerung, ausschließlich der vorbehaltenen Parameter: Gesamtheit, Adresse, Hardware-Version, Software-Version, Seriennummer.

Zur Ausführung der Löschung: Die zu löschende Konfiguration mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "Ausführen" drücken.

## Grundparameter

### Automatische Schließung

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Die Funktion ermöglicht die Aktivierung in der Steuerung der Automatisierung des automatischen Schließens am Ende einer Öffnungsbewegung. Wenn die Funktion aktiv ist (ON) beginnt die automatische Schließbewegung am Ende der Wartezeit, die in der Funktion "Pausenzeit" programmiert ist. Wenn die Funktion nicht aktiv ist (OFF), erfolgt die Steuerungsfunktion "halbautomatisch". Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### Pausenzeit

Dieser Parameter wird in Sekunden ausgedrückt und kann mit einem Wert von 0 bis 250 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 30 Sek. Diese Funktion ermöglicht die Programmierung in der Steuerung der gewünschten Wartezeit, die zwischen dem Ende einer Öffnungsbewegung und dem Beginn einer Schließbewegung vergehen muss. **WICHTIG** – Diese Funktion erfolgt nur, wenn die Funktion "automatisches Schließen" aktiv ist. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### Schließen nach Durchfahrt der Lichtschranke

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Wenn die Funktion aktiv ist (ON), ändert sich der Betrieb aufgrund des Parameters, der in der Funktion "Automatisches Schließen" eingestellt ist.

◆ bei **aktiver** Funktion "Automatisches Schließen" (ON) und wenn die Lichtschranken während der Öffnungs- oder Schließbewegung eingreifen (Foto oder Foto 1), wird die Pausenzeit auf 5 Sek. reduziert, unabhängig von der programmierten "Pausenzeit".

◆ bei **deaktivierter** "automatischer Schließung" (OFF) und wenn während der Schließung die Lichtschranken eingreifen (Foto oder Foto 1), wird die "automatische Schließung" bei programmierter "Pausenzeit" aktiviert.

Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### Schließt immer

#### • aktiv

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Diese Funktion ist im Falle eines auch kurzen Stromausfalls nützlich. Wenn die Automatisierung während einer Öffnungsbewegung aufgrund eines Stromausfalls blockiert wird und die Funktion **aktiv** (ON) ist, wird die Schließbewegung bei Wiederherstellung des Stroms normal ausgeführt. Wenn die Funktion dagegen **nicht aktiv** (OFF) ist, bleibt die Automatisierung bei Wiederherstellung der Automatisierung stehen. **Anmerkung** – Wenn die Funktion aktiv ist, geht der Schließbewegung aus Sicherheitsgründen eine Wartezeit voraus, die in der Funktion "Vorwarnzeit" programmiert ist. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

#### • Modus

Dieser Parameter wird werkseitig auf dem Modus "schließt immer" eingestellt. Die Funktion weist 2 Betriebsarten auf:

- **schließt immer** – Für diesen Modus bezieht man sich auf die “aktive” Funktion des Punkts “immer schließen”;
- **speichert Schließen** – Bei Aktivierung dieses Modus können nach einem Stromausfall und folgender Wiederherstellung des Stroms zwei Ergebnisse erhalten werden: **a)** Ausführung des automatischen Schließens bei Einhaltung der Zeitspanne, die in der Funktion “Vorwarnzeit” programmiert wurde, wenn während des Stromausfalls die Rückzählung der oben genannten Zeitspanne erfolgte; **b)** Ausführung der Schließbewegung, wenn während des Stromausfalls ein automatisches Schließen erfolgte und die Bewegung nicht abgeschlossen wurde. **Anmerkung** – Wenn vor dem Stromausfall das automatische Schließen annulliert wurde (zum Beispiel durch Übertragung der Steuerung Alt), wird die Schließbewegung bei Wiederherstellung des Stroms nicht ausgeführt.

Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste “OK” drücken.

- **Wartezeit**

Dieser Parameter wird in Sekunden ausgedrückt und kann mit einem Wert von 0 bis 20 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 5 Sek. Diese Funktion ermöglicht die Programmierung in der Steuerung der gewünschten Wartezeit, die zwischen dem Ende der Öffnungsbewegung und dem Beginn der Schließbewegung vergehen soll. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste “OK” drücken.

## Geschwindigkeitskontrolle

- **Geschwindigkeit öffnet**

Dieser Parameter ermöglicht die Programmierung der Motorengeschwindigkeit während einer Öffnungsbewegung; er kann mit einem Wert zwischen 1 (Mindestgeschwindigkeit) und 6 (Höchstgeschwindigkeit) eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 6. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste “OK” drücken.

- **Geschwindigkeit schließt**

Dieser Parameter ermöglicht die Programmierung der Motorengeschwindigkeit während einer Öffnungsbewegung; er kann mit einem Wert zwischen 1 (Mindestgeschwindigkeit) und 6 (Höchstgeschwindigkeit) eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 6. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste “OK” drücken.

- **Verzögerungsgeschwindigkeit Öffnung**

Dieser Parameter ermöglicht die Programmierung der Motorengeschwindigkeit während der Verzögerung einer Öffnungsbewegung; er kann mit einem Wert zwischen 1 (Mindestgeschwindigkeit) und 4 (Höchstgeschwindigkeit) eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 2. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste “OK” drücken.

- **Verzögerungsgeschwindigkeit Schließung**

Dieser Parameter ermöglicht die Programmierung der Motorengeschwindigkeit während der Verzögerung einer Schließbewegung; er kann mit einem Wert zwischen 1 (Mindestgeschwindigkeit) und 4 (Höchstgeschwindigkeit) eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 2. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste “OK” drücken.

## Kraftkontrolle

- **Öffnungskraft**

Dieser Parameter kann für jeden Motor mit einem Wert zwischen 1 (Mindestkraft) und 8 (Höchstkraft) eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 3. Die Funktion ermöglicht die Einstellung des Höchstkraftwerts (\*), den die Antriebe in den Flügeln während einer Öffnung anwenden, bevor die Funktion “Hinderniserfassung” eingreift. Wenn der durch den Antrieb geforderte Strom den eingegebenen Wert überschreitet, stoppt die Steuerung die vorliegende Bewegung und führt, wenn nötig, eine Bewegungsumkehrung aus. Parameterprogrammierung: den gewünschten Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ wählen, dann den gewünschten Werte mit den Tasten ▲ und ▼ wählen und die Taste “OK” drücken.

- **Schließkraft**

Dieser Parameter kann für jeden Motor mit einem Wert zwischen 1 (Mindestkraft) und 8 (Höchstkraft) eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 3. Wenn der durch den Antrieb geforderte Strom den eingegebenen Wert überschreitet, stoppt die Steuerung die vorliegende Bewegung und führt, wenn nötig, eine Bewegungsumkehrung aus. Parameterprogrammierung: den gewünschten Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ wählen, dann den gewünschten Werte mit den Tasten ▲ und ▼ wählen und die Taste “OK” drücken.

(\* **Hinweis:** Die Kraft ist mit dem durch den Antrieb aufgenommenen Strom verbunden.

## Kontrolle Empfindlichkeit

- **Empfindlichkeit öffnet**

Dieser Parameter kann mit einem Wert zwischen 1 (Mindestkraft) und 8 (Höchstkraft) eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert hängt von der ausgeführten Installation ab. Die Funktion ermöglicht die Einstellung des Höchstkraftwerts (\*\*), den die Antriebe in den Flügeln während einer Öffnung anwenden, bevor die Funktion “Hinderniserfassung” eingreift. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste “OK” drücken.

- **Empfindlichkeit schließt**

Dieser Parameter kann mit einem Wert zwischen 1 (Mindestkraft) und 8 (Höchstkraft) eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert hängt von der ausgeführten Installation ab. Die Funktion ermöglicht die Einstellung des Höchstkraftwerts (\*\*), den die Antriebe in den Flügeln während einer Schließung anwenden, bevor die Funktion “Hinderniserfassung” eingreift. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste “OK” drücken.

(\*\*) **Hinweis:** Die Kraft ist mit der Frequenz der aus dem Encoder stammenden Impulsen verbunden.

## Anlauf

### • aktiv

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Bei Einstellung dieser Funktion auf "ON" beginnt die Bewegung mit maximalen Kraft- und Geschwindigkeitswerten, um dem Motor während der Anfangsphase mehr Leistung zu geben. Am Ende der Anlaufphase geht die Bewegung mit einer abgestuften Beschleunigung weiter. Diese Funktion ist bei Anwesenheit hoher statischer Reibungen nützlich (zum Beispiel Schnee oder Eis), die die Automatisierung sperren. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### • Anlaufzeit

Dieser Parameter wird in Sekunden ausgedrückt und kann mit einem Wert von 0 bis 3 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert hängt von der Motorenart ab. Die Funktion ermöglicht die Programmierung der Dauer der Anlaufzeit zu Beginn einer Bewegung. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

**Wichtig** – Wenn die Funktion aktiv ist (ON), wird der Anlauf in jeder Öffnungs- und Schließbewegung befähigt. Wenn die Funktion dagegen nicht aktiv ist (OFF) und die "Anlaufzeit" anders als 0 eingestellt wird, wird der Anlauf nur für die Öffnungsbewegungen aktiviert, die ab dem geschlossenen Tor beginnen und eine Dauer laut der eingegebenen Zeit aufweist.

## Vorwarnen

### • aktiv

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Die Einstellung auf "ON" dieser Funktion ermöglicht die Aktivierung der Warnzeit, die zwischen dem Einschalten der Blinkanzeige und dem Beginn einer Öffnungs- oder Schließbewegung vergeht. Diese Zeitspanne ist einstellbar und nützlich, um im voraus eine Gefahrensituation anzuzeigen.

**Wichtig** – Wenn diese Funktion nicht aktiv ist (OFF), stimmt die Blinkanzeige mit dem Beginn der Bewegung überein. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### • Öffnungszeit

Dieser Parameter wird in Sekunden ausgedrückt und kann mit einem Wert von 0 bis 10 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 3 Sek. Die Funktion ermöglicht die Programmierung der Blinkzeit, die den sofortigen Beginn einer Öffnungsbewegung angibt; sie ist mit der Funktion "Vorwarnung" verbunden. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### • Schließzeit

Dieser Parameter wird in Sekunden ausgedrückt und kann mit einem Wert von 0 bis 10 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 3 Sek. Die Funktion ermöglicht die Programmierung der Blinkzeit, die den sofortigen Beginn einer Schließbewegung angibt; sie ist mit der Funktion "Vorwarnung" verbunden. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

## Stand-by

### • aktiv

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Bei Einstellung dieser Funktion auf "ON" kann der Verbrauch der Automatisierung reduziert werden. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### • Modus

Die Funktion weist 3 Betriebsarten auf:

☐ **Sicherungen** – Bei Eingabe dieser Vorgehensweise, schaltet die Steuerung am Ende der Ausführung einer Bewegung und nach Verlauf der Standby-Zeit (programmierbarer Parameter in der Funktion "Wartezeit"), die Sender der Photozellen Bluebus und alle Leds aus, außer die Led Bluebus, die dagegen langsamer blinkt. **Anmerkung** – Wenn die Steuerung einen Befehl erhält, wird der normale Betrieb der Automatisierung wieder hergestellt, d.h. es liegt kein reduzierter Verbrauch mehr vor.

☐ **bluebus** – Wenn dieser Modus am Ende der Ausführung einer Bewegung eingegeben wird und nach Verlauf der Standby-Zeit, schaltet die Steuerung den Ausgang Bluebus (die Vorrichtungen) und alle Leds aus, außer die Led Bluebus, die dagegen langsamer blinkt. **Anmerkung** – Wenn die Steuerung einen Befehl erhält, wird der normale Betrieb der Automatisierung wieder hergestellt, d.h. es liegt kein reduzierter Verbrauch mehr vor.

☐ **alles** – Bei Eingabe dieses Modus schaltet die Steuerung am Ende der Ausführung einer Bewegung und nach Verlauf der Standby-Zeit den Ausgang Bluebus (die Vorrichtungen), einige interne Kreise und alle Leds aus, außer die Led Bluebus, die dagegen langsamer blinkt. **Anmerkung** – Wenn die Steuerung einen Befehl erhält, wird der normale Betrieb der Automatisierung wieder hergestellt, d.h. es liegt kein reduzierter Verbrauch mehr vor.

Programmierungsarten: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### • Wartezeit

Dieser Parameter wird in Sekunden ausgedrückt und kann mit einem Wert von 0 bis 250 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 60 Sek. Die Funktion ermöglicht die Programmierung der Zeit, die zwischen dem Ende der Ausführung einer Bewegung und dem Beginn der Funktion "stand-by" vergehen muss, wenn diese aktiv ist (ON). Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

## Sperre Automatisierung

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Die Funktion ermöglicht das Abschalten des Betriebs der Automatisierung, indem der Wert auf "ON" eingestellt wird. In diesem Fall wird keine übertragene Steuerungsart ausgeführt, ausschließlich der Steuerung "Schrittbetrieb hohe Priorität", "Entriegelung", "Entriegelung und schließen" und "Ent-

riegelung und öffnen". Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### Tastensperre

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Die Funktion ermöglicht das Abschalten der Funktion der in der Steuerung vorliegenden Tasten. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### Druckstoß

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Durch Aktivieren dieser Funktion (ON) und bevor die Öffnungsbewegung beginnt (ab der geschlossenen Torposition), wird eine kurze Schließbewegung aktiviert, um das Entriegeln des Elektroschlusses zu erleichtern. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### Wert kurze Umkehrung

Dieser Parameter wird in Millisekunden ausgedrückt (ms) und kann mit einem Wert von 0 bis 2,5 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 1,3 Sek. Diese Funktion ermöglicht die Programmierung der Dauer der "kurzen Umkehrung" der Motoren; diese erfolgt nach der Übersendung eines Befehls "Halt" an die Steuerung. Parameterprogrammierung: den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen, dann die Taste "OK" drücken.

### Druckentladung schließen

Dieser Parameter wird in Millisekunden ausgedrückt (ms) und kann mit einem Wert von 0 bis 1 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellte Wert beträgt 0 Sek. Diese Funktion ermöglicht die Programmierung für jeden Motor der Dauer der "kurzen Umkehrung" am Ende der Ausführung der vollständigen Schließbewegung. Programmierung Entladung: den gewünschten Motor (1 oder 2) mit den Tasten ◀ und ▶ wählen, dann den gewünschten Wert mit den Tasten ▲ und ▼ wählen und die Taste "OK" drücken.

## Fortgeschrittene Parameter

### Konfiguration EINGÄNGE

Dieser Punkt umfasst die verfügbaren Steuerungen, die mit den **Eingängen 1 - 2 - 3** in der Steuerung einer Automatisierung verbunden sind. Die verfügbaren Steuerungen für jeden Eingang sind in der **Tabelle 1** aufgeführt, die Steuerkategorien und die jeweiligen Betriebsarten sind dagegen in der **Tabelle 1a, 1b, 1c** usw. aufgeführt. **Wichtig – Für einen korrekten Betrieb der Steuerung ist es notwendig, der in einem Eingang programmierten Steuerung die entsprechende Steuerkategorie zuzuweisen und schließlich auch die gewünschte Betriebsart.**

Um einen Eingang zu konfigurieren, die folgenden Schritte ausführen:

**01.** Im Abschnitt "Fortgeschrittene Parameter" den Punkt "Eingangskonfiguration" und dann den zu programmierenden Eingang wählen. Die gewünschte Steuerung wählen und die Auswahl mit "OK" bestätigen.

**02.** Dann ebenso im Abschnitt "Fortgeschrittene Parameter" den Punkt "Steuerungskonfiguration" wählen und die entsprechende Steuerkategorie der zuvor unter Schritt 01 gewählten Steuerung wählen. Schließlich die gewünschte Betriebsart wählen.

Die verfügbaren Eingänge sind drei:

- **Eingang 1:** Diese Funktion ermöglicht die Programmierung des Eingangs 1, dem eine in der Tabelle 1 auswählbare Steuerung zugewiesen wird. Der Eingang 1 wird im Werk in der Steuerung Schrittbetrieb mit der Steuerkategorie Schrittbetrieb und der Betriebsart "öffnet-Stopp-schließt-öffnet" programmiert.
- **Eingang 2:** Diese Funktion ermöglicht die Programmierung des Eingangs 2, dem eine in der Tabelle 1 auswählbare Steuerung zugewiesen wird. Der Eingang 2 ist werkseitig auf "öffnen" programmiert, mit der Befehlskategorie "Öffnung" und Betriebsweise "öffnet-Stopp-öffnet".
- **Eingang 3:** Diese Funktion ermöglicht die Programmierung des Eingangs 1, dem eine in der Tabelle 1 auswählbare Steuerung zugewiesen wird. Der Eingang 3 ist werkseitig auf "schließen 2" programmiert, mit der Befehlskategorie "Schließen" und Betriebsweise "schließt-Stopp-schließt".

**TABELLE 1: KONFIGURATION EINGÄNGE**

STEUERUNG	STEUERUNGSKATEGORIE	BESCHREIBUNG
Keine Steuerung		Es wird keine Steuerung ausgeführt.
Schrittbetrieb	<u>Schrittbetrieb</u> Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der <b>Tabelle 1-A</b> gewählt wird (" <b>Konfiguration Steuerungen</b> " > " <b>Schrittbetrieb</b> " > Betriebsart ...)	Wenn dieser Befehl übertragen wird, lässt die Steuerung durch die Anwendung die Bewegung nach der zuvor ausgeführten (oder noch auszuführenden Bewegung) in der Reihenfolge der Bewegungen ausführen, die in der programmierten Folge der Betriebsweise vorgesehen sind. <i>Eingang als normal geöffnet konfiguriert.</i>
Öffnet teilweise 1	<u>Teilöffnung</u> Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem sie in der <b>Tabelle 1-B</b> gewählt	Wenn dieser Befehl übertragen wird, lässt die Steuerung durch die Anwendung die Öffnungsbewegung ausführen, bis zum Erreichen des

	<p>wird (<b>“Konfiguration Steuerungen”</b> &gt; <b>“Öffnet teilweise”</b> &gt; Betriebsart ...)</p>	<p>Maßes, das in der Funktion “Teilöffnung 1” programmiert ist (Funktionen Steuerung &gt; Installation &gt; Maße &gt; Teilöffnung 1). Die Folge der Bewegungen erfolgt mit der in der programmierten Betriebsweise festgesetzten Folge. <i>Eingang als normal geöffnet konfiguriert.</i></p>
<p><b>Öffnet</b></p>	<p><b>Öffnung</b> Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der <b>Tabelle 1-C</b> gewählt wird (<b>“Konfiguration Steuerungen”</b> &gt; <b>“Öffnung”</b> &gt; Betriebsart ...)</p>	<p>Wenn dieser Befehl übertragen wird, lässt die Steuerung durch die Anwendung die Öffnungsbewegung bis zum Erreichen des in der Funktion “Öffnung” programmierten Maßes vornehmen (Funktionen Steuerung &gt; Installation &gt; Maße &gt; Öffnung). Die Folge der Bewegungen erfolgt durch die in der programmierten Betriebsweise festgesetzte Folge. <i>Eingang als normal geöffnet konfiguriert.</i></p>
<p><b>Schließt</b></p>	<p>Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der <b>Tabelle 1-D</b> gewählt wird (<b>“Konfiguration Steuerungen”</b> &gt; <b>“Schließen”</b> &gt; Betriebsart ...)</p>	<p>Wenn dieser Befehl übersendet wird, lässt die Steuerung die Schließbewegung in der Applikation bis zum Erreichen der mechanischen Schließendanschläge ausführen. Die Folge der Bewegungen erfolgt durch die in der programmierten Betriebsweise festgesetzte Folge. <i>Eingang als normal geöffnet konfiguriert.</i></p>
<p><b>Stopp</b></p>		<p>Wenn dieser Befehl übertragen wird, stoppt die Steuerung die vorliegende Bewegung stufenweise und in kurzer Zeit (nicht sofort). <i>Eingang als normal geöffnet konfiguriert.</i></p>
<p><b>Wohnblockbetrieb</b></p>		<p>Wenn dieser Befehl übersendet wird, lässt die Steuerung die Öffnungsbewegung der Applikation mit der Folge “öffnet-öffnet” ausführen, bis die in der Funktion “Öffnung” programmierte Position erreicht wird (Funktionen Steuerung &gt; Installation &gt; Maße &gt; Öffnung). <b>Anmerkung</b> – Nach Erreichen der Öffnungsposition und wenn infolge dieses Befehls ein anderer übertragen wird, führt die Anwendung die Schließbewegung aus. <i>Eingang als normal geöffnet konfiguriert.</i></p>
<p><b>Schrittbetrieb hohe Priorität</b></p>	<p><b>Schrittbetrieb</b> Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der <b>Tabelle 1-A</b> gewählt wird (<b>“Konfiguration Steuerungen”</b> &gt; <b>“Schrittbetrieb”</b> &gt; Betriebsart ...)</p>	<p>Wenn dieser Befehl übertragen wird, lässt die Steuerung durch die Anwendung die Bewegung nach der zuvor ausgeführten (oder noch auszuführenden Bewegung) in der Reihenfolge der Bewegungen ausführen, die in der programmierten Folge der Betriebsweise vorgesehen sind. <b>Wichtig</b> – Dieser Befehl wird auch ausgeführt, wenn in der Steuerung der Befehl “sperrn” eingestellt ist (siehe Tabelle 1). <i>Eingang als normal geöffnet konfiguriert.</i></p>
<p><b>Öffnet teilweise 2</b></p>	<p><b>Teilöffnung</b> Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der <b>Tabelle 1-B</b> gewählt wird (<b>“Konfiguration Steuerungen”</b> &gt; <b>“Öffnung”</b> &gt; Betriebsart ...)</p>	<p>Wenn dieser Befehl übertragen wird, lässt die Steuerung durch die Anwendung die Öffnungsbewegung ausführen, bis zum Erreichen des Maßes, das in der Funktion “Teilöffnung 2” programmiert ist (Funktionen Steuerung &gt; Installation &gt; Maße &gt; Teilöffnung 2). Die Folge der Bewegungen erfolgt durch die in der programmierten Betriebsweise festgesetzte Folge. <i>Eingang als normal geöffnet konfiguriert.</i></p>
<p><b>Öffnet teilweise 3</b></p>	<p><b>Teilöffnung</b> Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der <b>Tabelle 1-B</b> gewählt wird (<b>“Konfiguration Steuerungen”</b> &gt; <b>“Öffnung”</b> &gt; Betriebsart ...)</p>	<p>Wenn dieser Befehl übertragen wird, lässt die Steuerung durch die Anwendung die Öffnungsbewegung ausführen, bis zum Erreichen des Maßes, das in der Funktion “Teilöffnung 3” programmiert ist (Funktionen Steuerung &gt; Installation &gt; Maße &gt; Teilöffnung 3). Die Folge der</p>

### Öffnet und sperrt

#### Öffnung

Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der **Tabelle 1-C** gewählt wird (**“Konfiguration Steuerungen”** > **“Öffnung”** > Betriebsart ...)

Bewegungen erfolgt durch die in der programmierten Betriebsweise festgesetzte Folge.  
*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

Wenn dieser Befehl übertragen wird, lässt die Steuerung durch die Anwendung die Öffnungsbewegung bis zum Erreichen des in der Funktion “Öffnung” programmierten Maßes vornehmen (Funktionen Steuerung > Installation > Maße > Öffnung). Nach dem Erreichen der mechanischen Endanschläge wird die Automatisierung gesperrt.

*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

### Schließt und sperrt

#### Schließen

Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der **Tabelle 1-D** gewählt wird (**“Konfiguration Steuerungen”** > **“Schließen”** > Betriebsart ...)

Wenn dieser Befehl übersendet wird, lässt die Steuerung die Schließbewegung der Applikation bis zum Erreichen der mechanischen Schließendanschläge ausführen. Nach Erreichen der mechanischen Endanschläge wird die Automatisierung gesperrt.

*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

### Sperrt

Wenn dieser Befehl übertragen wird, wird die Steuerung gesperrt und führt keine Befehle mehr aus, außer die Befehle “Schrittbetrieb hohe Priorität”, “entsperrt”, “entsperrt und schließt” und “entsperrt und öffnet”.

*Eingang als normal geöffnet konfiguriert*

### Entsperrt

Wenn dieser Befehl übertragen wird, wird die Steuerung entsperrt und stellt wieder ihren normalen Betrieb her (es können alle übertragenen Befehle ausgeführt werden).

*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

### Zusätzliche Beleuchtung timer

Diese Steuerung ermöglicht die Aktivierung der zusätzlichen Beleuchtung, die im Ausgang 1, 2 und 3 programmiert werden kann. Die zusätzliche Beleuchtung bleibt über die Zeit aktiviert, die in der Funktion “Zeit zusätzliche Beleuchtung” programmiert ist (Funktionen Steuerung > fortgeschrittene Parameter > Konfiguration Ausgänge > Zeit zusätzliche Beleuchtung).

**Anmerkung** – Wenn die zusätzliche Beleuchtung schon aktiviert ist und erneut der Befehl “zusätzliche Beleuchtung timer” übertragen wird, wird die Zeit erneut eingegeben, die in der Funktion “Zeit zusätzliche Beleuchtung” programmiert ist.

*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

### Zusätzliche Beleuchtung: on/off

Diese Steuerung ermöglicht die Aktivierung und Deaktivierung der zusätzlichen Beleuchtung, die im Ausgang 1, 2 und 3 programmiert werden kann. **ACHTUNG!** – Das Abschalten der zusätzlichen Beleuchtung erfolgt automatisch, wenn die Zeit des Timers überschritten wird, die in der Funktion “Zeit zusätzlicher Beleuchtung” programmiert ist (Funktionen Steuerung > fortgeschrittene Parameter > Konfiguration Ausgänge > Zeit zusätzlicher Beleuchtung).

*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

### Halt

#### Halt

Die gewünschte Betriebsart programmieren, indem in der **Tabelle 1-E, 1-F** gewählt wird (**“Konfiguration Steuerungen”** > **“Halt”** > Betriebsart ...)

Wenn dieser Befehl übertragen wird, stoppt die Steuerung die vorliegende Bewegung sofort und lässt die eingegebene Betriebsart durch die Anwendung ausführen.

