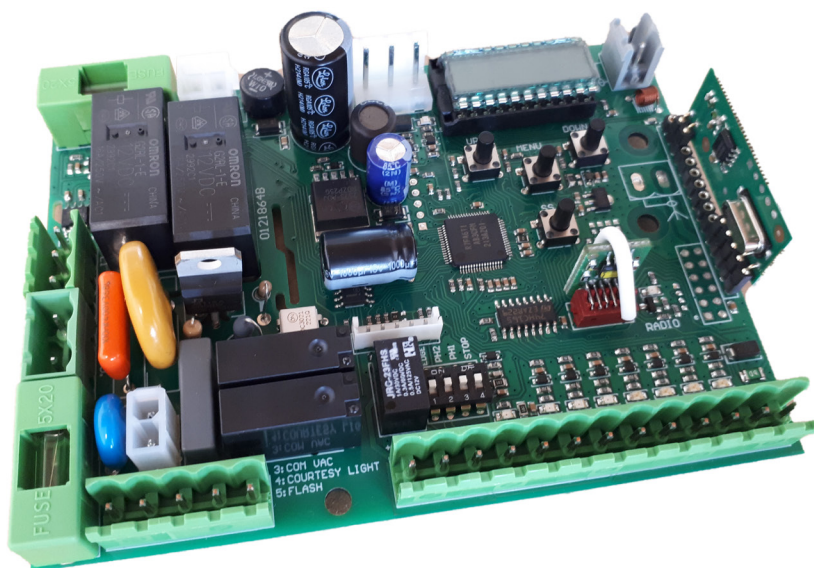




BIOS1 RNS HR

CENTRAL DE MANDO PARA PUERTAS CORREDERAS



MANUAL DE INSTALACIÓN Y USO

BIOS1 230V RNS HR

BIOS1 120V RNS HR

6-1622467M - rev. 0 - 07/03/2024


ESPAÑOL - Traducido del idioma original



INDICE

1. ADVERTENCIAS GENERALES PARA EL INSTALADOR	3
1.1 - DIRECTRICES PARA LAS CONEXIONES ELÉCTRICAS	5
2. DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO	6
2.1 - USO PREVISTO	6
2.2 - CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS	6
2.3 - VISTA DE LA TARJETA ELECTRÓNICA	7
3. CONEXIONES ELÉCTRICAS	8
3.1.1 - CONEXIÓN DE LA ALIMENTACIÓN PRINCIPAL Y DEL TRANSFORMADOR (versión de 230 V)	8
3.1.2 - CONEXIÓN DE LA ALIMENTACIÓN PRINCIPAL Y DEL TRANSFORMADOR (versión de 120 V)	8
3.2.1 - CONEXIÓN DEL MOTOR (versión de 230 V)	9
3.2.2 - CONEXIÓN DEL MOTOR (versión de 120 V)	9
3.3 - CONEXIÓN DE LOS LÍMITES DE RECORRIDO ELECTROMECÁNICOS	10
3.4 - CONEXIÓN ALIMENTACIÓN ACCESORIOS	10
3.5 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS DISPOSITIVOS DE MANDO	11
3.6 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD	12
3.7 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS DISPOSITIVOS DE SEÑALIZACIÓN	14
3.8 - CONEXIÓN ANTENA Y COMUNICACIÓN RADIO	14
4. PROGRAMACIÓN	15
4.1 - FUNCIÓN DE LAS TECLAS DE PROGRAMACIÓN	15
4.2 - MODO DE VISUALIZACIÓN DE LA PANTALLA	16
4.3 - VISUALIZACIÓN ESTÁNDAR	17
4.4 - APRENDIZAJE DE UN MANDO A DISTANCIA	18
4.5 - APRENDIZAJE DE CARRERAS Y AJUSTE DE LÍMITES	20
4.6 - MENÚ DE FUNCIONES BÁSICAS	23
4.7 - MENÚ DE FUNCIONES AVANZADAS	26
4.8 - GESTIÓN DE CONTRASEÑAS	34
5. MENSAJES DE ERRORES	36
6. MANTENIMIENTO	37
7. ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO	37
8. GARANTÍA	37

1. ADVERTENCIAS GENERALES PARA EL INSTALADOR

PELIGRO	
<p>RIESGO DE CHOQUE ELÉCTRICO, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO</p> <ul style="list-style-type: none">• Desconecte todos los equipos, incluidos los dispositivos conectados, antes de quitar cualquier tapa o puerta, o antes de instalar/desinstalar accesorios, hardware, cables o cables, excepto por las condiciones especificadas en el manual del usuario para este equipo.• Para comprobar que el sistema está fuera de tensión, utilice siempre un voltímetro correctamente calibrado al valor nominal de la tensión.• Antes de volver a tensar la unidad, vuelva a montar y fije todas las tapas, componentes de hardware y cables. Asegúrese de que la entrada de los cables esté sellada para evitar la entrada de insectos y la formación de humedad.• Utilice este equipo y todos los productos conectados solo al voltaje especificado.• En caso de riesgo de daños al personal y/o al equipo, se utilizarán los enclaves de seguridad necesarios.• No utilice este equipo para funciones críticas de seguridad.• No desmonte, repare ni modifique el equipo.• Este producto no es adecuado para su instalación en aplicaciones donde puede entrar en contacto con una atmósfera explosiva o inflamable. <p>El incumplimiento de estas instrucciones provocará la muerte o lesiones graves.</p>	
PELIGRO	
<p>RIESGO DE DESCARGA ELÉCTRICA Y/O INCENDIO</p> <ul style="list-style-type: none">• No exponga el aparato a sustancias líquidas.• No exceder los rangos de temperatura y humedad especificados en los datos técnicos y dejar aireada la zona de las ranuras.• Conecte solo accesorios compatibles al dispositivo como se indica en el manual del usuario.• Utilice únicamente cables de sección adecuada como se indica en el apartado "DIRECTRICES PARA LAS CONEXIONES ELÉCTRICAS". Apriete las conexiones de acuerdo con las especificaciones técnicas relativas a los pares de cierre y verifique el cableado correcto.• Los cables eléctricos no deben entrar en contacto con las partes que pueden calentarse y con las partes móviles de la automatización. <p>El incumplimiento de estas instrucciones provocará la muerte o lesiones graves.</p>	
ADVERTENCIA	
<p>RIESGO DE SOBRECALENTAMIENTO Y/O INCENDIO</p> <ul style="list-style-type: none">• No utilizar con cargas distintas de las indicadas en los datos técnicos.• No exceda la corriente máxima permitida; en caso de cargas superiores, use un contactor de potencia adecuada.• Las líneas de alimentación y las conexiones de salida se conectarán y protegerán adecuadamente mediante fusibles cuando así lo exijan los requisitos reglamentarios nacionales y locales. <p>El incumplimiento de estas instrucciones puede provocar la muerte, lesiones graves o daños al equipo.</p>	

ADVERTENCIA

ASPECTOS GENERALES DE SEGURIDAD E INCOMPATIBILIDAD NORMATIVA

- Cualquier uso de este producto que no sea el uso permitido / uso previsto está prohibido.
- El fabricante no será responsable de los daños que se produzcan como consecuencia de un uso indebido o de una instalación que no cumpla los requisitos de este manual.
- La responsabilidad del fabricante por los daños derivados de accidentes de cualquier naturaleza causados por productos defectuosos, son solo aquellas previstas por obligaciones legales.
- Todas las operaciones indicadas en este manual deben ser realizadas exclusivamente por personal experto, cualificado y formado.
- La predisposición de los cables, la instalación, la conexión y la prueba se deben realizar observando la regla del arte, en conformidad con las normas, reglamentos y leyes vigentes.
- Durante las operaciones de instalación, prueba y mantenimiento, delimitar adecuadamente todo el sitio para evitar el acceso por parte de personas no autorizadas, en particular menores y niños.
- Antes de proceder con la instalación, comprobar la calidad mecánica de la puerta móvil y de la estructura de guía y soporte.
- Conservar este manual en el expediente técnico junto con los manuales de los demás dispositivos utilizados para la realización de la instalación de automatización.
- Asegúrese de que todos los equipos utilizados y los sistemas diseñados cumplen con todas las regulaciones y regulaciones locales, regionales y nacionales aplicables.

El incumplimiento de estas instrucciones puede provocar la muerte, lesiones graves o daños al equipo.

- Los datos introducidos en este manual han sido redactados y verificados con el máximo cuidado, sin embargo el fabricante no puede asumir ninguna responsabilidad por eventuales errores, omisiones o aproximaciones debidas a exigencias técnicas o gráficas.
- El fabricante recuerda que este manual no sustituye a las normas que el fabricante de la puerta/portón motorizado debe cumplir.

El fabricante no asume ninguna responsabilidad por las consecuencias derivadas del uso indebido de este material.



1.1 - DIRECTRICES PARA LAS CONEXIONES ELÉCTRICAS

Prepare en el sitio de instalación los conductos para el paso de los cables.
Los cables para la conexión de los distintos dispositivos en una instalación típica se enumeran en la siguiente tabla y deben ser adecuados para el tipo de instalación, por ejemplo, se recomienda un cable tipo H07RN-F para su colocación en ambientes exteriores.

CONEXIÓN	CABLE	LONGITUD
Línea eléctrica de alimentación	3 x 1,5 mm ²	< 10 m
	3 x 2,5 mm ²	10 ÷ 50 m
	3 x 3,5 mm ²	> 50 m
Intermitente	2 x 0,5 mm ²	< 20 m
Fotocélula - transmisor	2 x 0,5 mm ²	< 20 m
Fotocélula - receptor	4 x 0,5 mm ²	< 20 m
Selector de llave	4 x 0,5 mm ²	< 20 m

Utilice sólo los conectores suministrados:

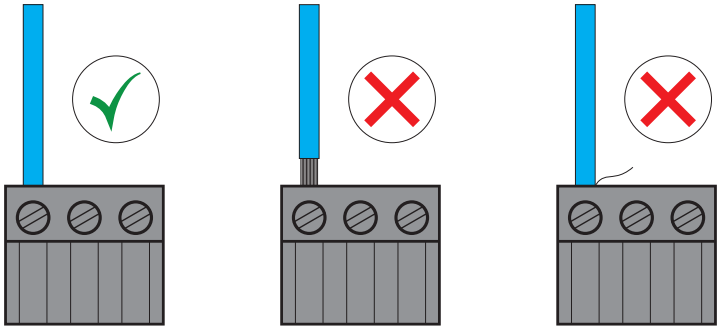
POSICIÓN DE LA ABRAZADERA	TIPO DE ABRAZADERA
Todos	PHOENIX BCP-500-2GN

La siguiente tabla muestra el tipo y tamaño de los cables permitidos para los terminales de tornillo del tipo indicado anteriormente y los pares de apriete:

mm ²	0.2 ... 2.5	0.2 ... 2.5	0.25 ... 2.5	2 x 0.2 ... 0.75	2 x 0.2 ... 0.75	2 x 0.25 ... 0.75	2 x 0.25 ... 0.75	2 x 0.5 ... 1.5
AWG	24 ... 14	24 ... 14	24 ... 14	24 ... 14	2 x 24 ... 18	2 x 24 ... 18	2 x 24 ... 18	2 x 20 ... 16

 Ø 3.5 mm (0.14 in.)		N • m	0.5
		lb-in	4.5

Utilice conductores de cobre (obligatorios).
Evite la presencia de cables de ramas expuestas o que salen de la abrazadera.



2. DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

Central de mando para la gestión de motores bifásicos dedicados a la manipulación de puertas correderas.
La tarjeta dispone de entradas para la conexión de los dispositivos de mando y de seguridad, y salidas para la gestión del intermitente y de la luz de cortesía. La tarjeta es compatible con la conexión de los topes electromecánicos.
Receptor de radio integrado para control remoto a 433,92 MHz.

2.1 - USO PREVISTO

Central de mando para motorreductores con motores eléctricos bifásicos, instalados en puertas correderas.

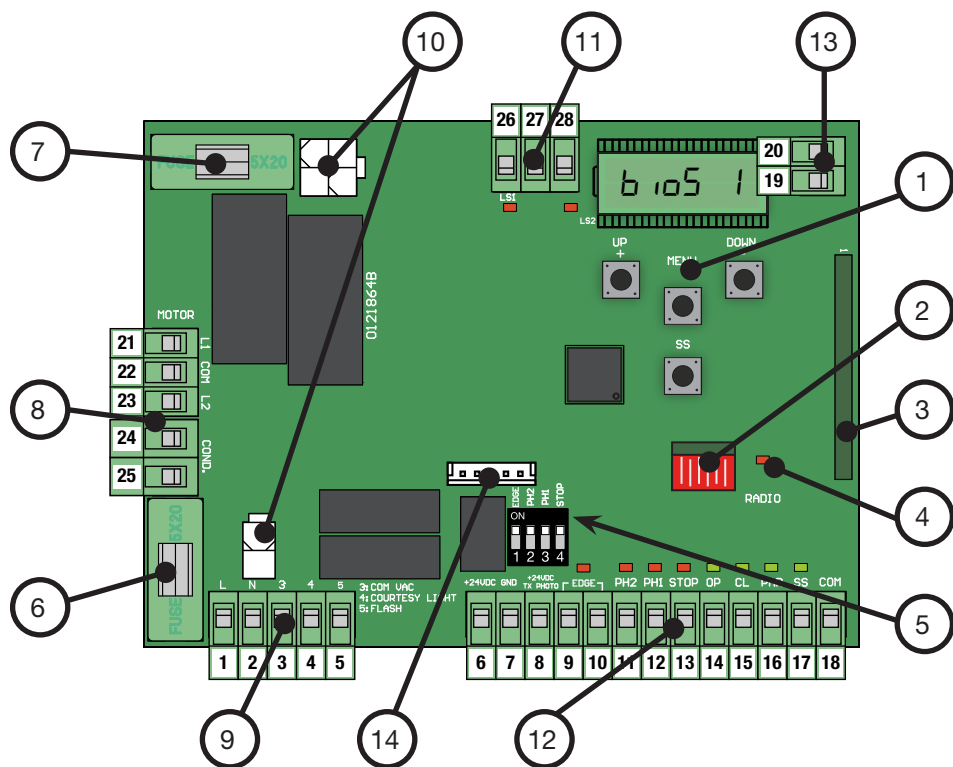
PELIGRO

Cualquier instalación y uso que difiera de lo indicado en el siguiente manual debe considerarse prohibido.



2.2 - CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Nombre comercial	BIOS1 230V RNS		BIOS1 120V RNS	
Construcción del dispositivo	Dispositivo electrónico de control que debe incorporarse			
Propósito del dispositivo	Dispositivo de control de funcionamiento (no de seguridad)			
Clase de Software	A			
Alimentación (Valim)	230 Vac ± 10% 50/60 Hz		120 Vac ± 10% 50/60 Hz	
Corriente absorbida en stand-by	50 mA		90 mA	
Salida del motor (Vout)	Vout = Valim MAX 700W		Vout = Valim MAX 350W	
Salida de alimentación auxiliar (Vaux)	24Vdc MAX 170mA (4W)			
Salida de luz de cortesía (3-4)	V(3-4) = Valim			
Salida intermitente (3-5)	V(3-5) = Valim			
Clase de aislamiento	I			
Grado de contaminación	2			
Frecuencia de la comunicación por radio	433,92 Mhz			
Mandos a distancia compatibles	Rolling Code, protocolo HR			
Número de mandos a distancia memorizables	1000			
Condiciones operativas ambientales	TA: -20...+55 °C RH max 90% sin condensación			
Condiciones de transporte y almacenamiento	TA: -40...+70 °C RH max 90% sin condensación			



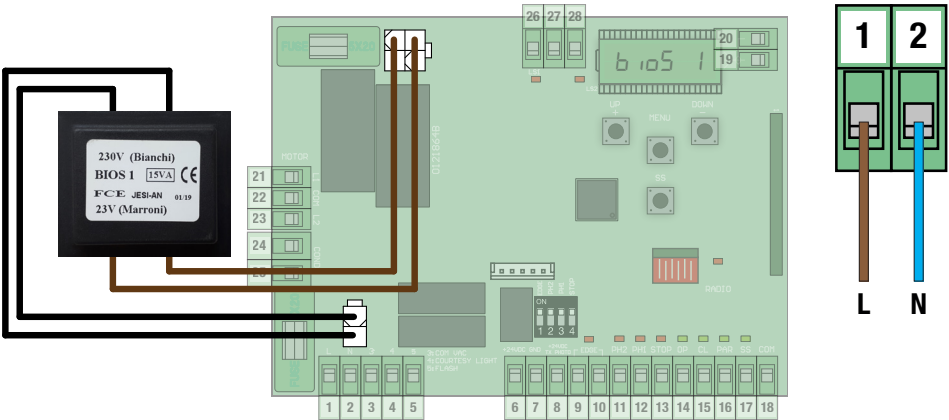
1. Pantalla y botones
2. Memoria Radio
3. Módulo de Radio
4. LED Radio
5. Selector DIP-SWITCH para la exclusión de las entradas de seguridad
6. FUSE1 - Protección de línea (6.3 A F)
7. FUSE2 - Protección 24 Vdc accesorios (500 mA F)
8. Bloque de terminales para la conexión del motor
9. Bloque de terminales para conectar la alimentación principal y los dispositivos de señalización
10. Terminales para conexión enchufable de transformador
11. Bloque de terminales para la conexión de los topes electromecánicos
12. Bloque de terminales para la conexión de accesorios
13. Bloque de terminales para la conexión de la antena
14. Puerto de comunicación UART

3. CONEXIONES ELÉCTRICAS

3.1.1 - CONEXIÓN DE LA ALIMENTACIÓN PRINCIPAL Y DEL TRANSFORMADOR (versión de 230 V)

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
1	L - Cable de fase	Conecte alimentación de distribución de red 230 Vac ± 10% 50/60 Hz
2	N - Cable neutro	

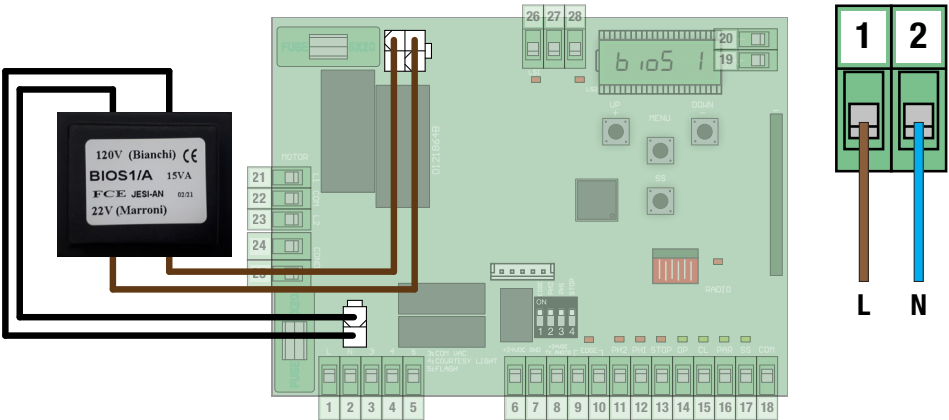
Conecte el transformador 230 / 23 Vac 15 VA a los conectores de la placa de control.