*Eingang als normal geschlossen konfiguriert.*

## Öffnet Wohnblockbetrieb

### Photo

Sicherheitsfunktion

### Photo 1

Sicherheitsfunktion

### Photo 2

Sicherheitsfunktion

## Entsperrt und öffnet

## Entsperrt und schließt

## Automatische Öffnung aktiviert

## Automatische Öffnung deaktiviert

Wenn dieser Befehl übertragen wird, lässt die Steuerung durch die Anwendung die Öffnungsbewegung bis zum Erreichen des in der Funktion "Öffnung" programmierten Maßes vornehmen (Funktionen Steuerung > Installation > Maße > Öffnung). **Anmerkung** – Diese Steuerung ist nützlich, falls Steuerphotozellen oder eine Magnetwindung angewendet werden.  
*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

Wenn dieser Befehl während der Schließbewegung übersendet wird, stoppt die Steuerung die vorliegende Bewegung und kehrt die Bewegung um (durch eine Öffnung).  
*Eingang als normal geschlossen konfiguriert.*

Wenn dieser Befehl während der Schließbewegung übersendet wird, stoppt die Steuerung die vorliegende Bewegung und kehrt die Bewegung um (durch eine Öffnung).  
Wenn dieser Befehl während einer Öffnung übersendet wird, stoppt die Steuerung die vorliegende Bewegung und wenn das Steuerinput beendet ist, wird die Bewegung wieder aufgenommen.  
*Eingang als normal geschlossen konfiguriert.*

Wenn dieser Befehl während der Öffnungsbewegung übersendet wird, stoppt die Steuerung die vorliegende Bewegung und kehrt die Bewegung um (durch eine Schließung).  
*Eingang als normal geschlossen konfiguriert.*

Wenn dieser Befehl übertragen wird, wird die Steuerung entsperrt (der normale Betrieb wird wieder hergestellt) und lässt die Anwendung eine Öffnungsbewegung ausführen.  
*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

Wenn dieser Befehl übertragen wird, wird die Steuerung entsperrt (der normale Betrieb wird wieder hergestellt) und lässt die Anwendung eine Schließbewegung ausführen.  
*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

Mit dieser Steuerung kann die Funktion der Photozellen Bluebus und der Eingänge aktiviert oder deaktiviert werden, die im Modus "Wohnblockbetrieb öffnet" konfiguriert sind. Anmerkung – Werkseitig wird die Funktion als aktiviert eingestellt. Wenn diese Funktion zum Beispiel aktiviert ist und die Photozellen der Steuerung aktiviert werden, lässt die Steuerung durch die Anwendung eine Öffnungsbewegung ausführen.  
*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*

Diese Steuerung ermöglicht die Deaktivierung des oben beschriebenen Modus "automatische Öffnung aktiviert".  
*Eingang als normal geöffnet konfiguriert.*



## Konfiguration BEFEHLE

Dieser Punkt fasst die Steuerungskategorien zusammen, die mit den Eingängen 1 - 2 - 3 verbunden sind (Bezug auf den Abschnitt "Konfiguration Eingänge - Tabelle 1" zur Prüfung der verfügbaren Steuerungen). Jede Steuerungskategorie weist verschiedene Betriebsarten auf, die in einer **Tabelle** beschrieben sind (1-A, 1-B, usw.):

### Schrittbetrieb

In dieser Steuerungskategorie ist es möglich, eine der Betriebsarten zu wählen, die in der **Tabelle 1-A** beschrieben sind.

**TABELLE 1-A: KONFIGURATION BEFEHLE**

BETRIEBSART	BESCHREIBUNG
<b>Öffnet - Stopp - schließt - Stopp</b>	Es wird die wie folgt beschriebene Folge ausgeführt.
<b>Öffnet - Stopp - schließt - öffnet</b>	<b>Werkseitig eingestellte Betriebsart (Eingang 1 - Steuerung "Schrittbetrieb")</b> . Die beschriebene Folge wird ausgeführt.
<b>Öffnet - schließt - öffnet - schließt</b>	Es wird die wie folgt beschriebene Folge ausgeführt.
<b>Schrittbetrieb Wohnblockbetrieb 1</b>	Es wird die Folge " <b>öffnet - öffnet</b> " bis zum Erreichen der maximalen Öffnungsposition ausgeführt. Wenn diese Position erreicht wird, wird ein weiterer Befehl übersendet, wonach die Steuerung die Schließbewegung ausführt.
<b>Schrittbetrieb Wohnblockbetrieb 2</b>	Es wird die Folge " <b>öffnet - öffnet</b> " bis zum Erreichen der maximalen Öffnungsposition ausgeführt. Wenn diese Position erreicht wurde, wird ein anderer Befehl gesendet und die Steuerung führt die Schließung aus. Wenn der übersendete Befehl mehr als 2 Sekunden aktiv bleibt, führt die Steuerung einen Stopp aus.
<b>Schrittbetrieb 2</b>	Es wird die wie folgt beschriebene Folge ausgeführt: " <b>öffnet - stopp - schließt - öffnet</b> ". <b>Wichtig</b> – Wenn der übersendete Befehl länger als 2 Sekunden aktiv bleibt, aktiviert die Steuerung die Steuerungsbewegung "Teilöffnung 1" (Konfiguration Eingänge > Tabelle 1).
<b>Todmannfunktion</b>	Die Schließ- oder Öffnungsbewegung wird nur ausgeführt, wenn der übersendete Befehl verbleibt (Todmannfunktion).
<b>Modus "Industriell"</b>	Es wird die Folge "öffnet halbautomatisch – schließt bei Todmannfunktion" ausgeführt.

### Öffnet teilweise

In dieser Steuerungskategorie ist es möglich, eine der Betriebsarten zu wählen, die in der **Tabelle 1-B** aufgeführt sind.

**TABELLE 1-B: KONFIGURATION BEFEHLE**

BETRIEBSART	BESCHREIBUNG
<b>Öffnet - Stopp - schließt - Stopp</b>	<b>Werkseitig eingestellte Betriebsart</b> . Es wird die wie folgt beschriebene Folge ausgeführt.
<b>Öffnet - Stopp - schließt - öffnet</b>	Es wird die wie folgt beschriebene Folge ausgeführt.
<b>Öffnet - schließt - öffnet - schließt</b>	Es wird die wie folgt beschriebene Folge ausgeführt.
<b>Schrittbetrieb Wohnblockbetrieb 1</b>	Es wird die Folge " <b>Teilöffnung - Teilöffnung</b> " bis die in der Funktion "Teilöffnung" programmierte Position erreicht wird; wenn ein anderer Befehl übersendet wird, nachdem diese Position erreicht wurde, führt die Steuerung eine Schließbewegung aus.
<b>Schrittbetrieb Wohnblockbetrieb 2</b>	Es wird die Folge " <b>Teilöffnung - Teilöffnung</b> " ausgeführt, bis die in der Funktion "Teilöffnung" programmierte Position erreicht wird; wenn ein anderer Befehl übersendet wird, nachdem diese Position erreicht wurde, führt die Steuerung eine Schließbewegung aus. <b>Wichtig</b> – Wenn der übersendete Befehl länger als 2 Sekunden aktiv bleibt, führt die Steuerung einen Stopp aus.

## Todmannfunktion

Es wird die Bewegung "Teilöffnung" oder "Schließung" ausgeführt, wenn der Befehl bei Todmannfunktion aktiv behalten wird.

## Modus "Industriell"

Es wird die Folge "öffnet halbautomatisch - schließt bei Todmannfunktion" ausgeführt.

## Öffnet

In dieser Steuerungskategorie ist es möglich, eine der Betriebsarten zu wählen, die in der **Tabelle 1-C** beschrieben sind.

**TABELLE 1-C: KONFIGURATION BEFEHLE**

BETRIEBSART	BESCHREIBUNG
Öffnet - Stopp - öffnet	Werkseitig eingestellte Betriebsart (Eingang 2 - Steuerung "öffnet"). Es wird die wie folgt beschriebene Folge ausgeführt.
Öffnet Wohnblockbetrieb 1	Es wird die Folge "öffnet - öffnet" ausgeführt.
Öffnet Wohnblockbetrieb 2	Es wird die Folge "öffnet - öffnet" ausgeführt. <b>Wichtig</b> – Wenn der übersendete Befehl mehr als 2 Sekunden verbleibt, führt die Steuerung einen Stopp aus.
Todmannfunktion öffnet	Die Öffnungsbewegung wird nur ausgeführt, wenn der übersendete Befehl verbleibt (Todmannfunktion).
Modus "Industriell"	Es wird die Folge "öffnet halbautomatisch – schließt bei Todmannfunktion" ausgeführt.

## Schließt

In dieser Steuerungskategorie ist es möglich, eine der Betriebsarten zu wählen, die in der **Tabelle 1-D** beschrieben sind.

**TABELLE 1-D: KONFIGURATION BEFEHLE**

BETRIEBSART	BESCHREIBUNG
Schließt - Stopp - schließt	Werkseitig eingestellte Folge (Eingang 3 - Steuerung "schließt"). Es wird die wie folgt beschriebene Folge ausgeführt.
Wohnblockbetrieb schließt 1	Es wird die Folge "schließt - schließt" ausgeführt.
Wohnblockbetrieb schließt 2	Es wird die Folge "schließt - schließt" ausgeführt. <b>Wichtig</b> – Bei Übertragung einer Steuerung und wenn die Taste des Senders mehr als 2 Sekunden gedrückt gehalten wird, aktiviert die Steuerung den Stop.
Todmannfunktion schließt	Die Schließbewegung wird nur ausgeführt, wenn der übersendete Befehl verbleibt (Todmannfunktion).
Modus "Industriell"	Es wird die Folge "öffnet halbautomatisch - schließt bei Todmannfunktion" ausgeführt.

## Halt bei Öffnung

In dieser Steuerungskategorie ist es möglich, eine der Betriebsarten zu wählen, die in der **Tabelle 1-E** beschrieben sind.

**TABELLE 1-E: KONFIGURATION BEFEHLE**

BETRIEBSART	BESCHREIBUNG
Halt	Wenn diese Betriebsart eingestellt wird, und die Steuerung den Befehl erhält, wird die vorliegende Öffnungsbewegung sofort gesperrt.
Halt und kurze Umkehrung	<b>Werkseitig eingestellte Betriebsart.</b> Wenn die Steuerung den Befehl erhält, wird die vorliegende Öffnungsbewegung sofort gestoppt und durch die Anwendung eine kurze Umkehrung der Bewegung in die entgegen gesetzte Richtung vorgenommen (Schließen).

## Halt während Schließen

In dieser Steuerungskategorie kann eine der Betriebsarten gewählt werden, die in der **Tabelle 1-F** beschrieben sind.

**TABELLE 1-F: KONFIGURATION BEFEHLE**

BETRIEBSART	BESCHREIBUNG
<b>Halt</b>	Wenn die Steuerung den Befehl erhält, wird die vorliegende Schließbewegung sofort gesperrt.
<b>Halt und kurze Umkehrung</b>	<b>Werkseitig eingestellte Betriebsart.</b> Wenn die Steuerung den Befehl erhält, wird die vorliegende Schließbewegung sofort gestoppt und durch die Anwendung eine kurze Umkehrung der Bewegung in die entgegengesetzte Richtung ausgeführt (Öffnung).

## Konfiguration AUSGÄNGE

Dieser Punkt fasst die verfügbaren **Funktionen** zusammen, die mit den **Ausgängen 1 (flash) - 2 - 3** in der Steuerung einer Automatisierung verbunden werden können. Jeder Ausgang weist verschiedene Funktionen auf, die in einer **Tabelle** beschrieben sind (Tabelle 2, Tabelle 3, usw.):

### Ausgang 1 (flash)

In diesem Ausgang ist es möglich, eine der Funktionen zu wählen, die in der **Tabelle 2** beschrieben werden.

**TABELLE 2: KONFIGURATION AUSGÄNGE**

FUNKTION	BESCHREIBUNG
<b>sca</b> (= Kontrolllampe Tor geöffnet)	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in maximaler Schließposition stehend; <b>langsames Blinken</b> = Anwendung führt Öffnungsbewegung aus; <b>schnelles Blinken</b> = Anwendung führt Schließbewegung aus; <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in anderer Position als maximale Schließposition stehend; Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Tor geöffnet</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in maximaler Öffnungsposition; <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in anderen Positionen. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Tor geschlossen</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in maximaler Schließposition; <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in anderen Positionen. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Kontrolllampe Wartung</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Zahl der ausgeführten Bewegungen aus und somit die eventuelle Notwendigkeit einer Anlagenwartung: <b>Kontrolllampe erleuchtet 2 Sek. am Beginn der Öffnungsbewegung</b> = Anzahl der Bewegungen unter 80%; <b>Kontrolllampe blinkt während der Ausführung der ganzen Bewegung</b> = Anzahl der Bewegungen zwischen 80 und 100%. <b>Kontrolllampe immer blinkend</b> = Anzahl der Bewegungen über 100%. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Blinkanzeige</b>	Diese Funktion ermöglicht der Blinkanzeige die Anzeige der Dauer der Ausführung der vorliegenden Bewegungen mit einem regelmäßigen Blinken (0,5 Sekunden eingeschaltet, 0,5 Sekunden abgeschaltet). Ausgang aktiviert 12 Vcc / max. 21 W

## zusätzliche Beleuchtung

---

### Elektroschloss 1

Diese Funktion erfolgt über ON/OFF. **Wichtig** – Da das Licht nicht von einem Timer geregelt wird, empfehlen wir aus Sicherheitsgründen die Anwendung einer geeigneten Lampe, die der Wärme des abgegebenen Lichts widersteht.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

Mit dieser programmierten Funktion und wenn die Öffnungsbewegung ausgeführt wird, wird die Elektrosperre über eine Zeit aktiviert, die in der Funktion "Zeit Elektrosperre - Konfiguration Ausgänge" programmiert wurde.  
Ausgang aktiviert 12 Vca / max.15 VA

---

### Saugkopf 1

Mit dieser programmierten Funktion, wird der Saugkopf aktiviert, wenn die Anwendung in maximaler Schließposition ist.  
**Anmerkung** – *Der Saugkopf ist in allen anderen Situationen deaktiviert.*  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Rote Ampel

Diese Funktion zeigt die Tätigkeit der Anwendung während den Phasen einer Schließbewegung:  
**Langsames Blinken** = *Während der Ausführung der Schließbewegung;*  
**Fest eingeschaltetes Licht** = *Anwendung in maximaler Schließposition;*  
**Ausgeschaltetes Licht** = *Anwendung in anderen Positionen.*  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Grüne Ampel

Diese Funktion zeigt die Tätigkeit der Anwendung während den Phasen einer Öffnungsbewegung:  
**Langsames Blinken** = *Während der Ausführung der Öffnungsbewegung;*  
**Fest eingeschaltetes Licht** = *Anwendung in maximaler Öffnungsposition;*  
**Ausgeschaltetes Licht** = *Anwendung in anderen Positionen.*  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Funkkanal Nr. 1

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.  
**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Funkkanal Nr. 2

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.  
**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Funkkanal Nr. 3

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.  
**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den program-

## Funkkanal Nr. 4

mierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.

**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

## Ausgang 2 (Elektroschloss)

In diesem Ausgang ist es möglich, eine der Funktionen zu wählen, die in der **Tabelle 3** beschrieben sind.

**TABELLE 3: KONFIGURATION AUSGÄNGE**

FUNKTION	BESCHREIBUNG
<b>sca</b> (= Kontrolllampe Tor geöffnet)	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in maximaler Schließposition stehend; <b>langsames Blinken</b> = Anwendung führt Öffnungsbewegung aus; <b>schnelles Blinken</b> = Anwendung führt Schließbewegung aus; <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in maximaler Schließposition stehend; Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Tor geöffnet</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in maximaler Öffnungsposition; <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in anderen Positionen. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Tor geschlossen</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in maximaler Schließposition; <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in anderen Positionen. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Kontrolllampe Wartung</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Zahl der ausgeführten Bewegungen aus und somit die eventuelle Notwendigkeit einer Anlagenwartung: <b>Kontrolllampe erleuchtet 2 Sek. am Beginn der Öffnungsbewegung</b> = Anzahl der Bewegungen unter 80%; <b>Kontrolllampe blinkt während der Ausführung der ganzen Bewegung</b> = Anzahl der Bewegungen zwischen 80 und 100%. <b>Kontrolllampe immer blinkend</b> = Anzahl der Bewegungen über 100%. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Blinkanzeige</b>	Diese Funktion ermöglicht der Blinkanzeige die Anzeige der Dauer der Ausführung der vorliegenden Bewegungen mit einem regelmäßigen Blinken (0,5 Sekunden eingeschaltet, 0,5 Sekunden abgeschaltet). Ausgang aktiviert 12 Vcc / max. 21 W

## zusätzliche Beleuchtung

---

### Elektroschloss 1

Diese Funktion erfolgt über ON/OFF. **Wichtig** – Da das Licht nicht von einem Timer geregelt wird, empfehlen wir aus Sicherheitsgründen die Anwendung einer geeigneten Lampe, die der Wärme des abgegebenen Lichts widersteht.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

Mit dieser programmierten Funktion und wenn die Öffnungsbewegung ausgeführt wird, wird die Elektrosperre über eine Zeit aktiviert, die in der Funktion "Zeit Elektrosperre - Konfiguration Ausgänge" programmiert wurde.  
Ausgang aktiviert 12 Vca / max 15 VA

---

### Saugkopf 1

---

Mit dieser programmierten Funktion, wird der Saugkopf aktiviert, wenn die Anwendung in maximaler Schließposition ist.  
**Anmerkung** – Der Saugkopf ist in allen anderen Situationen deaktiviert.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Rote Ampel

---

Diese Funktion zeigt die Tätigkeit der Anwendung während den Phasen einer Schließbewegung:  
**Langsames Blinken** = Während der Ausführung der Schließbewegung;  
**Fest eingeschaltetes Licht** = Anwendung in maximaler Schließposition;  
**Ausgeschaltetes Licht** = Anwendung in anderen Positionen.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Grüne Ampel

---

Diese Funktion zeigt die Tätigkeit der Anwendung während den Phasen einer Öffnungsbewegung:  
**Langsames Blinken** = Während der Ausführung der Öffnungsbewegung;  
**Fest eingeschaltetes Licht** = Anwendung in maximaler Öffnungsposition;  
**Ausgeschaltetes Licht** = Anwendung in anderen Positionen.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Funkkanal Nr. 1

---

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.  
**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Funkkanal Nr. 2

---

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.  
**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

### Funkkanal Nr. 3

---

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden. **HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er

zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.

Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

#### Funkkanal Nr. 4

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.

**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.

Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

### Ausgang 3 (sca)

In diesem Ausgang ist es möglich, eine der Funktionen zu wählen, die in der **Tabelle 4** beschrieben sind.

**TABELLE 4: KONFIGURATION AUSGÄNGE**

FUNKTION	BESCHREIBUNG
<b>sca</b> (= Kontrolllampe Tor geöffnet)	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in maximaler Schließposition stehend; <b>langsames Blinken</b> = Anwendung führt Öffnungsbewegung aus; <b>schnelles Blinken</b> = Anwendung führt Schließbewegung aus; <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in anderer Position als maximale Schließposition stehend; Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>Tor geöffnet</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in maximaler Öffnungsposition; <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in anderen Positionen. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 10 W
<b>Tor geschlossen</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Betriebszustände der Steuerung an: <b>Kontrolllampe erleuchtet</b> = Anwendung in maximaler Schließposition; <b>Kontrolllampe ausgeschaltet</b> = Anwendung in anderen Positionen. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 10 W
<b>Kontrolllampe Wartung</b>	Die programmierte Kontrolllampe zeigt die Zahl der ausgeführten Bewegungen aus und somit die eventuelle Notwendigkeit einer Anlagenwartung: <b>Kontrolllampe erleuchtet 2 Sek. am Beginn der Öffnungsbewegung</b> = Anzahl der Bewegungen unter 80%; <b>Kontrolllampe blinkt während der Ausführung der ganzen Bewegung</b> = Anzahl der Bewegungen zwischen 80 und 100%. <b>Kontrolllampe immer blinkend</b> = Anzahl der Bewegungen über 100%. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W
<b>zusätzliche Beleuchtung</b>	Diese Funktion erfolgt über ON/OFF. <b>Wichtig</b> – Da das Licht nicht von einem Timer geregelt wird, empfehlen wir aus Sicherheitsgründen die Anwendung einer geeigneten Lampe, die der Wärme des abgegebenen Lichts widersteht. Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

## Saugkopf 1

---

### Rote Ampel

---

### Grüne Ampel

---

### Funkkanal Nr. 1

---

### Funkkanal Nr. 2

---

### Funkkanal Nr. 3

---

### Funkkanal Nr. 4

---

Mit dieser programmierten Funktion, wird der Saugkopf aktiviert, wenn die Anwendung in maximaler Schließposition ist.  
**Anmerkung** – Der Saugkopf ist in allen anderen Situationen deaktiviert.

Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

Diese Funktion zeigt die Tätigkeit der Anwendung während den Phasen einer Schließbewegung:

**Langsames Blinken** = Während der Ausführung der Schließbewegung;

**Fest eingeschaltetes Licht** = Anwendung in maximaler Schließposition;

**Ausgeschaltetes Licht** = Anwendung in anderen Positionen.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

Diese Funktion zeigt die Tätigkeit der Anwendung während den Phasen einer Öffnungsbewegung:

**Langsames Blinken** = Während der Ausführung der Öffnungsbewegung;

**Fest eingeschaltetes Licht** = Anwendung in maximaler Öffnungsposition;

**Ausgeschaltetes Licht** = Anwendung in anderen Positionen.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.

**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.

Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.

**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.

Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.

**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.

Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

---

Wenn dieser Funkkanal für die Konfiguration des Ausgangs 1 (flash) eingestellt wird und wenn ein Befehl mit dem Sender übermittelt wird, wird dieser Kanal aktiviert. Das ist nützlich, wenn externe Vorrichtungen (zum Beispiel eine zusätzliche Beleuchtung) in dieselbe mit einem einzigen Sender zu steuernde Anlage installiert werden.



**HINWEIS** – Wenn dieser Funkkanal im Empfänger der Steuerung nicht frei ist, da er zuvor mit einer Steuerung gespeichert wurde, aktiviert die Steuerung ausschließlich den programmierten Ausgang, wenn der Kanal mit dem Sender aktiviert wird und ignoriert den Befehl an den Motor.  
Ausgang aktiviert 24 Vcc / max. 4 W

### Zeit Elektroschloss

Dieser Parameter wird in Sekunden ausgedrückt und kann mit einem Wert von 0 bis 10 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellt Wert beträgt 2 Sekunden. Diese Funktion ermöglicht die Programmierung einer Aktivierungszeit des Elektroschlusses nach dem Beginn der Öffnungsbewegung (ab der geschlossenen Torposition).

### Zeit zusätzliche Beleuchtung

Dieser Parameter wird in Sekunden ausgedrückt und kann mit einem Wert von 0 bis 250 Sek. eingestellt werden; der werkseitig eingestellt Wert beträgt 60 Sek. Diese Funktion ermöglicht die Programmierung der gewünschten Zeitspanne, in der die zusätzliche Beleuchtung erleuchtet bleibt.

## DIAGNOSE

### Eingänge/Ausgänge

Diese Funktion ermöglicht die Anzeige des Betriebszustands aller Eingänge und Ausgänge in der Steuerung. Die Funktionen der Eingänge und der Ausgänge werden in der **Tabelle 5** beschrieben.

**TABELLE 5: DIAGNOSTIK Eingänge / Ausgänge**

PARAMETER	BESCHREIBUNG
<b>Diagnose 1 - IN</b>	
<b><u>EINGÄNGE FUNK (On / Off):</u></b>	
Kanal 1	Zeigt an, wenn der Kanal 1 des Funkempfängers aktiviert ist.
Kanal 2	Zeigt an, wenn der Kanal 2 des Funkempfängers aktiviert ist.
Kanal 3	Zeigt an, wenn der Kanal 3 des Funkempfängers aktiviert ist.
Kanal 4	Zeigt an, wenn der Kanal 4 des Funkempfängers aktiviert ist.
<b><u>SERIELLE EINGÄNGE FUNK</u></b>	
Zeigt an, wenn die Steuerung einen seriellen Befehl via BusT4 aus einem Funkempfänger erhält; diese Befehle können mindestens 1 bis höchstens 15 betragen.	
<b><u>TASTEN KARTE:</u></b>	
Nr. 1	Zeigt an, wenn die Taste 1 (= OPEN) in der Steuerung gedrückt wird.
Nr. 2	Zeigt an, wenn die Taste 2 (= STOP) in der Steuerung gedrückt wird.
Nr. 3	Zeigt an, wenn die Taste 3 (= CLOSE) in der Steuerung gedrückt wird.
<b><u>ZUSTAND EINGÄNGE:</u></b>	
Eing 1	Zeigt an, wenn der Eingang 1 aktiviert ist.
Eing 2	Zeigt an, wenn der Eingang 2 aktiviert ist.
Eing 3	Zeigt an, wenn der Eingang 3 aktiviert ist.
Eing alt	Zeigt an, wenn der Eingang Halt aktiviert ist.
<b><u>KONFIGURATION HALT</u></b>	
Zeigt die Verbindungsart in der Klemme Halt an. Die Anschlüsse können wie folgt lauten: nicht konfiguriert; N.C.; N.O.; 1 resistive Schaltleiste 8K2; 2 resistive Schaltleisten 8K2; außerhalb des Bereichs.	
<b><u>SCHWELLE BEWEGUNG:</u></b>	
Zeigt den Betriebszustand der Bewegungsbegrenzung - in Niveaus ausgedrückt - an:	
<b>Stufe 1:</b> OK;	
<b>Stufe 2:</b> 1. NIVEAU; die Bewegung beginnt mit Sek. Verzögerung;	
<b>Stufe 3:</b> 2. NIVEAU; die Bewegung beginnt mit 5 Sek. Verzögerung;	
<b>Stufe 4:</b> MOTOREN-ALARM; die Bewegung beginnt nur mit der Todmannfunktion.	

## **DIE LETZTEN 8 BEWEGUNGEN**

## **AUTOMATISCHE ÖFFNUNG**

### **Diagnose 1 - OUT**

#### **GENERELLE DATEN:**

Stand-by

#### **SPEISUNG:**

#### **SPEICHERFEHLER:**

Funktionen

Bluebus

Maße

#### **ZUSTAND ENCODER:**

Ing M1

Ing M2

#### **AUSGÄNGE:**

Out 1

Out 2

Out 3

Out M1

Out M2

#### **ALARME:**

Überlastung out 1

Überlastung out 2

Überlastung out 3

Zeigt die eventuellen Störungen an, die während des normalen Betriebs der Anwendung auftreten können; es werden die letzten 8 Bewegungen angezeigt.

Zeigt an, ob diese Funktion aktiviert ist.

Zeigt an, wenn sich die Automatisierung im Standby-Zustand befindet.

Zeigt die Stromquellenart an, die durch die Automatisierung verwendet wird: Stromnetz (120/230 Vac) oder Pufferbatterie (24 Vcc)

Zeigt an, ob ein Fehler in den gespeicherten Daten bezüglich der mit Oview programmierbaren Funktionen vorliegt.

Zeigt an, ob ein Fehler der gespeicherten Daten vorliegt hinsichtlich der Konfiguration der am Eingang Bluebus angeschlossenen Vorrichtungen.

Zeigt an, ob ein Fehler in den gespeicherten Daten bezüglich der Maße vorliegt.

Zeigt an, wenn der Eingang Encoder 1 aktiviert ist.

Zeigt an, wenn der Eingang Encoder 2 aktiviert ist.

Zeigt an, wenn der Ausgang 1 aktiviert ist. **Achtung** – Anwesenheit Spannung 12/24 Vcc.

Zeigt an, wenn der Ausgang 2 aktiviert ist. **Achtung** – Anwesenheit Spannung 12/24 Vcc.

Zeigt an, wenn der Ausgang 3 aktiviert ist. **Achtung** – Anwesenheit Spannung 24 Vcc.

Zeigt an, wenn der Motor 1 in Betrieb ist.

Zeigt an, wenn der Motor 2 in Betrieb ist.

Zeigt eine Stromüberlastung oder einen Kurzschluss im Ausgang 1 an.

Zeigt eine Stromüberlastung oder einen Kurzschluss im Ausgang 2 an.

Zeigt eine Stromüberlastung oder einen Kurzschluss im Ausgang 1 an.

## **Andere Parameter**

Diese Funktion ermöglicht die Anzeige des Betriebszustands einiger von der Steuerung gemessenen Parameter. Die Parameter werden in der **Tabelle 6** beschrieben.

**TABELLE 6: DIAGNOSTIK andere Parameter**

<b>PARAMETER</b>	<b>BESCHREIBUNG</b>
<b>Diagnose</b>	
<b><u>VERSCHIEDENE PARAMETER:</u></b>	
Zusätzliche Beleuchtung	Zeigt den Timer zum Abschalten der zusätzlichen Beleuchtung an.
Pausenzeit	Zeigt den Timer zum Zählen der Pausenzeit zwischen einer Bewegung und der anderen an.
Temperatur	Zeigt die von der Steuerung gemessene Temperatur des Motors an.
Spannung Nebeneinrichtungen	Zeigt die an die externen Vorrichtungen übermittelte Spannung an.
Durchschnittlicher Strom Bus	Zeigt den Wert des Stroms an, der von den Vorrichtungen aufgenommen wird, die am Ausgang bluebus angeschlossen sind und als Prozentwert kalkuliert werden.

**MOTOR 1:**  
Drehmoment

Spannung

Position

**MOTOR 2:**  
Drehmoment

Spannung

Position

Zeigt den Wert des Drehmoments an, das vom Motor 1 während der Bewegung entwickelt wird und als Prozentwert kalkuliert wird.

Zeigt den durchschnittlichen Spannungswert an, der an den Motor 1 während der Bewegung übertragen und als Prozentwert kalkuliert wird.

Zeigt die physische Position des Encoders des Motors 1 an, als Prozentwert kalkuliert.

Zeigt den Wert des Drehmoments an, das vom Motor 2 während der Bewegung entwickelt wird und als Prozentwert kalkuliert.

Zeigt den durchschnittlichen Spannungswert an, der dem Motor 2 während der Bewegung übertragen wird, als Prozentwert kalkuliert.

Zeigt die physische Position des Encoders des Motors 2 an, als Prozentwert kalkuliert.

**Diagnostik Vorrichtungen bluebus**

Diese Funktion ermöglicht die Anzeige der Vorrichtungsart, den Betriebszustand und die Konfiguration der am Ausgang Bluebus angeschlossenen Vorrichtungen. Diese Parameter sind in der **Tabelle 7** beschrieben.

**TABELLE 7: DIAGNOSTIK Vorrichtungen bluebus**

PARAMETER	BESCHREIBUNG
<b>Bluebus</b>	
<b>vPHOTOZELLEN:</b>	
FOTO	Zeigt an, ob die Photozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
FOTO II	Zeigt an, ob die Photozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
FOTO 1	Zeigt an, ob die Photozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
FOTO 1 II	Zeigt an, ob die Photozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
FOTO 2	Zeigt an, ob die Photozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
FOTO 2 II	Zeigt an, ob die Photozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
FOTO 3	Zeigt an, ob die Photozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
FOTO ÖFFNEN	Zeigt an, ob die Steuerungsphotozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
FOTO ÖFFNEN II	Zeigt an, ob die Steuerungsphotozelle vorliegt, den diesbezüglichen Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
<b>STEUERUNGEN:</b>	
CMD 1	Zeigt an, ob die Steuervorrichtung anwesend ist, ihr Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
CMD 2	Zeigt an, ob die Steuervorrichtung anwesend ist, ihr Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
CMD 3	Zeigt an, ob die Steuervorrichtung anwesend ist, ihr Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
CMD 4	Zeigt an, ob die Steuervorrichtung anwesend ist, ihr Betriebszustand und die korrekte Speicherung in der Steuerung.
<b>ANDERE:</b>	
TOR	Zeigt den konstanten Betriebszustand der Anwendung an.
SPERRE AUTOMATISIERUNG	Zeigt an, wenn die Automatisierung aufgrund der Übertragung eines Befehls "Sperrern" gesperrt wird.
SPEICHER	Zeigt ein Problem bezüglich der Daten hinsichtlich der Vorrichtungen bluebus an, die im Speicher der Steuerung gespeichert sind.
BUS	Zeigt an, ob die Anwesenheit eines Kurzschlusses im Ausgang bluebus vorliegt.
STAND-BY	Zeigt an, wann die Steuerung im Standby-Zustand ist.

## INSTANDHALTUNG

### Alarmgrenzwert

Diesem Parameter kann ein Wert zwischen 0 und 64.000 zugewiesen (Bewegungen) werden; der Wert wird werkseitig auf 1500 (Bewegungen) eingestellt. Diese Funktion ermöglicht die Programmierung eines Bezugslimits, über dem die Wartung der Automatisierung ausgeführt werden sollte. Zur Programmierung des Grenzwerts muss der gewünschte Wert mit den Tasten ▲ und ▼ gewählt werden, dann durch Drücken der Taste "OK" speichern.

### Teilzählen

Diese Funktion ermöglicht die Ansicht der von einer Automatisierung ausgeführten Bewegungszahl, nachdem diese gewartet wurde.

### Löschen Wartung

Dieser Parameter lautet ON/OFF; der werkseitig eingestellte Wert beträgt "OFF". Diese Funktion ermöglicht das Löschen des Werts der "Teilzählung"; der Vorgang ist notwendig, nachdem eine Wartung der Automatisierung ausgeführt wurde. Zur Ausführung der Löschung den Wert ON mit der Taste ▲ wählen und OK drücken.

## FORTGESCHRITTENE FUNKTIONEN

### Ereignisarchiv

Die Funktion ermöglicht die Anzeige der durch die Steuerung gebildeten oder erhaltenen "Ereignisse". Unter "Ereignis" versteht man eine Bedingung, die den Betriebszustand der Steuerung ändert, wie zum Beispiel: Die Aktivierung eines Eingangs, das Ende einer Bewegung, der Eingriff einer Photozelle oder des Eingangs Halt usw. In diesem Abschnitt ist es möglich, das Datum und die Art des Ereignisses anzuzeigen.

### Firmware-Überarbeitung

Die Funktion ermöglicht die Überarbeitung der Firmware einer Steuerung, die mit einer anderen kompatibel ist, ohne die Karte wechseln zu müssen. Zur Ausführung der Überarbeitung wie folgt vorgehen:

01. Die Firmware-Überarbeitungsdatei herunterladen (*die Überarbeitung der Software ist im Internet-Site [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com) erhältlich*);
02. Unter dem Punkt "fortschrittliche Funktionen" die Funktion "Firmware-Überarbeitung" wählen;
03. Auf der erscheinenden Bildschirmseite "Datei auswählen" wählen und dann die soeben herunter geladene Überarbeitungsdatei auswählen. Auf der linken Bildschirmseite können die Daten der Software der zu überarbeitenden Vorrichtungen gelesen werden und auf der rechten Seite die Daten der Überarbeitungssoftware und die kompatiblen Hardware-Versionen;
04. Wenn die Datei kompatibel ist, erscheint auf dem Druckknopf die Beschriftung "Firmware-Überarbeitung" und nach Auswahl dieser beginnt das Überarbeitungsverfahren. Am Ende des Verfahrens erscheint die Beschriftung "Überarbeitung erfolgreich abgeschlossen", was bedeutet, dass die Überarbeitung vervollständigt wurde. Wenn auf dem Druckknopf die Beschriftung "Erneuter Versuch" erscheint, den Druckknopf zur erneuten Überarbeitung wählen.

Wenn die Überarbeitung nicht abgeschlossen wird, kann sie mehrere Male erneut ausgeführt werden oder es ist möglich, auf die Bildschirmseite "Vorrichtungsliste" zurückzukehren, indem "Zurück" gewählt wird und dann entschieden wird, wie vorzugehen ist. Auf dieser Bildschirmseite ist die Vorrichtung, mit der man zuvor vorgegangen ist, nicht mehr sichtbar; zur Anzeige muss der Pfeil unten rechts auf der Bildschirmseite gewählt und dann die Funktion "Vorrichtungen in boot-Phase" ausgewählt werden. Diese Funktion ermöglicht die Suche der Vorrichtungen, die für eine Überarbeitung der Firmware bereit sind.

Nun ist es möglich, die Überarbeitung erneut auszuführen, indem das oben genannte Verfahren ganz wiederholt wird.

Wenn es nicht möglich ist, die Überarbeitung abzuschließen, empfehlen wir, mit dem Kundendienst Nice Kontakt aufzunehmen.

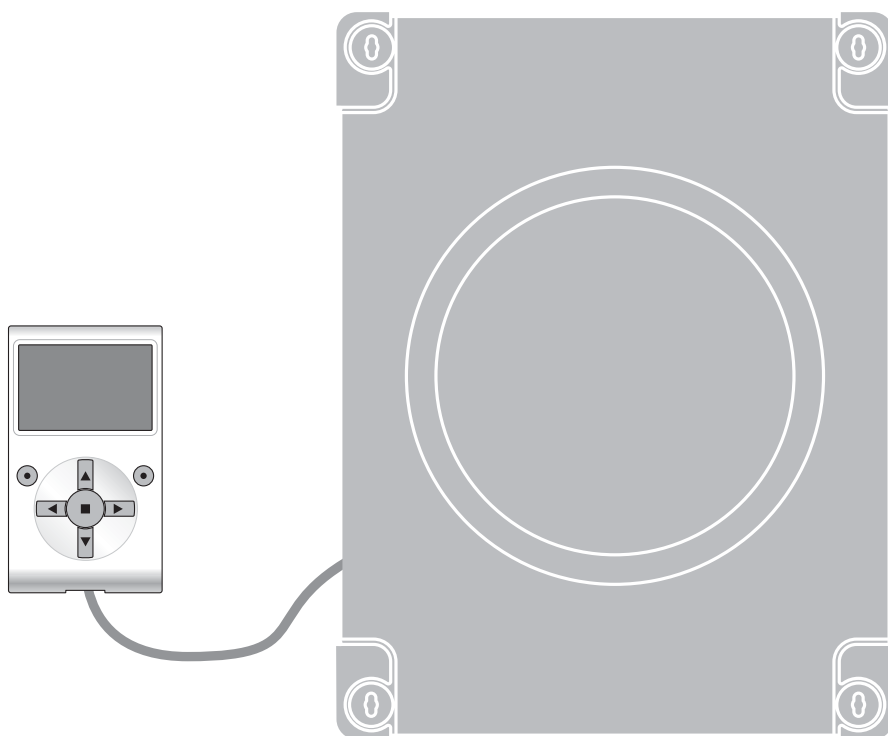
### User-Genehmigungen

Die Funktion ermöglicht dem Installateur zu entscheiden, welche Funktionen und Parameter gewählt werden, um vom Benutzer gesehen und geändert werden zu können. Zum Beispiel kann der Installateur aus Sicherheitsgründen verhindern, dass der Benutzer die Parameter der Kraft und der Geschwindigkeit des Motors einer Automatisierung ändert.

Die Genehmigungen des Benützers können nur mit der Anwendung des "Passwords Installateur" verwaltet werden (Verwaltung Password – gemeinsame Funktionen). **Anmerkung** – Alle Parameter der verschiedenen Funktionen einer Steuerung oder eines Empfängers werden werkseitig deaktiviert.

# MC824H

CE



## **Funkcje programowane**

z zastosowaniem programatora Oview

## FUNKCJE PODSTAWOWE

### Nazwa

Parametr ten pozwala na nadanie automatyce nowej, indywidualnej nazwy, która będzie ułatwiać jej identyfikację. "np. brama północna").

Nazwa może składać się maksymalnie z 24 znaków (wraz ze spacjami).

### Zestaw

Wartość tego parametru może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 63; ustawienie fabryczne to "0"

Zestaw to numer, który musi zostać obowiązkowo przypisany każdemu siłownikowi, odbiornikowi lub innemu urządzeniu, które potencjalnie mogłoby zostać podłączone do sieci BusT4, w celu określenia jego "obszaru przynależności". Dzięki temu później, podczas użytkowania instalacji złożonej z kilku automatyk, będzie istniała możliwość wydawania poleceń jednocześnie wszystkim urządzeniom o takim samym numerze zestawu.

### Adres

Wartość tego parametru może zawierać się w przedziale pomiędzy 1 a 127. Ustawienie fabryczne to "3".

Adres to numer, który obowiązkowo musi zostać przypisany każdemu siłownikowi, odbiornikowi lub innemu urządzeniu, które potencjalnie mogłoby zostać podłączone do sieci BusT4, w celu odróżnienia go od innych urządzeń tworzących **zestaw**. W związku z tym urządzenia składające się na jeden zestaw muszą posiadać odrębne adresy.

### Grupa

Wartość tego parametru może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 15. Ustawienie fabryczne to "0". Funkcja ta pozwala na przyporządkowanie do urządzenia, któremu chcemy wydać polecenie (może to być na przykład siłownik lub inne urządzenie, które potencjalnie mogłoby zostać podłączone do sieci BusT4) numeru, dzięki któremu urządzenie to będzie należało do określonej "grupy poleceń". W skład tej samej grupy mogą wchodzić urządzenia należące do różnych **zestawów**. Można stworzyć do 14 grup urządzeń, a to samo urządzenie może znaleźć się jednocześnie w 4 różnych grupach.

W przypadku sieci urządzeń, korzystanie z tej funkcji pozwala na:

- jednoczesne wydawanie poleceń różnym urządzeniom wchodzącym w skład jednej **grupy**, nawet wówczas, gdy należą one do różnych **zestawów**;
- korzystanie z jednego odbiornika, zainstalowanego na jednym z urządzeń, wchodzącym w skład grupy, w celu sterowania wszystkimi urządzeniami należącymi do tej grupy.

### Wersja oprogramowania (bez możliwości zmiany)

Funkcja ta pozwala na wizualizację wersji oprogramowania wbudowanej w urządzenie.

### Wersja wyrobu (bez możliwości zmiany)

Funkcja ta pozwala na wizualizację wersji sprzętowej urządzenia.

### Numer seryjny (bez możliwości zmiany)

Funkcja ta pozwala na wizualizację numeru seryjnego, dzięki któremu można jednoznacznie zidentyfikować urządzenie. Każde urządzenie - nawet tego samego modelu - posiada swój indywidualny numer.

### Zarządzanie hasłami

Dzięki tej opcji istnieje możliwość ograniczania dostępu osobom nieupoważnionym do wszystkich lub tylko niektórych funkcji programowania urządzenia. Jeśli urządzenie jest chronione hasłem, przed rozpoczęciem sesji programowania należy zalogować się, a po jej zakończeniu należy wylogować się. *Uwaga* – dzięki procedurze wylogowania uniemożliwiasz dostęp osobom nieupoważnionym, chcącym wykorzystać wprowadzone hasło. **Uwaga!** – Jeśli przewidujesz wprowadzenie hasła do kilku urządzeń (na przykład Oview, Centrali sterującej, Odbiornika itd.), zaleca się użycie **tego samego hasła dla wszystkich urządzeń, włącznie z Oview**. Dzięki temu podczas korzystania z Oview lub z powiązanego z nim oprogramowania nie będzie konieczne logowanie się za każdym razem, w przypadku konieczności zmiany urządzenia.

W urządzeniach (włącznie z Oview) istnieje możliwość zaprogramowania dwóch rodzajów haseł:

- **hasła użytkownika**, składającego się z maksymalnie 6 znaków alfanumerycznych. **Uwaga!** – Hasło nie może zawierać wielkich liter.
- **hasła instalatora**, składającego się z maksymalnie 6 znaków alfanumerycznych. **Uwaga!** – Hasło nie może zawierać wielkich liter.

# FUNKCJE CENTRALI

## Instalacja

### Szukanie Bluebus

Funkcja ta pozwala na uruchomienie procedury wczytywania urządzeń podłączonych do wejścia Bluebus i do wejścia STOP w Centrali automatyki. **Ważne** - W celu uruchomienia wyszukiwania urządzeń wciśnij przycisk **“Wykonaj”**.

### Typ siłownika

Funkcja ta pozwala na wczytywanie typu siłownika podłączonego do centrali. Wybierz typ z listy siłowników będących do dyspozycji wykorzystując przyciski ▲ i ▼. Po wybraniu siłownika wciśnij przycisk **“OK”**, aby wczytać swój wybór.

### Szukanie położeń

Funkcja ta pozwala na uaktywnianie procedury automatycznego wyszukiwania pozycji: centrala mierzy automatycznie kąty rozwarcia skrzydeł bramy i oblicza pozycje otwarcia i zwalniania. W celu uruchomienia wyszukiwania pozycji wciśnij przycisk **“Wykonaj”**.

### Programowanie pozycje

#### • Pełne zamknięcie

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwia zaprogramowanie pozycji maksymalnego zamknięcia “pozycja 0” (kiedy skrzydło bramy dotyka do mechanicznego ogranicznika zamykania). Aby zaprogramować pozycję należy wybrać silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie przyciskami ▲ (**otwieranie**) i ▼ (**zamykanie**), w trybie ręcznym wysteruj właśnie wybrany silnik do pozycji maksymalnego zamknięcia. Wciśnij przycisk **“OK”**, aby wczytać wybór.

#### • Pełne otwarcie

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwia zaprogramowanie pozycji maksymalnego otwarcia “pozycja 1” (kiedy skrzydło bramy dotyka do mechanicznego ogranicznika otwierania). Aby zaprogramować pozycję należy wybrać silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie przyciskami ▲ (**otwieranie**) i ▼ (**zamykanie**), w trybie ręcznym wysteruj właśnie wybrany silnik do pozycji maksymalnego otwarcia. Wciśnij przycisk **“OK”**, aby wczytać wybór.

#### • Otwieranie

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwia zaprogramowanie żądanej pozycji otwarcia “pozycja A” (pozycja, w której skrzydło bramy musi zatrzymać się po zakończeniu manewru otwierania). Aby zaprogramować pozycję należy wybrać silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie przyciskami ▲ (**otwieranie**) i ▼ (**zamykanie**), w trybie ręcznym wysteruj właśnie wybrany silnik do pozycji właściwego otwarcia. Wciśnij przycisk **“OK”**, aby wczytać wybór.

#### • Furtka 1

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwia zaprogramowanie pozycji otwarcia częściowego 1 (pozycja, w której skrzydło bramy powinno zatrzymać się po zakończeniu manewru otwierania, w następstwie polecenia Otwarcie częściowe 1). Aby zaprogramować tę pozycję należy wybrać silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie, przyciskami ▲ (**otwieranie**) i ▼ (**zamykanie**), w trybie ręcznym wysteruj właśnie wybrany silnik do pozycji otwarcie częściowe 1. Wciśnij przycisk **“OK”**, aby wczytać pozycję.

#### • Furtka 2

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwia zaprogramowanie pozycji otwarcia częściowego 2 (pozycja, w której skrzydło bramy powinno zatrzymać się po zakończeniu manewru otwierania, w następstwie polecenia Otwarcie częściowe 2). Aby zaprogramować tę pozycję należy wybrać silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie, przyciskami ▲ (**otwieranie**) i ▼ (**zamykanie**), w trybie ręcznym wysteruj właśnie wybrany silnik do pozycji otwarcie częściowe 2. Wciśnij przycisk **“OK”**, aby wczytać pozycję.

#### • Furtka 3

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwia zaprogramowanie pozycji otwarcia częściowego 3 (pozycja, w której skrzydło bramy musi zatrzymać się po zakończeniu manewru otwierania, w następstwie polecenia Otwarcie częściowe 3). Aby zaprogramować tę pozycję należy wybrać silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie, przyciskami ▲ (**otwieranie**) i ▼ (**zamykanie**), w trybie ręcznym wysteruj właśnie wybrany silnik do pozycji otwarcie częściowe 3. Wciśnij przycisk **“OK”**, aby wczytać pozycję.

#### • Zwalnianie przy otwieraniu

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwia zaprogramowanie rozpiętości strefy zwalniania skrzydła bramy podczas manewru otwierania (przebieżnięta przez silniki od początku fazy zwalniania do pozycji otwarcia). Aby zaprogramować zwalnianie należy wybrać silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie wybierz daną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼ i wciśnij przycisk **“OK”**, aby wczytać tę wartość.

#### • Zwalnianie przy zamykaniu

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwia zaprogramowanie rozpiętości strefy zwalniania skrzydła bramy podczas manewru zamykania (przebieżnięta przez silniki od początku fazy zwalniania do pozycji maksymalnego zamknięcia - “pozycja 0”). Aby zaprogramować zwalnianie należy wybrać silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼ i wciśnij przycisk **“OK”**, aby ją wczytać

#### • Korekta otwarcia

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwi zaprogramowanie przesunięcia fazowego podczas otwierania (prze-strzeń, którą musi przebyć skrzydło 2 przed rozpoczęciem otwierania skrzydła 1). Aby zaprogramować przesunięcie fazowe należy wybrać żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼ następnie wczytać ją wciskając przycisk "OK".

#### • Korekta zamknięcia

Ta funkcja, wyrażona w impulsach enkodera, umożliwi zaprogramowanie przesunięcia fazowego podczas zamykania (prze-strzeń, którą musi przebyć skrzydło 1 przed rozpoczęciem zamykania skrzydła 2). Aby zaprogramować przesunięcie fazowe należy wybrać żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼ i następnie wczytać ją wciskając przycisk "OK".

#### • Wielkość nieaktywna

Ten parametr, wyrażony w impulsach enkodera, może być regulowany na wartość zawartą w przedziale pomiędzy 0 i 255; wartość ustawiona fabrycznie zależy do typu instalacji. Wybrana wartość określa wielkość strefy w pobliżu mechanicznego ogranicznika zamykania i otwierania, w obrębie której zostanie wykluczony manewr zmiany kierunku, spowodowany przez ewentualne zadziałanie funkcji "wykrywanie przeszkód". Aby zaprogramować pozycję wykluczenia należy wybrać żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wczytać ją wciskając przycisk "OK".

### Kasowanie danych

Ta funkcja umożliwi kasowanie konfiguracji centrali i danych do niej wczytanych, poprzez dokonanie wyboru spośród różnych dostępnych możliwości:

- Położenia** – umożliwi kasowanie wszystkich wczytanych pozycji;
- Urządzenia Bluebus** – umożliwi kasowanie konfiguracji urządzeń Bluebus oraz wejścia STOP;
- Wartości funkcji** – umożliwi kasowanie wszystkich wartości oraz ustawień funkcji przewidzianych przez Centralę;
- skasuj wszystko** – umożliwi kasowanie wszystkich danych znajdujących się w pamięci centrali, za wyjątkiem parametrów zastrzeżonych, takich jak: zestaw, adres, wersja sprzętu komputerowego, wersja oprogramowania, numer serwisy.

Aby skasować dane: Wybierz konfigurację, którą zamierzasz skasować wykorzystując przyciski ▲ i ▼, następnie wciśnij przycisk "Wykonaj".

## Parametry standardowe

### Automatyczne zamykanie

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Funkcja pozwala na aktywowanie w Centrali zamknięcia automatycznego, które następuje po zakończeniu manewru Otwarcia. Jeśli funkcja jest aktywna (ON) manewr automatycznego zamknięcia rozpoczyna się po upływie czasu oczekiwania zaprogramowanego w funkcji "czas trwania przerwy".

Jeśli funkcja nie jest aktywna (OFF) Centrala funkcjonuje w trybie "półautomatycznym". Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Czas pauzy

Parametr wyrażony w sekundach, jego wartość może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 250 sek; ustawienie fabryczne wynosi 30 sek. Ta funkcja umożliwia programowanie w centrali żadanego czasu oczekiwania, który musi upłynąć pomiędzy zakończeniem manewru Otwarcia i początkiem manewru Zamknięcia. **WAŻNE** – Ta funkcja działa tylko wtedy, jeśli funkcja "automatyczne zamykanie" jest aktywna. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Zamknij po foto

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Kiedy funkcja jest aktywna (ON), jej funkcjonowanie zmienia się w zależności od parametru ustawionego w funkcji "Automatyczne zamykanie":

- ◆ przy **aktywnej** (ON) funkcji "Automatyczne zamykanie", jeżeli podczas manewru Otwarcia lub Zamknięcia zadziałają fotokomórki (Foto lub Foto 1), czas trwania przerwy zostaje skrócony do 5 sek., niezależnie od zaprogramowanego "czasu trwania przerwy";
- ◆ przy **nieaktywnej** (OFF) funkcji "Zamknięcie automatyczne", jeżeli podczas manewru Zamknięcia zadziałają fotokomórki (Foto lub Foto 1), uaktywnia się "Zamknięcie automatyczne" z zaprogramowanym "czasem trwania przerwy".

Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Zamknij zawsze

#### • Aktywne

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Funkcja ta jest przydatna w sytuacji przerwy w dopływie energii elektrycznej (nawet krótkotrwałej). Jeśli funkcja ta **jest aktywna** (ON) i podczas wykonywania manewru Otwarcia automatyka zostanie zablokowana w wyniku przerwy w dopływie energii elektrycznej, wówczas po ponownym podłączeniu energii zostanie wykonany zwykły manewr Zamknięcia. Jeśli natomiast funkcja ta **nie jest aktywna** (OFF), wówczas po ponownym podłączeniu energii elektrycznej automatyka nie wykona żadnego manewru. **Pamiętaj** – Ze względów bezpieczeństwa, kiedy funkcja ta jest aktywna, manewr Zamknięcia jest poprzedzony czasem oczekiwania zaprogramowanym w funkcji "czas wstępnego migania". Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

#### • Tryb

Ten parametr jest ustawiony fabrycznie w trybie "zamknij zawsze". Funkcja ma 2 tryby pracy:

- Zamknij zawsze** – W przypadku tego trybu odwołaj się do funkcji "aktywna" pod hasłem "zamknij zawsze";
- Zabezpiecz zamykanie** – Uaktywnienie tego trybu po zakończeniu przerwy w dopływie energii elektrycznej i ponownym



podłączeniu energii umożliwi dwie sytuacje: **a)** przeprowadzenie manewru automatycznego zamknięcia z uwzględnieniem czasu zaprogramowanego w funkcji "czas wstępnego migania", o ile w chwili, gdy nastąpiła przerwa w dopływie energii trwało odliczanie tego czasu; **b)** przeprowadzenie manewru Zamknięcia, o ile w chwili, gdy nastąpiła przerwa w dopływie prądu był wykonywany manewr zamknięcia automatycznego, który nie został zakończony. **Pamiętaj** – Jeśli przed przerwą w dopływie energii manewr zamknięcia automatycznego został anulowany (na przykład poprzez wysłanie polecenia Stop), po ponownym podłączeniu prądu manewr ten nie zostanie wykonany.

Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

#### • Czas zwłoki

Wartość tego parametru jest wyrażona w sekundach i może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 20 sek; ustawienie fabryczne wynosi 5 sek. Ta funkcja umożliwia programowanie w centrali żadanego czasu oczekiwania, który musi upłynąć pomiędzy zakończeniem manewru Otwarcia i początkiem manewru Zamknięcia. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Regulacja prędkości

#### • Prędkość otwierania

Ten parametr umożliwia programowanie prędkości silnika podczas manewru Otwarcia; może być ustawiany na wartość zawartą w przedziale od 1 (najniższa prędkość) do 6 (najwyższa prędkość); wartość ustawiona fabrycznie wynosi 6. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

#### • Prędkość zamykania

Ten parametr umożliwia programowanie prędkości silnika podczas manewru Zamknięcia; może być ustawiany na wartość zawartą w przedziale od 1 (najniższa prędkość) do 6 (najwyższa prędkość); wartość ustawiona fabrycznie wynosi 6. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

#### • Prędkość zwalniania podczas manewru otwarcia

Ten parametr umożliwia programowanie prędkości silnika podczas fazy zwalniania ruchu podczas manewru Otwarcia; może być ustawiany na wartość zawartą w przedziale od 1 (najniższa prędkość) do 4 (najwyższa prędkość); wartość ustawiona fabrycznie wynosi 2. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

#### • Prędkość zwalniania podczas manewru zamknięcia

Ten parametr umożliwia programowanie prędkości silnika podczas fazy zwalniania ruchu podczas manewru Zamknięcia; może być ustawiany na wartość zawartą w przedziale od 1 (najniższa prędkość) do 4 (najwyższa prędkość); wartość ustawiona fabrycznie wynosi 2. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Regulacja siły

#### • Siła przy otwieraniu

Ten parametr może być ustawiany dla każdego silnika oddzielnie, na wartość zawartą w przedziale od 1 (najniższa siła) do 8 (najwyższa siła); wartość ustawiona fabrycznie wynosi 3. Funkcja umożliwia regulację najwyższej wartości siły (\*), którą silniki stosują dla skrzydeł bramy podczas manewru otwarcia, przed zadziałaniem funkcji "wykrywanie przeszkód". Jeżeli wartość prądu wymagana przez silnik przekracza ustawioną wartość, centrala przerwie manewr w toku i jeżeli to konieczne wykona krótką zmianę kierunku manewru. Programowanie parametru: wybierz silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼ i wciśnij przycisk "OK".

#### • Siła przy zamykaniu

Ten parametr może być ustawiany dla każdego silnika oddzielnie, na wartość zawartą w przedziale od 1 (najniższa siła) do 8 (najwyższa siła); wartość ustawiona fabrycznie wynosi 3. Funkcja umożliwia regulację najwyższej wartości siły (\*), którą silniki stosują dla skrzydeł bramy podczas manewru zamknięcia, przed zadziałaniem funkcji "wykrywanie przeszkód". Jeżeli wartość prądu wymagana przez silnik przekracza ustawioną wartość, centrala przerwie manewr w toku i jeżeli to konieczne zmieni kierunek manewru. Programowanie parametru: wybierz silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼ i wciśnij przycisk "OK".

(\* **Uwaga:** siła jest związana z prądem elektrycznym pobieranym przez silnik.

### Regulacja czułości

#### • Czułość przy otwieraniu

Do tego parametru może zostać przypisana wartość zawarta w przedziale od 1 (najniższa siła) do 8 (najwyższa siła); wartość ustawiona fabrycznie zależy od typu instalacji. Funkcja umożliwia ustawianie najwyższej wartości siły(\*\*), którą silnik zastosuje dla skrzydeł bramy podczas manewru otwarcia, zanim zadziała funkcja "wykrywanie przeszkód". Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

#### • Czułość przy zamykaniu

Do tego parametru może zostać przypisana wartość zawarta w przedziale od 1 (najniższa siła) do 8 (najwyższa siła); wartość ustawiona fabrycznie zależy od typu instalacji. Funkcja umożliwia ustawianie najwyższej wartości siły(\*\*), którą silniki zastosują dla skrzydeł bramy podczas manewru zamknięcia, zanim zadziała funkcja "wykrywanie przeszkód". Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

(\*\* **Uwaga:** siła jest związana z częstotliwością impulsów pochodzących z enkodera.

## Moment obrotowy startowy

### • Aktywne

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". W przypadku ustawienia tej funkcji na "ON" manewr rozpoczyna się przy najwyższych wartościach siły i prędkości, umożliwiających uzyskanie największej mocy silnika podczas fazy początkowej. Po zakończeniu fazy startu manewr jest kontynuowany siłą i prędkością ustawioną dla danego silnika przez instalatora. Ta funkcja jest użyteczna w obecności dużych tarć statycznych (śnieg lub lód), które blokują automatykę. Programowanie parametru: wybierz żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### • Czas momentu startowego

Wartość tego parametru jest wyrażona w sekundach i może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 3 sek; ustawienie fabryczne zależy do typu zastosowanego silnika. Funkcja ta umożliwia programowanie czasu trwania fazy startu na początku manewru. Programowanie parametru: wybierz żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

**Ważne** – Jeżeli funkcja "Start" jest aktywna (ON), uaktywniany jest mocny start dowolnego manewru otwarcia i zamknięcia. Jeżeli natomiast funkcja ta jest nieaktywna (OFF) i zostanie ustawiony "czas startu" różny od 0, następuje uaktywnienie mocnego startu tylko dla tych manewrów otwarcia, które rozpoczynały się od bramy całkowicie zamkniętej, a jego czas trwania jest równy ustawionej wartości czasu.

## Wstępne świecenie

### • Aktywne

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Ustawienie tej funkcji na "ON" umożliwia uaktywnienie czasu migotania, który upływa pomiędzy włączeniem lampy sygnalizacyjnej a rozpoczęciem manewru Otwarcia lub Zamknięcia. Ten czas może być regulowany i służy przekazaniu z wyprzedzeniem informacji o zagrożeniu. **Ważne** – Jeżeli funkcja ta nie jest aktywna (OFF), włączenie lampy sygnalizacyjnej zbiega się z początkiem manewru. Programowanie parametru: wybierz żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### • Wstępne świecenie - otwarcie

Parametr wyrażony w sekundach, jego wartość może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 10 sek; ustawienie fabryczne wynosi 3 sek. Funkcja ta pozwala na zaprogramowanie czasu wstępnego migotania, informującego o rychłym rozpoczęciu manewru Otwarcia. Funkcja ta jest połączona z funkcją "wstępne migotanie". Programowanie parametru: wybierz żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### • Wstępne świecenie - zamknięcie

Parametr wyrażony w sekundach, jego wartość może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 10 sek; ustawienie fabryczne wynosi 3 sek. Funkcja ta pozwala na zaprogramowanie czasu wstępnego migotania, informującego o rychłym rozpoczęciu manewru Zamknięcia. Funkcja ta jest połączona z funkcją "wstępne migotanie". Programowanie parametru: wybierz żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

## Czuwanie

### • Aktywne

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Ustawienie tej funkcji na "ON" pozwala na zmniejszenie zużycia prądu przez automatykę. Programowanie parametru: wybierz żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### • Tryb

Funkcja ta posiada 3 tryby funkcjonowania:

□ **Czuwanie – linie bezpieczeństwa** – Jeśli zostanie ustawiony ten tryb pracy, wówczas, po zakończeniu wykonywania manewru i po upływie czasu stanu czuwania (parametr możliwy do zaprogramowania w funkcji "czas oczekiwania") Centrala wyłącza nadajniki fotokomórek Bluebus oraz wszystkie diody, za wyjątkiem diody Bluebus, która zaczyna migać wolniej. **Pamiętaj** – Po odebraniu polecenia Centrala automatycznie przywraca normalne funkcjonowanie automatyk, i wychodzi ze stanu oszczędzania.

□ **Czuwanie Blue-bus** – Jeśli zostanie ustawiony ten tryb pracy, wówczas, po zakończeniu manewru i po upływie czasu stanu czuwania Centrala wyłącza wyjście Bluebus (urządzenia) oraz wszystkie diody, za wyjątkiem diody Bluebus, która zaczyna migać wolniej. **Pamiętaj** – Po odebraniu polecenia Centrala automatycznie przywraca normalne funkcjonowanie automatyki i wychodzi ze stanu oszczędzania.

□ **Czuwanie - wszystko** – Jeśli zostanie ustawiony ten tryb funkcjonowania, wówczas, po zakończeniu manewru i po upływie czasu stanu czuwania Centrala wyłączy wyjście Bluebus (urządzenia), niektóre obwody wewnętrzne oraz wszystkie diody, za wyjątkiem diody Bluebus, która zaczyna migać znacznie wolniej. **Pamiętaj** – Po odebraniu polecenia Centrala automatycznie przywraca normalne funkcjonowanie automatyki i wychodzi ze stanu oszczędzania.

Programowanie trybu: wybierz żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### • Czas zwłoki

Parametr wyrażony w sekundach, jego wartość może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 250 sek; ustawienie fabryczne wynosi 60 sek. Ta funkcja umożliwia zaprogramowanie czasu, który musi upłynąć pomiędzy zakończeniem ostatniego manewru i przejściem do trybu "stan czuwania", jeśli jest aktywna (ON). Programowanie parametru: wybierz żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

## Blokada siłownika

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Ta funkcja umożliwia zablokowanie działania automatyki poprzez ustawienie wartości "ON". W tym przypadku nie zostanie wykonany żaden rodzaj wysłanego polecenia, za wyjątkiem polecenia "Krok po kroku wysoki priorytet", "Odblokowanie", "Odblokowanie i zamknięcie" oraz "Odblokowanie i otwarcie". Programowa-

nie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Blokada przycisków centrali

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Ta funkcja umożliwi wyłączenie działania przycisków sterujących w Centrali. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Dociągnięcie

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Uaktywnienie tej funkcji (ON) powoduje tuż przed rozpoczęciem manewru otwarcia (rozpoczynając od pozycji zamkniętej bramy), uaktywnienie na krótko obu siłowników w kierunku zamknięcia, ułatwiając zwolnienie rygla zamka elektrycznego. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Wartość krótkiego cofnięcia

Ten parametr jest wyrażony w milisekundach (ms), jego wartość może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 2,5 sek; ustawienie fabryczne wynosi 1,3 sekund. Funkcja ta pozwala na zaprogramowanie czasu trwania "krótkiej zmiany kierunku" silników; następuje ona po wysłaniu polecenia "Stop" do centrali. Programowanie parametru: wybierz żadaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wciśnij przycisk "OK".

### Odpężenie przy zamknięciu

Ten parametr jest wyrażony w milisekundach (ms), jego wartość może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 1 sekund; ustawienie fabryczne wynosi 0 sekund. Funkcja ta pozwala na zaprogramowanie dla każdego silnika czasu trwania "krótkiej zmiany kierunku" po zakończeniu manewru całkowitego Zamknięcia. Programowanie odpężenia: wybierz silnik (1 lub 2) wykorzystując przyciski ◀ i ▶; następnie wybierz daną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼ i wciśnij przycisk "OK", aby wczytać tę wartość.

## Parametry zaawansowane

### Konfiguracja WEJŚĆ

Hasło to łączy polecenia dostępne i możliwe do przypisania do wejść 1 - 2 - 3, które znajdują się w Centrali sterującej automatyką. Polecenia dostępne dla każdego wejścia są opisane w Tabeli 1; natomiast kategorie poleceń oraz odpowiadające im tryby funkcjonowania są opisane w Tabeli 1a, 1b, 1c itd. **Ważne – Prawidłowe funkcjonowanie Centrali wymaga zestawienia polecenia zaprogramowanego na danym wejściu, odpowiadającej mu kategorii polecenia oraz wybranego trybu funkcjonowania.**

W celu konfiguracji wejścia należy wykonać następujące kroki

**01.** W części "Parametry zaawansowane" wybierz pozycję "Konfiguracja wejść" i następnie wejście, które chcesz zaprogramować. Wybierz żądane polecenie i zatwierdź wybór przyciskiem "OK"

**02.** Następnie, również w części "Parametry zaawansowane", wybierz pozycję "Konfiguracja poleceń" i wybierz kategorię polecenia odpowiadającą poleceniu wybranemu w kroku 01. Teraz wybierz żądany tryb funkcjonowania.

Są do dyspozycji trzy wejścia

• **Wejście 1:** Funkcja ta pozwala na zaprogramowanie Wejścia 1 i przypisanie mu jednego z wybranych poleceń wymienionych w Tabeli 1. Fabrycznie wejście 1 zostało zaprogramowane jako polecenie "krok po kroku", kategoria polecenia "krok po kroku", tryb funkcjonowania "otwarcie - stop - zamknięcie - otwarcie".

• **Wejście 2:** Funkcja ta pozwala na zaprogramowanie Wejścia 2 i przypisanie mu jednego z wybranych poleceń wymienionych w Tabeli 1. Fabrycznie wejście 2 zostało zaprogramowane jako polecenie "otwarcie", kategoria polecenia "otwarcie", tryb funkcjonowania "otwarcie - stop - otwarcie".

• **Wejście 3:** Funkcja ta pozwala na zaprogramowanie Wejścia 1 i przypisanie mu jednego z wybranych poleceń wymienionych w Tabeli 1. Fabrycznie wejście 3 zostało zaprogramowane jako polecenie "zamknięcie", kategoria polecenia "zamknięcie", tryb funkcjonowania "zamknięcie - stop - zamknięcie".

**TABELA 1: KONFIGURACJA WEJŚĆ**

POLECENIE	CATEKATEGORIA POLECENIA	OPIS
Brak polecenia		Nie wykonuje żadnego polecenia.
Krok po kroku wysoki priorytet	<u>Krok po kroku</u> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania posługując się przy tym Tabelą 1-A ("konfiguracja poleceń" > "krok po kroku" > tryb funkcjonowania ...)	Po wysłaniu polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie manewru Otwarcia, aż do uzyskania pozycji zaprogramowanej w funkcji "otwarcie częściowe 2" (Funkcje centrali > Instalacja > Położenia bramy > Furtka 2). Kolejność manewrów następuje w sekwencji ustalonej w zaprogramowanym trybie funkcjonowania. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i>
Otwarcie częściowe 1	<u>Otwarcie częściowe</u> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania posługując się przy tym Tabelą 1-B ("konfiguracja poleceń" > "częściowe otwarcie" > tryb funkcjonowania ...)	Po wysłaniu polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie manewru Otwarcia, aż do uzyskania pozycji zaprogramowanej w funkcji "otwarcie częściowe 1" (Funkcje centrali > Instalacja > Położenia bramy > Furtka 1). Kolejność

<b>Otwórz</b>	<p><b>Otwarcie</b> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania postępując się przy tym <b>Tabelą 1-C</b> (“konfiguracja poleceń” &gt; “otwarcie” &gt; tryb funkcjonowania ...)</p>	<p>manewrów następuje w sekwencji ustalonej w zaprogramowanym trybie funkcjonowania. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i></p> <p>Po wysłaniu polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie manewru Otwarcia, aż do uzyskania pozycji zaprogramowanej w funkcji “otwarcie” (Funkcje centrali &gt; Instalacja &gt; Położenia bramy &gt; Otwieranie). Kolejność manewrów następuje w sekwencji ustalonej w zaprogramowanym trybie funkcjonowania. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i></p>
<b>Zamknij</b>	<p><b>Zamknięcie</b> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania postępując się przy tym <b>Tabelą 1-D</b> (“konfiguracja poleceń” &gt; “zamknięcie” &gt; tryb funkcjonowania ...)</p>	<p>Po wysłaniu tego polecenia Centrala powoduje wykonanie manewru Zamknięcia aż do mechanicznych ograniczników krańcowych. Kolejność manewrów następuje w sekwencji ustalonej w zaprogramowanym trybie funkcjonowania. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i></p>
<b>Stop</b>		<p>Po wysłaniu tego polecenia Centrala stopniowo przerywa w krótkim czasie (nie natychmiast) trwający manewr. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i></p>
<b>Zespół mieszkalny</b>		<p>Po wysłaniu tego polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie manewru Otwarcia (nie można go przerwać!) w sekwencji “otwarcie - otwarcie”, aż do uzyskania pozycji zaprogramowanej w funkcji “otwarcie” (Funkcje centrali &gt; Instalacja &gt; Położenia bramy &gt; Otwieranie). <b>Uwaga</b> – Jeżeli po uzyskaniu tej pozycji w następstwie tego polecenia, zostanie wysłane inne, automatyka wykona manewr zamknięcia. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i></p>
<b>Krok po kroku wysoki priorytet</b>	<p><b>Krok po kroku</b> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania postępując się przy tym <b>Tabelą 1-A</b> (“konfiguracja poleceń” &gt; “krok po kroku” &gt; tryb funkcjonowania ...)</p>	<p>Po wysłaniu polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie manewru następującego po tym, który został wykonany poprzednio (lub jest jeszcze w toku), zgodnie z porządkiem manewrów przewidzianych w sekwencji zaprogramowanego trybu funkcjonowania. <b>Ważne</b> – To polecenie zostanie wykonane również, jeśli w Centrali zostało ustawione polecenie “zablokowanie” (patrz Tabela 1). <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i></p>
<b>Otwarcie częściowe 2</b>	<p><b>Otwarcie częściowe</b> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania postępując się przy tym <b>Tabelą 1-B</b> (“konfiguracja poleceń” &gt; “otwarcie częściowe” &gt; tryb funkcjonowania ...)</p>	<p>Po wysłaniu polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie manewru Otwarcia, aż do uzyskania pozycji zaprogramowanej w funkcji “otwarcie częściowe 2” (Funkcje centrali &gt; Instalacja &gt; Położenia bramy &gt; Furtka 2). Kolejność manewrów następuje w sekwencji ustalonej w zaprogramowanym trybie funkcjonowania. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i></p>
<b>Otwarcie częściowe 3</b>	<p><b>Otwarcie częściowe</b> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania postępując się przy tym <b>Tabelą 1-B</b> (“konfiguracja poleceń” &gt; “otwarcie częściowe” &gt; tryb funkcjonowania ...)</p>	<p>Po wysłaniu polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie manewru Otwarcia, aż do uzyskania pozycji zaprogramowanej w funkcji “otwarcie częściowe 3” (Funkcje centrali &gt; Instalacja &gt; Położenia bramy &gt; Furtka 3). Kolejność manewrów następuje w sekwencji ustalonej w zaprogramowanym trybie funkcjonowania. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i></p>
<b>Otwórz i zablokuj</b>	<p><b>Otwarcie</b> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania postępując się przy tym <b>Tabelą 1-C</b> (“konfiguracja poleceń” &gt; “otwarcie” &gt;</p>	<p>Po wysłaniu polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie manewru Otwarcia, aż do uzyskania pozycji zaprogramowanej w funkcji “otwarcie” (Funkcje centrali &gt; Instalacja &gt; Poło-</p>

	tryb funkcjonowania ...)	zenia bramy > Otwieranie). Po dotarciu do mechanicznych ograniczników położenia automatyka zostanie zablokowana. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i>
<b>Zamknij i zablokuj</b>	<b>Zamknięcie</b> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania postępując się przy tym <b>Tabelą 1-D</b> (“konfiguracja poleceń” > “zamknięcie” > tryb funkcjonowania ...)	Po wysłaniu tego polecenia Centrala powoduje wykonanie manewru Zamknięcia aż do mechanicznych ograniczników zamknięcia. Po dotarciu do mechanicznych ograniczników automatyka zostanie zablokowana. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i>
<b>Zablokuj</b>		Po wydaniu tego polecenia Centrala blokuje się i nie wykonuje żadnego polecenia za wyjątkiem poleceń “Krok po kroku wysoki priorytet”, “Odblokuj”, “Odblokuj i zamknij” oraz “Odblokuj i otwórz”. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i>
<b>Odblokuj</b>		Po wysłaniu tego polecenia Centrala odblokuje się przechodząc ponownie do zwykłego trybu funkcjonowania (mogą zostać wykonane wszystkie wysłane polecenia). <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i>
<b>Światelko nocne z timerem</b>		To polecenie umożliwia aktywację światelka nocnego, które może zostać zaprogramowane na wyjściach 1, 2 i 3. Światelko nocne pozostaje aktywne na czas zaprogramowany w funkcji “czas światelka nocnego” (Funkcje centrali > Parametry zaawansowane > Konfiguracja wyjść > Czas oświetlenia). <b>Pamiętaj</b> – Kiedy światelko nocne jest aktywne, po wysłaniu po raz kolejny polecenia “światelko nocne z timerem”, odliczanie czasu zaprogramowanego w funkcji “Czas oświetlenia” rozpocznie się na nowo. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i>
<b>Światelko nocne Włączone/Wyłączone</b>		Polecenie to pozwala na aktywowanie i dezaktywowanie światelka nocnego, które może być programowane na Wyjściach 1, 2 i 3. <b>UWAGA!</b> – Zgaśnięcie światelka nocnego następuje w trybie automatycznym, jeśli timer osiągnie czas zaprogramowany w funkcji “czas światelka nocnego” (Funkcje centrali > Parametry zaawansowane > Konfiguracja wyjść > Czas oświetlenia). <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i>
<b>Stop awaryjny</b>	<b>Stop</b> zaprogramuj wybrany tryb funkcjonowania postępując się przy tym <b>Tabelą 1-E, 1-F</b> (“konfiguracja poleceń” > “stop” > tryb funkcjonowania ...)	Po wysłaniu tego polecenia Centrala zatrzymuje w trybie natychmiastowym manewr w toku i nakazuje automatyce wykonanie ustawionego trybu funkcjonowania. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie zamknięte.</i>
<b>Otwarcie zespół mieszkalny</b>		Po wysłaniu polecenia Centrala nakazuje automatyce wykonanie pełnego manewru Otwarcia, aż do uzyskania pozycji zaprogramowanej w funkcji “otwarcie” (Funkcje centrali> instalacja> pozycje> otwarcie). Manewru nie można zatrzymać sygnałami z pilota. <b>Uwaga</b> – To polecenie jest użyteczne w przypadku korzystania z fotokomórek sterujących lub pętli magnetycznej. <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.</i>
<b>Fotokomórki</b> Funkcja zabezpieczająca		Po wysłaniu tego polecenia podczas manewru zamknięcia centrala przerywa trwający manewr i zmienia kierunek ruchu (na otwieranie). <i>Wejście skonfigurowane jako normalnie zamknięte.</i>

**Fotokomórka 1**

Funkcja zabezpieczająca

**Fotokomórka 2**

Funkcja zabezpieczająca

**Odblokuj i otwórz****Odblokuj i zamknij****Uaktywnienie automatycznego otwarcia****Anulowanie automatycznego otwarcia**

Po wysłaniu tego polecenia podczas manewru zamknięcia centrala przerywa trwający manewr i zmienia kierunek (na otwieranie).

Po wysłaniu tego polecenia podczas manewru otwarcia centrala przerywa trwający manewr i po zakończeniu alarmu wznawia manewr.

*Wejście skonfigurowane jako normalnie zamknięte.*

Po wysłaniu tego polecenia podczas manewru otwarcia centrala przerywa trwający manewr i zmienia kierunek (na zamykanie).

*Wejście skonfigurowane jako normalnie zamknięte.*

Po wysłaniu tego polecenia Centrala odblokuje się (zostaje przywrócone jej zwykłe funkcjonowanie) i nakazuje automatyce wykonanie manewru Otwarcia.

*Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.*

Po wysłaniu tego polecenia Centrala odblokuje się (zostaje przywrócone jej zwykłe funkcjonowanie) i nakazuje automatyce wykonanie manewru zamknięcia.

*Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.*

Z pomocą tego polecenia uaktywniana jest funkcja fotokomórek sterujących bluebus (to jest tych, które wywołują otwarcie bramy, po ich przecięciu) oraz wejść skonfigurowanych w trybie "otwarcie zespół mieszkalny" Pamiętaj – Fabrycznie funkcja jest ustawiona jako aktywna. Na przykład, jeśli to polecenie będzie aktywne, gdy zadziałają fotokomórki sterujące, Centrala nakaże automatyce wykonanie manewru Otwarcia.

*Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.*

Polecenie to pozwala na dezaktywowanie opisanego powyżej trybu "aktywacja automatycznego otwarcia".

*Wejście skonfigurowane jako normalnie otwarte.*

**Konfiguracja POLECEŃ**

Hasło to łączy **kategorie poleceń**, które mogą być przypisane do **wejść 1 - 2 - 3** (spis dostępnych poleceń znajdziesz w sekcji "konfiguracja wejść - Tabela 1"). Każda kategoria polecenia posiada różne tryby funkcjonowania, opisane w jednej z **tabel** (1-A, 1-B, itd.):

**Krok po kroku**

W tej kategorii poleceń jest możliwe wybranie jednego z trybów funkcjonowania opisanych w **Tabeli 1-A**.

**TABELA 1-A: KONFIGURACJA POLECEŃ**

TRYB FUNKCJONOWANIA	OPIS
Otwarcie - stop - zamknięcie - stop	Jest wykonywane w opisanej kolejności.
Otwarcie - stop - zamknięcie - otwarcie	<b>Tryb funkcjonowania ustawiony fabrycznie (Wejście 1 - polecenie "krok po kroku")</b> . Jest wykonywane w opisanej kolejności.
Otwarcie - zamknięcie - otwarcie - zamknięcie	Jest wykonywane w opisanej kolejności.
Krok po kroku zespół mieszkalny 1	Jest wykonywane w kolejności " <b>otwarcie - otwarcie</b> " aż do uzyskania pozycji maksymalnego otwarcia. Jeżeli po uzyskaniu tej pozycji zostanie wysłane inne polecenie, centrala wykona manewr zamknięcia.
Krok po kroku zespół mieszkalny 2	Jest wykonywane w kolejności " <b>otwarcie - otwarcie</b> " aż do uzyskania pozycji maksymalnego otwarcia. Jeżeli po uzyskaniu tej pozycji zostanie wysłane inne polecenie, centrala wyko-

---

**Krok po kroku 2**

---

---

**W obecności użytkownika**

---

---

**Tryb "przemysłowy"**

---

na manewr zamknięcia. Jeśli wysyłając polecenie przytrzymasz przycisk nadajnika wciśnięty przez ponad 2 sekundy, centrala wykona polecenie Stop.