3.1.2 - CONEXIÓN DE LA ALIMENTACIÓN PRINCIPAL Y DEL TRANSFORMADOR (versión de 120 V)

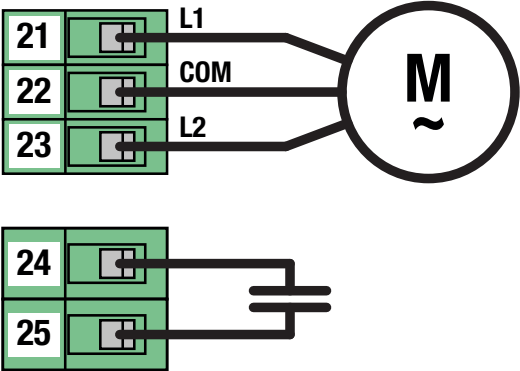
# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
1	L - Cable de fase	Conecte alimentación de distribución de red 120 Vac ± 10% 50/60 Hz
2	N - Cable neutro	

Conecte el transformador 120 / 22 Vac 15 VA a los conectores de la placa de control.



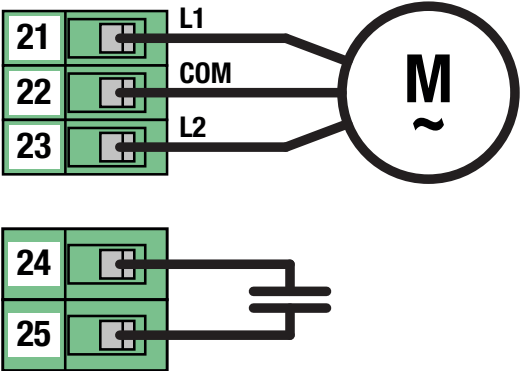
3.2.1 - CONEXIÓN DEL MOTOR (versión de 230 V)

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
21	L1 - Fase 1 del motor	Conecte los cables del motor eléctrico bifásico 230Vac MAX 700W.
22	COM - Neutro del motor	
23	L2 - Fase 2 del motor	
24	Cable del condensador	Utilice un condensador adecuado para el tipo de motor eléctrico que está utilizando.
25	Cable del condensador	



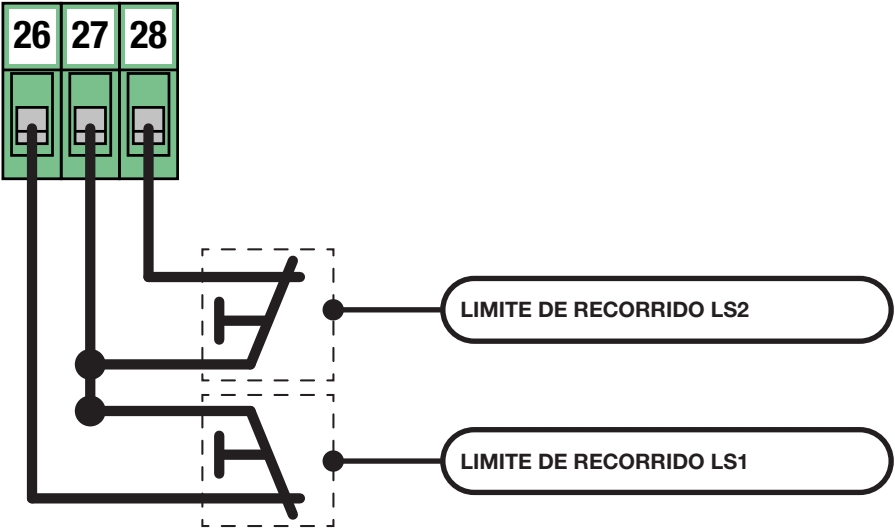
3.2.2 - CONEXIÓN DEL MOTOR (versión de 120 V)

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
21	L1 - Fase 1 del motor	Conecte los cables del motor eléctrico bifásico 120Vac MAX 350W.
22	COM - Neutro del motor	
23	L2 - Fase 2 del motor	
24	Cable del condensador	Utilice un condensador adecuado para el tipo de motor eléctrico que está utilizando.
25	Cable del condensador	



3.3 - CONEXIÓN DE LOS LÍMITES DE RECORRIDO ELECTROMECÁNICOS

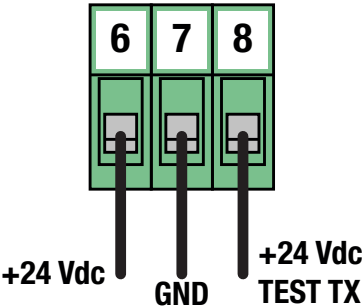
# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
26	LS1 - Contacto de limite de recorrido	Conecte un contacto limpio (libre de tensión) Normalmente Cerrado. LED de señalización Normalmente Encendido.
27	CONTACTO COMÚN	
28	LS2 - Contacto de limite de recorrido	



3.4 - CONEXIÓN ALIMENTACIÓN ACCESORIOS

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
6 - 7	Salida de alimentación 24 Vdc	MAX 170 mA

El terminal 8 está reservado para el uso de la función de PRUEBA DE FOTOCÉLULAS y PRUEBA COSTA DE SEGURIDAD. Consulte los parámetros avanzados para la configuración y las conexiones.



# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
18	CONTACTO COMÚN	
14	ABRE	Conecte un contacto limpio (libre de tensión) Normalmente Abierto. LED de señalización Normalmente APAGADO.
15	CIERRA	
16	APERTURA PARCIAL	
17	PASO A PASO	

Función PASO A PASO

En cada activación ejecuta secuencialmente ABRE-STOP-CIERRA-STOP.
Es posible configurar la modalidad de ejecución mediante el parámetro básico.

Función APERTURA PARCIAL

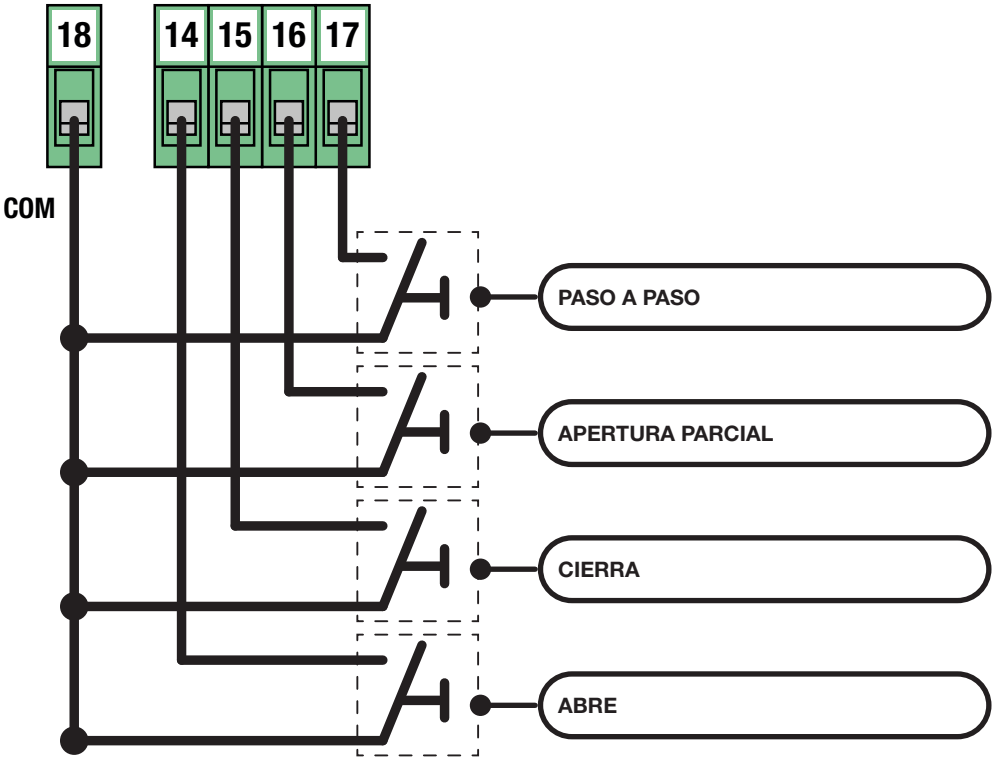
Realiza una apertura parcial de la automatización.
Es posible configurar la amplitud de la apertura mediante el parámetro básico.

Función CERRAR

Realiza un cierre completo.
Si se mantiene activo, mantiene la puerta en la posición de "PUERTA CERRADA" ignorando cualquier otro comando.

Función ABRIR

Realiza una apertura completa.
Si se mantiene activa, mantiene la puerta en la posición de "PUERTA ABIERTA" ignorando cualquier otro comando.



NOTA

Si no se utilizan los contactos *EDGE*, *PH2*, *PH1* y *STOP*, deben desactivarse mediante el uso del DIP-SWITCH.

Esta operación es posible poniendo el selector correspondiente en posición *ON*.

ON

1

2

3

4

ON

↕

OFF

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
18	CONTACTO COMÚN	
11	ENTRADA FOTOCÉLULA PH2	Conecte un contacto limpio (libre de tensión) Normalmente Cerrado. LED de señalización Normalmente Encendido.
12	ENTRADA FOTOCÉLULA PH1	
13	STOP	

Pulsador de STOP

Cuando interviene detiene completamente la automatización e impide cualquier mando automatizado o usuario.

Entrada FOTOCÉLULA PH1

Durante el movimiento de cierre, detiene el movimiento de la automatización y realiza una inversión hasta que la puerta alcanza la posición de PUERTA ABIERTA.

Utilice los parámetros para configurar el comportamiento de la entrada de la fotocélula.

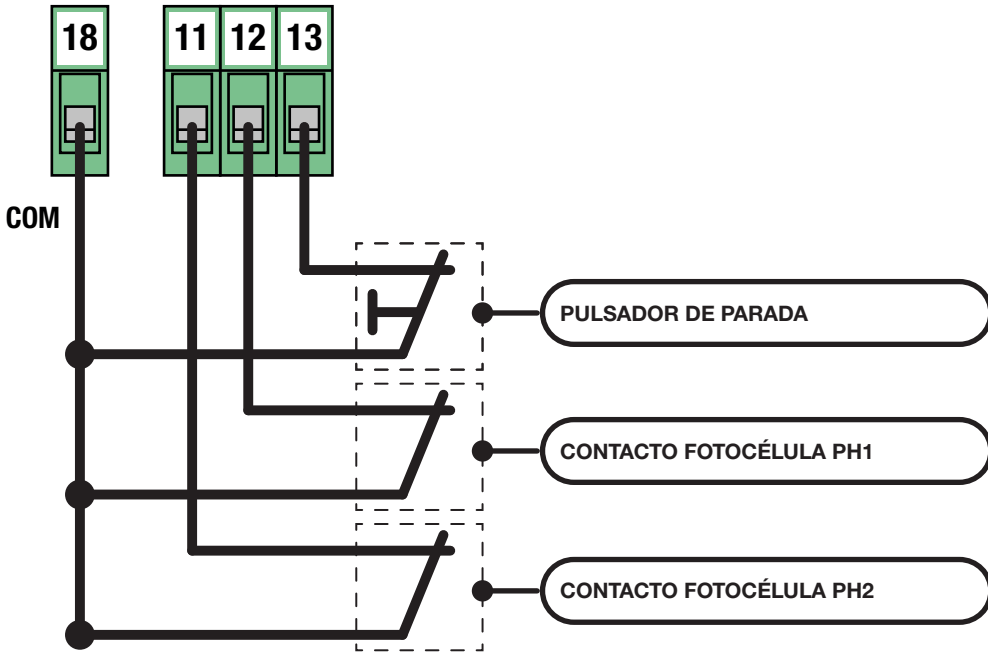
Entrada FOTOCÉLULA PH2

Durante el movimiento de apertura, detenga temporalmente el movimiento durante todo el tiempo que la fotocélula esté activa.

Durante esta fase, el intermitente realiza cíclicamente 3 parpadeos.

Una vez restablecido el contacto, se reanuda el movimiento en la dirección de apertura.

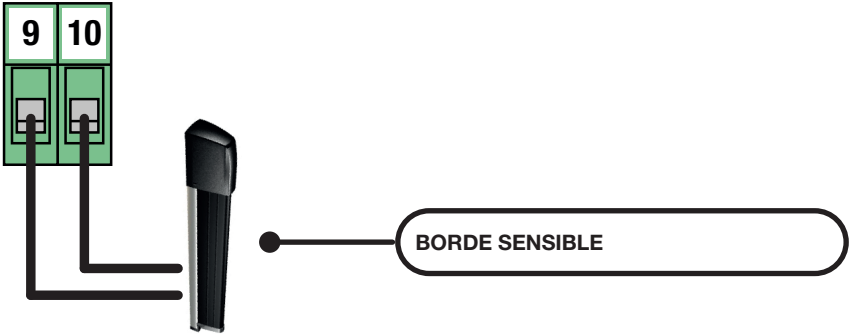
Utilice los parámetros para configurar el comportamiento de la entrada de la fotocélula.



# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
9 - 10	BORDE SENSIBLE	Conecte bordes sensibles de tipo mecánico (NC) o de tipo resistivo (8,2 Kohm). LED de señalización Normalmente Encendido.

Entrada BORDE SENSIBLE

Durante el movimiento de cierre, detiene el movimiento de la automatización y realiza una inversión hasta que la puerta alcanza la posición de PUERTA ABIERTA.
 Utilice los parámetros para configurar el comportamiento de la entrada de borde sensible y el tipo de dispositivo en uso.

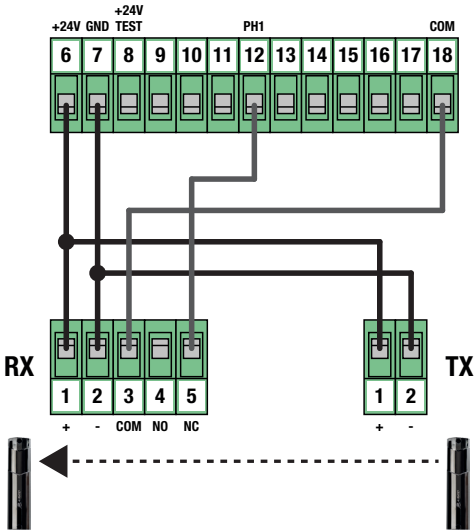


NOTA

Una vez terminadas las conexiones, antes de iniciar la programación, compruebe que todos los leds rojos de los dispositivos de seguridad estén encendidos.
 Si esto no sucede, compruebe que las entradas no conectadas estén deshabilitadas y que los dispositivos conectados estén correctamente alimentados y funcionando.

Fotocélulas Serie FT / IRIS

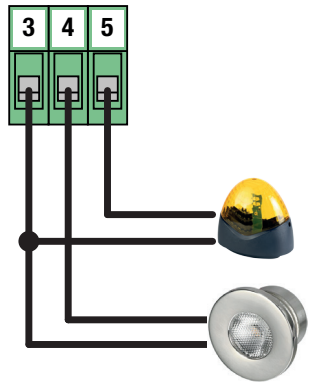
Conexión estándar.



3.7 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS DISPOSITIVOS DE SEÑALIZACIÓN

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
3	Común de salida de luz de cortesía y intermitente	
4	Luz de cortesía	MAX 60 W
5	Intermitente	MAX 60 W

Las salidas están activas durante las fases de apertura y cierre de la automatización.
Consulte los parámetros avanzados para configurar el modo de parpadeo y el tiempo de iluminación de la luz de cortesía.



3.8 - CONEXIÓN ANTENA Y COMUNICACIÓN RADIO

ADVERTENCIA	
<ul style="list-style-type: none">• No coloque la central de control en contenedores metálicos.• El caudal máximo puede variar sensiblemente en presencia de piezas metálicas, en presencia de apantallamientos entre el transmisor y la centralita o en presencia de otros dispositivos que comunican con la misma frecuencia de radio.	

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
19	Cable de antena	Conecte cable tipo RG58
20	Calcetín Antena	

La unidad viene con una antena estándar ya conectada.

CONSEJOS DE INSTALACIÓN	
El LED RADIO presente en la tarjeta, permite tener una confirmación visual de la cantidad de perturbaciones radioeléctricas presentes en los alrededores de la automatización. Cuanto más fijo esté el LED, mayor será el ruido.	
En instalaciones susceptibles es aconsejable instalar una antena de 433Mhz. Instale la antena externa y sus cables en un lugar protegido contra daños y/o vibraciones y donde no haya obstáculos entre los transmisores y la antena.	

4. PROGRAMACIÓN

PELIGRO

Las operaciones descritas en este capítulo para finalizar la instalación deben realizarse en presencia de tensión, por lo tanto, deben ser realizadas solo por personal experto, cualificado y tomando todas las precauciones necesarias para garantizar la ejecución con total seguridad. Compruebe que el área de maniobra esté libre de cualquier obstáculo.



Terminadas las conexiones eléctricas, proceda con la puesta en marcha.

De tensión y compruebe que todos los ledes de los dispositivos de seguridad estén encendidos.

Compruebe que la intervención de los dispositivos de seguridad haga apagar el led correspondiente.

Si no es así, apague la automatización y verifique que los dispositivos estén correctamente conectados y funcionen.

4.1 - FUNCIÓN DE LAS TECLAS DE PROGRAMACIÓN

1. Tecla UP

La tecla UP permite realizar las operaciones descritas a continuación:

- Inicie y finalice el proceso de aprendizaje de los transmisores.
- Navegue a través de los elementos del menú.
- Incremente el valor.

2. Tecla MENÚ

La tecla MENÚ permite realizar las operaciones descritas a continuación:

- Entre y salga del menú.
- Confirme una elección.

3. Tecla DOWN

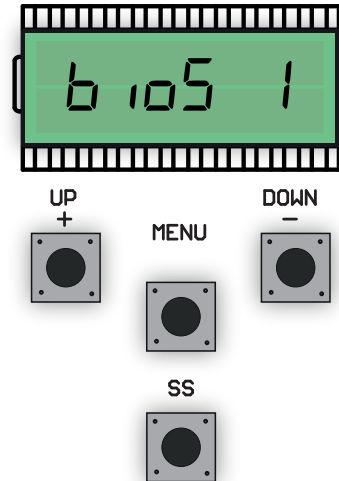
La tecla DOWN permite realizar las operaciones descritas a continuación:

- Cambie los modos de visualización de la pantalla.
- Pause el aprendizaje de las carreras para invertir el sentido del movimiento.
- Navegue a través de los elementos del menú.
- Disminuya un valor.

4. Tecla SS (Step-by-Step)

La tecla SS permite realizar las operaciones descritas a continuación:

- Realiza la función PASO A PASO.



4.2 - MODO DE VISUALIZACIÓN DE LA PANTALLA

La pantalla disponible en la unidad de control le permite ver mucha información sobre, por ejemplo, el estado de la automatización, el número de movimientos realizados, las anomalías detectadas, etc.

Hay 4 tipos de visualizaciones disponibles.

Para pasar de una tipología a otra pulsar la tecla DOWN.