Jest wykonywane w kolejności "otwarcie - stop - zamknięcie - otwarcie". **Ważne** – Jeżeli wysłane polecenie będzie aktywne przez ponad 2 sekundy, centrala uaktywni manewr polecenia "otwarcie częściowe 1" (konfiguracja wejść > Tabela 1).

Manewr Otwarcia lub Zamknięcia jest wykonywany wyłącznie przy wciśniętym przycisku nadajnika (w obecności użytkownika).

Centrala pracuje w trybie: "otwarcie w trybie półautomatycznym – zamknięcie w obecności użytkownika".

**Otwarcie częściowe**

W tej kategorii poleceń jest możliwe wybranie jednego z trybów funkcjonowania opisanych w Tabeli 1-B.

**TABELA 1-B: KONFIGURACJA POLECEŃ**

TRYB FUNKCJONOWANIA	OPIS
Otwarcie - stop - zamknięcie - stop	Tryb funkcjonowania ustawiony fabrycznie. Jest wykonywane w opisanej kolejności.
Otwarcie - stop - zamknięcie - otwarcie	Jest wykonywane w opisanej kolejności.
Otwarcie - zamknięcie - otwarcie - zamknięcie	Jest wykonywane w opisanej kolejności.
Krok po kroku zespół mieszkalny 1	Jest wykonywane w kolejności "Otwarcie częściowe - Otwarcie częściowe" aż do uzyskania położenia zaprogramowanego w funkcji "Otwarcie częściowe"; jeżeli po uzyskaniu tego położenia zostanie wysłane inne polecenie, centrala wykona manewr zamknięcia.
Krok po kroku zespół mieszkalny 2	Jest wykonywane w kolejności "Otwarcie częściowe - Otwarcie częściowe" aż do uzyskania położenia zaprogramowanego w funkcji "Otwarcie częściowe"; jeżeli po uzyskaniu tego położenia zostanie wysłane inne polecenie, centrala wykona manewr zamknięcia. <b>Ważne</b> – Jeśli wysyłając polecenie przytrzymasz przycisk nadajnika wciśnięty przez ponad 2 sekundy, centrala wykona polecenie Stop.
W obecności użytkownika	Zostanie wykonany manewr "Otwarcie częściowe" lub "Zamknięcie" wyłącznie, jeśli polecenie będzie nadal aktywne w obecności użytkownika.
Tryb "przemysłowy"	Automatyka działa w trybie: "otwarcie w trybie półautomatycznym – zamknięcie w obecności użytkownika".

**Otwarcie**

W tej kategorii poleceń jest możliwe wybranie jednego z trybów funkcjonowania opisanych w Tabeli 1-C.

**TABELA 1-C: KONFIGURACJA POLECEŃ**

TRYB FUNKCJONOWANIA	OPIS
Otwarcie - stop - otwarcie	Tryb funkcjonowania ustawiony fabrycznie (Wejście 2 - polecenie "otwarcie"). Jest wykonywane w opisanej kolejności.
Otwarcie zespół mieszkalny 1	Jest wykonywane w kolejności "otwarcie - otwarcie".
Otwarcie zespół mieszkalny 2	Jest wykonywane w kolejności "otwarcie - otwarcie". <b>Ważne</b> – Jeśli wysyłając polecenie przytrzymasz przycisk nadajnika wciśnięty przez ponad 2 sekundy, centrala wykonuje polecenie Stop.
Otwarcie w obecności operatora	Manewr Otwarcia jest wykonywany wyłącznie przy wciśniętym przycisku nadajnika (w obecności operatora).
Tryb "przemysłowy"	Automatyka działa w trybie: "otwarcie w trybie półautomatycznym - zamknięcie w obecności operatora".

## Zamknięcie

W tej kategorii poleceń jest możliwe wybranie jednego z trybów funkcjonowania opisanych w Tabeli 1-D.

**TABELA 1-D: KONFIGURACJA POLECEŃ**

TRYB FUNKCJONOWANIA	OPIS
Zamknięcie - stop - zamknięcie	Kolejność ustawiona fabrycznie (Wejście 3 - polecenie "zamknięcie"). Jest wykonywane w opisanej kolejności.
Zamknięcie zespół mieszkalny 1	Jest wykonywane w kolejności "zamknięcie - zamknięcie".
Zamknięcie zespół mieszkalny 2	Jest wykonywane w kolejności "zamknięcie - zamknięcie". <b>Ważne</b> – Jeśli wysyłając polecenie przytrzymasz przycisk nadajnika wciśnięty przez ponad 2 sekundy, centrala aktywuje polecenie Stop.
Otwarcie w obecności operatora	Manewr Zamknięcia jest wykonywany wyłącznie przy wciśniętym przycisku nadajnika (w obecności operatora
Tryb "przemysłowy"	Automatyka działa w trybie "otwieranie w trybie półautomatycznym – zamykanie w obecności operatora".

## Stop awaryjny podczas manewru otwierania

W tej kategorii poleceń jest możliwe wybranie jednego z trybów funkcjonowania opisanych w Tabeli 1-E.

**TABELA 1-E: KONFIGURACJA POLECEŃ**

TRYB FUNKCJONOWANIA	OPIS
Stop	W przypadku ustawionego tego trybu funkcjonowania, po odebraniu tego polecenia Centrala natychmiast przerywa wykonywany manewr Otwarcia.
Stop i krótkie odwrócenie ruchu	<b>Tryb funkcjonowania ustawiony fabrycznie.</b> Po odebraniu tego polecenia Centrala natychmiast przerywa wykonywany manewr Otwarcia i powoduje krótkie odwrócenie ruchu w przeciwnym kierunku (Zamknięcie).

## Stop awaryjny podczas manewru zamykania

W tej kategorii poleceń jest możliwe wybranie jednego z trybów funkcjonowania opisanych w Tabeli 1-F.

**TABELA 1-F: KONFIGURACJA POLECEŃ**

TRYB FUNKCJONOWANIA	OPIS
Stop	Po odebraniu tego polecenia Centrala natychmiast przerywa wykonywany manewr Zamknięcia.
Stop i krótkie odwrócenie ruchu	<b>Tryb funkcjonowania ustawiony fabrycznie.</b> Po odebraniu tego polecenia Centrala natychmiast przerywa wykonywany manewr Zamknięcia i powoduje krótkie odwrócenie ruchu w przeciwnym kierunku (Otwarcie).



## Konfiguracja WYJŚĆ

Hasło to łączy funkcje dostępne i możliwe do przypisania do Wyjść 1 (flash) - 2 - 3, które znajdują się w Centrali sterującej automatyką. Każde Wyjście posiada różne funkcje opisane w jednej z tabel (Tabela 2, Tabela 3, itd.):

### Wyjście 1 (Flash)

W tym wyjściu jest możliwe wybranie jednej z funkcji opisanych w Tabeli 2.

**TABELA 2: KONFIGURACJA WYJŚĆ**

FUNKCJA	OPIS
<b>kob</b> (= kontrolka otwartej bramy)	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka zatrzymana w pozycji maksymalnego Zamknięcia; <b>wolne migotanie</b> = automatyka wykonuje manewr Otwarcia; <b>szybkie migotanie</b> = automatyka wykonuje manewr Zamknięcia; <b>kontrolka stale zapalona</b> = automatyka zatrzymana w pozycji odmiernej od maksymalnego Zamknięcia; Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>brama otwarta</b>	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zapalona</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Otwarcia; <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka w innych pozycjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>brama zamknięta</b>	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zapalona</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Zamknięcia. <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka w innych pozycjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>kontrolka konserwacji</b>	Zaprogramowana kontrolka informuje o liczbie wykonanych manewrów, powiadamiając tym samym o ewentualnej konieczności przeprowadzenia prac konserwacyjnych instalacji: <b>kontrolka zapalona przez 2 sekundy na początku manewru Otwarcia</b> = liczba wykonanych manewrów nie przekracza 80% ilości manewrów zaprogramowanych do przeglądu. <b>kontrolka migająca podczas wykonywania całego manewru</b> = liczba wykonanych manewrów pomiędzy 80% a 100%; <b>kontrolka stale migająca</b> = liczba wykonanych manewrów przekroczyła 100%. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>lampa ostrzegawcza</b>	Ta funkcja umożliwi lampie ostrzegawczej zasygnalizowanie wykonywanego manewru przy pomocy regularnego migania (0,5 sekundy zapalona; 0,5 sekundy zgaszona). Wyjście aktywne 12 Vps / max 21 W
<b>światelko nocne</b>	Funkcja typu ON/OFF. <b>Ważne</b> – Światelko nocne nie posiada timera, w związku z tym, ze względów bezpieczeństwa zalecane jest wykorzystanie odpowiedniej lampy, która wytrzyma ciepło emitowanego przez żarówkę światła. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>zamek elektryczny 1</b>	Jeśli funkcja ta zostanie zaprogramowana, podczas wykonywania manewru Otwarcia aktywuje się zamek elektryczny, na czas równy czasowi zaprogramowanemu w funkcji "Konfiguracja wyjść - Czas elektrozamka" Wyjście aktywne 12 Vpp / max 15 VA
<b>przyssawka 1</b>	Jeśli funkcja ta zostanie zaprogramowana, przyssawka uaktywnia się, kiedy automatyka znajduje się w pozycji maksymalnego Zamknięcia. <b>Uwaga</b> – Przyssawka jest nieaktywna w pozostałych sytuacjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

## sygnalizator świetlny - światło czerwone

---

## sygnalizator świetlny - światło zielone

---

## kanał radiowy nr 1

---

## kanał radiowy nr 2

---

## kanał radiowy nr 3

---

## kanał radiowy nr 4

---

Funkcja ta informuje o funkcjonowaniu automatyki w poszczególnych fazach manewru Zamknięcia:

**wolne migotanie** = manewr Zamknięcia w toku;

**światło stałe** = automatyka w pozycji maksymalnego Zamknięcia;

**światło zgaszone** = automatyka w innych pozycjach.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

---

Funkcja ta informuje o funkcjonowaniu automatyki w poszczególnych fazach manewru Otwarcia:

**wolne migotanie** = manewr Otwarcia w toku;

**światło stałe** = automatyka w pozycji maksymalnego Otwarcia;

**światło zgaszone** = automatyka w innych pozycjach.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

---

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash), wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

---

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash) wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

---

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash), wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

---

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash), wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

## Wyjście 2 (zamek elektryczny)

W tym wyjściu jest możliwe wybranie jednej z funkcji opisanych w Tabeli 3.

**TABELA 3: KONFIGURACJA WYJŚĆ**

FUNKCJA	OPIS
<b>kob</b> (= kontrolka otwartej bramy)	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka zatrzymana w pozycji maksymalnego Zamknięcia; <b>wolne migotanie</b> = automatyka wykonuje manewr Otwarcia; <b>szybkie migotanie</b> = automatyka wykonuje manewr Zamknięcia; <b>kontrolka stale zapalona</b> = automatyka zatrzymana w pozycji odmiennej od maksymalnego Zamknięcia; Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>brama otwarta</b>	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zapalona</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Otwarcia; <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka w innych pozycjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>brama zamknięta</b>	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zapalona</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Zamknięcia. <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka w innych pozycjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>kontrolka konserwacji</b>	Zaprogramowana kontrolka informuje o liczbie wykonanych manewrów, powiadamiając tym samym o ewentualnej konieczności przeprowadzenia prac konserwacyjnych instalacji: <b>kontrolka zapalona przez 2 sekundy na początku manewru Otwarcia</b> = liczba wykonanych manewrów nie przekracza 80%. <b>kontrolka migająca podczas wykonywania manewru</b> = liczba wykonanych manewrów pomiędzy 80% a 100%; <b>kontrolka stale migająca</b> = liczba wykonanych manewrów przekroczyła 100%. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>lampa ostrzegawcza</b>	Ta funkcja umożliwi lampie ostrzegawczej zasygnalizowanie wykonywanego manewru przy pomocy regularnego migania (0,5 sekund zapalona; 0,5 sekund zgaszona). Wyjście aktywne 12 Vps / max 21 W
<b>światelko nocne</b>	Funkcja typu ON/OFF. <b>Ważne</b> – Światelko nocne nie posiada timera, w związku z tym, ze względów bezpieczeństwa, zalecane jest wykorzystanie odpowiedniej lampy, która wytrzyma ciepło emitowanego światła. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>zamek elektryczny 1</b>	Jeśli funkcja ta zostanie zaprogramowana, podczas wykonywania manewru Otwarcia aktywuje się zamek elektryczny, na czas równy czasowi zaprogramowanemu w funkcji “Konfiguracja wyjść – Czas elektrozamka” Wyjście aktywne 12 Vpp / max 15 VA
<b>przyssawka 1</b>	Jeśli funkcja ta zostanie zaprogramowana, przyssawka uaktywnia się, kiedy automatyka znajduje się w pozycji maksymalnego Zamknięcia. <b>Uwaga</b> – Przyssawka jest nieaktywna w pozostałych sytuacjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>sygnalizator świetlny - światło czerwone</b>	Funkcja ta informuje o funkcjonowaniu automatyki w poszczególnych fazach manewru Zamknięcia: <b>wolne migotanie</b> = manewr Zamknięcia w toku; <b>światło stałe</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Zamknięcia;

---

**sygnalizator świetlny - światło zielone**

---

---

**kanał radiowy nr 1**

---

---

**kanał radiowy nr 2**

---

---

**kanał radiowy nr 3**

---

---

**kanał radiowy nr 4**

---

**światło zgaszone** = automatyka w innych pozycjach.  
Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

Funkcja ta informuje o funkcjonowaniu automatyki w poszczególnych fazach manewru Otwarcia:

**wolne migotanie** = manewr Otwarcia w toku;

**światło stałe** = automatyka w pozycji maksymalnego Otwarcia;

**światło zgaszone** = automatyka w innych pozycjach.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash) wówczas będzie się ono aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash) wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash) wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie). **OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash) wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

### Wyjście 3 (sca)

W tym wyjściu jest możliwe wybranie jednej z funkcji opisanych w Tabeli 4.

**TABELA 4: KONFIGURACJA WYJŚĆ**

FUNKCJA	OPIS
<b>kob</b> (= kontrolka otwartej bramy)	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Zamknięcia; <b>wolne migotanie</b> = automatyka wykonuje manewr Otwarcia; <b>szybkie migotanie</b> = automatyka wykonuje manewr Zamknięcia; <b>kontrolka stale zapalona</b> = automatyka zatrzymana w pozycji odmiennej od maksymalnego Zamknięcia; Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>brama otwarta</b>	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zapalona</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Otwarcia; <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka w innych pozycjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 10 W
<b>brama zamknięta</b>	Zaprogramowana kontrolka sygnalizuje stany funkcjonowania Centrali sterującej: <b>kontrolka zapalona</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Zamknięcia. <b>kontrolka zgaszona</b> = automatyka w innych pozycjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 10 W
<b>kontrolka konserwacji</b>	Zaprogramowana kontrolka informuje o liczbie wykonanych manewrów, powiadamiając tym samym o ewentualnej konieczności przeprowadzenia prac konserwacyjnych instalacji: <b>kontrolka zapalona przez 2 sekundy na początku manewru Otwarcia</b> = liczba wykonanych manewrów nie przekracza 80%. <b>kontrolka migająca podczas wykonywania manewru</b> = liczba wykonanych manewrów pomiędzy 80% a 100%; <b>kontrolka stale migająca</b> = liczba wykonanych manewrów przekroczyła 100%. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>światelko nocne</b>	Funkcja typu ON/OFF. <b>Ważne</b> – Światelko nocne nie posiada timera, w związku z tym, ze względów bezpieczeństwa zalecane jest wykorzystanie odpowiedniej lampy, która wytrzyma ciepło emitowanego światła. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>przyssawka 1</b>	Jeśli funkcja ta zostanie zaprogramowana, przyssawka uaktywnia się, kiedy automatyka znajduje się w pozycji maksymalnego Zamknięcia. <b>Uwaga</b> – Przyssawka jest nieaktywna w pozostałych sytuacjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>sygnalizator świetlny - światło czerwone</b>	Funkcja ta informuje o funkcjonowaniu automatyki w poszczególnych fazach manewru Zamknięcia: <b>wolne migotanie</b> = manewr Zamknięcia w toku; <b>światło stałe</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Zamknięcia; <b>światło zgaszone</b> = automatyka w innych pozycjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>sygnalizator świetlny - światło zielone</b>	Funkcja ta informuje o funkcjonowaniu automatyki w poszczególnych fazach manewru Otwarcia: <b>wolne migotanie</b> = manewr Otwarcia w toku; <b>światło stałe</b> = automatyka w pozycji maksymalnego Otwarcia; <b>światło zgaszone</b> = automatyka w innych pozycjach. Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W
<b>kanal radiowy nr 1</b>	Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyj-

---

**kanal radiowy nr 2**

---

**kanal radiowy nr 3**

---

**kanal radiowy nr 4**

ścia 1 (flash) wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

---

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash) wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

---

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash), wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

---

Jeśli ten kanał radiowy zostanie ustawiony dla konfiguracji wyjścia 1 (flash), wówczas będzie się ono każdorazowo aktywowało po wysłaniu polecenia z zastosowaniem nadajnika. Funkcja ta jest przydatna, jeśli w instalacji, którą sterujemy z zastosowaniem jednego nadajnika zostaną zainstalowane urządzenia zewnętrzne (na przykład dodatkowe oświetlenie).

**OSTRZEŻENIE** – Jeśli ten kanał radiowy w odbiorniku centrali jest już zajęty przez wczytane wcześniej polecenie, wówczas po aktywacji kanału nadajnikiem, centrala będzie aktywowała wyłącznie zaprogramowane wyjście, ignorując polecenie skierowane do silnika.

Wyjście aktywne 24 Vps / max 4 W

### **Czas elektrozamka**

Parametr wyrażony w sekundach, jego wartość może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 10 sek; ustawienie fabryczne wynosi 2 sek. Ta funkcja umożliwia programowanie czasu uaktywniania zamka elektrycznego po rozpoczęciu manewru otwierania (rozpoczynając od pozycji zamkniętej bramy).

### **Czas oświetlenia**

Parametr wyrażony w sekundach, jego wartość może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 250 sek; ustawienie fabryczne wynosi 60 sek. Ta funkcja umożliwia programowanie żądanego czasu, w ciągu którego światło nocne będzie się świecić.

## **DIAGNOSTYKA**

### **Wejścia / wyjścia**

Funkcja ta pozwala na wizualizację stanu funkcjonowania wszystkich wejść i wyjść znajdujących się w Centrali. Funkcje wejść i wyjść zostały opisane w Tabeli 5.

**TABELA 5: DIAGNOSTYKA wejść / wyjść**

<b>PARAMETR</b>	<b>OPIS</b>
<b>Diagnoza 1 - IN</b>	
<b><u>WEJŚCIA RADIOWE (Włączone / Wyłączone):</u></b>	
Kanał 1	Wskazuje, kiedy kanał 1 odbiornika radiowego jest aktywny.
Kanał 2	Wskazuje, kiedy kanał 2 odbiornika radiowego jest aktywny.
Kanał 3	Wskazuje, kiedy kanał 3 odbiornika radiowego jest aktywny.
Kanał 4	Wskazuje, kiedy kanał 4 odbiornika radiowego jest aktywny.
<b><u>SZEREGOWE WEJŚCIA RADIOWE</u></b>	Informuje, kiedy Centrala otrzymuje polecenie szeregowo od odbiornika radiowego za pośrednictwem magistrali BusT4; minimalna ilość tych poleceń - 1 a maksymalna ilość - 15.
<b><u>PRZYCISKI CENTRALI:</u></b>	
nr 1 (Key 1)	Wskazuje, kiedy zostanie wciśnięty przycisk 1 (= OPEN) na Centrali.
nr 2 (Key 2)	Wskazuje, kiedy zostanie wciśnięty przycisk 2 (= STOP) na Centrali.
nr 3 (Key 3)	Wskazuje, kiedy zostanie wciśnięty przycisk 3 (= CLOSE) na Centrali.
<b><u>STAN WEJŚĆ:</u></b>	
wejście 1 (Inp.1 PP)	Wskazuje, kiedy wejście 1 jest aktywne.
wejście 2 (Inp.2 PP)	Wskazuje, kiedy wejście 2 jest aktywne.
wejście 3 (Inp.3 PP)	Wskazuje, kiedy wejście 3 jest aktywne.
wejście Stop (Inp. ALT)	Wskazuje, kiedy wejście stop jest aktywne.
<b><u>KONFIGURACJA STOP (State ALT)</u></b>	Informuje, jaki typ podłączenia znajduje się na wejściu Stop. Możliwe są następujące typy podłączeń: nieskonfigurowane; NC; NO; 1 listwa rezystancyjna 8K2; 2 listwy rezystancyjne 8K2; poza zakresem.
<b><u>PRÓG MANEWRU (Manoeuvre threshold):</u></b>	Informuje, jaki jest stan funkcjonowania ogranicznika manewrów; może osiągać następujące poziomy: <b>1. poziom:</b> OK; <b>2. poziom:</b> PRÓG 1; manewr rozpoczyna się z 2 sek. opóźnieniem <b>3. poziom:</b> PRÓG 2; manewr rozpoczyna się z 5 sek. opóźnieniem <b>4. poziom:</b> ALARM SILNIKA; manewr możliwy tylko z przytrzymaniem przycisku sterującego (tryb manualny).
<b><u>8 OSTATNICH MANEWRÓW</u></b>	Informuje o ewentualnych anomaliach, które mogą wystąpić podczas zwykłego funkcjonowania automatyki. Wizualizacja obejmuje 8 ostatnich manewrów.
<b><u>AUTOMATYCZNE OTWARCIE</u></b>	Informuje, czy funkcja jest aktywna.

## Diagnoza 1 - OUT

### **OGÓLNE DANE:**

Stan czuwania (Stand by)

### **ZASILANIE (Power supply):**

### **BŁĘDY PAMIĘCI:**

Funkcje

Bluebus (Err: Bluebus)

Pozycje (Err: positions)

### **STAN ENKODERA:**

Wejście M1 (Encoder inp. m1)

Wejście M2 (Encoder inp. m2)

### **WYJŚCIA:**

Wyjście 1 (Out 1)

Wyjście 2 (Out 2)

Wyjście 3 (Out 3)

Wyjście M1 (Out m1)

Wyjście M2 (Out m2)

### **ALARMY:**

Przeciążenie wyjścia 1 (Out 1 overload)

Przeciążenie wyjścia 2 (Out 2 overload)

Przeciążenie wyjścia 3 (Out 3 overload)

Informuje, kiedy automatyka znajduje się w stanie czuwania.

Wskazuje typ źródła prądu wykorzystywany przez automatykę: sieć elektryczna (120/230 Vpp) lub akumulator awaryjny (24 Vps)

Informuje o ewentualnych błędach we wczytanych danych, dotyczących funkcji programowalnych z pomocą Oview.

Informuje o ewentualnych błędach we wczytanych danych, odnoszących się do konfiguracji urządzeń podłączonych do wejścia bluebus.

Informuje o ewentualnych błędach we wczytanych danych, dotyczących pozycji.

Informuje, kiedy wejście enkodera 1 jest aktywne.

Informuje, kiedy wejście enkodera 2 jest aktywne.

Informuje, kiedy wyjście 1 jest aktywne. **Uwaga** – Obecność napięcia 12/24 Vps.

Informuje, kiedy wyjście 2 jest aktywne. **Uwaga** – Obecność napięcia 12/24 Vps.

Informuje, kiedy wyjście 3 jest aktywne. **Uwaga** – Obecność napięcia 24 Vps.

Informuje, kiedy silnik 1 pracuje.

Informuje, kiedy silnik 2 pracuje.

Informuje o przeciążeniu elektrycznym lub zwarciu na wyjściu 1.

Informuje o przeciążeniu elektrycznym lub zwarciu na wyjściu 2.

Informuje o przeciążeniu elektrycznym lub zwarciu na wyjściu 3.

## Pozostałe parametry

Funkcja ta pozwala na wizualizację stanu niektórych parametrów mierzonych przez Centralę. Parametry zostały opisane w Tabeli 6.

**TABELA 6: DIAGNOSTYKA pozostałe parametry**

PARAMETR	OPIS
<b>Diagnoza 2</b>	
<b><u>RÓŻNE PARAMETRY:</u></b>	
Światelko nocne (Courtesy light)	Dotyczy timera wyłączającego światelko nocne.
Czas trwania przerwy (Pause time)	Dotyczy timera odliczającego czas trwania przerwy pomiędzy dwoma manewrami.
Temperatura (Temperature)	Dotyczy temperatury silnika mierzonej przez centralę.
Napięcie urządzeń (Service voltage)	Dotyczy napięcia dostarczanego do urządzeń zewnętrznych.
Średni prąd magistrali Bus (Bus average current)	Dotyczy wartości prądu pobieranego przez urządzenia podłączone do wyjścia bluebus. Wartość podawana jest w procentach.
<b><u>SILNIK 1:</u></b>	
Moment obrotowy (Torque m1)	Wskazuje wartość momentu obrotowego w silniku 1 podczas wykonywania manewru; wartość podawana w procentach.
Napięcie (Voltage m1)	Wskazuje średnią wartość napięcia, które zostanie dostarczone przez silnik 1 podczas wykonywania manewru; wartość podawana w procentach.
Pozycja (Encoder status m1)	Wskazuje rzeczywistą pozycję enkodera przypisaną dla silnika 1; wartość podawana w procentach.
<b><u>SILNIK 2:</u></b>	
Moment obrotowy (Torque m1)	Wskazuje wartość momentu obrotowego w silniku 2 podczas wykonywania manewru; wartość podawana w procentach.



Napięcie (Voltage m1)

Wskazuje średnią wartość napięcia, które zostanie dostarczone przez silnik 2 podczas wykonywania manewru; wartość podawana w procentach.

Pozycja (Encoder status m1)

Wskazuje rzeczywistą pozycję enkodera przypisaną dla silnika 2; wartość podawana w procentach.

### Diagnostyka urządzeń bluebus

Funkcja ta pozwala na wizualizację typu urządzenia, stanu pracy i konfiguracji urządzeń podłączonych do wyjścia Bluebus. Parametry te zostały opisane w Tabeli 7.