VISUALIZACIÓN 1: ESTÁNDAR

En esta modalidad es posible visualizar el estado de la automatización y los mensajes de error.

Consulte el capítulo siguiente para obtener más información sobre el tipo de mensajes.

VISUALIZACIÓN 2: NÚMERO DE MOVIMIENTOS REALIZADOS

En esta modalidad es posible visualizar el número de ciclos (apertura y cierre) realizados por la automatización.

La centralita alternará dos valores: el primero, sin puntos, indica los miles; el segundo, con puntos, indica las unidades.

Por ejemplo:

00 1 = mil

02.0 = 20 unidades

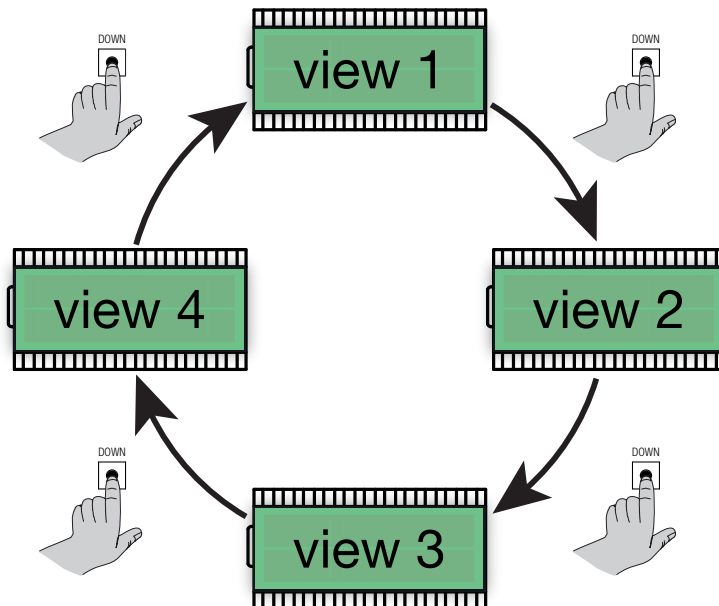
Total = 1020 ciclos realizados.

VISUALIZACIÓN 3: CORRIENTE ABSORBIDA POR EL MOTOR (rms)

En este modo puede ver la corriente consumida por el motor (mA).

VISUALIZACIÓN 4: CORRIENTE ABSORBIDA POR EL MOTOR (picco)

En este modo puede ver la corriente consumida por el motor (mA).



PANTALLA	DESCRIPCIÓN
--	Espera después de la primera conexión de la tensión de alimentación. Automatización en posición de CANCELA CERRADA.
oP	Automatización parada en posición de CANCELA ABIERTA, sin cierre automático.
PE	Automatización parada en posición de APERTURA PARCIAL, sin cierre automático.
OP	Automatización en movimiento de apertura.
CL	Automatización en movimiento de cierre.
SD	Movimiento de apertura detenido después de un comando de usuario.
SC	Movimiento de cierre detenido después de un comando de usuario.
HA	Movimiento parado tras la intervención de un dispositivo de seguridad (entradas EDGE, PH1, PH2 y STOP) o del sensor de impacto.
-tC	Automatización parada en posición de CANCELA ABIERTA, con cierre automático. En los últimos 10 segundos, el símbolo " - " se sustituye por la cuenta atrás.
-tC	Automatización parada en posición de CANCELA ABIERTA, con cierre automático después del tránsito. En los últimos 10 segundos, el símbolo " - " se sustituye por la cuenta atrás.
-tP	Automatización parada en posición de APERTURA PARCIAL, con cierre automático. En los últimos 10 segundos, el símbolo " - " se sustituye por la cuenta atrás.
LDP	APRENDIZAJE DE CARRERAS - aprendizaje del movimiento de apertura.
LCL	APRENDIZAJE DE CARRERAS - aprendizaje del movimiento de cierre.
L--	APRENDIZAJE DE CARRERAS - proceso en stand-by. Compruebe que todos los dispositivos de seguridad funcionen y estén correctamente configurados y que los finales de carrera no estén activados. De un comando paso a paso para reanudar el procedimiento.
rAd	A la espera de un transmisor para memorizar.
don	Procedimiento finalizado con éxito.
SEE	Centralita a la espera de un mando de radio conocido para poder visualizar la posición de memoria.
Fnd	Mando a distancia ya aprendido en la memoria de radio.
CLr	Borrado de un mando ya aprendido con éxito.
toUt	Salida de la función en uso para TIME-OUT.

4.4 - APRENDIZAJE DE UN MANDO A DISTANCIA

El aprendizaje de un transmisor se puede activar mediante el botón UP de la centralita o mediante el botón oculto de un transmisor ya almacenado.

La centralita puede almacenar hasta 1000 mandos de radio (con tarjeta de memoria) y a cada uno de ellos puede asociar hasta 4 funciones, no más que una función por tecla disponible. Durante el proceso de aprendizaje, se almacena una sola función en una tecla del transmisor. Para asignar las 4 funciones disponibles, tendrá que repetir el procedimiento 4 veces.


Las funciones se asignan en el siguiente orden:

- 1° botón memorizada: función PASO A PASO
- 2° botón memorizada: función APERTURA PARCIAL
- 3° botón memorizada: función ABRE
- 4° botón memorizada: función CIERRE

APRENDIZAJE ESTÁNDAR DE UN TRANSMISOR

NOTA		
<ul style="list-style-type: none">• Para memorizar un nuevo mando a distancia o una nueva función en el mismo mando a distancia, repita el procedimiento desde el paso 2.• Después de 10 segundos de inactividad, la central sale del modo aprendizaje y la pantalla muestra "EOLt".		
1.	Asegúrese de estar fuera de los menús de programación. Para salir, pulse brevemente la tecla MENU hasta que aparezca el estado de la central.	
2.	Mientras la automatización está parada, presione y suelte el botón UP. En la pantalla aparece "rAd". El intermitente se enciende.	
3.	En 10 segundos, presione la tecla del transmisor que se almacenará.	
4.a	Si el mando a distancia es la primera vez que se aprende, en la pantalla aparece el mensaje "don". Al pulsar la tecla se asocia la función PASO-PASO. El parpadeo parpadea 2 veces.	
4.b	Si el mando a distancia ya estaba almacenado en la unidad de control, aparece en la pantalla el mensaje "Fnd". La tecla presionada se asocia con la función ABRIR, ABRIR o CERRAR, dependiendo de cuántas veces se repitió este procedimiento. El parpadeo parpadea 1.	
5.	Después de 2 segundos, la pantalla muestra la posición de memoria en la que se ha almacenado el control remoto (por ejemplo, "235").	


APRENDIZAJE CON EL BOTÓN OCULTO DE UN TRANSMISOR YA APRENDIDO

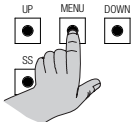
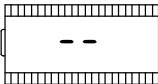
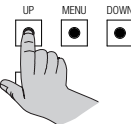


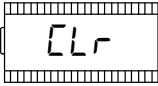

NOTA	
<ul style="list-style-type: none"> El uso del botón oculto, si lo hay, de un transmisor ya aprendido implica la entrada en el modo de aprendizaje de todas las automatizaciones en las que resulta estar asociado. Asegúrese de que no se aprendan comandos de radio no deseados. Este procedimiento no está disponible para todos los tipos de transmisores. Consulte el manual de instalación del transmisor. 	

Con la automatización parada se puede presionar el botón oculto de un transmisor ya aprendido para abrir la memoria de radio de la unidad de control. Esto equivale a presionar el botón UP de la centralita.

A continuación, siga el procedimiento de aprendizaje de los puntos 3 a 5 del párrafo anterior.

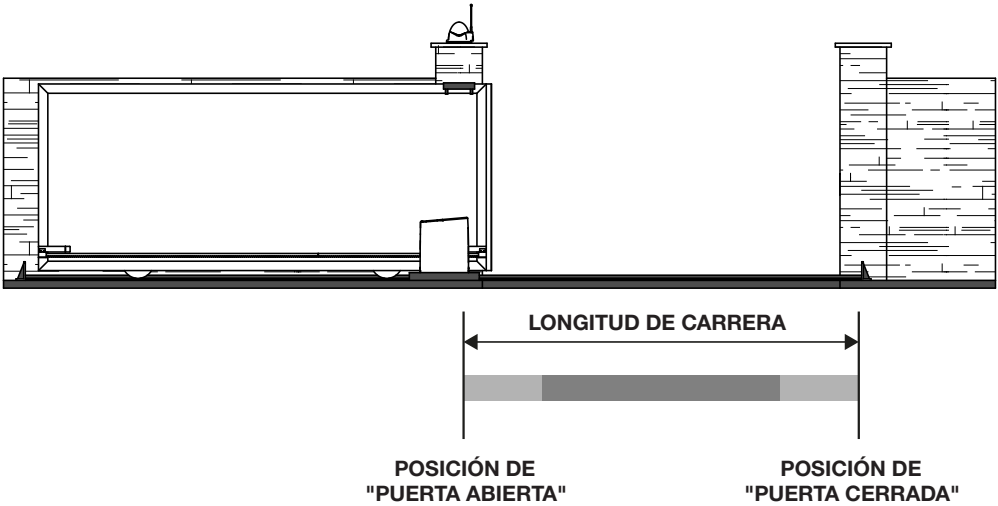
ELIMINACIÓN DE UN TRANSMISOR YA APRENDIDO MEDIANTE UN BOTÓN OCULTO

NOTA	
<ul style="list-style-type: none"> El uso del botón oculto, si lo hay, de un transmisor ya aprendido implica la entrada en el modo de aprendizaje de todas las automatizaciones en las que resulta estar asociado. Asegúrese de que no se aprendan comandos de radio no deseados. Este procedimiento no está disponible para todos los tipos de transmisores. Consulte el manual de instalación del transmisor. 	

1.	<p>Asegúrese de estar fuera de los menús de programación.</p> <p>Para salir, pulse brevemente la tecla MENU hasta que aparezca el estado de la central.</p>	 
2.	<p>Mientras la automatización está parada, presione y suelte el botón UP o el botón oculto de un transmisor ya aprendido.</p> <p>En la pantalla aparece "rAd".</p>	 
3.	<p>En 10 segundos, presione la primera tecla y la tecla oculta del transmisor a borrar al mismo tiempo.</p>	
4.	<p>Si el borrado se ha realizado correctamente, la pantalla mostrará "CLr".</p> <p>El parpadeo parpadea 4 veces.</p>	
5.	<p>Después de 2 segundos, la pantalla muestra la ubicación de la memoria eliminada (por ejemplo, "235").</p>	

4.5 - APRENDIZAJE DE CARRERAS Y AJUSTE DE LÍMITES

En la primera instalación es necesario ajustar la posición de intervención de los topes y realizar un procedimiento de aprendizaje para detectar la longitud total de la carrera, la longitud de las ralentizaciones y todas las demás zonas de la instalación necesarias para el correcto funcionamiento de la automatización.



	Área de manejo a velocidad de desaceleración.
	Área de manejo a velocidad normal.

AJUSTE DE LAS POSICIONES FINALES

Realizar algunos movimientos de la puerta móvil para ajustar la posición de intervención de los topes electromecánicos y verificar la correcta conexión.

NOTA	
• La selección de la dirección del movimiento de apertura y cierre tiene lugar durante el procedimiento de aprendizaje.	


LED	DESCRIPCIÓN	POSICIÓN
LS1 	FIN DE CARRERA LS1 ACTIVO LED LS1 - apagado LED LS2 - encendido	Puerta en posición de "PUERTA ABIERTA" o "PUERTA CERRADA".
LS1 	FIN DE CARRERA INACTIVO LED LS1 - encendido LED LS2 - encendido	Puerta en posición intermedia.
LS1 	FIN DE CARRERA LS2 ACTIVO LED LS1 - encendido LED LS2 - apagado	Puerta en posición de "PUERTA ABIERTA" o "PUERTA CERRADA".


PROCEDIMIENTO ESTÁNDAR DE APRENDIZAJE

Con el aprendizaje estándar, la centralita realiza automáticamente todo el procedimiento y el cálculo de las ralentizaciones, que se regularán con la misma amplitud tanto en apertura como en cierre (ver parámetro base " L 5I ").

PELIGRO


- Compruebe que durante el primer movimiento la pantalla muestra "L OP" y la puerta se mueve en DIRECCIÓN DE APERTURA.
Si es necesario, pulse la tecla DOWN y la tecla SS para invertir el movimiento.
- **Para que la automatización y todos los dispositivos de seguridad instalados funcionen correctamente, es necesario verificar la dirección correcta del movimiento de la automatización.**

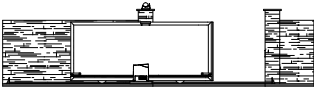
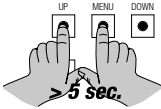

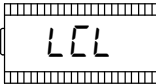

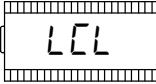





NOTA

• *En el caso de que el procedimiento comience mientras los topes están activos, o en caso de intervención de un dispositivo de seguridad durante el movimiento, el procedimiento se detiene y aparece en pantalla la inscripción "L -- ". Realice las comprobaciones pertinentes y pulse la tecla SS para reanudar el aprendizaje desde el paso 3.*





1.	Desbloquear la transmisión del motorreductor y llevar a mano la puerta a mitad de recorrido. A continuación, vuelva a insertar la transmisión del motor.	
2.	Presione simultáneamente el botón UP y el botón MENU durante al menos 5 segundos hasta que la pantalla muestre " L OP ". En esta fase, el motorreductor se mueve en busca del tope de apertura. Compruebe que la automatización se mueve en la dirección de apertura.	<div><div><div>UP</div><div>MENU</div><div>DOWN</div></div><div></div></div>
3.	Cuando se alcanza el límite de apertura, la automatización se mueve automáticamente al cerrar, hasta que se alcanza el límite de cierre. En esta etapa, la pantalla muestra " L CL ".	
4.	Cuando se alcanza el límite de cierre, la automatización se mueve automáticamente al abrir, hasta que se alcanza el límite de apertura. En esta etapa, la pantalla muestra " L OP ".	
5.	Cuando se alcanza el final del recorrido de apertura, la automatización se mueve en el cierre a velocidad completa al final de la cual se aplica el área de ralentización calculada.	
6.	Finalizado el procedimiento, la centralita muestra "L donE"	

APRENDIZAJE CON RALENTIZACIONES PERSONALIZADAS

Con el aprendizaje personalizado, las amplitudes de ralentización se ajustan manualmente por el usuario durante el procedimiento de aprendizaje.


PELIGRO

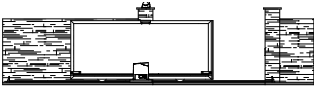
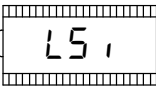
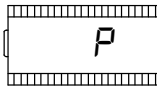
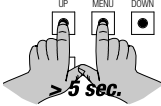

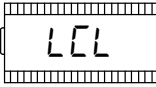
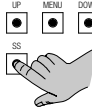
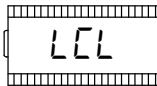

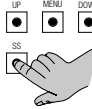
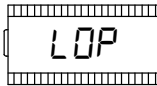
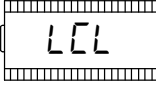

- Compruebe que durante el primer movimiento la pantalla muestra "LDP" y la puerta se mueve en DIRECCIÓN DE APERTURA.
- Si es necesario, pulse la tecla DOWN y la tecla SS para invertir el movimiento.
- **Para que la automatización y todos los dispositivos de seguridad instalados funcionen correctamente, es necesario verificar la dirección correcta del movimiento de la automatización.**



NOTA

• En el caso de que el procedimiento comience mientras los topes están activos, o en caso de intervención de un dispositivo de seguridad durante el movimiento, el procedimiento se detiene y aparece en pantalla la inscripción "L--". Realice las comprobaciones pertinentes y pulse la tecla SS para reanudar el aprendizaje desde el paso 3.



1.	Desbloquear la transmisión del motorreductor y llevar a mano la puerta a mitad de recorrido. A continuación, vuelva a insertar la transmisión del motor.		
2.	Establezca el valor P en el parámetro LS1 del menú base para habilitar la función.		
3.	Presione simultáneamente el botón UP y el botón MENU durante al menos 5 segundos hasta que la pantalla muestre "LDP". En esta fase, el motorreductor se mueve en busca del tope de apertura. Compruebe que la automatización se mueve en la dirección de apertura.		
4.	Cuando se alcanza el límite de apertura, la automatización se mueve automáticamente en el cierre. En esta etapa, la pantalla muestra "LCL".		
5.	Cuando la automatización llegue a la posición inicial de desaceleración deseada, presione la tecla SS. La automatización procede al movimiento hasta llegar al final del recorrido de cierre y el intermitente permanece encendido fijo.		
6.	Cuando se alcanza el límite de cierre, la automatización se mueve automáticamente al abrir. En esta etapa, la pantalla muestra "LDP".		
7.	Cuando la automatización llegue a la posición inicial de desaceleración deseada, presione la tecla SS. La automatización procede al movimiento hasta llegar al final del recorrido de apertura y el intermitente permanece encendido fijo.		
8.	Cuando se alcanza el límite de apertura, la automatización se mueve en el cierre a toda velocidad y con ralentizaciones personalizadas.		
9.	Finalizado el procedimiento, la centralita muestra "LdonE".		

4.6 - MENÚ DE FUNCIONES BÁSICAS


Para acceder al menú de funciones básicas, mantenga pulsado el botón MENU durante 1 a 3 segundos. Utilice las teclas UP y DOWN para desplazarse por las funciones disponibles. Mientras se visualiza una función, la unidad alternará la visualización de la voz con el valor establecido en ella.

- Para cambiar el valor del parámetro que está viendo, siga estos pasos:
- Presione y mantenga presionada la tecla de menú durante al menos 3 segundos, el valor configurado actualmente parpadeará.
 - Use las teclas UP y DOWN para seleccionar el valor deseado.
 - Confirme el valor manteniendo pulsada la tecla MENU durante al menos 3 segundos.

Para salir, presione rápidamente la tecla MENU.

LISTA DE PARÁMETROS


Cierre Automático

NOTA	
<ul style="list-style-type: none">• Si se utiliza junto con el parámetro "Cierre automático después de tránsito", el parámetro "Cierre automático" no se considera.• Este parámetro no influye en el caso de que la cancela alcance la posición de "APERTURA PARCIAL".	

Establece un tiempo de cierre automático. Una vez alcanzada la posición de "PUERTA ABIERTA" la centralita inicia la cuenta atrás visualizando en pantalla "- ٤٤" (el símbolo "-" es sustituido por un número en los últimos 10 segundos de la cuenta atrás). En caso de que la entrada de fotocélula esté activa, se restablece la cuenta atrás y permanece bloqueada hasta que se restablece el contacto.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
٤٤٤	OFF = deshabilitado. de 1 a 900 segundos.	OFF

Cierre automático después del tránsito

NOTA	
<ul style="list-style-type: none">• Si se utiliza junto con el parámetro "Cierre automático", este último no se considera.• Este parámetro no influye en el caso de que la cancela alcance la posición de "APERTURA PARCIAL".	

Establece un tiempo de cierre automático posterior al tránsito en el paso. Una vez alcanzada la posición de "CANCELA ABIERTA" la centralita permanece en espera y visualiza en pantalla "- ٤٤". La cuenta atrás comienza solo después del compromiso y posterior retirada de la entrada de la fotocélula PH1. El símbolo "-" se sustituye por un número en los últimos 10 segundos de la cuenta atrás. En caso de que la entrada de fotocélula esté activa, se restablece la cuenta atrás y permanece bloqueada hasta que se restablece el contacto.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
٤٤٤	OFF = deshabilitado. de 1 a 30 segundos.	OFF

Sensibilidad al obstáculo en régimen

NOTA	
<ul style="list-style-type: none">• Un nivel de sensibilidad demasiado elevado podría causar un comportamiento anómalo de la automatización en función de la fuerza que el motorreductor necesita para mover la automatización.• Regule este parámetro de acuerdo con la normativa vigente.	

Ajusta el nivel de sensibilidad para que el sensor de impacto actúe durante el movimiento de la puerta.
La intervención del sensor de impacto ordena una breve inversión del movimiento para liberar el obstáculo.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SEn	OFF = deshabilitado. del 1 al 100 %	OFF

Sensibilidad al obstáculo en desaceleración

NOTA	
<ul style="list-style-type: none">• Un nivel de sensibilidad demasiado elevado podría causar un comportamiento anómalo de la automatización en función de la fuerza que el motorreductor necesita para mover la automatización.• Regule este parámetro de acuerdo con la normativa vigente.	

Ajuste el nivel de sensibilidad para que el sensor de impacto intervenga durante el movimiento de la puerta durante la desaceleración.
La intervención del sensor de impacto en fase de ralentización ordena una breve inversión del movimiento para liberar el obstáculo.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SEL	OFF = deshabilitado. del 1 al 100 %	OFF

Velocidad normal

Establece la velocidad del movimiento del motor durante la fase de movimiento a velocidad de régimen (normal).

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SPn	1 = MIN 2 = LOW 3 = MED 4 = HIGH 5 = MAX	5 = MAX

Velocidad de desaceleración

Ajuste la velocidad del movimiento del motor durante la fase de movimiento a la velocidad de desaceleración.
Este valor no puede ser superior al valor establecido de "Velocidad normal".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SPL	1 a SPn	2

Configuración de la función PASO A PASO

NOTA	
<ul style="list-style-type: none">• Al configurar la funcionalidad CONDOMINIAL, es necesario establecer un tiempo de cierre automático para que la puerta se cierre.	

Personaliza el modo de acción de la función PASO A PASO.

Normal: ("ABRE" - "STOP" - "CIERRE" - "DETENGA" - ...)
Funcionamiento clásico del modo PASO A PASO. Durante el desplazamiento, un mando PASO A PASO comporta la parada de la automatización.

Alternado STOP: ("ABRE" - "STOP" - "CIERRA" - ...)
Funcionamiento alternativo con STOP en apertura. Durante el desplazamiento en apertura, un mando PASO A PASO comporta la parada de la automatización. Durante el movimiento en cierre realiza una inversión del movimiento.

Alternado: ("ABRE" - "CIERRA" - ...)
En este modo, el usuario no tiene la posibilidad de detener la automatización con un comando PASO A PASO, sino que se obtiene una inversión de marcha.

Condominial (Temporizador): ("ABRE" - ...)
El mando PASO A PASO sólo permite realizar una apertura completa de la automatización. Si el mando persiste con la automatización en posición de CANCELA ABIERTO, se esperará a la liberación antes de iniciar la temporización para el cierre automático. Cada pulsación del mando PASO A PASO restablece la cuenta atrás.

Condominial con cierre inmediato: ("ABRE" - ...)
Si la automatización no se encuentra en posición de CANCELA ABIERTA, el mando PASO A PASO permite realizar una apertura completa de la automatización. Cuando la automatización se encuentra en posición de CANCELA ABIERTA, un mando PASO A PASO realiza un cierre inmediato de la automatización, restableciendo el temporizador del cierre automático si está presente.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SbS	0 = Normal. 1 = Alternado STOP. 2 = Alternado. 3 = Condominial (temporizador). 4 = Condominial con cierre inmediato.	0 = Normal

Comportamiento después de apagón

Permite ejecutar automáticamente un comando de cierre cuando se restablece la tensión de alimentación principal, después de un apagón. Este movimiento se realiza siempre a velocidad lenta, hasta alcanzar la posición de "CANCELA CERRADA".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
bLt	OFF = Ninguna acción. ON = Ejecuta automáticamente un comando "CIERRA".	OFF

Amplitud de la zona de desaceleración

Ajusta la amplitud del área de ralentización de apertura y cierre, en porcentaje de la longitud total de la carrera.
Con el valor "P" es posible establecer áreas personalizadas durante el aprendizaje de las carreras (ver párrafo APRENDIZAJE CON RALENTIZACIONES PERSONALIZADAS).

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
LS ,	OFF = desactivado 1 a 100 % de la longitud total P = Áreas personalizadas	15 %

Función Anti-resbalamiento (TIEMPO ADICIONAL)

Permite añadir tiempo extra de trabajo respecto al memorizado durante el procedimiento de aprendizaje de las carreras, para asegurar el cierre completo de la automatización incluso en el caso de que el tiempo de trabajo aprendido no sea suficiente para llegar a la posición de "CANCELA CERRADA".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
ASL	OFF = deshabilitado. de 1 a 300 segundos.	15 segundos.

4.7 - MENÚ DE FUNCIONES AVANZADAS

Para acceder al menú de funciones avanzadas, mantenga pulsado el botón MENU durante más de 5 segundos. Utilice las teclas UP y DOWN para desplazarse por las funciones disponibles. Mientras se visualiza una función, la unidad alternará la visualización de la voz con el valor establecido en ella.


Para cambiar el valor del parámetro que está viendo, siga estos pasos:

- Presione y mantenga presionada la tecla de menú durante al menos 3 segundos, el valor configurado actualmente parpadeará.
- Use las teclas UP y DOWN para seleccionar el valor deseado.
- Confirme el valor manteniendo pulsada la tecla MENU durante al menos 3 segundos.

Para salir, presione rápidamente la tecla MENU.

LISTA DE PARÁMETROS

Modo de intervención del sensor de impacto

NOTA	
• Regule este parámetro de acuerdo con la normativa vigente.	

Determina en qué zonas de la carrera interviene el sensor de impacto.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>Snii</i>	OFF = Inhabilitado. 1 = Área de régimen + Área de desaceleración. 2 = Solo área a régimen 3 = Sólo área de desaceleración	2 = Sólo área a régimen.

Tiempo de intervención del sensor de impacto

Determina cuánto tiempo tarda el sensor de impacto en llegar al obstáculo (motor bloqueado).

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>St</i>	de 1 a 10 multiplicado por 100 ms	2 = 200 ms

Tiempo de desactivación del sensor de impacto en el arranque

Determina durante cuánto tiempo se deshabilita el sensor de impacto al inicio del movimiento.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>Sdt</i>	de 0 a 30 multiplicado por 100 ms	15 = 1500 ms

Duración de la rampa de aceleración

El tiempo que tarda la puerta en pasar de parado a la velocidad de movimiento.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>Ura</i>	de 0 a 30 multiplicado por 100 ms	15 = 1500 ms

Duración de la rampa de desaceleración

Tiempo que tarda la puerta en pasar de la velocidad de régimen a la velocidad de desaceleración.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
$d-r$	de 0 a 30 multiplicado por 100 ms	20 = 2000 ms

Modalidad de intervención entrada fotocélula PH1

Durante el movimiento de cierre, el compromiso de la fotocélula conectada en la entrada PH1 implica siempre la inversión del movimiento y el consiguiente desplazamiento hasta la posición de "CANCELA ABIERTA". Además, durante el movimiento de apertura, el compromiso de la entrada de la fotocélula no causa ninguna intervención de la centralita. Con este parámetro es posible personalizar el comportamiento de la centralita tras la intervención de la fotocélula, en caso de que la automatización esté parada en posición de "CANCELA CERRADA".

Valor 0: La automatización no arranca si la entrada PH1 está ocupada.

Valor 1: La automatización se mueve en apertura aunque la entrada PH1 esté ocupada.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SPh	0 = Controla entrada PH1 desde "CANCELA CERRADA". 1 = Ignorar entrada PH1 desde "CANCELA CERRADA".	1

Modalidad de intervención entrada fotocélula PH2


El compromiso de la fotocélula conectada a la entrada PH2 siempre implica la parada temporal del movimiento, hasta que la fotocélula se libera. Una vez liberada, la automatización se mueve siempre en la dirección de apertura. Con este parámetro se puede personalizar cuando se habilita este comportamiento.

Valor 0: Habilitado durante el movimiento de apertura y cierre.

Valor 1: Habilitado solo durante el movimiento de apertura.

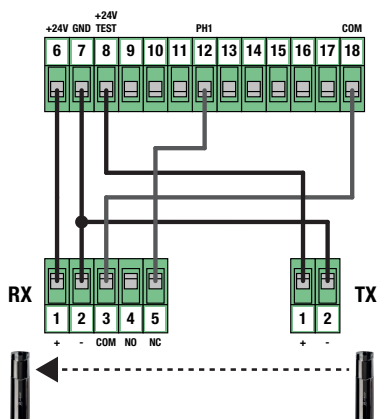
PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
$Ph2$	0 = Habilitada tanto en apertura como en cierre. 1 = Habilitada solo en apertura.	0

Función de autoprueba de las fotocélulas

ADVERTENCIA	
<ul style="list-style-type: none">La activación de la función de auto-prueba de la entrada de fotocélulas contribuye al logro de los estándares de seguridad en toda la línea de control conectada. Consulte el manual de instrucciones del dispositivo conectado para conocer el grado de seguridad alcanzado.	
NOTA	
<ul style="list-style-type: none">Para utilizar correctamente esta función es necesario utilizar el terminal número 8 para alimentar la fotocélula transmisor.	

Habilitando esta función es posible hacer que la centralita realice una prueba funcional de las fotocélulas antes de cada desplazamiento. La prueba, si está habilitada, no se realiza en caso de inversiones rápidas de marcha.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
tPh	OFF = deshabilitado 1 = Habilitado para PH1 2 = Habilitado para PH2 3 = Habilitado para PH1 y PH2	OFF



Tipo de costa de seguridad instalada

Seleccione el tipo de costa de seguridad conectada a la entrada EDGE.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>Edi</i>	0 = de tipo mecánico (Contacto Normalmente Cerrado) 1 = de tipo resistivo (8,2 Kohm)	0

Modalidad de intervención entrada EDGE

Personaliza el comportamiento de la centralita tras la intervención del dispositivo conectado a la entrada EDGE.

Valor 0: Solo durante el movimiento de cierre, realiza una inversión del movimiento hasta alcanzar la posición de "CANCELA ABIERTA".

Valor 1: Durante cualquier movimiento, detenga la automatización y luego realice una breve inversión para liberar el obstáculo.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>IED</i>	0 = Inversión total del movimiento (solo en cierre). 1 = Stop y breve inversión del movimiento.	0

Rampa de desaceleración por intervención de la entrada EDGE

Determina el tiempo en que el motorreductor detiene su movimiento como resultado de la parada causada por la intervención de la entrada EDGE.


PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>Ebt</i>	de 0 a 10 multiplicado por 100 ms	10 = 1000 ms

Tiempo de inversión en intervención de la entrada EDGE

Determina durante cuánto tiempo el motorreductor realiza el movimiento en sentido contrario tras la parada causada por la intervención de la entrada EDGE (solo con IED = 1).

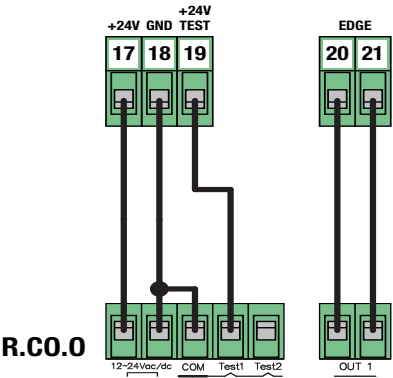
PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>Ert</i>	de 5 a 20 multiplicado por 100 ms	10 = 1000 ms

Función de autoprueba de la costa de seguridad

ADVERTENCIA	
• La activación de la función de auto-prueba de la entrada de fotocélulas contribuye al logro de los estándares de seguridad en toda la línea de control conectada. Consulte el manual de instrucciones del dispositivo conectado para conocer el grado de seguridad alcanzado.	
NOTA	
• Para utilizar correctamente esta función es necesario conectar un dispositivo con circuito electrónico de prueba (ej. R.CO.O). Conecte el contacto de prueba del dispositivo al terminal 8 de la centralita, y habilite la prueba con el nivel lógico bajo 0Vdc.	

Al habilitar esta función, la unidad de control realiza una prueba funcional de la costa de seguridad antes de cada manipulación. La prueba, si está habilitada, no se realiza en caso de inversión rápida de la marcha (por ejemplo, inversión de la marcha causada por la intervención de una célula fotoeléctrica).

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
tEd	OFF = Inhabilitado. ON = Habilitado.	OFF



Amplitud de la apertura parcial

Ajusta la amplitud de la apertura parcial, en porcentaje de la longitud total de la carrera. La apertura parcial solo se puede realizar desde la posición de "PUERTA CERRADA", utilizando el comando correspondiente. Cuando se alcanza la posición de "APERTURA PARCIAL", la pantalla muestra "PE".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
LPo	OFF = desactivado 1 a 100 % de la longitud total	30 %

Cierre automático por apertura parcial

Establece un tiempo de espera antes de que la centralita accione un cierre automático tras alcanzar la posición de "APERTURA PARCIAL". Una vez alcanzada la posición de "APERTURA PARCIAL" la centralita inicia la cuenta atrás visualizando en pantalla "- tP" (el símbolo "-" es sustituido por un número en los últimos 10 segundos de la cuenta atrás). Si la entrada de la fotocélula está activa, la cuenta atrás se bloquea hasta que se restablezca el contacto.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
tPC	OFF = deshabilitado. de 1 a 900 segundos.	OFF

Configuración salida intermitente

Personaliza el comportamiento de la salida parpadeante según el tipo de dispositivo conectado.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
FP_r	0 = Intermitente con circuito de auto-parpadeo. 1 = Intermitente sin circuito de auto-parpadeo.	1

Tiempo de parpadeo antes del desplazamiento

Configura durante cuánto tiempo se activa la salida intermitente antes de iniciar el desplazamiento.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
tP_r	OFF = deshabilitado. de 1 a 10 segundos.	OFF

Configuración salida luz de cortesía

Personaliza el modo de acción de la salida de luz de cortesía.

Valor 0: La luz se apaga al final de una maniobra, después de esperar el tiempo establecido en el parámetro tCY .

Valor 1: La luz se apaga automáticamente en la posición de "CANCELA CERRADA", después de esperar el tiempo establecido en el parámetro tCY .

Valor 2: Con cada comando recibido, la luz permanece encendida solo durante el tiempo configurado en el parámetro tCY . ATENCIÓN: La luz podría apagarse antes de que finalice el movimiento.

Valor 3: Función de testigo de automatización abierta. La luz se apaga cuando la automatización alcanza la posición de "PUERTA CERRADA".

Valor 4: Función de testigo de automatización abierta con parpadeo proporcional al estado de la automatización. En detalle:

- Movimiento en apertura = parpadeo lento.
- Movimiento en cierre = parpadeo rápido.
- Posición de "CANCELA ABIERTA" = luz encendida.
- Posición de "CANCELA CERRADA" = luz apagada.
- Puerta parada en posición intermedia = alterna dos parpadeos y una pausa larga.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
FCY	0 = luz encendida durante la maniobra + tCY 1 = luz apagada en "CERRADO" después de tCY 2 = luz encendida para tCY 3 = luz apagada en "CERRADO" 4 = parpadeo proporcional	0

Tiempo para la luz de cortesía

Establezca un tiempo de activación o espera de la luz de cortesía. Para utilizar en combinación con el parámetro "Configuración de salida de luz de cortesía".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
tCY	OFF = deshabilitado. de 1 a 900 segundos.	180 segundos.

Función de control mantenido (HOMBRE-PRESENTE)

Habilita la capacidad de mover la automatización solo manteniendo pulsado el comando deseado. Una vez liberado el comando, la automatización se detiene. Al activar esta función se obtienen los siguientes cambios funcionales:

- Los comandos "Paso a paso" y "Apertura parcial" están desactivados.
- Todas las entradas seguras, excepto el "STOP" se desactivan.
- Todas las operaciones automáticas configuradas, incluidas las cerraduras automáticas y las inversiones, se desactivan.
- Los comandos "ABRIR" y "CERRAR" tanto de radio como de hileras permanecen activos.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>dER</i>	OFF = Inhabilitado. ON = Habilitado.	OFF

Umbral ciclos para solicitud de asistencia

Permite configurar un número de ciclos, después de los cuales la centralita indicará que se ha alcanzado el umbral sustituyendo el parpadeo normal durante los movimientos, por un parpadeo rápido.

Este parámetro debe utilizarse en combinación con el parámetro "Parpadeo por solicitud de asistencia".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>SEr</i>	OFF = Inhabilitado. de 1 a 100 multiplicado por 1000 ciclos.	OFF

Parpadeo para solicitar asistencia

Habilita el parpadeo para la solicitud de asistencia.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>SEF</i>	OFF = Inhabilitado. ON = Habilitado.	OFF

Frecuencia de presión cerrada

Activa la función que permite ejecutar una orden de cierre de la duración de "MPT" segundos cada "MPR" minutos.

Esta función se activa automáticamente una vez que la puerta alcanza la posición de "PUERTA CERRADA".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>iPr</i>	OFF = desactivado de 1 a 480 minutos	OFF

Duración de la presión cerrada

Define la duración de la orden de cierre utilizada en la función MPR.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>iPt</i>	de 1 a 10 segundos	1 segundo

Función de relajación mecánica

Permite realizar una breve inversión, cuya duración es personalizable, una vez alcanzado el final de carrera de apertura o cierre.

Esta función es útil en caso de que la automatización presione demasiado los bloques mecánicos y dificulte el desbloqueo manual.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>iE</i>	OFF = Inhabilitado. de 1 a 20 multiplicado por 100 ms	OFF

Función de parada suave

Permite ajustar la rampa de desaceleración en caso de solicitud de parada por orden de usuario o en caso de intervención de las entradas fotocélulas (PH1 y PH2). Este parámetro NO modifica la rampa de desaceleración en caso de intervención de la entrada EDGE (costa de seguridad) y STOP.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>SFt</i>	OFF = Inhabilitado. de 1 a 20 multiplicado por 100 ms	5 = 500 ms

Modbus Address

Dirección atributo a la centralita para poder establecer una comunicación MODBUS.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>ibAdr</i>	de 0 a 247	0 = OFF

Restablecimiento de los valores por defecto (RESET)

Realiza un reset de la centralita y establece los valores de todos los parámetros, básicos y avanzados, llevándolos a los predeterminados.

Esta función NO borra el recorrido aprendido y NO borra los mandos a distancia aprendidos.