**TABELA 7: DIAGNOSTYKA urządzeń bluebus**

PARAMETR	OPIS
<b>Bluebus</b>	
<b>FOTOKOMÓRKI:</b>	
FOTOKOMÓRKA 1 (PHOTO)	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
FOTOKOMÓRKA II (PHOTO II)	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
FOTOKOMÓRKA 1 (PHOTO 1)	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
FOTOKOMÓRKA 1 II (PHOTO 1 II)	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
FOTOKOMÓRKA 2 (PHOTO 2)	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
FOTOKOMÓRKA 2 II (PHOTO 2 II)	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
FOTOKOMÓRKA 3 (PHOTO 3)	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
FOTOKOMÓRKA OTWÓRZ	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka sterująca, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
FOTOKOMÓRKA OTWÓRZ II	Informuje, czy w instalacji występuje fotokomórka sterująca, jaki jest jej stan pracy oraz czy została prawidłowo wczytana do Centrali.
<b>POLECENIA:</b>	
POLECENIE 1	Informuje, czy w instalacji występuje urządzenie sterujące, jaki jest jego stan pracy oraz czy zostało prawidłowo wczytane do Centrali.
POLECENIE 2	Informuje, czy w instalacji występuje urządzenie sterujące, jaki jest jego stan pracy oraz czy zostało prawidłowo wczytane do Centrali.
POLECENIE 3	Informuje, czy w instalacji występuje urządzenie sterujące, jaki jest jego stan pracy oraz czy zostało prawidłowo wczytane do Centrali.
POLECENIE 4	Informuje, czy w instalacji występuje urządzenie sterujące, jaki jest jego stan pracy oraz czy zostało prawidłowo wczytane do Centrali.
<b>INNE:</b>	
BRAMA	Informuje, jaki jest stan automatyki.
BLOKADA AUTOMATYKI	Informuje o zablokowaniu automatyki po wystąpieniu polecenia "Zablokuj".
PAMIĘĆ	Informuje o wystąpieniu problemu w zakresie danych wczytanych do pamięci Centrali, dotyczących urządzeń bluebus.
BUS	Informuje o wystąpieniu problemu w zakresie danych wczytanych do pamięci Centrali, dotyczących urządzeń bluebus.
STAN CZUWANIA (Stand by)	Informuje, kiedy Centrala znajduje się w stanie czuwania.

## KONSERWACJA

### Wartość progowa alarmu

Wartość tego parametru może zawierać się w przedziale pomiędzy 0 a 64.000 (manewrów). Ustawienie fabryczne wynosi 1500 (manewrów). Ta funkcja umożliwia programowanie limitu odniesienia, powyżej którego wskazane jest wykonanie konserwacji automatyki. Aby zaprogramować próg należy wybrać żądaną wartość wykorzystując przyciski ▲ i ▼; następnie wczytaj tę wartość wciskając przycisk "OK".

### Licznik częściowy

Funkcja ta pozwala na liczby manewrów wykonanych przez automatykę po przeprowadzeniu na niej operacji konserwacji.

### Kasowanie licznika cykli

Parametr typu ON / OFF; ustawiony fabrycznie na "OFF". Funkcja ta umożliwia kasowanie wartości "odliczania częściowego"; operacja jest konieczna po wykonaniu konserwacji automatyki.

Aby skasować konserwację wybierz wartość ON przyciskiem ▲ i wciśnij przycisk "OK".

## FUNKCJE ZAAWANSOWANE

### Historia zdarzeń

Funkcja ta pozwala na wizualizację "zdarzeń" stworzonych lub odebranych przez Centralę. Przez "zdarzenie" rozumiana jest sytuacja, która powoduje zmianę stanu pracy Centrali, jak na przykład: aktywacja jednego z wejść, zakończenie manewru, zadziałanie fotokomórki lub wejścia stop, itd., W tej części jest możliwa wizualizacja daty oraz rodzaju zdarzenia.

### Update oprogramowania

Ta funkcja umożliwia aktualizowanie oprogramowania centrali z pomocą nowszej wersji, bez konieczności dokonywania zmiany płyty elektronicznej. Aby wykonać aktualizację należy postępować w następujący sposób:

**01.** Ściągnij na komputer zaktualizowany plik oprogramowania (*aktualizacja do oprogramowania jest dostępna na stronie internetowej [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com)*);

**02.** Uruchom na swoim komputerze OView Desktop (oprogramowanie dołączone na płycie CD do każdego O-View. Należy je uprzednio zainstalować). Połącz się poprzez Bluetooth z programatorem O-View, podłączonym do centrali MC824H. Z dostępnych (widocznych dla komputera) urządzeń wybierz tę centralę. Zaznacz pod hasłem "Funkcje zaawansowane" funkcję "**Aktualizacja oprogramowania**";

**03.** Na stronie, która zostanie wyświetlona zaznacz "**Wybierz plik**" i następnie zaznacz właśnie ściągnięty plik aktualizujący. Z lewej strony możesz przejrzeć dane dotyczące oprogramowania urządzenia przeznaczonego do aktualizacji, natomiast z prawej strony dane dotyczące zaktualizowanego oprogramowania oraz kompatybilne wersje sprzętu komputerowego;

**04.** Jeżeli ściągnięty plik jest kompatybilny, na przycisku pojawi się napis "Aktualizacja oprogramowania" a po jego kliknięciu rozpocznie się proces aktualizacji. Jeżeli po zakończeniu procedury zostanie wyświetlony napis "**Aktualizacja zakończyła się powodzeniem**" oznacza to, że aktualizacja została zakończona. Jeżeli natomiast na przycisku zostanie wyświetlony napis "**Spróbuj ponownie**", zaznaczyć przycisk, aby powtórzyć aktualizację.

Jeżeli aktualizacja nie zostanie zakończona możesz ponawiać próbę kilka razy lub możesz powrócić do strony "Lista urządzeń" wciskając "Wstecz" i następnie zdecydować, w jaki sposób zamierzasz postępować. Na tej stronie nie będzie już widoczne urządzenie, w którym uprzednio były wykonywane operacje i aby je wyświetlić musisz zaznaczyć strzałkę w dół, widoczną z prawej strony i następnie zaznaczyć funkcję "**Urządzenia w fazie boot**". Umożliwia ona wyszukiwanie urządzeń, które są gotowe do aktualizacji oprogramowania.

Teraz możesz ponownie wykonać próbę aktualizacji, powtarzając całą procedurę opisaną wyżej.

Jeżeli zakończenie aktualizacji nie jest możliwe zaleca się skontaktować się z Serwisem Technicznym Nice.

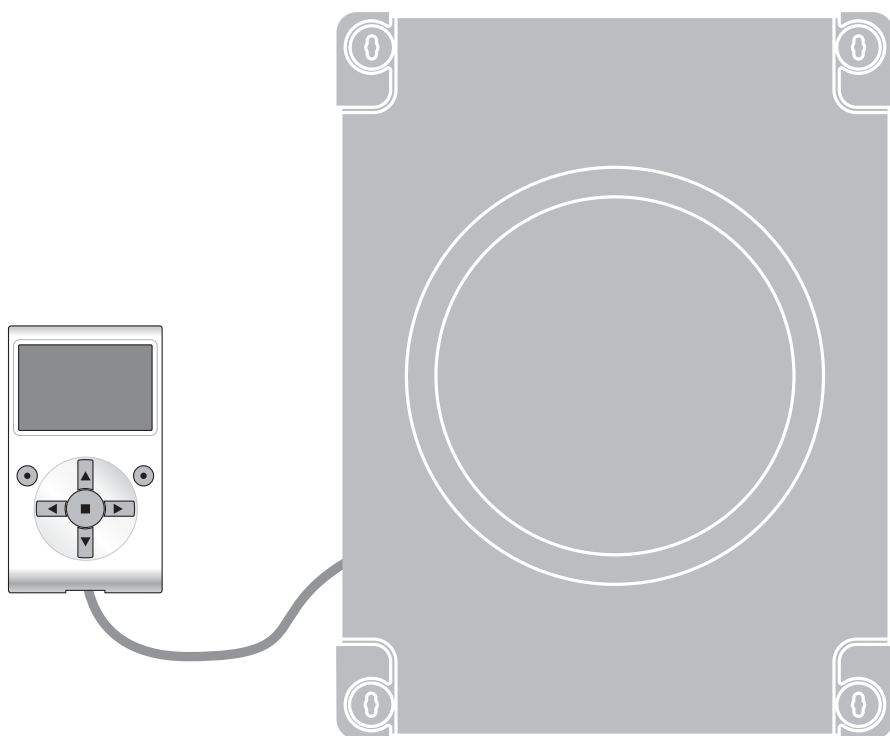
### Autoryzacja użytkownika

Dzięki tej funkcji instalator może zdecydować, które funkcje i parametry będą widoczne dla użytkownika i mogą być przez niego modyfikowane. Instalator może zdecydować na przykład, by ze względów bezpieczeństwa uniemożliwić użytkownikowi zmianę parametrów mocy i prędkości silnika automatyki.

Pozwoleniami użytkownika można zarządzać wyłącznie przy wykorzystaniu "hasła instalatora" (zarządzanie hasłem – funkcje podstawowe). **Pamiętaj** – Wszystkie parametry poszczególnych funkcji Centrali lub Odbiornika są fabrycznie ustawione jako nieaktywne.

# MC824H

CE



## **Functies die geprogrammeerd kunnen worden**

met behulp van de programmeereenheid Oview

## ALGEMENE FUNCTIES

### Naam

Deze parameter maakt het mogelijk een andere naam dan de originele aan de automatisering toe te kennen, om de identificatie ervan te vergemakkelijken (bijv. "poort noordzijde").

De naam mag uit maximaal 24 tekens bestaan, inclusief spaties.

### Geheel

Deze parameter kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 63, de in de fabriek ingestelde waarde is "0".

Het geheel is een nummer dat verplicht moet worden toegekend aan iedere reductiemotor, ontvanger of andere inrichting die in een BusT4 netwerk kan worden aangesloten, om de "homezone" ervan aan te geven. Vervolgens zal het tijdens het gebruik van de automatiseringen binnen een samengestelde installatie mogelijk zijn alle inrichtingen met hetzelfde geheelnummer tegelijkertijd aan te sturen.

### Adres

Deze parameter kan worden ingesteld op een waarde tussen 1 en 127, de in de fabriek ingestelde waarde is 3.

Het adres is een nummer dat verplicht moet worden toegekend aan iedere reductiemotor, ontvanger of andere inrichting die in een BusT4 netwerk kan worden aangesloten, om deze inrichting te onderscheiden van de andere inrichtingen die deel uitmaken van een **geheel**. Het is dus noodzakelijk dat de inrichtingen van een geheel allemaal een verschillend adres hebben.

### Groep

Deze parameter kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 15, de in de fabriek ingestelde waarde is "0". Deze functie maakt het mogelijk om aan een inrichting die moet worden aangestuurd (bijvoorbeeld een reductiemotor of een andere inrichting die in een BusT4 netwerk kan worden aangesloten), een nummer toe te kennen dat aangeeft dat de inrichting in kwestie tot een bepaalde "aansturingsgroep" behoort. Van een groep kunnen meerdere inrichtingen deel uitmaken, die ook tot verschillende **gehelen** kunnen behoren. Er kunnen maximaal 14 groepen met inrichtingen worden aangemaakt, en eenzelfde inrichting kan in 4 verschillende groepen worden opgenomen.

In een netwerk met verschillende inrichtingen maakt deze functie het mogelijk:

- tegelijkertijd verschillende in een groep, opgenomen inrichtingen aan te sturen, ook als deze tot verschillende **gehelen** behoren;
- één enkele ontvanger, geïnstalleerd in één van de tot de groep behorende inrichtingen, gebruiken om alle inrichtingen die deel van deze groep uitmaken aan te sturen.

### Firmware versie (kan niet gewijzigd worden)

Met deze functie kan de firmware-versie van een inrichting worden weergegeven.

### Hardware versie (kan niet gewijzigd worden)

Met deze functie kan de hardware-versie van een inrichting worden weergegeven.

### Serienummer (kan niet gewijzigd worden)

Met deze functie kan het serienummer, dat een inrichting op eenduidige wijze identificeert, worden weergegeven. Dit nummer is voor iedere inrichting verschillend, ook als de inrichtingen van hetzelfde model zijn.

### Wachtwoordbeheer:

Deze functie is nuttig om de toegang tot alle of enkele van de programmeerfuncties van een inrichting door onbevoegde personen te beperken. Als een inrichting door een wachtwoord is beschermd, is het om een sessie te kunnen beginnen noodzakelijk eerst een "log in" procedure uit te voeren en na afloop van de sessie een "log out" procedure. *Opmerking – De "log out" procedure maakt het mogelijk de toegang aan onbevoegde personen te ontzeggen door het bestaande wachtwoord opnieuw te activeren. **Let op!** – Bij het programmeren van het wachtwoord op meerdere inrichtingen (bijvoorbeeld, het wachtwoord van de Oview, het wachtwoord van de besturingseenheid, van de ontvanger etc.), verdient het de aanbeveling **één en hetzelfde wachtwoord te gebruiken dat voor alle inrichtingen, met inbegrip van de Oview, gelijk is.** Op die manier voorkomt u dat er bij iedere verandering van inrichting gedurende het gebruik van de Oview of de bijbehorende software een nieuwe "log in" procedure moet worden uitgevoerd.*

In de inrichtingen (inclusief de Oview) kunnen twee soorten wachtwoorden geprogrammeerd worden:

- het **gebruikerswachtwoord**, dat uit maximaal 6 alfanumerieke tekens bestaat. **Let op!** – Gebruik geen hoofdletters.
- het **installateurswachtwoord**, dat uit maximaal 6 alfanumerieke tekens bestaat. **Let op!** – Gebruik geen hoofdletters.

## FUNCTIES BESTURINGSEENHEID

### Installatie

#### Zoekfunctie bluebus

Deze functie maakt het mogelijk de leerprocedure van de met de ingang Bluebus en de ingang ALT van de besturingseenheid van een automatisering verbonden inrichtingen te activeren. **Belangrijk** – Om het zoeken van de inrichtingen te activeren moet

u op de toets "Uitvoeren" drukken.

## **Motortype**

Met deze functie kunt u het aangesloten motortype in de besturingseenheid opslaan. Kies met behulp van de toetsen ▲ en ▼ het motortype uit de lijst met beschikbare motoren. Nadat u de motor heeft geselecteerd drukt u op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

## **Zoekfunctie afstandswaarden**

Met deze functie activeert u de automatische procedure voor het zoeken van de afstandswaarden: de besturingseenheid meet automatisch de openingshoeken van de vleugels en berekent de standen voor opening en vertraging. Om de procedure voor het zoeken van een afstandswaarde te activeren, drukt u op de toets "Uitvoeren".

## **Programmering posities**

### **• maximale sluiting**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van de positie voor maximale sluiting "positie 0" (wanneer de vleugel de mechanische sluitaanslag raakt). Om deze positie te programmeren dient u eerst de motor te selecteren (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; vervolgens, met de toetsen ▲ (open) en ▼(sluit), stuurt u, in de modaliteit 'persoon aanwezig', aan de zojuist geselecteerde motor de instructie voor maximale sluiting. Druk op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

### **• maximale opening**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van de positie voor maximale opening "positie 1" (wanneer de vleugel de mechanische openingsaanslag raakt). Om deze positie te programmeren dient u eerst de motor te selecteren (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; vervolgens, met de toetsen ▲ (open) en ▼(sluit), stuurt u, in de modaliteit 'persoon aanwezig', aan de zojuist geselecteerde motor de instructie voor maximale opening. Druk op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

### **• opening**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van de gewenste openingspositie "positie A" (positie waarin de vleugel tot stilstand moet komen na afloop van een openingsmanoeuvre). Om deze positie te programmeren dient u eerst de motor te selecteren (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; vervolgens, met de toetsen ▲ (open) en ▼(sluit), zet u, in de modaliteit 'persoon aanwezig', de zojuist geselecteerde motor in de openingsstand. Druk op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

### **• gedeeltelijke opening 1**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van de positie voor gedeeltelijke opening 1 (positie waarin de vleugel tot stilstand moet komen na afloop van een openingsmanoeuvre, na een instructie Open gedeeltelijk 1). Om deze positie te programmeren dient u eerst de motor te selecteren (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; vervolgens, met de toetsen ▲ (open) en ▼(sluit), zet u, in de modaliteit 'persoon aanwezig', de zojuist geselecteerde motor in de positie voor gedeeltelijke opening 1. Druk op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

### **• gedeeltelijke opening 2**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van de positie voor gedeeltelijke opening 2 (positie waarin de vleugel tot stilstand moet komen na afloop van een openingsmanoeuvre, na een instructie Open gedeeltelijk 2). Om deze positie te programmeren dient u eerst de motor te selecteren (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; vervolgens, met de toetsen ▲ (open) en ▼(sluit), zet u, in de modaliteit 'persoon aanwezig', de zojuist geselecteerde motor in de positie voor gedeeltelijke opening 2. Druk op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

### **• gedeeltelijke opening 3**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van de positie voor gedeeltelijke opening 3 (positie waarin de vleugel tot stilstand moet komen na afloop van een openingsmanoeuvre, na een instructie Open gedeeltelijk 3). Om deze positie te programmeren dient u eerst de motor te selecteren (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; vervolgens, met de toetsen ▲ (open) en ▼(sluit), zet u, in de modaliteit 'persoon aanwezig', de zojuist geselecteerde motor in de positie voor gedeeltelijke opening 3. Druk op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

### **• vertraging in openingsbeweging**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van de grootte van de vertragingzone van de vleugel, gedurende de openingsmanoeuvre (door de motoren afgelegd traject, van het begin van de vertragingfase tot aan de openingsstand). Om de vertraging te programmeren dient u eerst de motor te selecteren (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; vervolgens kiest u de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en drukt u op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

### **• vertraging in sluitbeweging**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van de grootte van de vertragingzone van de vleugel, gedurende de sluitmanoeuvre (door de motoren afgelegd traject, van het begin van de vertragingfase tot aan de positie voor maximale sluiting "positie 0"). Om de vertraging te programmeren dient u eerst de motor te selecteren (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; vervolgens kiest u de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en drukt u op de toets "OK" om het gegeven op te slaan.

### **• faseverschil openen**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van het faseverschil in de openingsbeweging (traject dat de vleugel 2 aflegt voordat de opening van vleugel 1 begint). Om het faseverschil te programmeren dient u de gewenste waarde te kiezen met de toetsen ▲ en ▼, sla het gegeven vervolgens op met de toets "OK".

### **• faseverschil sluiten**

Deze functie, uitgedrukt in encoderpulsen, dient voor het programmeren van het faseverschil in de sluitbeweging (traject dat de vleugel 1 aflegt voordat de sluitingsmanoeuvre van vleugel 2 begint). Om het faseverschil te programmeren dient u de gewenste waarde te kiezen met de toetsen ▲ en ▼, sla het gegeven vervolgens op met de toets "OK".

### • afstandswaarde uitschakeling

Deze parameter, uitgedrukt in encoderpulsen, kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 255; de in de fabriek ingestelde waarde hangt af van het installatietype. De gekozen waarde definieert de lengte van het interval, op het punt van de mechanische sluit- en openingsaanslag, waarbinnen de omkeermanoeuvre, veroorzaakt door een eventuele activering van de functie "obstakeldetectie" wordt uitgesloten. Om de afstandswaarde voor uitsluiting te programmeren dient u de gewenste waarde te kiezen met de toetsen ▲ en ▼, sla het gegeven vervolgens op met de toets "OK".

### Gegevens wissen

Met deze functie is het mogelijk de configuratie van een besturingseenheid en de in deze eenheid opgeslagen gegevens te wissen. Hiervoor kunt u kiezen uit een reeks van items:

- **afstandswaarden** – hiermee wist u alle opgeslagen afstandswaarden;
- **bluebus inrichtingen** – hiermee wist u de configuratie van de Bluebus inrichtingen en van de ALT ingang;
- **functiewaarden** – hiermee wist u alle waarden en instellingen van de door de besturingseenheid voorziene functies;
- **wis alles** – hiermee wist u alle gegevens die aanwezig zijn in het geheugen van de besturingseenheid, met uitzondering van de gereserveerde parameters: geheel, adres, hardware-versie, software-versie, serienummer.

Om te wissen: kies de te wissen configuratie met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "Uitvoeren".

## Basisparameters

### Automatische sluiting

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Deze functie maakt het mogelijk in de besturingseenheid van de automatisering de automatische sluiting te activeren, aan het eind van een openingsmanoeuvre. Als de functie actief is (ON), zal na afloop van de in de functie "pauzetijd" geprogrammeerde wachttijd de automatische sluitmanoeuvre beginnen.

Als de functie niet actief is (OFF), is de werking van de besturingseenheid van het "semi-automatische" type. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Pauzetijd

Deze parameter wordt uitgedrukt in seconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 250 sec.; de in de fabriek ingestelde waarde is 30 sec. Met deze functie kunt u in de besturingseenheid de wachttijd programmeren die moet verstrijken tussen het einde van een openingsmanoeuvre en het begin van een sluitmanoeuvre. **BELANGRIJK** – Deze functie heeft alleen effect als de functie "automatische sluiting" actief is. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Sluit na foto

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Wanneer de functie actief is (ON), zal de werking ervan variëren op basis van de parameter die is ingesteld in de functie "Automatische sluiting":

- ◆ met de functie "Automatische sluiting" **actief** (ON) zal, indien gedurende de openings- of sluitmanoeuvre de fotocellen (Foto of Foto 1) in werking treden, de pauzetijd worden teruggebracht tot 5 seconden, ongeacht de geprogrammeerde "pauzetijd";
- ◆ met de functie "Automatische sluiting" **niet actief** (OFF) zal, indien gedurende de sluitmanoeuvre de fotocellen (Foto of Foto 1) in werking treden, de "automatische sluiting" geactiveerd worden, met de geprogrammeerde "pauzetijd".

Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Sluit altijd

#### • actief

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Deze functie is nuttig in het geval van een stroomstoring, ook van korte duur. Als de automatisering gedurende een openingsmanoeuvre namelijk blokkeert als gevolg van een stroomstoring en de functie **actief is** (ON), zal bij het terugkeren van de elektrische stroom de sluitmanoeuvre normaal worden uitgevoerd. Als de functie daarentegen **niet actief** (OFF) is, zal de automatisering op het moment dat de stroom terugkeert geblokkeerd blijven. **Opmerking** – *Om veiligheidsredenen zal, wanneer de functie actief is, de sluitmanoeuvre vooraf worden gegaan door een wachttijd die geprogrammeerd wordt in de functie "tijd voorwaarschuwing".* Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

#### • modaliteit

Deze parameter wordt in de fabriek ingesteld op de modaliteit "sluit altijd". De functie biedt 2 werkingsmodi:

- **sluit altijd** – Zie voor deze modus de functie "actief" van het item "sluit altijd";
- **sla sluiting op** – Door deze modus te activeren zijn er na een stroomstoring bij de terugkeer van de stroom twee situaties mogelijk: **a)** uitvoering van de automatische sluiting met inachtneming van de tijd die geprogrammeerd is in de functie "tijd voorwaarschuwing", als de automatisering op het moment van de stroomstoring bezig was met het aftellen van bovengenoemde tijd; **b)** uitvoering van de sluitmanoeuvre als de automatisering op het moment van de stroomstoring bezig was met een automatische sluiting en de manoeuvre nog niet voltooid was. **Opmerking** – *Als de automatische sluiting vóór de stroomstoring geannuleerd werd (bijvoorbeeld door versturing van de instructie Alt), zal bij het terugkeren van de stroom de sluitmanoeuvre niet worden uitgevoerd.*

Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **wachttijd**

Deze parameter wordt uitgedrukt in seconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 20 sec., de in de fabriek ingestelde waarde is 5 sec. Met deze functie kunt u de wachttijd die u wilt laten verstrijken tussen het einde van de openingsmanoeuvre en het begin van de sluitmanoeuvre in de besturingseenheid programmeren. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Snelheidsbeheer

- **snelheid open**

Met deze parameter programmeert u de snelheid van de motor gedurende een openingsmanoeuvre; deze kan worden ingesteld op een waarde tussen 1 (minimumsnelheid) en 6 (maximumsnelheid); in de fabriek is de waarde 6 ingesteld. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **snelheid sluit**

Met deze parameter programmeert u de snelheid van de motor gedurende een sluitmanoeuvre; deze kan worden ingesteld op een waarde tussen 1 (minimumsnelheid) en 6 (maximumsnelheid); in de fabriek is de waarde 6 ingesteld. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **snelheid vertraging openingsmanoeuvre**

Met deze parameter programmeert u de snelheid van de motor gedurende de vertragingfase van een openingsmanoeuvre; deze kan worden ingesteld op een waarde tussen 1 (minimumsnelheid) en 4 (maximumsnelheid); in de fabriek is de waarde 2 ingesteld. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **snelheid vertraging sluitmanoeuvre**

Met deze parameter programmeert u de snelheid van de motor gedurende de vertragingfase van een sluitmanoeuvre; deze kan worden ingesteld op een waarde tussen 1 (minimumsnelheid) en 4 (maximumsnelheid); in de fabriek is de waarde 2 ingesteld. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Beheer kracht

- **kracht openingsmanoeuvre**

Deze parameter kan voor elke motor worden ingesteld op een waarde tussen 1 (minimumkracht) en 8 (maximumkracht); in de fabriek is de waarde 3 ingesteld. Deze functie dient voor het instellen van de maximumwaarde van de kracht (\*), die de motoren gedurende een openingsmanoeuvre op de vleugels uitoefenen, voordat de functie "obstakeldetectie" wordt geactiveerd. Als de door de motor gevraagde stroom de ingestelde waarde overschrijdt, stopt de besturingseenheid de aan de gang zijnde manoeuvre en voert zo nodig een omkering van de beweging uit. Programmering parameter: kies de motor (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; kies vervolgens de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **sluitkracht**

Deze parameter kan voor elke motor worden ingesteld op een waarde tussen 1 (minimumkracht) en 8 (maximumkracht); in de fabriek is de waarde 3 ingesteld. Deze functie dient voor het instellen van de maximumwaarde van de kracht (\*), die de motoren gedurende een sluitmanoeuvre op de vleugels uitoefenen, voordat de functie "obstakeldetectie" wordt geactiveerd. Als de door de motor gevraagde stroom de ingestelde waarde overschrijdt, stopt de besturingseenheid de aan de gang zijnde manoeuvre en voert zo nodig een omkering van de beweging uit. Programmering parameter: kies de motor (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; kies vervolgens de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

(\*) **Opmerking:** de kracht is gekoppeld aan de elektrische stroom die door de motor wordt opgenomen.

### Beheer gevoeligheid

- **gevoeligheid open**

Aan deze parameter kan een waarde tussen 1 (minimumkracht) en 8 (maximumkracht) worden toegekend; de in de fabriek ingestelde waarde hangt af van het installatietype. Deze functie dient voor het instellen van de maximumwaarde van de kracht (\*\*), die de motoren gedurende een openingsmanoeuvre op de vleugels uitoefenen, voordat de functie "obstakeldetectie" wordt geactiveerd. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **gevoeligheid sluit**

Aan deze parameter kan een waarde tussen 1 (minimumkracht) en 8 (maximumkracht) worden toegekend; de in de fabriek ingestelde waarde hangt af van het installatietype. Deze functie dient voor het instellen van de maximumwaarde van de kracht (\*\*), die de motoren gedurende een sluitmanoeuvre op de vleugels uitoefenen, voordat de functie "obstakeldetectie" wordt geactiveerd. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

(\*\*) **Opmerking:** de kracht is gekoppeld aan de frequentie van de van de encoder afkomstige impulsen.