Para realizar la recuperación, siga los pasos siguientes:

- Acceda al parámetro manteniendo pulsada la tecla MENU durante 3 segundos.
- Cuando la pantalla muestre el valor " *0* " suelte la tecla.
- Presione la tecla MENU y manténgalo presionado hasta que termine la cuenta atrás y la pantalla muestre " *don* ".
- El procedimiento se ha completado con éxito.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>dEF</i>	-	-

Indicador de la posición de memoria de un transmisor aprendido

Con este parámetro es posible visualizar la posición de memoria asignada a un transmisor por la centralita durante el aprendizaje.

Para hacer esto, siga los siguientes pasos:

- Acceda al parámetro manteniendo pulsada la tecla MENU durante 3 segundos.
- Cuando la pantalla muestre el valor " *SEE* " suelte la tecla.
- A partir de este momento la centralita permanece en espera de un comando de radio conocido. Después de 15 segundos sin recibir ninguna transmisión, la unidad sale automáticamente de la función mostrando el mensaje " *EOUt* ".
- Transmitir con su propio mando a distancia, a la pantalla se mostrará la posición de memoria (por ejemplo, "245").
- Puede ver más de un mando a distancia en la misma sesión. Para salir de la función, pulse brevemente el botón MENU.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>ErS</i>		

Eliminación de un único transmisor aprendido

Con este parámetro puede borrar un solo transmisor ya aprendido, utilizando su ubicación de memoria. Si no se conoce este valor, consulte la función "Mostrar la posición de memoria de un transmisor aprendido".

Para realizar la eliminación, siga los pasos siguientes:

- Acceda al parámetro manteniendo pulsada la tecla MENU durante 3 segundos.
- Cuando la pantalla muestre el valor " 0 " suelte la tecla y utilice las teclas UP y DOWN para establecer la posición de memoria del mando a distancia a borrar.
- Confirme manteniendo pulsada la tecla MENU durante 3 segundos.
- La pantalla mostrará el mensaje " CLR " para indicar la eliminación correcta.
- En caso de que la ubicación de la memoria esté vacía se mostrará el mensaje " Err ".
- Puede borrar más de un mando a distancia en la misma sesión. Para salir de la función, pulse brevemente la tecla MENU.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
CLR		

Borrado de toda la memoria de radio

Con este parámetro es posible realizar el reset de la memoria de radio.

Esto implica la cancelación de TODOS los transmisores aprendidos.

Para realizar la eliminación total, siga los siguientes pasos:

- Acceda al parámetro manteniendo pulsada durante 3 segundos la tecla MENÚ.
- Cuando la pantalla muestre el valor " 0 " suelte la tecla.
- Pulse el botón de MENÚ y manténgalo pulsado hasta que finalice la cuenta atrás y la pantalla muestre " don ".
- El procedimiento se ha completado con éxito.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
RF		

Configuración CONTRASEÑA

Permite establecer una contraseña de 5 dígitos para acceder al menú.

El valor "00000" desactiva la contraseña y permite el acceso libre al menú.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
PASS	"00000" = acceso libre "XXXXX" = contraseña establecida	"00000"

ADVERTENCIA

- Guarde cuidadosamente la secuencia de 5 dígitos utilizada para establecer la contraseña.
- **Si pierde su contraseña, póngase en contacto con su distribuidor para restablecer el sistema.**



Puede establecer una contraseña de 5 dígitos mediante el parámetro avanzado PASS.
Una vez realizada la configuración, el acceso a todos los menús de parámetros siempre estará precedido por la solicitud de entrada de contraseña.
Usar la secuencia "00000" equivale a desactivar la función PASSWORD.

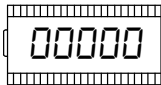

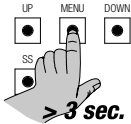
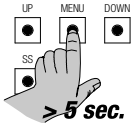
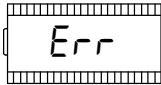
ESTABLECER UNA CONTRASEÑA

1.	Acceda al menú avanzado y utilice las teclas UP y DOWN hasta que encuentre la entrada "PASS".	
2.	Mantenga pulsada la tecla MENU durante al menos 3 segundos. La centralita propone la visualización "00000".	<div><div><div>UP</div><div>SS</div><div>MENU</div><div>DOWN</div></div><div></div><div>> 3 sec.</div></div> <div></div>
3.	Utilice las teclas UP y DOWN para cambiar el valor de la cifra. Use la tecla MENU para pasar al siguiente dígito que desea cambiar.	
4.	Una vez que haya establecido la contraseña deseada, presione y mantenga presionada la tecla MENU durante al menos 3 segundos. La centralita mostrará el texto "done" para confirmar la configuración.	<div><div><div>UP</div><div>SS</div><div>MENU</div><div>DOWN</div></div><div></div><div>> 3 sec.</div></div> <div></div>

Utilice este espacio como recordatorio de la contraseña utilizada.

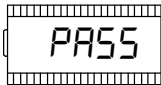
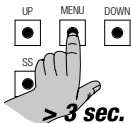
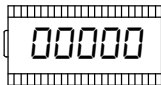
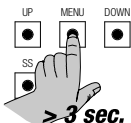

CONTRASEÑA					
------------	--	--	--	--	--

INTRODUZCA LA CONTRASEÑA PARA ACCEDER A LOS MENÚS


1.	Al pulsar la tecla MENU, la central de mando solicita la introducción de la contraseña para acceder. Después de 2 minutos de inactividad, la central sale automáticamente de la pantalla de entrada de contraseña.	
2.	Utilice las teclas UP y DOWN para cambiar el valor de la cifra. Use la tecla MENU para pasar al siguiente dígito que desea cambiar.	
3.a	Para acceder al menú base , mantenga pulsada la tecla MENU durante un tiempo de entre 3 y 5 segundos.	<div></div> <div>ACCESO AL MENÚ BASE</div>
3.b	Para acceder al menú avanzado , mantenga pulsada la tecla MENU durante más de 5 segundos.	<div></div> <div>ACCESO AL MENÚ AVANZADO</div>
3.c	En caso de inserción incorrecta, la centralita mostrará el mensaje "Err" y saldrá de la ventana de inserción.	

QUITAR LA CONTRASEÑA

Para eliminar la contraseña será suficiente acceder al menú avanzado PASS y establecer la contraseña "00000".

1.	Acceda al menú avanzado y utilice las teclas UP y DOWN hasta que encuentre la entrada "PASS".	
2.	Mantenga pulsada la tecla MENU durante al menos 3 segundos. La centralita propone la visualización "00000".	<div></div> <div></div>
3.	Mantenga pulsada la tecla MENU durante al menos 3 segundos. La centralita mostrará el texto "done" para confirmar la configuración.	<div></div> <div></div>

5. MENSAJES DE ERRORES

NOTA	
El mensaje de aviso persiste mientras el evento continúa o hasta que se pulsa la tecla DOWN o se ejecuta un comando de manejo.	

PANTALLA	DESCRIPCIÓN	SOLUCIÓN
ELS	Error de final de carrera: Final de carrera de apertura y cierre ocupados al mismo tiempo, o bloqueados.	<ul style="list-style-type: none">• Compruebe que el interruptor no está bloqueado.• Compruebe las conexiones eléctricas y la integridad del tope.• Compruebe la integridad de los fusibles.
EFO	Movimiento detenido tras la intervención del sensor de impacto. Esfuerzo demasiado alto para permitir la manipulación de la puerta.	<ul style="list-style-type: none">• Compruebe la integridad y el buen estado de toda la puerta y la automatización.• Eliminar cualquier suciedad u objetos extraños que puedan obstaculizar el movimiento.• Ajuste los parámetros de sensibilidad del sensor de impacto.
EEd	Movimiento detenido debido a la intervención del borde sensible (entrada EDGE).	<ul style="list-style-type: none">• Entrada EDGE activada.• Compruebe que el dispositivo conectado a la entrada EDGE funciona correctamente y está configurado.
EPH	Error de prueba de fotocélulas. La prueba de fotocélulas dio negativo.	<ul style="list-style-type: none">• Compruebe la conexión de prueba de fotocélulas y la configuración correcta del parámetro TPH.• Compruebe que las fotocélulas funcionan y, si es necesario, sustitúyalas.
Eth	Intervención térmica para la salvaguardia de la central.	<ul style="list-style-type: none">• Espere a que se enfríe la automatización antes de realizar movimientos adicionales.• Asegúrese de no superar el umbral de uso indicado en este manual de usuario.
ETS	Fallo motor eléctrico no conectado o en protección térmica.	<ul style="list-style-type: none">• Compruebe las conexiones al motor eléctrico.• Espere a que se enfríe el motor eléctrico y asegúrese de no superar el umbral de uso indicado.
ETE	Error en la memoria de control remoto. Memoria no instalada o no reconocida.	<ul style="list-style-type: none">• Retire y vuelva a insertar la memoria de control remoto.• Realice el procedimiento de restablecimiento de la memoria de control remoto (parámetro TRF).• Sustituya la memoria de control remoto por una nueva.
FUL	Memoria de control remoto completa. Ya no se pueden aprender más mandos de radio.	<ul style="list-style-type: none">• Borrar algunos mandos de radio.• Sustituya la memoria de control remoto por una nueva.
Err	Error en la consulta de memoria durante las funciones de aprendizaje, visualización de posición o borrado de transmisores.	<ul style="list-style-type: none">• Ubicación de memoria seleccionada incorrecta.• Sustituya la memoria de control remoto por una nueva.

6. MANTENIMIENTO

PELIGRO

- Antes de realizar cualquier acción de limpieza, mantenimiento o sustitución de piezas, desconecte la alimentación de la automatización.
- Los puntos siguientes son específicos para el mantenimiento del centro de control. La lista no cubre las actividades de mantenimiento específicas para la puerta/puerta corredera.



Cada 10.000 ciclos y, en cualquier caso, cada 6 meses de actividad, son obligatorias las siguientes tareas de mantenimiento:

- Compruebe y limpie cualquier suciedad, insectos y residuos de polvo que se hayan colocado dentro de la automatización.
- Verifique la integridad de los cables y sus conexiones y realice las sustituciones necesarias.
- Realice una comprobación general y completa de los tornillos y pernos.
- Comprobar el buen funcionamiento de los dispositivos de señalización y seguridad.
- Comprobar el estado de desgaste de las piezas mecánicas en movimiento y comprobar su correcto funcionamiento.
- Realizar el procedimiento de aprendizaje de carreras.

7. ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO

Al igual que con las operaciones de instalación, las operaciones de desmontaje de este producto deben ser realizadas por personal cualificado. El símbolo de la parte superior indica que el producto no debe eliminarse como residuo no seleccionado, sino que debe enviarse a instalaciones de recogida separadas para su recuperación y reciclaje. Para la eliminación, compruebe los sistemas de reciclaje o eliminación previstos por las regulaciones territoriales vigentes para esta categoría de producto, o devuelva el producto al vendedor.



ADVERTENCIA - • Este producto está hecho de varios tipos de materiales: algunas partes del producto pueden contener contaminantes o sustancias peligrosas que, si se dispersan, pueden causar efectos perjudiciales para el medio ambiente y la salud. • Las regulaciones locales vigentes pueden prever sanciones severas en caso de eliminación incorrecta de este producto.

8. GARANTÍA

La garantía del fabricante es legal a partir de la fecha impresa en el producto y se limita a la reparación o reemplazo gratuito de las piezas reconocidas por el fabricante como defectuosas por falta de calidad esencial en los materiales o por errores en el proceso de producción. La garantía no cubre daños o defectos debidos a agentes externos, falta de mantenimiento, sobrecarga, desgaste normal, error de instalación, u otras causas no imputables al fabricante. Los productos manipulados no estarán cubiertos por la garantía. El fabricante no se hace responsable de los fallos de funcionamiento o la degradación del rendimiento debidos a interferencias ambientales, tales como perturbaciones electromagnéticas; por lo tanto, la garantía se extingue en estas situaciones.

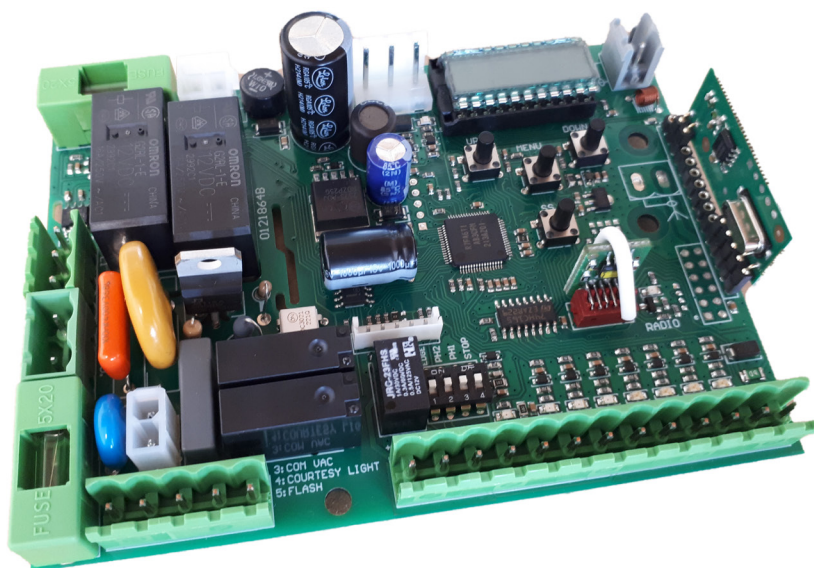


ANPRIN TRADERS SL
Mandos y Automatismos
C/ Aragó 625 Local 1
08026 Barcelona - SPAIN
E-mail: info@allmatic.es
www.allmatic.es



BIOS1 RNS HR

CONTROL UNIT FOR SLIDING GATES



INSTALLATION AND USE MANUAL

BIOS1 230V RNS HR

BIOS1 120V RNS HR

6-1622467M - rev. 0 - 07/03/2024




ENGLISH - Translated from the original language



INDEX

1. GENERAL WARNINGS FOR THE INSTALLER	3
1.1 - GUIDELINES ON ELECTRICAL CONNECTIONS	5
2. PRODUCT DESCRIPTION	6
2.1 - INTENDED USE	6
2.2 - TECHNICAL CHARACTERISTICS	6
2.3 - VIEW OF THE ELECTRONIC BOARD	7
3. ELECTRICAL CONNECTION	8
3.1.1 - CONNECTION OF MAIN POWER SUPPLY AND TRANSFORMER (230V version)	8
3.1.2 - CONNECTION OF MAIN POWER SUPPLY AND TRANSFORMER (120V version)	8
3.2.1 - MOTOR CONNECTION (230V version)	9
3.2.2 - MOTOR CONNECTION (120V version)	9
3.3 - CONNECTION OF ELECTRO-MECHANICAL LIMIT SWITCHES	10
3.4 - POWER SUPPLY CONNECTION FOR ACCESSORIES	10
3.5 - ELECTRICAL CONNECTIONS OF CONTROL DEVICES	11
3.6 - ELECTRICAL CONNECTIONS OF SAFETY DEVICES	12
3.7 - ELECTRICAL CONNECTIONS OF SIGNALLING DEVICES	14
3.8 - ANTENNA CONNECTION AND RADIO COMMUNICATION	14
4. PROGRAMMING	15
4.1 - FUNCTION OF THE PROGRAMMING KEYS	15
4.2 - DISPLAY MODE	16
4.3 - STANDARD VIEW	17
4.4 - LEARNING OF A REMOTE CONTROL	18
4.5 - LEARNING OF THE STROKE AND LIMIT ADJUSTMENT	20
4.6 - MENU OF BASIC FUNCTIONS	23
4.7 - MENU OF ADVANCED FUNCTIONS	26
4.8 - PASSWORD MANAGEMENT	34
5. ERROR MESSAGES	36
6. MAINTENANCE	37
7. PRODUCT DISPOSAL	37
8. WARRANTY	37

1. GENERAL WARNINGS FOR THE INSTALLER

DANGER	
<p>RISK OF ELECTRIC SHOCK, EXPLOSION OR ELECTRIC ARC</p> <ul style="list-style-type: none">• Shut down all equipment, including connected devices, before removing any lid or door, or before installing/uninstalling accessories, hardware, cables or wires, except for the conditions specified in the user manual for this equipment.• To verify that the system is out of voltage, always use a correctly calibrated voltmeter at the rated voltage.• Before returning the live unit, reassemble and secure all covers, hardware and cables. Make sure that the cable inlet is sealed to prevent insect entry and moisture formation.• Use this equipment and all products connected only to the specified voltage.• Where there is a risk of damage to personnel and/or equipment, use the necessary safety interlocks.• Do not use this equipment for safety critical functions.• Do not disassemble, repair or modify the equipment.• This product is not suitable for installation in applications where it can come into contact with explosive or flammable atmosphere. <p>Failure to comply with these instructions will result in death or serious injury.</p>	
DANGER	
<p>RISK OF ELECTRIC SHOCK AND/OR FIRE</p> <ul style="list-style-type: none">• Do not expose the equipment to liquid substances.• Do not exceed the temperature and humidity ranges specified in the technical data and leave the slit area ventilated.• Connect only compatible accessories to the device as reported in the user manual.• Use only cables of appropriate cross-section as indicated in the section "GUIDELINES FOR ELECTRICAL CONNECTIONS". Tighten the connections in accordance with the technical specifications for the closing torques and verify the correct wiring.• Electrical cables must not come into contact with parts that can become hot and with parts of the automation in motion. <p>Failure to comply with these instructions will result in death or serious injury.</p>	
WARNING	
<p>RISK OF OVERHEATING AND/OR FIRE</p> <ul style="list-style-type: none">• Do not use with loads other than those indicated in the technical data.• Do not exceed the maximum allowable current; in case of higher loads use a contactor of suitable power.• Power lines and output connections shall be properly connected and protected by fuses when required by national and local regulatory requirements. <p>Failure to comply with these instructions may result in death, serious injury or damage to equipment.</p>	

WARNING

GENERAL ASPECTS OF SAFETY AND REGULATORY INCOMPATIBILITY

- Any use of this product other than the permitted use /intended use is prohibited.
- The manufacturer cannot be held responsible for any damage that occurs as a result of improper use or as a result of an installation that does not comply with the requirements of this manual.
- The liability of the manufacturer for damages resulting from accidents of any nature caused by defective products, are only those provided for by law.
- All the operations indicated in this manual must be carried out exclusively by experienced, qualified and trained personnel.
- Cable preparation, installation, connection and testing must be carried out in accordance with the rule of the art, in compliance with the rules, regulations and laws in force.
- During installation, testing and maintenance, properly delimit the entire site in order to avoid access by unauthorised persons, in particular minors and children.
- Before proceeding with the installation, check the mechanical goodness of the movable door and the support and guide structure.
- Keep this manual in the technical file together with the manuals of the other devices used for the realization of the automation system.
- Ensure that all equipment used and systems designed comply with all applicable local, regional and national regulations and standards.

Failure to comply with these instructions may result in death, serious injury or damage to equipment.