### Bewegingsaanzet

- **actief**

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Als deze functie wordt ingesteld op "ON", begint de manoeuvre op de maximale kracht en snelheid, om gedurende de beginfase meer vermogen aan de motor te geven. Na afloop van de aanzetfase gaat de manoeuvre verder met een geleidelijk versnellingsverloop. Deze functie is nuttig wanneer de automatisering geblokkeerd wordt doordat er veel statische wrijving is (sneeuw of ijs). Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **tijd bewegingsaanzet**

Deze parameter wordt uitgedrukt in seconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 3 seconden, de in de fabriek ingestelde waarde is afhankelijk van het gebruikte type motor. Met deze functie kunt u de duur van de aanzetbeweging aan het begin van een manoeuvre programmeren. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en

druk vervolgens op de toets "OK".

**Belangrijk** – Als de functie actief is (ON), wordt de aanzetbeweging voor iedere willekeurige openings- en sluitmanoeuvre geactiveerd. Als de functie daarentegen niet actief is (OFF) en de "tijd aanzetbeweging" wordt ingesteld op een waarde anders dan 0, wordt de aanzetbeweging alleen geactiveerd voor openingsmanoeuvres die beginnen met gesloten poort en met een tijdsduur die gelijk is aan de ingestelde tijd.

### Voorwaarschuwing

- **actief**

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Als deze functie is ingesteld op "ON", kan de voorwaarschuwingstijd die verstrijkt tussen de inschakeling van het knipperlicht en het begin van een openings- of sluitmanoeuvre worden geactiveerd. Deze tijd kan naar wens worden ingesteld en is nuttig om van te voren te waarschuwen voor een gevaarlijke situatie. **Belangrijk** – Als deze functie niet actief is (OFF), zal het knipperlicht pas worden ingeschakeld op het moment dat de manoeuvre begint. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **tijd in openingsmanoeuvre**

Deze parameter wordt uitgedrukt in seconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 10 sec., in de fabriek is een waarde van 3 sec. ingesteld. Met deze functie kan de tijd worden ingesteld dat het knipperlicht knippert om te waarschuwen dat er een openingsmanoeuvre zal beginnen; deze tijd is gekoppeld aan de functie "voorwaarschuwing". Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **tijd in sluitmanoeuvre**

Deze parameter wordt uitgedrukt in seconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 10 sec., in de fabriek is een waarde van 3 sec. ingesteld. Met deze functie kan de tijd worden ingesteld dat het knipperlicht knippert om te waarschuwen dat er een sluitmanoeuvre zal beginnen; deze tijd is gekoppeld aan de functie "voorwaarschuwing". Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Stand-by

- **actief**

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Door deze functie in te stellen op "ON" is het mogelijk het verbruik van de automatisering omlaag te brengen. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **modaliteit**

De functie biedt 3 werkingsmodi:

□ **veiligheden** – Door deze modus in te stellen zal de besturingseenheid, na afloop van een manoeuvre en na het verstrijken van de stand-by tijd (parameter die geprogrammeerd kan worden in de functie "wachttijd"), alle zenders van de Bluebus fotocellen en alle led's uitschakelen, met uitzondering van de Bluebus led, die echter langzamer zal knipperen. **Opmerking** – Op het moment dat de besturingseenheid een instructie ontvangt, zal de normale werking van de automatisering (dus zonder gereduceerd energieverbruik) automatisch hervat worden.

□ **bluebus** – Door deze modus in te stellen zal de besturingseenheid, na afloop van een manoeuvre en na het verstrijken van de stand-by tijd de Bluebus uitgang (de inrichtingen) en alle led's uitschakelen, met uitzondering van de Bluebus led, die echter langzamer zal knipperen. **Opmerking** – Op het moment dat de besturingseenheid een instructie ontvangt, zal de normale werking van de automatisering (dus zonder gereduceerd energieverbruik) automatisch hervat worden.

□ **alles** – Door deze modus in te stellen zal de besturingseenheid, na afloop van een manoeuvre en na het verstrijken van de stand-by tijd, de Bluebus uitgang (de inrichtingen), enkele interne circuits en alle led's uitschakelen, met uitzondering van de Bluebus led, die echter veel langzamer zal knipperen. **Opmerking** – Op het moment dat de besturingseenheid een instructie ontvangt, zal de normale werking van de automatisering (dus zonder gereduceerd energieverbruik) automatisch hervat worden.

Programmering modus: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

- **wachttijd**

Deze parameter wordt uitgedrukt in seconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 250, de in de fabriek ingestelde waarde is 60 seconden. Deze functie dient voor het instellen van de tijd die moet verstrijken tussen het einde van een manoeuvre en het begin van de functie "stand-by", als deze laatste geactiveerd is (ON). Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Blokking automatisering

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Met deze functie kunt u de werking van de automatisering deactiveren, door de waarde in te stellen op "ON". In dit geval zal geen enkele verstuurd instructie worden uitgevoerd, met uitzondering van de instructies "Stap-voor-stap hoge prioriteit", "Deblokkeer", "Deblokkeer en sluit" en "Deblokkeer en open". Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Blokking toetsen

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Met deze functie kan de werking van de toetsen op de besturingseenheid gedeactiveerd worden. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets "OK".

### Drukstoot

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Door deze functie te activeren (ON),



wordt, voordat de openingsmanoeuvre begint (uitgaande vanuit de stand met gesloten poort), een korte sluitmanoeuvre geactiveerd, om het ontgrendelen van het elektrische slot te vergemakkelijken. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets “OK”.

### Waarde korte omkering

Deze parameter wordt uitgedrukt in milliseconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 2,5 seconden, in de fabriek is een waarde van 1,3 seconden ingesteld. Met deze functie wordt de duur van de “korte omkering” van de motoren ingesteld; deze vindt plaats na versturing van een “Alt” instructie aan de besturingseenheid. Programmering parameter: kies de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk vervolgens op de toets “OK”.

### Drukafvoer sluit

Deze parameter wordt uitgedrukt in milliseconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 1 seconden, in de fabriek is een waarde van 0 seconden ingesteld. Met deze functie kan voor elk van de motoren de duur van de “korte omkering” na afloop van een complete sluitmanoeuvre worden ingesteld. Programmering drukafvoer: kies de motor (1 of 2) met de toetsen ◀ en ▶; kies vervolgens de gewenste waarde met de toetsen ▲ en ▼ en druk op de toets “OK” om het gegeven op te slaan.

## Geavanceerde parameters

### configuratie INSTRUCTIES

Onder dit item worden de instructies gegroepeerd die beschikbaar zijn voor en toegewezen kunnen worden aan de **ingangen 1 - 2 - 3** op de besturingseenheid van een automatisering. De instructies die beschikbaar zijn voor elk van de ingangen zijn beschreven in **Tabel 1**; de instructiecategorieën en de bijbehorende werkingsmodi daarentegen zijn beschreven in **Tabel 1a, 1b, 1c etc.** **Belangrijk – Om een correcte werking van de besturingseenheid te verzekeren, is het noodzakelijk dat aan de instructie die op een bepaalde ingang is geprogrammeerd, de bijbehorende instructiecategorie wordt toegewezen en, tot slot, de gewenste werkingsmodus.**

Om een ingang te configureren, voert u de volgende stappen uit:

**01.** Kies in de sectie “Geavanceerde parameters” het item “configuratie ingangen” en, vervolgens, de ingang die u wilt programmeren. Kies de gewenste instructie en bevestig de keuze met “OK”.

**02.** Vervolgens selecteert u, nog steeds in sectie “Geavanceerde parameters”, het item “configuratie instructies” en kiest u de instructiecategorie die bij de eerder gekozen instructie hoort, in stap 01. Kies tot slot de gewenste werkingsmodus.

Er zijn drie ingangen beschikbaar:

- **Ingang 1:** Met deze functie programmeert u de ingang 1, door er een instructie van uw keuze uit de lijst van Tabel 1 aan toe te kennen. Ingang 1 werd in de fabriek geprogrammeerd op de instructie “stap-voor-stap”, met de instructiecategorie “stap-voor-stap” en de werkingsmodus “open - stop - sluit - open”.
- **Ingang 2:** Met deze functie programmeert u de ingang 2, door er een instructie van uw keuze uit de lijst van Tabel 1 aan toe te kennen. Ingang 2 werd in de fabriek geprogrammeerd op de instructie “open”, met de instructiecategorie “openingsmanoeuvre” en de werkingsmodus “open - stop - open”.
- **Ingang 3:** Met deze functie programmeert u de ingang 3, door er een instructie van uw keuze uit de lijst van Tabel 1 aan toe te kennen. Ingang 3 werd in de fabriek geprogrammeerd op de instructie “sluit”, met de instructiecategorie “sluitmanoeuvre” en de werkingsmodus “sluit - stop - sluit”.

**TABEL 1: CONFIGURATIE INGANGEN**

INSTRUCTIE	INSTRUCTIECATEGORIE	BESCHRIJVING
Geen instructie		Voert geen enkele instructie uit.
Stap-voor-stap	<u>Stap-voor-stap</u> programmeer de gewenste werkingsmodus; kies in <b>Tabel 1-A</b> (“ <b>configuratie instructies</b> ” > “ <b>stap-voor-stap</b> ” > werking-smodus ...)	Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de manoeuvre volgend op de eerder uitgevoerde (of nog aan de gang zijde) manoeuvre uitvoeren, afhankelijk van de volgorde van de manoeuvres die voorzien is reeks van de geprogrammeerde werkingsmodus. <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i>
Open gedeeltelijk 1	<u>Gedeeltelijke opening</u> programmeer de gewenste werkingsmodus: kies in <b>Tabel 1-B</b> (“ <b>configuratie instructies</b> ” > “ <b>open gedeeltelijk</b> ” > werking-smodus ...)	Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de openingsmanoeuvre uitvoeren tot de waarde bereikt is die geprogrammeerd werd in de functie “gedeeltelijke opening 1” (Functies besturingseenheid > installatie > waarden > gedeeltelijke opening 1). De opeenvolging van de manoeuvres geschiedt volgens de reeks die is vastgelegd in de geprogrammeerde werkingsmodus. <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i>

<p><b>Open</b></p>	<p><b>Opening</b>  programmeer de gewenste werkingsmodus: kies in <b>Tabel 1-C (“configuratie instructies” &gt; “opening” &gt; werkingsmodus...)</b></p>	<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de openingsmanoeuvre uitvoeren tot de waarde bereikt is die geprogrammeerd werd in de functie “opening” (Functies besturingseenheid &gt; installatie &gt; waarden &gt; opening). De opeenvolging van de manoeuvres geschiedt volgens de reeks die is vastgelegd in de geprogrammeerde werkingsmodus.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Sluit</b></p>	<p><b>Sluiting</b>  programmeer de gewenste werkingsmodus: kies in <b>Tabel 1-D (configuratie instructies” &gt; “sluiting” &gt; werkingsmodus ...)</b></p>	<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de sluitmanoeuvre uitvoeren tot de mechanische sluit-eindaanslagen bereikt zijn. De opeenvolging van de manoeuvres geschiedt volgens de reeks die is vastgelegd in de geprogrammeerde werkingsmodus.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Stop</b></p>		<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, zal de besturingseenheid de aan de gang zijde manoeuvre geleidelijk en in korte tijd stoppen (niet onmiddellijk).  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Woonblok</b></p>		<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de openingsmanoeuvre uitvoeren met de reeks “open - open” totdat de in de functie “opening” geprogrammeerde posities is bereikt (Functies besturingseenheid &gt; installatie &gt;afstandwaarden &gt; opening). <b>Opmerking</b> – Als, na het bereiken van de openingsstand, na deze instructie een andere instructie wordt verstuurd, voert de applicatie de sluitmanoeuvre uit.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Stap-voor-stap hoge prioriteit</b></p>	<p><b>Stap-voor-stap</b>  programmeer de gewenste werkingsmodus; kies in <b>Tabel 1-A (“configuratie instructies” &gt; “stap-voor-stap” &gt; werkingsmodus ...)</b></p>	<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de manoeuvre volgend op de eerder uitgevoerde (of nog aan de gang zijde) manoeuvre uitvoeren, ten opzichte van de volgorde van de manoeuvres die voorzien is reeks van de geprogrammeerde werkingsmodus.  <b>Belangrijk</b> – Deze instructie wordt ook uitgevoerd als in de besturingseenheid de instructie “blokkeer” is ingesteld (zie Tabel 1).  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Open gedeeltelijk 2</b></p>	<p><b>Gedeeltelijke opening</b>  programmeer de gewenste werkingsmodus: kies in <b>Tabel 1-B (“configuratie instructies” &gt; “gedeeltelijke opening” &gt; werkingsmodus ...)</b></p>	<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de openingsmanoeuvre uitvoeren tot de waarde bereikt is die geprogrammeerd werd in de functie “gedeeltelijke opening 2” (Functies besturingseenheid &gt; installatie &gt; waarden &gt; gedeeltelijke opening 2). De opeenvolging van de manoeuvres geschiedt volgens de reeks die is vastgelegd in de geprogrammeerde werkingsmodus.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Open gedeeltelijk 3</b></p>	<p><b>Gedeeltelijke opening</b>  programmeer de gewenste werkingsmodus: kies in <b>Tabel 1-B (“configuratie instructies” &gt; “gedeeltelijke opening” &gt; werkingsmodus ...)</b></p>	<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de openingsmanoeuvre uitvoeren tot de waarde bereikt is die geprogrammeerd werd in de functie “gedeeltelijke opening 3” (Functies besturingseenheid &gt; installatie &gt; waarden &gt; gedeeltelijke opening 3). De opeenvolging van de manoeuvres geschiedt volgens de reeks die is vastgelegd in</p>

<p><b>Open en blokkeer</b></p>	<p><b>A Opening</b>  programmeer de gewenste werkingsmodus: kies in <b>Tabel 1-C</b> (“<b>configuratie instructies</b>” &gt; “<b>opening</b>” &gt; werkingsmodus...)</p>	<p>de geprogrammeerde werkingsmodus.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p> <p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de openingsmanoeuvre uitvoeren tot de waarde bereikt is die geprogrammeerd werd in de functie “opening” (Functies besturingseenheid &gt; installatie &gt; waarden &gt; opening). Nadat de mechanische stops (eindaanslagen) zijn bereikt, wordt de automatisering geblokkeerd.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Sluit en blokkeer</b></p>	<p><b>Sluiting</b>  programmeer de gewenste werkingsmodus: kies in <b>Tabel 1-D</b> (<b>configuratie instructies</b>” &gt; “<b>sluiting</b>” &gt; werkingsmodus ...)</p>	<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie de sluitmanoeuvre uitvoeren tot de mechanische sluit-eindaanslagen bereikt zijn. Nadat de mechanische stops (eindaanslagen) zijn bereikt, wordt de automatisering geblokkeerd.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Blokkeer</b></p>		<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, zal de besturingseenheid blokkeren en geen enkele instructie meer uitvoeren, met uitzondering van de instructies “Stap-voor-stap hoge prioriteit”, “Deblokkeer”, “Deblokkeer en sluit” en “Deblokkeer en open”.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open</i></p>
<p><b>Deblokkeer</b></p>		<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, zal de besturingseenheid deblokkeren en de normale werking hervatten (alle verstuurd instructies kunnen worden uitgevoerd).  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Gebruikerslicht timer</b></p>		<p>Met deze instructie kunt u het gebruikerslicht, dat geprogrammeerd kan worden op uitgang 1, 2 en 3, activeren. Het gebruikerslicht blijft actief gedurende de tijd die geprogrammeerd is in de functie “tijd gebruikerslicht” (Functies besturingseenheid &gt; geavanceerde parameters &gt; configuratie uitgangen &gt; tijd gebruikerslicht). <b>Opmerking</b> – Wanneer het gebruikerslicht al actief is en de instructie “gebruikerslicht timer” opnieuw wordt verstuurd, wordt de tijd die geprogrammeerd is in de functie “tijd gebruikerslicht” weer ‘opgeladen’.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Gebruikerslicht On/Off</b></p>		<p>Met deze instructie kunt u het gebruikerslicht, dat geprogrammeerd kan worden op uitgang 1, 2 en 3, activeren en deactiveren. <b>LET OP!</b> Het uitschakelen van het gebruikerslicht gebeurt automatisch bij overschrijding van de tijd van de timer die geprogrammeerd is in de functie “tijd gebruikerslicht” (Functies besturingseenheid &gt; geavanceerde parameters &gt; configuratie uitgangen &gt; tijd gebruikerslicht).  <i>Ingang geconfigureerd als normaal open.</i></p>
<p><b>Alt</b></p>	<p><b>Alt</b>  programmeer de gewenste werkingsmodus; kies in <b>Tabel 1-E, 1-F</b> (“<b>configuratie instructies</b>” &gt; “<b>alt</b>” &gt; werkingsmodus...)</p>	<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, zal de besturingseenheid de manoeuvre ogenblikkelijk stoppen en de applicatie de ingestelde werkingsmodus laten uitvoeren.  <i>Ingang geconfigureerd als normaal gesloten.</i></p>
<p><b>Open woonblok</b></p>		<p>Wanneer men deze instructie verstuurt, laat de besturingseenheid de applicatie alleen de openingsmanoeuvre uitvoeren tot de waarde be-</p>

---

**Foto**

Veiligheidsfunctie

---

**Foto 1**

Veiligheidsfunctie

---

**Foto 2**

Veiligheidsfunctie

---

**Deblokkeer en open**

---

**Deblokkeer en sluit**

---

**Activeer automatische opening**

---

**Deactiveer automatische opening**

reikt is die geprogrammeerd werd in de functie "opening" (Functies besturingseenheid > installatie > waarden > opening). **Opmerking** – Deze instructie is nuttig in het geval de aansturingfotocellen of een magnetische wikkeling gebruikt worden.

*Ingang geconfigureerd als normaal open.*

---

Wanneer u deze instructie verstuurt gedurende de sluitmanoeuvre, stopt de besturingseenheid de aan de gang zijnde manoeuvre en keert de manoeuvre om (met een openingsbeweging).

*Ingang geconfigureerd als normaal gesloten.*

---

Wanneer u deze instructie verstuurt gedurende de sluitmanoeuvre, stopt de besturingseenheid de aan de gang zijnde manoeuvre en keert de manoeuvre om (met een openingsbeweging).

Wanneer u deze instructie verstuurt gedurende de openingsmanoeuvre, stopt de besturingseenheid de aan de gang zijnde manoeuvre om deze weer te hervatten op het moment dat de input van de instructie stopt.

*Ingang geconfigureerd als normaal gesloten.*

---

Wanneer u deze instructie verstuurt gedurende de openingsmanoeuvre, stopt de besturingseenheid de aan de gang zijnde manoeuvre en keert de manoeuvre om (met een sluitbeweging).

*Ingang geconfigureerd als normaal gesloten.*

---

Wanneer men deze instructie verstuurt, zal de besturingseenheid deblokkeren (de normale werking wordt hervat) en de applicatie een openingsmanoeuvre laten uitvoeren.

*Ingang geconfigureerd als normaal open.*

---

Wanneer men deze instructie verstuurt, zal de besturingseenheid deblokkeren (de normale werking wordt hervat) en de applicatie een sluitmanoeuvre laten uitvoeren.

*Ingang geconfigureerd als normaal open.*

---

Met deze instructie kan de functie van de bluebus besturingsfotocellen en van de in de modus "open woonblok" geconfigureerde ingangen activeren of deactiveren. Opmerking – In de fabriek is de functie ingesteld op 'actief'. Wanneer deze functie bijvoorbeeld actief is zal de besturingseenheid, wanneer de aansturingfotocellen geactiveerd (verduisterd) worden, de applicatie een openingsmanoeuvre laten uitvoeren.

*Ingang geconfigureerd als normaal open.*

---

Met deze instructie wordt de hierboven beschreven modus "activeer automatische opening" gedeactiveerd.

*Ingang geconfigureerd als normaal open.*

## Configuratie INSTRUCTIES

Onder dit item worden de **instructiecategorieën** gegroepeerd die toegewezen kunnen worden aan de **ingangen 1 - 2 - 3** (zie de sectie “configuratie ingangen - Tabel 1” om te zien welke instructies beschikbaar zijn). Iedere instructiecategorie biedt diverse werkingsmodi die beschreven zijn in een **tabel** (1-A, 1-B, etc.):

### Stap-voor-stap

In deze instructiecategorie is het mogelijk één van de werkingsmodi te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 1-A**.

**TABEL 1-A: CONFIGURATIE INSTRUCTIES**

WERKINGSMODUS	BESCHRIJVING
<b>Open - stop - sluit - stop</b>	De beschreven instructiereeks wordt uitgevoerd.
<b>Open - stop - sluit - open</b>	<b>In de fabriek ingestelde werkingsmodus (Ingang 1 - instructie “stap-voor-stap”).</b> De beschreven instructiereeks wordt uitgevoerd.
<b>Open - sluit - open - sluit</b>	De beschreven instructiereeks wordt uitgevoerd.
<b>Stap-voor-stap woonblok 1</b>	De instructiereeks “ <b>open - open</b> ” wordt uitgevoerd totdat de stand voor maximale opening bereikt is. Indien, nadat deze stand bereikt is, een andere instructie wordt verstuurd, voert de besturingseenheid de sluitmanoeuvre uit.
<b>Stap-voor-stap woonblok 2</b>	De instructiereeks “ <b>open - open</b> ” wordt uitgevoerd totdat de stand voor maximale opening bereikt is. Indien, nadat deze stand bereikt is, een andere instructie wordt verstuurd, voert de besturingseenheid de sluitmanoeuvre uit. Als de verstuurd instructie langer dan 2 seconden actief blijft, voert de besturingseenheid een stop uit.
<b>Stap-voor-stap 2</b>	De instructiereeks “ <b>open - stop - sluit - open</b> ” wordt uitgevoerd. <b>Belangrijk</b> – Als de verstuurd instructie langer dan 2 seconden actief blijft, activeert de besturingseenheid de manoeuvre van de instructie “gedeeltelijke opening 1” (configuratie ingangen > Tabel 1).
<b>Persoon aanwezig</b>	De openings- of sluitmanoeuvre wordt uitsluitend uitgevoerd als de verstuurd instructie aanhoudt (persoon aanwezig).
<b>“Industriële” werkingsmodus</b>	De instructiereeks “open in semi-automatische modus - sluit bij aanwezigheid van persoon” wordt uitgevoerd.

### Open gedeeltelijk

In deze instructiecategorie is het mogelijk één van de werkingsmodi te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 1-B**.

**TABEL 1-B: CONFIGURATIE INSTRUCTIES**

WERKINGSMODUS	BESCHRIJVING
<b>Open - stop - sluit - stop</b>	<b>In de fabriek ingestelde werkingsmodus.</b> De beschreven instructiereeks wordt uitgevoerd.
<b>Open - stop - sluit - open</b>	De beschreven instructiereeks wordt uitgevoerd.
<b>Open - sluit - open - sluit</b>	De beschreven instructiereeks wordt uitgevoerd.
<b>Stap-voor-stap woonblok 1</b>	De instructiereeks “ <b>Open gedeeltelijk - Open gedeeltelijk</b> ” wordt uitgevoerd tot het bereiken van de positie die geprogrammeerd is in de functie “Gedeeltelijke opening”; indien, nadat deze stand bereikt is, een andere instructie wordt verstuurd, voert de besturingseenheid de sluitmanoeuvre uit.
<b>Stap-voor-stap woonblok 2</b>	De instructiereeks “ <b>Open gedeeltelijk - Open gedeeltelijk</b> ” wordt uitgevoerd tot het bereiken van de positie die geprogrammeerd is in de functie “Gedeeltelijke opening”; indien, nadat deze stand bereikt is, een andere instructie wordt verstuurd, voert de besturingseenheid de sluitmanoeuvre uit. <b>Belangrijk</b> – Als de verstuurd instructie langer dan 2 seconden actief blijft, voert de besturingseenheid een stop uit.

## Persoon aanwezig

De manoeuvre voor “Gedeeltelijke opening” of “Sluiting” wordt uitsluitend uitgevoerd als de instructie actief wordt gehouden (persoon aanwezig).

## “Industriële” werkingsmodus

De instructiereeks “open in semi-automatische modus - sluit bij aanwezigheid van persoon” wordt uitgevoerd.

## Open

In deze instructiecategorie is het mogelijk één van de werkingsmodi te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 1-C**.

**TABEL 1-C: CONFIGURATIE INSTRUCTIES**

WERKINGSMODUS	BESCHRIJVING
Open - stop - open	In de fabriek ingestelde werkingsmodus (Ingang 2 - instructie “open”). De beschreven instructiereeks wordt uitgevoerd.
Open woonblok 1	De instructiereeks “open - open” wordt uitgevoerd.
Open woonblok 2	De instructiereeks “open - open” wordt uitgevoerd. <b>Belangrijk</b> – Als de verstuurde instructie langer dan 2 seconden actief blijft, voert de besturingseenheid een stop uit.
Open persoon aanwezig	De openingsmanoeuvre wordt uitsluitend uitgevoerd als de verstuurde instructie aanhoudt (persoon aanwezig).
“Industriële” werkingsmodus	De instructiereeks “open in semi-automatische modus - sluit bij aanwezigheid van persoon” wordt uitgevoerd.

## Sluit

In deze instructiecategorie is het mogelijk één van de werkingsmodi te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 1-D**.

**TABEL 1-D: CONFIGURATIE INSTRUCTIES**

WERKINGSMODUS	BESCHRIJVING
Sluit - stop - sluit	In de fabriek ingestelde instructiereeks (Ingang 3 - instructie “sluit”). De beschreven instructiereeks wordt uitgevoerd.
Sluit woonblok 1	De instructiereeks “sluit - sluit” wordt uitgevoerd.
Sluit woonblok 2	De instructiereeks “sluit - sluit” wordt uitgevoerd. <b>Belangrijk</b> – Wanneer men, bij het versturen van een instructie, deze langer dan 2 seconden actief houdt, zal de besturingseenheid de Stop activeren.
Sluit persoon aanwezig	De sluitmanoeuvre wordt uitsluitend uitgevoerd als de verstuurde instructie aanhoudt (persoon aanwezig).
“Industriële” werkingsmodus	De instructiereeks “open in semi-automatische modus - sluit bij aanwezigheid van persoon” wordt uitgevoerd.

## Alt in openingsmanoeuvre

In deze instructiecategorie is het mogelijk één van de werkingsmodi te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 1-E**.

**TABEL 1-E: CONFIGURATIE INSTRUCTIES**

WERKINGSMODUS	BESCHRIJVING
Alt	Wanneer dit type werking wordt ingesteld wanneer de besturingseenheid de instructie ontvangt, wordt de aan de gang zijnde openingsmanoeuvre onmiddellijk geblokkeerd.
Alt en korte omkering	In de fabriek ingestelde werkingsmodus. Wanneer de besturingseenheid de instructie ontvangt, zal hij de aan de gang zijnde openingsmanoeuvre onmiddellijk stoppen en de applicatie een korte omkering van de manoeuvre in tegengestelde richting laten uitvoeren (sluiting).

## Alt in sluitmanoeuvre

In deze instructiecategorie is het mogelijk één van de werkingsmodi te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 1-F**.

**TABEL 1-F: CONFIGURATIE INSTRUCTIES**

WERKINGSMODUS	BESCHRIJVING
<b>Alt</b>	Wanneer de besturingseenheid de instructie ontvangt, zal zij de aan de gang zijnde sluitmanoeuvre onmiddellijk blokkeren.
<b>Alt en korte omkering</b>	<b>In de fabriek ingestelde werkingsmodus.</b> Wanneer de besturingseenheid de instructie ontvangt, zal hij de aan de gang zijnde sluitmanoeuvre onmiddellijk stoppen en de applicatie een korte omkering van de manoeuvre in tegengestelde richting laten uitvoeren (opening).

## Configuratie UITGANGEN

Onder dit item worden de **functies** gegroepeerd die beschikbaar zijn en toegewezen kunnen worden aan de Uitgangen 1 (flash) - 2 - 3 die aanwezig zijn op de besturingseenheid van een automatisering. Iedere uitgang biedt diverse functies, die beschreven zijn in een **tabel** (Tabel 2, Tabel 3, etc.):

### Uitgang 1 (flash)

Voor deze uitgang is het mogelijk één van de functies te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 2**.

**TABEL 2: CONFIGURATIE UITGANGEN**

FUNCTIE	BESCHRIJVING
<b>sca</b> (= lampje Poort Open)	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje uit</b> = applicatie staat stil in stand voor maximale sluiting; <b>langzaam knipperend lampje</b> = applicatie in uitvoeringsfase openingsmanoeuvre; <b>snel knipperend lampje</b> = applicatie in uitvoeringsfase sluitmanoeuvre; <b>ononderbroken brandend lampje</b> = applicatie staat stil in stand anders dan de maximale sluitstand Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>poort open</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje aan</b> = applicatie in positie van maximale opening; <b>lampje uit</b> = applicatie in andere posities. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>poort gesloten</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje aan</b> = applicatie in positie van maximale sluiting; <b>lampje uit</b> = applicatie in andere posities. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>lampje onderhoud</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft aan hoeveel manoeuvres er zijn uitgevoerd en daarmee dus ook de eventuele noodzaak tot het uitvoeren van onderhoud aan de installatie: <b>lampje brandt gedurende 2 sec aan het begin van de openingsmanoeuvre</b> = aantal manoeuvres minder dan 80%; <b>lampje knippert gedurende de uitvoering van de volledige manoeuvre</b> = aantal manoeuvres tussen '80 en 100%; <b>lampje knippert altijd</b> = aantal manoeuvres meer dan 100%. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>knipperlicht</b>	Dankzij deze functie kan het knipperlicht door regelmatig knipperen (0,5 seconde aan, 0,5 seconde uit) aangeven dat de automatisering bezig is met het uitvoeren van een manoeuvre. Actieve uitgang 12 Vcc / max. 21 W

## gebruikerslicht

Deze functie is van het type ON/OFF. **Belangrijk** – Aangezien het licht niet bestuurd wordt door een timer, wordt om veiligheidsredenen aangeraden een geschikte lamp te gebruiken, die de warmte van het afgegeven licht goed verdraagt..  
Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## elektrisch slot 1

Wanneer deze functie geprogrammeerd is zal, wanneer de openingsmanoeuvre wordt uitgevoerd, het elektrische slot geactiveerd worden gedurende de tijd die geprogrammeerd is in de functie “tijd elektrisch slot - configuratie uitgangen”.  
Actieve uitgang 12 Vca / max. 15 VA

---

## zuignap 1

Wanneer deze functie geprogrammeerd is, zal de zuignap actief worden wanneer de applicatie in de positie van Maximale sluiting is. **Opmerking** – *In alle andere situaties is de zuignap gedeactiveerd.*  
Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## rood stoplicht

Deze functie geeft de activiteit van de applicatie gedurende de fasen van een sluitmanoeuvre aan:

**langzaam knipperen** = uitvoering van de sluitmanoeuvre;  
**ononderbroken brandend lampje** = applicatie in positie van maximale sluiting;

**lampje uit** = applicatie in andere posities.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## groen stoplicht

Deze functie geeft de activiteit van de applicatie gedurende de fasen van een openingsmanoeuvre aan:

**langzaam knipperen** = uitvoering van de openingsmanoeuvre;  
**ononderbroken brandend lampje** = applicatie in positie van maximale opening;

**lampje uit** = applicatie in andere posities.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## radiokanaal nr. 1

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Dit is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## radiokanaal nr. 2

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Deze bedrijfsmodus is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## radiokanaal nr. 3

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Deze bedrijfsmodus is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.



---

**radiokanaal nr. 4**

eenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.  
Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Deze bedrijfsmodus is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.  
Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

**Uitgang 2 (elektrisch slot)**

Voor deze uitgang is het mogelijk één van de functies te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 3**.

**TABEL 3: CONFIGURATIE UITGANGEN**

FUNCTIE	BESCHRIJVING
<b>sca</b> (= lampje Poort Open)	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje uit</b> = applicatie staat stil, in positie van maximale sluiting; <b>langzaam knipperend lampje</b> = applicatie in uitvoeringsfase openingsmanoeuvre; <b>snel knipperend lampje</b> = applicatie in uitvoeringsfase sluitmanoeuvre; <b>ononderbroken brandend lampje</b> = applicatie staat stil in stand anders dan de maximale sluitstand Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>poort open</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje aan</b> = applicatie in positie van maximale opening; <b>lampje uit</b> = applicatie in andere posities. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>poort gesloten</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje aan</b> = applicatie in positie van maximale sluiting; <b>lampje uit</b> = applicatie in andere posities. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>lampje onderhoud</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft aan hoeveel manoeuvres er zijn uitgevoerd en daarmee dus ook de eventuele noodzaak tot het uitvoeren van onderhoud aan de installatie: <b>lampje brandt gedurende 2 sec aan het begin van de openingsmanoeuvre</b> = aantal manoeuvres minder dan 80%; <b>lampje knippert gedurende de uitvoering van de volledige manoeuvre</b> = aantal manoeuvres tussen 80 en 100%; <b>lampje knippert altijd</b> = aantal manoeuvres meer dan 100%. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>knipperlicht</b>	Dankzij deze functie kan het knipperlicht door regelmatig knipperen (0,5 seconde aan, 0,5 seconde uit) aangeven dat de automatisering bezig is met het uitvoeren van een manoeuvre. Actieve uitgang 12 Vcc / max. 21 W

## gebruikerslicht

Deze functie is van het type ON/OFF. **Belangrijk** – Aangezien het licht niet bestuurd wordt door een timer, wordt om veiligheidsredenen aangeraden een geschikte lamp te gebruiken, die de warmte van het afgegeven licht goed verdraagt.  
Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## elektrisch slot 1

Wanneer deze functie geprogrammeerd is zal, wanneer de openingsmanoeuvre wordt uitgevoerd, het elektrische slot geactiveerd worden gedurende de tijd die geprogrammeerd is in de functie “tijd elektrisch slot - configuratie uitgangen”.  
Actieve uitgang 12 Vca / max. 15 VA

---

## zuignap 1

Wanneer deze functie geprogrammeerd is, zal de zuignap actief worden wanneer de applicatie in de positie van Maximale sluiting is. **Opmerking** – *In alle andere situaties is de zuignap gedeactiveerd.*  
Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## rood stoplicht

Deze functie geeft de activiteit van de applicatie gedurende de fasen van een sluitmanoeuvre aan:

**langzaam knipperen** = uitvoering van de sluitmanoeuvre;  
**ononderbroken brandend lampje** = applicatie in positie van maximale sluiting;

**lampje uit** = applicatie in andere posities.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## groen stoplicht

Deze functie geeft de activiteit van de applicatie gedurende de fasen van een openingsmanoeuvre aan:

**langzaam knipperen** = uitvoering van de openingsmanoeuvre;  
**ononderbroken brandend lampje** = applicatie in positie van maximale opening;

**lampje uit** = applicatie in andere posities.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## radiokanaal nr. 1

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Dit is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturings-eenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## radiokanaal nr. 2

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Dit is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturings-eenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

## radiokanaal nr. 3

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Dit is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden. **WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is,

---

**radiokanaal nr. 4**

omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.  
Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Dit is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

**Uitgang 3 (sca)**

Voor deze uitgang is het mogelijk één van de functies te kiezen die beschreven zijn in **Tabel 4**.

**TABEL 4: CONFIGURATIE UITGANGEN**

FUNCTIE	BESCHRIJVING
<b>sca</b> (= lampje Poort Open)	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje uit</b> = applicatie staat stil, in positie van maximale sluiting; <b>langzaam knipperend lampje</b> = applicatie in uitvoeringsfase openingsmanoeuvre; <b>snel knipperend lampje</b> = applicatie in uitvoeringsfase sluitmanoeuvre; <b>ononderbroken brandend lampje</b> = applicatie staat stil in stand anders dan de maximale sluitstand Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>poort open</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje aan</b> = applicatie in positie van maximale opening; <b>lampje uit</b> = applicatie in andere posities. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 10 W
<b>poort gesloten</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft de werkingsstatussen van de besturingseenheid aan: <b>lampje aan</b> = applicatie in positie van maximale sluiting; <b>lampje uit</b> = applicatie in andere posities. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 10 W
<b>lampje onderhoud</b>	Het geprogrammeerde lampje geeft aan hoeveel manoeuvres er zijn uitgevoerd en daarmee dus ook de eventuele noodzaak tot het uitvoeren van onderhoud aan de installatie: <b>lampje brandt gedurende 2 sec aan het begin van de openingsmanoeuvre</b> = aantal manoeuvres minder dan 80%; <b>lampje knippert gedurende de uitvoering van de volledige manoeuvre</b> = aantal manoeuvres tussen 80 en 100%; <b>lampje knippert altijd</b> = aantal manoeuvres meer dan 100%. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W
<b>gebruikerslicht</b>	Deze functie is van het type ON/OFF. <b>Belangrijk</b> – Aangezien het licht niet bestuurd wordt door een timer, wordt om veiligheidsredenen aangeraden een geschikte lamp te gebruiken, die de warmte van het afgegeven licht goed verdraagt.. Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

## zuignap 1

---

### rood stoplicht

---

### groen stoplicht

---

### radiokanaal nr. 1

---

### radiokanaal nr. 2

---

### radiokanaal nr. 3

---

### radiokanaal nr. 4

Wanneer deze functie geprogrammeerd is, zal de zuignap actief worden wanneer de applicatie in de positie van Maximale sluiting is. **Opmerking** – *In alle andere situaties is de zuignap gedeactiveerd.*

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

Deze functie geeft de activiteit van de applicatie gedurende de fasen van een sluitmanoeuvre aan:

**langzaam knipperen** = uitvoering van de sluitmanoeuvre;

**ononderbroken brandend lampje** = applicatie in positie van maximale sluiting;

**lampje uit** = applicatie in andere posities.

Actieve uitgang 24 Vcc / max. 4 W

---

Deze functie geeft de activiteit van de applicatie gedurende de fasen van een openingsmanoeuvre aan:

**langzaam knipperen** = uitvoering van de openingsmanoeuvre;

**ononderbroken brandend lampje** = applicatie in positie van maximale opening;

**lampje uit** = applicatie in andere posities.

Uitgang actief 24 Vcc / max. 4 W

---

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Dit is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Uitgang actief 24 Vcc / max. 4 W

---

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Deze bedrijfsmodus is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Uitgang actief 24 Vcc / max. 4 W

---

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Deze bedrijfsmodus is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Uitgang actief 24 Vcc / max. 4 W

---

Als dit radiokanaal wordt ingesteld voor de configuratie van de uitgang 1 (flash) zal, wanneer er een instructie wordt verstuurd met de zender, dit kanaal actief worden. Deze bedrijfsmodus is nuttig wanneer er in dezelfde installatie externe inrichtingen geïnstalleerd worden (bijvoorbeeld een hulplicht), die met één

enkele zender bestuurd moeten worden.

**WAARSCHUWING** – Als in de ontvanger van de besturingseenheid dit radiokanaal niet vrij is, omdat het eerder in het geheugen werd opgeslagen met een instructie, zal de besturingseenheid, wanneer men het kanaal activeert met de zender, uitsluitend de geprogrammeerde uitgang activeren en de instructie naar de motor toe negeren.

Uitgang actief 24 Vcc / max. 4 W

### Tijd elektrisch slot

Deze parameter wordt uitgedrukt in seconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 10 seconden, in de fabriek is een waarde van 2 seconden ingesteld. Met deze functie wordt de activeringstijd van het elektrische slot na het begin van de openingsmanoeuvre (uitgaand van de stand met gesloten poort) ingesteld.

### Tijd gebruikerslicht

Deze parameter wordt uitgedrukt in seconden en kan worden ingesteld op een waarde tussen 0 en 250, de in de fabriek ingestelde waarde is 60 seconden. Deze functie dient ervoor om te programmeren hoe lang u wilt dat het gebruikerslicht blijft branden.

## DIAGNOSTIEK

### Ingangen / uitgangen

Met deze functie kunt u de werkingsstatus van alle ingangen en uitgangen op de besturingseenheid weergeven. De functies van de ingangen en uitgangen zijn beschreven in **Tabel 5**.

**TABEL 5: DIAGNOSTIEK ingangen / uitgangen**

PARAMETER	BESCHRIJVING
<b>Diagnose 1 - IN</b>	
<b><u>INGANGEN RADIO (On / Off):</u></b>	
Kanaal 1	Geeft aan wanneer kanaal 1 van de radio-ontvanger actief is.
Kanaal 2	Geeft aan wanneer kanaal 2 van de radio-ontvanger actief is.
Kanaal 3	Geeft aan wanneer kanaal 3 van de radio-ontvanger actief is.
Kanaal 4	Geeft aan wanneer kanaal 4 van de radio-ontvanger actief is.
<b><u>SERIËLE INGANGEN RADIO</u></b>	Geeft aan wanneer de besturingseenheid via BusT4 een seriële instructie ontvangt van een radio-ontvanger; er kunnen minimaal 1 en maximaal 15 van dergelijke instructies zijn.
<b><u>TOETSEN KAART:</u></b>	
nr 1	Geeft aan wanneer toets 1 (= OPEN) op de besturingseenheid wordt ingedrukt.
nr 2	Geeft aan wanneer toets 2 (= STOP) op de besturingseenheid wordt ingedrukt.
nr 3	Geeft aan wanneer toets 3 (= CLOSE) op de besturingseenheid wordt ingedrukt.
<b><u>STATUS INGANGEN:</u></b>	
ing 1	Geeft aan wanneer ingang 1 actief is.
ing 2	Geeft aan wanneer ingang 2 actief is.
ing 3	Geeft aan wanneer ingang 3 actief is.
ing alt	Geeft aan wanneer de ingang 'alt' actief is.
<b><u>CONFIGURATIE "ALT"</u></b>	Geeft aan wat voor soort aansluiting er aanwezig is op de klem alt. De aansluiten kunnen van de volgende types zijn: niet geconfigureerd; NC; NA; 1 resistieve contactlijst 8K2; 2 resistieve contactlijsten 8K2; buiten range.

**DREMPEL MANOEUVRE:**

**LAATSTE 8 MANOEUVRES**

**AUTOMATISCHE OPENING**

**Diagnose 1 - OUT**

**ALGEMENE GEGEVENS:**

Stand-by

**STROOMTOEVOER:**

**FOUTEN GEHEUGEN:**

Functies

---

Bluebus

---

Afstandswaarden

**STATUS ENCODER:**

Ing M1

---

Ing M2

**UITGANGEN:**

Out 1

---

Out 2

---

Out 3

---

Out M1

---

Out M2

**ALARMEN:**

Overbelasting out 1

---

Overbelasting out 2

---

Overbelasting out 3

Geeft de werkingsstatus van de begrenzer van het aantal manoeuvres aan, uitgedrukt in verschillende niveaus:

**1<sup>e</sup> niveau:** OK;

**2<sup>e</sup> niveau:** DREMPEL 1; de manoeuvre start met een vertraging van 2 sec.;

**3<sup>e</sup> niveau:** DREMPEL 2; de manoeuvre start met een vertraging van 5 sec.;

**4<sup>e</sup> niveau:** MOTORALARM; de manoeuvre start alleen als er een persoon aanwezig is.

Geeft de eventuele storingen aan die zich kunnen voordoen gedurende de normale werking van de applicatie, de laatste 8 uitgevoerde manoeuvres worden weergegeven.

Geeft aan of deze functie actief is.

Geeft aan wanneer de automatisering in de stand-by modus is.

Geeft aan wat voor stroomvoorziening de automatisering gebruikt: elektriciteitsnet (120/230 Vac) of bufferbatterij (24 Vcc)

Geeft aan of er een fout aanwezig is in de opgeslagen gegevens met betrekking tot de functies die geprogrammeerd kunnen worden met de Oview.

Geeft aan of er een fout aanwezig is in de opgeslagen gegevens met betrekking tot de configuratie van de inrichtingen die zijn verbonden met de bluebus ingang.

Geeft aan of er een fout aanwezig is in de opgeslagen gegevens met betrekking tot de afstandswaarden.

---

Geeft aan wanneer de ingang encoder 1 actief is.

---

Geeft aan wanneer de ingang encoder 2 actief is.

Geeft aan wanneer de uitgang 1 actief is. **Let op** – 12/24 Vcc spanning aanwezig.

---

Geeft aan wanneer de uitgang 2 actief is. **Let op** – 12/24 Vcc spanning aanwezig.

---

Geeft aan wanneer de uitgang 3 actief is. **Let op** – 24 Vcc spanning aanwezig.

---

Geeft aan wanneer de motor 1 in werking is.

---

Geeft aan wanneer de motor 2 in werking is.

---

Duidt op een elektrische overbelasting of kortsluiting in de uitgang 1.

---

Duidt op een elektrische overbelasting of kortsluiting in de uitgang 2.

---

Duidt op een elektrische overbelasting of kortsluiting in de uitgang 3.

## Overige parameters

Met deze functie kan de werkingsstatus van enkele door de besturingseenheid gemeten parameters worden weergegeven. De parameters zijn beschreven in **Tabel 6**.

**TABEL 6: DIAGNOSTIEK overige parameters**

PARAMETER	BESCHRIJVING
<b>Diagnose 2</b>	
<b><i>DIVERSE PARAMETERS:</i></b>	
Gebuikerslicht	Dit is de timer voor uitschakeling van het gebruikerslicht.
Pauzetijd	Dit is del timer voor het tellen van de pauzetijd tussen de ene manoeuvre en de andere.
Temperatuur	Dit is de door de besturingseenheid gemeten motortemperatuur.
Spanning gebruikers	Dit is de spanning die geleverd wordt aan de externe inrichtingen.
Gemiddelde stroom Bus	Dit is de waarde van de stroom die wordt opgenomen door de inrichtingen die zijn verbonden met de bluebus uitgang, berekend als percentage.
<b><i>MOTOR 1:</i></b>	
Koppel	Dit is de waarde van het koppel dat gedurende de manoeuvre wordt ontwikkeld door de motor 1, berekend als percentage.
Spanning	Dit is de gemiddelde spanning die gedurende de manoeuvre aan de motor 1 wordt geleverd, berekend als percentage.
Positie	Geeft de fysieke positie van de bij de motor 1 horende encoder aan, berekend als een percentage.
<b><i>MOTOR 2:</i></b>	
Koppel	Dit is de waarde van het koppel dat gedurende de manoeuvre wordt ontwikkeld door de motor 2, berekend als percentage.
Spanning	Dit is de gemiddelde spanning die gedurende de manoeuvre aan de motor 2 wordt geleverd, berekend als percentage.
Positie	Geeft de fysieke positie van de bij de motor 2 horende encoder aan, berekend als een percentage.

## Diagnostiek bluebus inrichtingen

Met deze functie kunt u het type inrichting, de werkingsstatus en de configuratie van de met de Bluebus verbonden inrichtingen weergeven. Deze parameters zijn beschreven in **Tabel 7**.

**TABEL 7: DIAGNOSTIEK bluebus inrichtingen**

PARAMETER	BESCHRIJVING
<b>Bluebus</b>	
<b><i>FOTOCELLEN:</i></b>	
FOTO	Geeft aan of de fotocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.
FOTO II	Geeft aan of de fotocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.
FOTO 1	Geeft aan of de fotocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.
FOTO 1 II	Geeft aan of de fotocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.
FOTO 2	Geeft aan of de fotocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.
FOTO 2 II	Geeft aan of de fotocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.
FOTO 3	Geeft aan of de fotocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.
FOTO APRI	Geeft aan of de besturingsfocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.
FOTO APRI II	Geeft aan of de besturingsfocel aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.

**INSTRUCTIES:****CMD 1 (INSTR 1)**

---

**CMD 2 (INSTR 2)**

---

**CMD 3 (INSTR 3)**

---

**CMD 4 (INSTR 4)****OVERIGE:****POORT****BLOKKERING AUTOMATISERING**

---

**GEHEUGEN**

---

**BUS**

---

**STAND-BY**

Geeft aan of de besturingsinrichting aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.

Geeft aan of de besturingsinrichting aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.

Geeft aan of de besturingsinrichting aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.

Geeft aan of de besturingsinrichting aanwezig is, wat zijn werkingsstatus is en of het gegeven correct in de besturingseenheid is opgeslagen.

Dit is de constante werkingsstatus van de applicatie.

Geeft aan wanneer de automatisering geblokkeerd is na het versturen van een "Blokkeer" instructie.

Signaleert een probleem met betrekking tot de in het geheugen van de besturingseenheid opgeslagen gegevens van de bluebus inrichtingen.

Geeft kortsluiting in de bluebus uitgang aan.

Geeft aan wanneer de besturingseenheid in stand-by status is.

**ONDERHOUD****Waarde alarmdrempel**

Aan deze parameter kan een waarde tussen 0 en 64.000 (manoeuvres) worden toegekend; in de fabriek is de waarde ingesteld op 1500 (manoeuvres). Met deze functie is het mogelijk een referentielimiet te programmeren; wanneer deze limiet wordt overschreden is het goed de automatisering een onderhoudsbeurt te geven. Om de drempel te programmeren dient u de gewenste waarde te kiezen met de toetsen ▲ en ▼, sla het gegeven vervolgens op met de toets "OK".

**Deeltelling**

Met deze functie is het mogelijk weer te geven hoeveel manoeuvres een automatisering heeft uitgevoerd na de laatste onderhoudsbeurt.

**Onderhoud wissen**

Deze parameter is van het type ON / OFF; de in de fabriek ingestelde waarde is "OFF". Met deze functie kunt u de waarde van de "deeltelling" wissen; dit moet gedaan worden na het uitvoeren van onderhoud op de automatisering.

Om de deeltelling te wissen kiest u de waarde ON met de toets ▲ en drukt u op de toets "OK".



## GEAVANCEERDE FUNCTIES

### Historie gebeurtenissen

Met deze functie is het mogelijk de door de besturingseenheid gegenereerde of ontvangen "gebeurtenissen" weer te geven. Onder "gebeurtenis" verstaat men een conditie die ertoe leidt dat de besturingseenheid zijn werkingsstatus verandert, zoals bijvoorbeeld: de activering van een ingang, het eind van een manoeuvre, de inwerkingtreding van een fotocel of van de ingang 'alt' etc. In dit gedeelte is het mogelijk de datum en het type van de gebeurtenis weer te geven.

### Bijwerking firmware

De functie dient voor het bijwerken van de firmware van een besturingseenheid met een andere compatibele firmware, zonder verplichting tot het vervangen van de kaart. Ga voor de bijwerking als volgt te werk:

**01.** Download het bijwerkingbestand van de firmware (*de bijwerking van de software is beschikbaar op de internetsite [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com)*);

**02.** Selecteer onder het item "Geavanceerde functies" de functie "**Bijwerking firmware**";

**03.** In het scherm dat verschijnt selecteert u "**Selecteer bestand**" en selecteert u vervolgens het zojuist gedownloadte bijwerkingbestand. Aan de linkerkant van het scherm zijn de gegevens met betrekking tot de software van de bij te werken inrichting te lezen en aan de rechterkant de gegevens met betrekking tot de compatibele bijwerkingsoftware en hardwareversies;

**04.** Als het bestand compatibel is verschijnt op de knop het opschrift "**Werk firmware bij**"; als u dit selecteert, begint de bijwerkingprocedure. Als na afloop van de procedure het opschrift "**Bijwerking met succes voltooid**" verschijnt, betekent dit dat de bijwerking voltooid is. Als daarentegen op de knop het opschrift "**Probeer opnieuw**" verschijnt, selecteert u de knop om de bijwerking opnieuw te doen.

Als u er niet in slaagt de bijwerking uit te voeren, is het mogelijk meerdere malen opnieuw te proberen of terug te gaan naar het scherm "Lijst inrichtingen" door "Terug" te selecteren en daarna te beslissen op welke manier u verder wilt gaan. In dit scherm zal de inrichting waarmee u eerder aan het werk was niet meer zichtbaar zijn, om hem weer te geven moet u de pijl rechtsonder op het scherm selecteren en vervolgens de functie "**Inrichtingen in boot-fase**". Op die manier zoekt u inrichtingen die klaar zijn voor een bijwerking van de firmware.

Op dit punt is het mogelijk opnieuw te proberen om de bijwerking uit te voeren, door de hierboven beschreven procedure in zijn geheel te herhalen.

Als het niet mogelijk is de bijwerking uit te voeren, wordt aanbevolen contact op te nemen met de klantenservice van Nice.

### Machtigingen gebruiker

Via deze functie kan de installateur selecteren welke functies en parameters voor de gebruiker zichtbaar en instelbaar moeten zijn. De installateur kan om veiligheidsredenen bijvoorbeeld verhinderen dat de gebruiker de parameters voor kracht en snelheid van de motor van een automatisering wijzigt.

De gebruikerstoegang kan uitsluitend beheerd worden via gebruik van het "wachtwoord installateur" (wachtwoordbeheer - algemene functies). **Opmerking** – *Alle parameters van de verschillende functies van een besturingseenheid of van een ontvanger worden in de fabriek op 'gedeactiveerd' ingesteld.*