- The data included in this manual have been prepared and verified with the utmost care, however the manufacturer can not assume any responsibility for any errors, omissions or approximations due to technical or graphic requirements.
- The manufacturer recalls that this manual does not replace what is required by the rules that the manufacturer of the door/ motorized gate is required to comply.

The manufacturer assumes no responsibility for any consequences arising from the improper use of this material.



1.1 - GUIDELINES ON ELECTRICAL CONNECTIONS

Prepare cable ducts on the installation site.
The cables for the connection of the various devices in a typical plant are listed in the table below and must be suitable for the type of installation, for example we recommend a cable type H07RN-F for outdoor installation.

CONNECTION	CABLE	LENGTH
Power line	3 x 1,5 mm ²	< 10 m
	3 x 2,5 mm ²	10 ÷ 50 m
	3 x 3,5 mm ²	> 50 m
Flashing	2 x 0,5 mm ²	< 20 m
Photocell - transmitter	2 x 0,5 mm ²	< 20 m
Photocell - receiver	4 x 0,5 mm ²	< 20 m
Key selector	4 x 0,5 mm ²	< 20 m

Only use the supplied connectors:

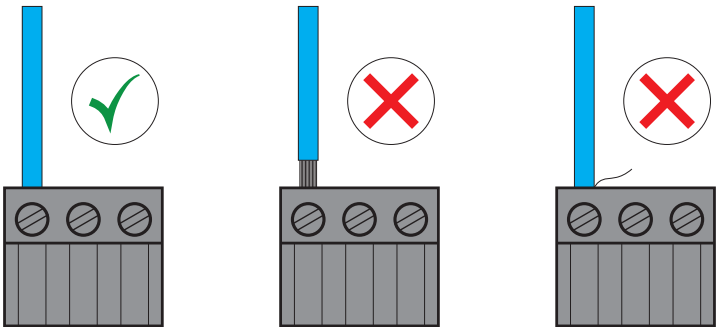
CLAMP POSITION	TYPE CLAMP
All	PHOENIX BCP-500-2GN

The following table shows the type and size of the allowable cables for the screw terminals of the above type and the closing torques:

mm ²	0.2 ... 2.5	0.2 ... 2.5	0.25 ... 2.5	2 x 0.2 ... 0.75	2 x 0.2 ... 0.75	2 x 0.25 ... 0.75	2 x 0.25 ... 0.75	2 x 0.5 ... 1.5
AWG	24 ... 14	24 ... 14	24 ... 14	24 ... 14	2 x 24 ... 18	2 x 24 ... 18	2 x 24 ... 18	2 x 20 ... 16

 Ø 3.5 mm (0.14 in.)		N • m	0.5
		lb-in	4.5

Use copper conductors (mandatory).
Avoid the presence of exposed copper wires or coming out of the clamp.



2. PRODUCT DESCRIPTION

Control unit for the management of two-phase motors dedicated to the movement of sliding gates.
The card has inputs for the connection of control and safety devices, and outputs for the management of flashing and courtesy light. The board is compatible with the connection of electro-mechanical limit switches.
Integrated radio receiver for control by 433,92 MHz remote controls.

2.1 - INTENDED USE

Control unit for gear motors with two-phase electric motors, installed on sliding gates.

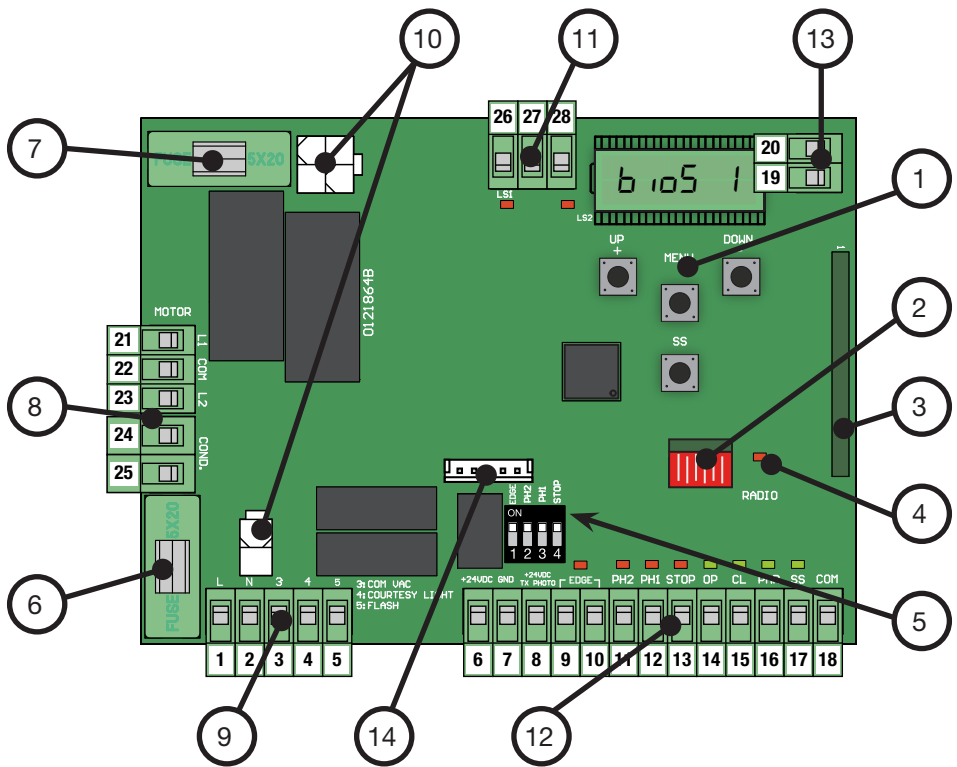
DANGER

Any installation or use other than as indicated in the following manual is prohibited.



2.2 - TECHNICAL CHARACTERISTICS

Commercial name	BIOS1 230V RNS	BIOS1 120V RNS
Construction of the device	Electronic control device to be incorporated	
Purpose of the device	Operating control device (non-safety)	
Software Class	A	
Power supply voltage (Valim)	230 Vac \pm 10% 50/60 Hz	120 Vac \pm 10% 50/60 Hz
Power consumption in standby mode	50 mA	90 mA
Motor output (Vout)	Vout = Valim MAX 700W	Vout = Valim MAX 350W
Auxiliary power supply output (Vaux)	24Vdc MAX 170mA (4W)	
Courtesy light output (3-4)	V(3-4) = Valim	
Flashing light output (3-5)	V(3-5) = Valim	
Insulation class	I	
Degree of pollution	2	
Frequency of radio communication	433,92 Mhz	
Compatible remote controls	Rolling Code, HR protocol	
Number of remote controls that can be stored	1000	
Environmental operating conditions	TA: -20...+55 °C RH max 90% non-condensing	
Conditions of transport and storage	TA: -40...+70 °C RH max 90% non-condensing	



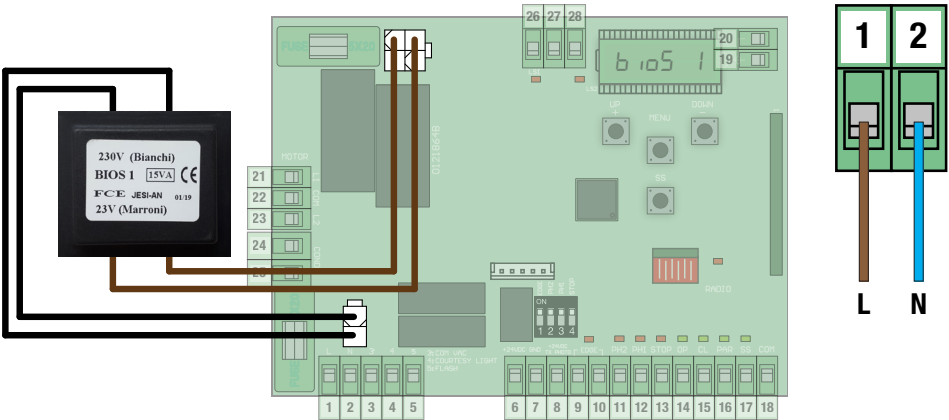
1. Display and buttons
2. Radio Memory
3. Radio Module
4. LED Radio
5. DIP-SWITCH selector for the exclusion of safety inputs
6. FUSE1 - Line Protection (6.3 A F)
7. FUSE2 - Protection 24 Vdc accessories (500 mA F)
8. Terminal block for motor connection
9. Terminal block for connection of main power supply and signalling devices
10. Terminals for transformer plug-in connection
11. Terminal block for the connection of electro-mechanical limit switches
12. Terminal block for connection of accessories
13. Terminal block for antenna connection
14. Port for UART communication

3. ELECTRICAL CONNECTION

3.1.1 - CONNECTION OF MAIN POWER SUPPLY AND TRANSFORMER (230V version)

# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
1	L - Phase cable	Connect power from network distribution 230 Vac 10% 50/60 Hz
2	N - Neutral cable	

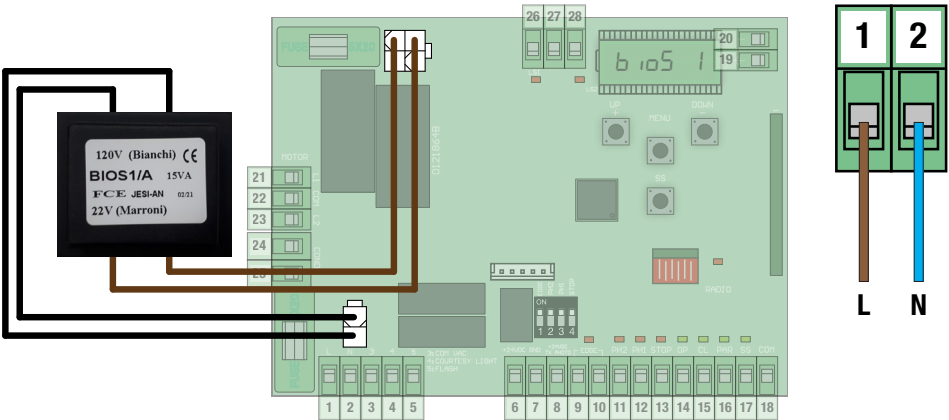
Connect the 230 / 23 Vac 15 VA transformer to the control board connectors.



3.1.2 - CONNECTION OF MAIN POWER SUPPLY AND TRANSFORMER (120V version)

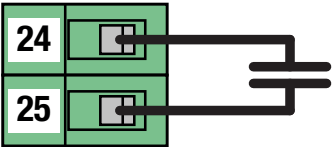
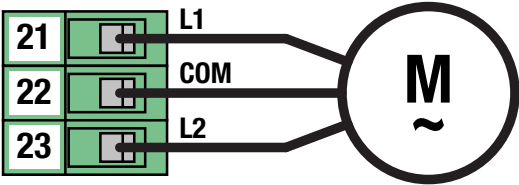
# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
1	L - Phase cable	Connect power from network distribution 120 Vac 10% 50/60 Hz
2	N - Neutral cable	

Connect the 120 / 22 Vac 15 VA transformer to the control board connectors.



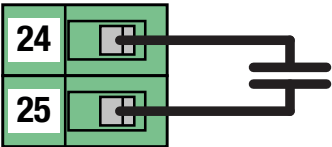
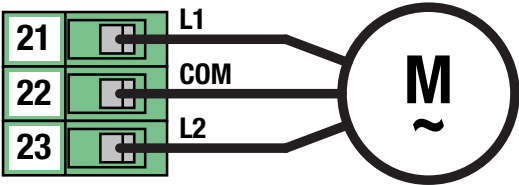
3.2.1 - MOTOR CONNECTION (230V version)

# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
21	L1 - Phase 1 of the motor	Connect two-phase electric motor cables 230Vac MAX 700W.
22	COM - Neutral Phase of the motor	
23	L2 - Phase 2 of the motor	
24	Capacitor cable	Use a capacitor suitable for the type of electric motor in use.
25	Capacitor cable	



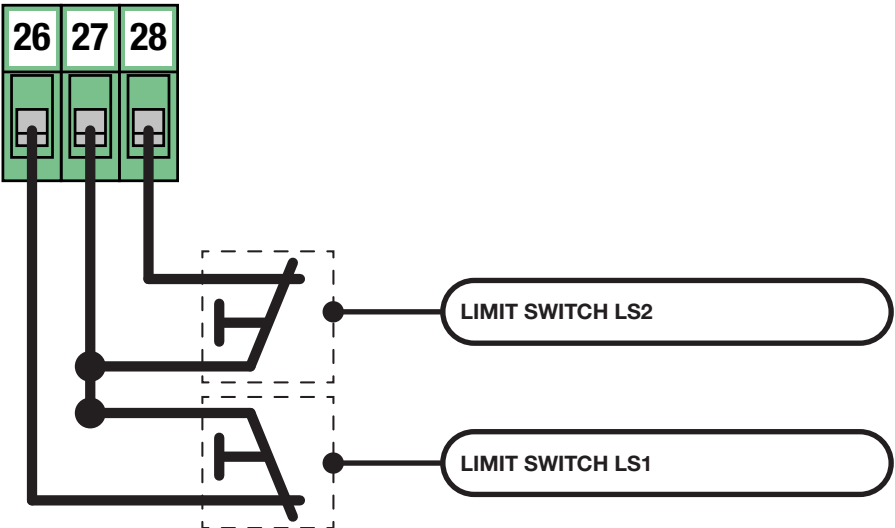
3.2.2 - MOTOR CONNECTION (120V version)

# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
21	L1 - Phase 1 of the motor	Connect two-phase electric motor cables 120Vac MAX 350W.
22	COM - Neutral Phase of the motor	
23	L2 - Phase 2 of the motor	
24	Capacitor cable	Use a capacitor suitable for the type of electric motor in use.
25	Capacitor cable	



3.3 - CONNECTION OF ELECTRO-MECHANICAL LIMIT SWITCHES

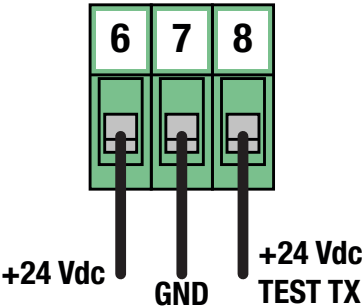
# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
26	LS1 - Limit switch 1 contact	Connect a clean contact (voltage free) Normally Closed. LED indicator Normally ON.
27	Common contact of limit switches	
28	LS2 - Limit switch 2 contact	



3.4 - POWER SUPPLY CONNECTION FOR ACCESSORIES

# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
6 - 7	24 Vdc power supply output	MAX 170 mA

Terminal 8 is reserved for the use of the function of TEST PHOTOCELLS and TEST SAFETY EDGE.
Refer to advanced parameters for configuration and connections.



# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
18	COMMON CONTACT	Connect a clean contact (voltage free) Normally Open. LED signal Normally OFF.
14	OPEN	
15	CLOSE	
16	PARTIAL OPENING	
17	STEP-BY-STEP	

STEP-BY-STEP function

At each activation it performs in sequence the OPEN-STOP-CLOSE-STOP functions.
Refer to the basic parameters to customize the way functions are performed.

PARTIAL OPENING function

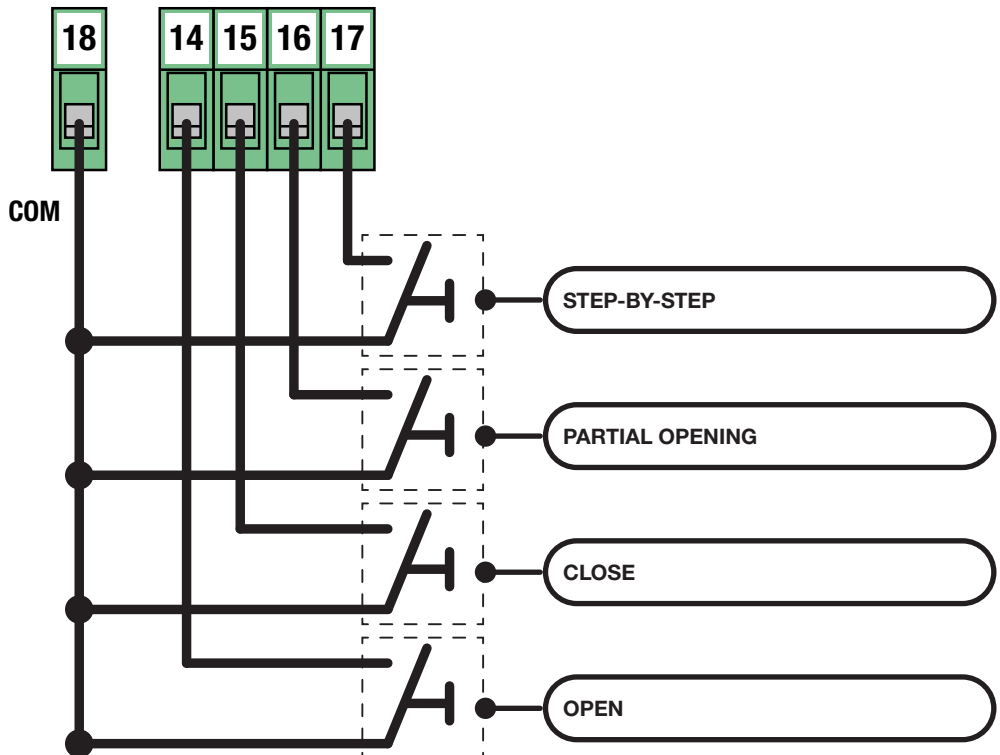
Performs a partial opening of the automation.
Refer to the basic parameters to customize the amplitude of the partial opening.

CLOSE function

Performs a complete closing.
If kept active, keep the gate in the "CLOSED GATE" position and ignore any other commands.

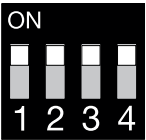
OPEN function

Performs a full opening.
If kept active, keep the gate in the "GATE OPEN" position and ignore any other commands.



NOTE

If EDGE, PH2, PH1 and STOP contacts are not used, they must be disabled using the DIP-SWITCH selector.
This operation is possible by placing the corresponding selector in the ON position.



# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
18	COMMON CONTACT	
11	PHOTOCELL INPUT PH2	Connect a clean contact (voltage free) Normally Closed. Signal LED Normally On.
12	PHOTOCELL INPUT PH1	
13	STOP	

STOP button

When it intervenes it completely stops the automation and prevents any automated or user command.

PHOTOCELL input PH1

During the closing movement, it stops the movement of the automation and performs a reversal until the gate reaches the OPEN GATE position.

Refer to the advanced parameters to configure the behavior of the photocell input.

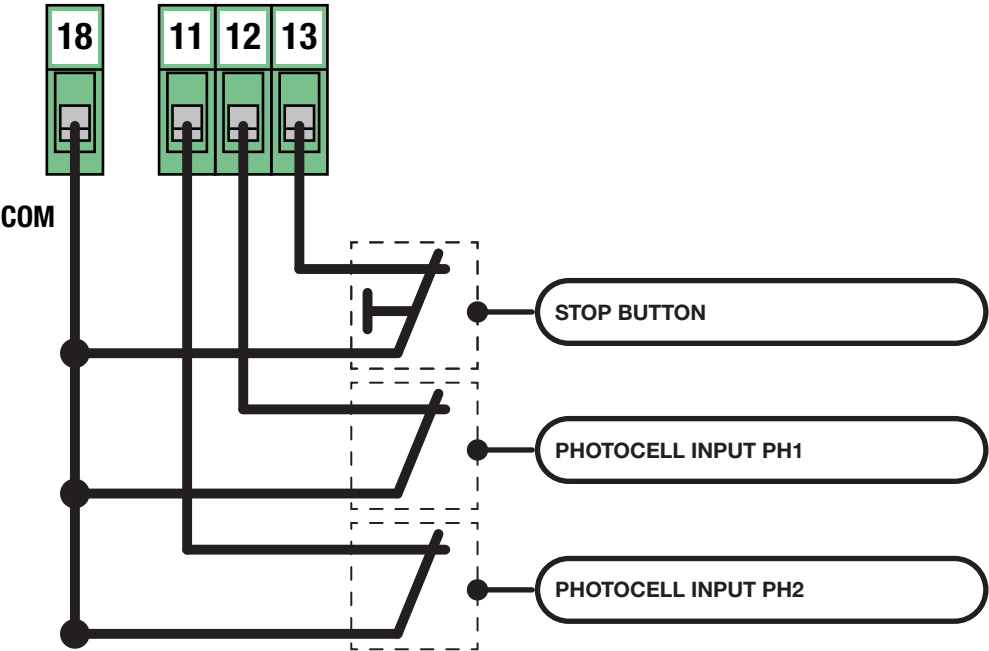
PHOTOCELL input PH2

During the opening movement, temporarily stops the motion for as long as the photocell is engaged.

During this phase the blinker cyclically performs 3 flashes.

Once restored the contact resumes movement in the direction of opening.

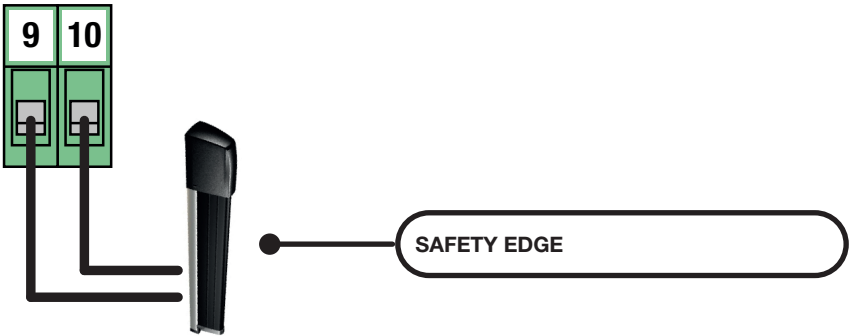
Refer to the advanced parameters to configure the behavior of the photocell input.



# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
9 - 10	SAFETY EDGE	Connect mechanical (NC) or resistive (8.2 Kohm) sensitive edges. Signal LED Normally On.

SAFETY EDGE input

During the closing movement, it stops the movement of the automation and performs a reversal until the gate reaches the OPEN GATE position.
Refer to advanced parameters to configure the behavior of the sensitive edge input and the device type in use.

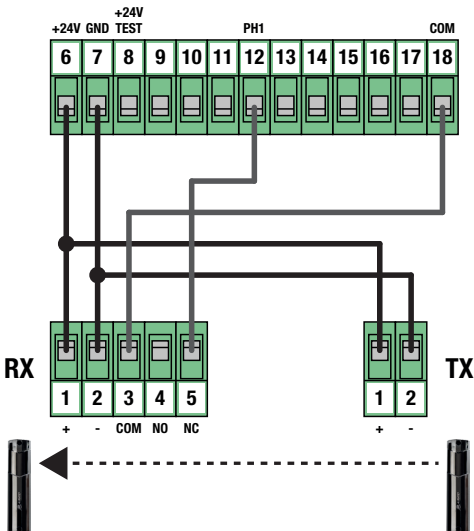


NOTE

Once you have finished the connections, before starting the programming, check that all the red lights of the safeties are on.
If this does not happen, verify that the un-connected inputs are disabled and that the connected devices are properly powered and running.

Photocells Series FT / IRIS

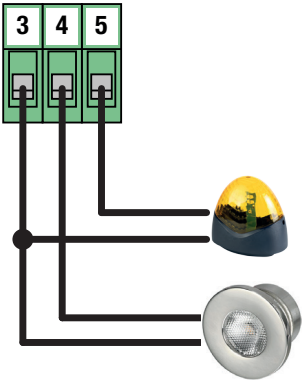
Standard connections.



3.7 - ELECTRICAL CONNECTIONS OF SIGNALLING DEVICES

# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
3	Common courtesy and flashing light output	
4	Courtesy light	MAX 60 W
5	Flashing light	MAX 60 W

The outputs are active during the opening and closing phases of the automation.
Refer to the advanced parameters to configure the flashing mode and the lighting time of the courtesy light.



3.8 - ANTENNA CONNECTION AND RADIO COMMUNICATION

WARNING	
<ul style="list-style-type: none">• Do not place the control unit inside metal containers.• The maximum range may vary significantly in the presence of metal parts, in the presence of shielding between the transmitter and the control unit or in the presence of other devices that communicate at the same radio frequency.	

# TERMINAL	FUNCTION	DESCRIPTION
19	Antenna	Connect cable type RG58
20	Shield	

The board comes with a standard antenna already connected.

INSTALLATION TIPS	
The LED RADIO present on the board, allows to have a visual feedback of the amount of radio noise present in the surroundings of the automation. The more the LED is fixed and the greater the disturbances present.	
In susceptible installations it is advisable to install an antenna at 433Mhz. Install the external antenna and its cables in a place protected from damage and/or vibration and where there are no obstacles between the transmitters and the antenna.	

4. PROGRAMMING

DANGER

The operations described in this chapter to finalize the installation must be carried out in the presence of voltage, therefore they must be carried out only by experienced personnel, qualified and taking all necessary precautions to ensure safe execution.

Check that the operating area is free from any obstacles.



Once the electrical connections are finished, proceed with commissioning.

Give voltage and check that all the LEDs of safety are on.

Verify that the intervention of the safety switches off the corresponding LED.

If not, before continuing, turn off the automation and verify that the devices are properly connected and running.

4.1 - FUNCTION OF THE PROGRAMMING KEYS

1. UP button

The UP button allows you to perform the following operations:

- Start and finish the transmitter learning procedure.
- Navigate through the menu items.
- Increase a value.

2. MENU button

The MENU button allows you to perform the operations described below:

- Enter and exit the menu.
- Confirm a choice.

3. DOWN button

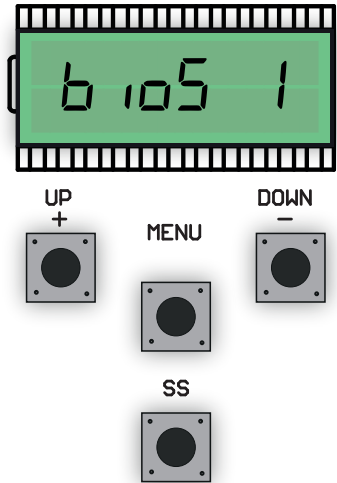
The DOWN button allows you to perform the operations described below:

- Change the display mode.
- Pause the learning of stroke to reverse the direction of movement.
- Navigate through the menu items.
- Decrease a value.

4. SS button (Step-by-Step)

The SS button allows you to perform the operations described below:

- Performs the STEP-BY-STEP function.



4.2 - DISPLAY MODE

The display available in the control unit allows you to view a lot of information such as the status of the automation, the number of movements performed, anomalies detected, etc.

There are 4 types of views available.

To switch from one type to another press the DOWN button.

VIEW 1: STANDARD

In this mode you can view the automation status and error messages.

Refer to the next chapter for more information about the message type.

VIEW 2: NUMBER OF MOVEMENTS CARRIED OUT

In this mode you can see the number of cycles (opening and closing) performed by the automation.

The control panel will alternate two values: the first, without dots, indicates the thousands; the second, with dots, indicates the units.

For example:

00 1 = 1 thousand

02.0 = 20 units

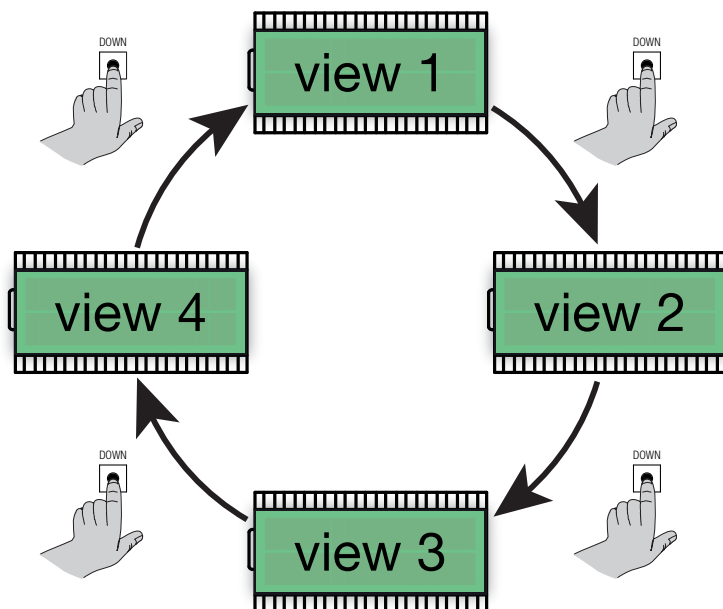
Total = 1020 cycles completed.

VIEW 3: CURRENT ABSORBED BY THE MOTOR (rms)

In this mode you can see the current absorbed by the motor (mA).

VIEW 4: CURRENT ABSORBED BY THE MOTOR (peak)

In this mode you can see the current absorbed by the motor (mA).



DISPLAY	DESCRIPTION
--	Standing by after power supply connection. Automation in CLOSED GATE position.
<i>oP</i>	Automation stops in OPEN GATE position, without automatic closing.
<i>PE</i>	Automation stops in the PARTIAL OPENING position, without automatic closing.
<i>OP</i>	Automation in opening movement.
<i>CL</i>	Automation in closing movement.
<i>SO</i>	Opening movement stopped by a user command.
<i>SC</i>	Closing movement stopped by a user command.
<i>HA</i>	Movement stopped by a safety device (EDGE, PH1, PH2 and STOP inputs) or impact sensor.
<i>-tC</i>	Automation stops in OPEN GATE position, with automatic closing active. In the last 10 seconds the symbol " - " is replaced by the countdown.
<i>-tt</i>	Automation stops in OPEN GATE position, with automatic closing after transit active. In the last 10 seconds the symbol " - " is replaced by the countdown.
<i>-tP</i>	Automation stops in the PARTIAL OPENING position, with automatic closing active. In the last 10 seconds the symbol " - " is replaced by the countdown.
<i>LOP</i>	LEARNING OF THE STROKE - learning the opening movement.
<i>LCL</i>	LEARNING OF THE STROKE - learning the closing movement.
<i>L--</i>	LEARNING OF THE STROKE - stand-by process. Verify that all safety devices are in operation, properly configured and that limit switches are not engaged. Give a Step-By-Step command to resume the procedure from the beginning.
<i>rAd</i>	Waiting for a transmitter to be stored.
<i>don</i>	Procedure successfully completed.
<i>SEE</i>	Control unit waiting for a known radio command to display the memory position.
<i>Fnd</i>	Remote control already learned in the radio memory.
<i>CLr</i>	Cancellation of a remote control already learned happened successfully.
<i>toUt</i>	Output from the function in use for TIME-OUT.

4.4 - LEARNING OF A REMOTE CONTROL

The learning of a transmitter can be activated via the UP button of the control unit or via the hidden button of a transmitter already stored.

The control unit can store up to 1000 remote controls (with memory card) and each of them can associate up to 4 functions, no more than one function per key available. During the learning procedure a single function is stored in a transmitter button. To assign all 4 available functions you will need to repeat the procedure 4 times.

Functions are assigned in the following order:

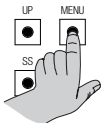
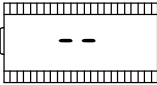
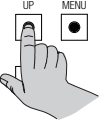
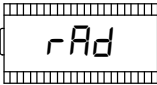




- 1st stored key: STEP-BY-STEP function
- 2nd stored key: PARTIAL OPENING function
- 3rd stored key: OPEN function
- 4th stored key: CLOSE function

STANDARD LEARNING OF A TRANSMITTER


NOTE

- To store a new remote control or a new function on the same remote control, repeat the procedure from step 2.
- After 10 seconds of inactivity the control panel leaves the learning mode and the display shows "EOL".




1.	Make sure you are out of the programming menus. To exit, briefly press the MENU key until you see the status of the control panel.		
2.	While the automation is stopped, press and release the UP button. The words "rAd" appear on the display. The flashing light comes on.		
3.	Within 10 seconds, press the transmitter button to store.		
4.a	If the remote control is the first time it is learned, the word "don" appears in the display. The STEP-BY-STEP function is associated with the pressed button. The flashing light flashes 2 times.		
4.b	If the remote control was already stored in the control unit, the words "Fnd" appear in the display. The pressed key is associated with the function PARTIAL OPEN, OPEN or CLOSE depending on how many times this procedure has been repeated. The flashing light flashes 1.		
5.	After 2 seconds the display shows the memory position where the remote control was stored (for example "235").		

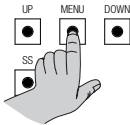
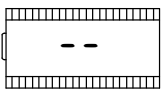
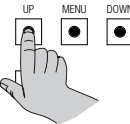




LEARNING WITH THE HIDDEN BUTTON OF A LEARNED TRANSMITTER

NOTE	
<ul style="list-style-type: none">• The use of the hidden button, if present, of a transmitter already learned involves the entry in learning mode of all the automations in which it is associated. Make sure that unwanted remote controls are not learned.• This procedure is not available for all transmitter types. Please refer to your transmitter installation manual.	

When automation is stopped you can press the hidden button of a transmitter already learned to open the radio memory of the control unit. This is equivalent to pressing the UP button on the control unit.
Then follow the learning procedure from point 3 to 5 of the previous paragraph.

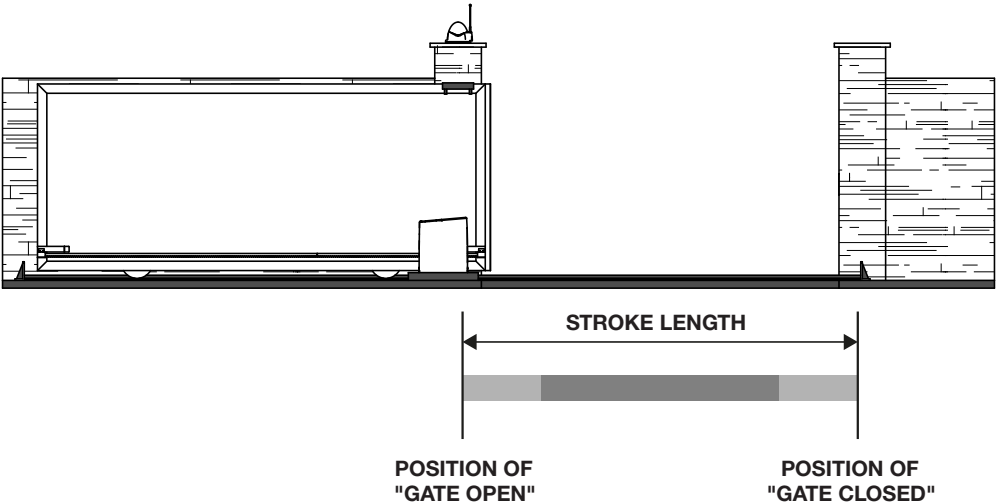
CANCELLATION OF A TRANSMITTER ALREADY LEARNED BY HIDDEN BUTTON

NOTE	
<ul style="list-style-type: none">• The use of the hidden button, if present, of a transmitter already learned involves the entry in learning mode of all the automations in which it is associated. Make sure that unwanted remote controls are not learned.• This procedure is not available for all transmitter types. Please refer to your transmitter installation manual.	

1.	Make sure you are out of the programming menus. To exit, briefly press the MENU key until you see the status of the control panel.		
2.	While the automation is stopped, press and release the UP button or the hidden button of a transmitter already learned. The words " rAd " appear on the display.		
3.	Within 10 seconds, simultaneously press the first button and the hidden button of the transmitter to be deleted.		
4.	If the cancellation is successful, the words "CLr" appear on the display. The flashing light flashes 4 times.		
5.	After 2 seconds the display shows the location of the erased memory (for example " 235 ").		

4.5 - LEARNING OF THE STROKE AND LIMIT ADJUSTMENT

At the first installation it is necessary to adjust the intervention position of the limit switches and perform a learning procedure to detect the total length of the stroke, the length of the slowdowns and all other areas of the installation necessary for the correct functioning of the automation.



	Handling area at slow speeds.
	Handling area at normal speed.

ADJUSTMENT OF LIMIT SWITCH POSITIONS

Perform some movements of the movable door to adjust the switching position of the electro-mechanical limit switches and verify the correct connection.

NOTE	
<ul style="list-style-type: none">The selection of the direction of the opening and closing movement takes place during the learning procedure.	

LED	DESCRIPTION	POSITION
LS1 LS2 	LS1 LIMIT SWITCH ACTIVE LED LS1 - OFF LED LS2 - ON	Gate in the position of "OPEN GATE" or "CLOSED GATE".
LS1 LS2 	LIMIT SWITCHES NOT ACTIVE LED LS1 - ON LED LS2 - ON	Gate in intermediate position.
LS1 LS2 	LS2 LIMIT SWITCH ACTIVE LED LS1 - ON LED LS2 - OFF	Gate in the position of "OPEN GATE" or "CLOSED GATE".

STANDARD PROCEDURE FOR LEARNING

With standard learning, the control unit performs all the procedure and the calculation of slowdowns, which will be regulated with the same amplitude both in opening and closing (see basic parameter " L S1 ").

⚠ DANGER

- Check that during the first movement the display displays "LOP" and the gate moves in the OPENING DIRECTION.

If necessary, press the DOWN button and then the SS button to reverse the movement.

- **In order for the automation and all the safety devices installed to function correctly, it is necessary to verify the correct direction of the automation movement.**

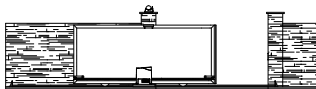
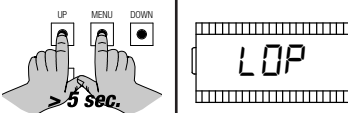
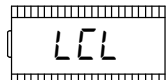

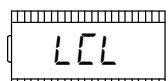



NOTE

- *If the procedure starts while the limit switches are active, or if a safety device is involved during movement, the procedure is stopped and the words "L - - " appear on the display.*

Carry out the appropriate checks and press the SS button to resume learning from step 3.



1.	Unlock the transmission of the gear motor and carry the gate by hand halfway. Then insert the motor transmission again.	
2.	Press the UP button and the MENU button simultaneously for at least 5 seconds until the display shows " LOP ". At this stage the gear motor moves in search of the opening limit switch. Verify that the automation moves in the opening direction.	
3.	Once the opening limit switch has been reached, the automation automatically moves to the closing limit switch. At this stage the display shows " LCL ".	
4.	Once the closing limit switch is reached, the automation automatically moves into the opening, until the opening limit switch is reached. At this stage the display shows " LOP ".	
5.	Once the opening limit switch has been reached, the automation moves into closing at full speed at the end of which it applies the calculated slowdown area.	
6.	After the procedure the control unit displays "LdonE"	

LEARNING WITH PERSONALIZED SLOWDOWNS

With personalized learning, the amplitudes of the slowdowns are adjusted by the user during the learning procedure.

DANGER

- Check that during the first movement the display displays "LOP" and the gate moves in the OPENING DIRECTION.

If necessary, press the DOWN button and then the SS button to reverse the movement.

- **In order for the automation and all the safety devices installed to function correctly, it is necessary to verify the correct direction of the automation movement.**



NOTE

- *If the procedure starts while the limit switches are active, or if a safety device is involved during movement, the procedure is stopped and the words "L - -" appear on the display.*

Carry out the appropriate checks and press the SS button to resume learning from step 3.



1.	Unlock the transmission of the gear motor and carry the gate by hand halfway. Then insert the motor transmission again.		
2.	Set the P value to the L51 parameter in the base menu to enable the function.		
3.	Press the UP button and the MENU button simultaneously for at least 5 seconds until the display shows "LOP". At this stage the gear motor moves in search of the opening limit switch. Verify that the automation moves in the opening direction.		
4.	Once the opening limit switch has been reached, the automation automatically moves into closing. At this stage the display shows "LCL".		
5.	When the automation reaches the desired slowdown start position press the SS button. The automation continues the movement until the closing limit switch is reached and the flashing light remains fixed.		
6.	Once the closing limit switch is reached, the automation automatically moves to the opening. At this stage the display shows "LOP".		
7.	When the automation reaches the desired slowdown start position press the SS button. The automation continues the movement until the opening limit switch is reached and the flashing light remains fixed.		
8.	Once the opening limit switch has been reached, the automation moves in closing at full speed and with customized slowdowns.		
9.	After the procedure the control unit displays "LdonE"		

4.6 - MENU OF BASIC FUNCTIONS

To access the basic function menu, press and hold the MENU button for 1 to 3 seconds.

Use the UP and DOWN buttons to scroll through the available features.

While displaying a function, the control unit will alternate the display of the item to the value set in it.


To change the value of the parameter you are viewing proceed as follows:

- Press and hold the menu key for at least 3 seconds, the currently set value flashes.
- Use the UP and DOWN keys to select the desired value.
- Confirm the value by holding down the MENU key for at least 3 seconds.

To exit quickly press the MENU button.

PARAMETER LIST

Automatic Closing

NOTE	
<ul style="list-style-type: none"> • If used together with the parameter "Automatic Closing after Transit", the latter is not considered. • This parameter does not affect if the gate reaches the position of "PARTIAL OPENING". 	


Set an automatic closing time.

Once reached the position of "GATE OPEN" the control unit starts the countdown by displaying on the screen "- E L" (the symbol "-" is replaced by a number in the last 10 seconds of the countdown).

In case the photocell input is active the countdown is restored and remains locked until the contact is restored.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
E L	OFF = disabled from 1 to 900 seconds	OFF

Automatic Closing after Transit

NOTE	
<ul style="list-style-type: none"> • When used together with the "Automatic Closing" parameter, the "Automatic Closing after Transit" parameter is not considered. • This parameter does not affect if the gate reaches the position of "PARTIAL OPENING". 	

Set an automatic closing time after the passage.

Once reached the position of "GATE OPEN" the control unit is waiting and displays on screen "- E L".


The countdown starts only after the engagement and subsequent disengagement of the PH1 photocell input.

The symbol "-" is replaced by a number in the last 10 seconds of the countdown.

In case the photocell input is active the countdown is restored and remains locked until contact is restored.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
E L r	OFF = disabled from 1 to 30 seconds	OFF


Sensitivity on obstacle at full speed

NOTE	
<ul style="list-style-type: none">• Too high a level of sensitivity could cause an abnormal behavior of the automation depending on the force that the gear motor needs to move the automation.• Adjust this parameter according to current regulations.	

Set the sensitivity level for the impact sensor to intervene during gate movement.
The impact sensor controls a short reversal of movement to free the obstacle.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
SEn	OFF = disabled from 1 to 100 %	OFF

Sensitivity on obstacle in slowdown

NOTE	
<ul style="list-style-type: none">• Too high a level of sensitivity could cause an abnormal behavior of the automation depending on the force that the gear motor needs to move the automation.• Adjust this parameter according to current regulations.	

Set the sensitivity level to make the impact sensor intervene during the movement of the gate during slowdown.
The impact sensor intervention during slowdown controls a short reversal of the movement to free the obstacle.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
SEL	OFF = disabled from 1 to 100 %	OFF

Normal speed

Set the speed of the motor movement during the movement phase at normal speed.


PARAMETER	VALUES	DEFAULT
SPn	1 = MIN 2 = LOW 3 = MED 4 = HIGH 5 = MAX	5 = MAX

Slowdown speed

Set the speed of the motor movement during the movement phase to slowdown speed.
This value cannot be higher than the set value of "Normal speed".

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
SPL	from 1 to SPn	2

Configuration of the STEP-BY-STEP function

NOTE	
<ul style="list-style-type: none">• By setting the CONDOMINIUM functionality you must set an automatic closing time to make the gate close.	

Customize the action mode of the STEP-BY-STEP function.

Normal: ("OPEN" - "STOP" - "CLOSE" - "STOP" - ...)

Classic operation of the STEP-BY-STEP mode. During handling, a STEP-BY-STEP control involves stopping the automation.

Alternate STOP: ("OPEN" - "STOP" - "CLOSE" - ...)

Alternating operation with possibility of STOP during the opening movement. During the closing movement performs a reversal of motion.

Alternate: ("OPEN" - "CLOSE" - ...)

Performs only the opening or closing command of the automation. While moving, a STEP-BY-STEP command reverses the direction of travel.

Condominium (Timer): ("OPEN" - ...)

The STEP-BY-STEP control allows only a complete opening of the automation. If the command persists with the automation in the GATE OPEN position, you will wait for the release before starting the countdown to the automatic closing. Each press of the STEP-BY-STEP control restores the countdown.

Condominium with immediate closure: ("OPEN" - ...)

If the automation is not in the OPEN GATE position, the STEP-BY-STEP control allows a complete opening of the automation. When the automation is in the OPEN GATE position, a STEP-BY-STEP command immediately closes the automation, resetting the automatic closing timer if present.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>Sbs</i>	0 = Normal 1 = Alternate STOP 2 = Alternate 3 = Condominium (timer) 4 = Condominium with immediate closure	0 = Normal

Behavior after Black-out

Allows to automatically execute a closing command to reset the main supply voltage, following a Black-out. This movement is always carried out at slow speed, until the "CLOSED GATE" position is reached.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>blt</i>	OFF = disabled ON = Automatically execute a "CLOSE" command	OFF

Width of the slowdown area

Adjusts the width of the opening and closing slowdown area as a percentage of the total stroke length.

With the value "P" you can set custom areas during the learning of the races (see paragraph LEARNING WITH PERSONALIZED SLOWDOWNS).

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>LS ,</i>	OFF = disabled 1 to 100 % of total length P = personalised areas	15 %

Anti-skid function (EXTRA TIME)

It allows you to add extra working time compared to that stored during the course learning procedure, so as to ensure the complete closure of the automation even if the working time learned is not sufficient to get to the position of "CLOSED GATE".

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>ASL</i>	OFF = disabled from 1 to 300 seconds	15 seconds

4.7 - MENU OF ADVANCED FUNCTIONS

To access the advanced features menu, press and hold the MENU button for longer than 5 seconds.
Use the UP and DOWN buttons to scroll through the available features.
While displaying a function, the control unit will alternate the display of the item to the value set in it.


To change the value of the parameter you are viewing proceed as follows:

- Press and hold the menu key for at least 3 seconds, the currently set value flashes.
- Use the UP and DOWN keys to select the desired value.
- Confirm the value by holding down the MENU key for at least 3 seconds.

To exit quickly press the MENU button.

PARAMETER LIST

Mode of intervention of the impact sensor

NOTE	
<ul style="list-style-type: none"> • Adjust this parameter according to current regulations. 	

Determines which areas of the stroke the impact sensor is in.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>Snii</i>	OFF = disabled 1 = Normal speed area + Slowdown area 2 = Only normal speed area 3 = Only slowdown area	2 = Only normal speed area

Intervention time of the impact sensor

It determines how long the impact sensor takes after reaching the obstacle (blocked motor).

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>St</i>	from 1 to 10 multiplied by 100 ms	5 = 500 ms

Impact sensor disabling time at motor start

Determines how long the impact sensor is disabled at the start of handling.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>Sdt</i>	from 0 to 30 multiplied by 100 ms	15 = 1500 ms

Duration of the acceleration ramp

Time it takes the gate to switch from stationary to moving speed.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>Ura</i>	from 0 to 30 multiplied by 100 ms	15 = 1500 ms

Duration of the deceleration ramp

It takes the gate time to change from normal speed to slowdown speed.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
$d-r$	from 0 to 30 multiplied by 100 ms	20 = 2000 ms

Mode of intervention PH1 photocell input

During the closing movement the engagement of the connected photocell on the input PH1 always involves the reversal of the motion and consequent handling up to the position of "OPEN GATE".
Moreover, during the opening movement, the photocell input does not cause any intervention of the control unit.
With this parameter it is possible to customize the behavior of the control unit following the intervention of the photocell, in case the automation is stopped in the position of "CLOSED GATE".

Value 0: Automation does not start if PH1 input is engaged.

Value 1: The automation moves in opening even if the PH1 input is engaged.



PARAMETER	VALUES	DEFAULT
SPh	0 = Check input PH1 from "CLOSED GATE" 1 = Ignore input PH1 from "CLOSED GATE"	1

Mode of intervention PH2 photocell input

The engagement of the connected photocell on the PH2 input always involves the temporary stop of the movement, until the photocell is released. Once released, automation always moves in the direction of opening.
With this parameter you can customize when this behavior is enabled.
Value 0: Enabled during opening and closing movement.
Value 1: Only enabled during the opening movement.

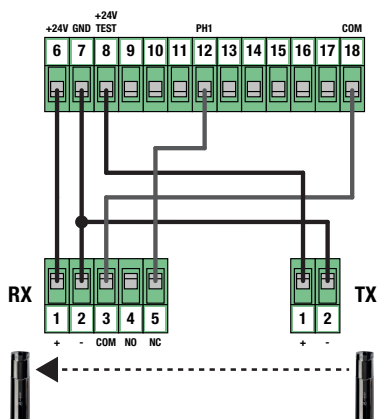
PARAMETER	VALUES	DEFAULT
$Ph2$	0 = Enabled in both opening and closing 1 = Enabled only in opening	0

Auto-test function of the photocell input

WARNING	
<ul style="list-style-type: none">Activation of the self-test function of the photocell input contributes to the achievement of safety standards throughout the connected control line. Refer to the instruction manual of the connected device for the degree of safety achieved.	
NOTE	
<ul style="list-style-type: none">To properly use this function you need to use terminal number 8 to power the transmitter photocell.	

By enabling this function, the control unit performs a functional test of the photocells before each movement. The test, if enabled, is not performed in case of fast reversals.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
tPh	OFF = disabilitato 1 = Abilitato per PH1 2 = Abilitato per PH2 3 = Abilitato per PH1 e PH2	OFF



Type of security edge installed

Select the type of safety edge connected to the EDGE input.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>Edi</i>	0 = mechanical type (Contact Normally Closed) 1 = resistive type (8,2 Kohm)	0

Mode of intervention EDGE input

Customize the behavior of the control unit following the intervention of the device connected to the EDGE input.

Value 0: Only during the closing movement, performs a reversal of motion until reaching the position of "OPEN GATE".

Value 1: During any movement, it stops the automation and then a short reversal to free the obstacle.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>iEd</i>	0 = Total reversal of motion (closing only) 1 = Stop and short reversal of motion	0

Slowdown ramp on EDGE input intervention

It determines how long the gear motor stops its movement following the stop caused by the intervention of the EDGE input.



PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>Ebt</i>	from 0 to 10 multiplied by 100 ms	10 = 1000 ms

Reversal time on EDGE input intervention

Determines how long the gear motor performs the movement in the opposite direction following the stop caused by the intervention of the EDGE input (only with IED = 1).

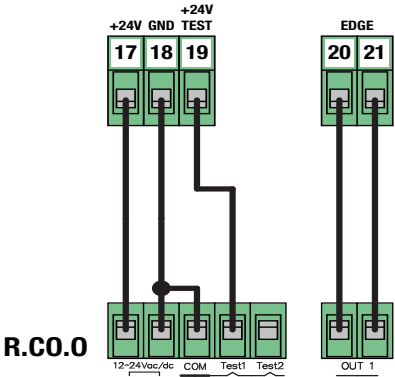
PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>Ert</i>	from 5 to 20 multiplied by 100 ms	10 = 1000 ms

Auto-test function of the EDGE input

WARNING	
<ul style="list-style-type: none">Activation of the EDGE input auto-test function contributes to the achievement of safety standards throughout the connected control line. Refer to the instruction manual of the connected device for the degree of safety achieved.	
NOTE	
<ul style="list-style-type: none">To use this function correctly it is necessary to connect a device with electronic test circuit (e.g. R.CO.O). Connect the device test contact to terminal 8 of the control unit, and enable the test with the low logic level 0Vdc.	

By enabling this function, the control unit performs a functional test of the safety edge before each handling. The test, if enabled, is not performed in case of fast reversals (for example, reversal caused by the intervention of a photocell).

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
tEd	OFF = disabled ON = enabled	OFF



Amplitude of the partial opening

Adjusts the amplitude of the partial opening as a percentage of the total stroke length. Partial opening is possible only starting from the position of "CLOSED GATE", using the appropriate command. Once reached the position of "PARTIAL OPENING" the display shows " PE ".

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
LPo	OFF = disabled from 1 to 100 % of total length	30 %

Automatic Closing from Partial Opening

Set a waiting time before the control unit controls an automatic closing after reaching the "PARTIAL OPENING" position. Once reached the position of "PARTIAL OPENING" the control unit starts the countdown by displaying on the screen "- tP" (the symbol "-" is replaced by a number in the last 10 seconds of the countdown). In case the photocell input is active the countdown stops until the contact is restored.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
tPC	OFF = disabled from 1 to 900 seconds	OFF

Configuration of the flashing output

Customize the behavior of the flashing output according to the type of connected device.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>FP_r</i>	0 = Flashing light with self-flashing circuit 1 = Flashing without self-flashing circuit	1

Flashing time before handling

Set how long the flashing output is activated before starting handling.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>tP_r</i>	OFF = disabled from 1 to 10 seconds	OFF

Courtesy light output configuration

Customize the mode of action of the courtesy light output.

Value 0: The light goes out at the end of a maneuver, after waiting for the time set in the parameter *tCY*.

Value 1: The light turns off at automation in the position of "CLOSED GATE", after waiting for the time set in the parameter *tCY*.

Value 2: With each command received, the light remains lit only for the time set in the *tCY* parameter regardless of the position where the gate is located.

Value 3: Open automation light function. The light turns off when the automation reaches the position of "CLOSED GATE".

Value 4: Open automation indicator function with blink proportional to the state of the automation. In detail:

- Opening movement = slow flashing.
- Closing movement = fast flashing.
- Position of "OPEN GATE" = light on.
- Position of "CLOSED GATE" = light off.
- Gate stopped in intermediate position = alternates two flashes and a long pause.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>FCY</i>	0 = light on during operation + TCY 1 = light off in "CLOSED" after TCY 2 = light on for TCY 3 = open gate spy 4 = proportional flashing	0

Time for courtesy light

Set a time to activate or wait for the courtesy light. To be used in combination with the parameter "Courtesy light output configuration".

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>tCY</i>	OFF = disabled from 1 to 900 seconds	180 seconds

Maintained control function (DEAD-MAN)

Enables the possibility to move the automation only by holding down the desired command. Once the command is released, the automation stops. Activating this function results in the following functional changes:

- The "Step-by-Step" and "Partial Opening" commands are disabled.
- All security inputs except "STOP" are disabled.
- All automatic operations set, including automatic closures and reversals are disabled.
- Remain active commands "OPEN" and "CLOSE" both radio and wired.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>dER</i>	OFF = disabled ON = enabled	OFF

Cycle threshold for service request

It allows you to set a number of cycles, after which the control unit will signal the achievement of the threshold by replacing the normal flashing during movements, with a fast flashing.

This parameter shall be used in combination with the parameter "Flashing for service request".

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>SEr</i>	OFF = disabled from 1 to 200 multiplied by 1000 cycles	OFF

Flashing light for assistance request

Enable flashing for service request.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>SEF</i>	OFF = disabled ON = enabled	OFF

Pressure frequency when closed

Enables the function that allows to execute a closing command lasting "MPT" seconds every "MPR" minutes.

This function is activated automatically once the gate reaches the position of "CLOSED GATE".

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>MPr</i>	OFF = disabled from 1 to 480 minutes	OFF

Pressure duration when closed

Determines the duration of the closing command used in the MPR function.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>MPt</i>	from 1 to 10 seconds	1 second

Function of Mechanical Relaxation

It allows you to perform a short reversal, the duration of which is customized, once you reach the limit switch of opening or closing.

This function is useful in case automation presses the mechanical blocks too hard and makes manual unlocking difficult.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>ME</i>	OFF = disabled from 1 to 30 multiplied by 100 ms	OFF

Function of Soft Stop

It allows to adjust the deceleration ramp in case of request of stop by user command or in case of intervention of the photocell inputs (PH1 and PH2). This parameter DOES NOT modify the deceleration ramp in case of intervention of the EDGE (safety coast) and STOP input.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>SFt</i>	OFF = disabled from 1 to 20 multiplied by 100 ms	5 = 500 ms

Modbus Address

Address attribute to the control unit to establish a communication according to MODBUS protocol on the UART port available.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>ibAdr</i>	OFF = disabled from 1 to 247	OFF

Reset Default Values (RESET)

It performs a reset of the control unit and sets the values of all the basic and advanced parameters, bringing them to the default ones.

This function DOES NOT cancel the learned stroke and DOES NOT erase the learned remotes.

To perform recovery follow below steps:

- Access the parameter by holding down the MENU button for 3 seconds.
- When the display displays the value " *d* " release the button.
- Press the MENU key and hold it until the countdown ends and the display displays " *don* ".
- The procedure was successfully completed.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>dEF</i>	-	-

Viewer memory location of a learned transmitter

With this parameter you can view the memory location assigned to a transmitter by the control unit during learning.

To do this follow the following steps:

- Access the parameter by holding down the MENU button for 3 seconds.
- When the display displays the value " *SEE* " release the button.
- From this moment, the control unit is waiting for a known radio command. After 15 seconds without receiving any transmission, the control unit automatically exits the function displaying the message " *End* ".
- Transmit with your own remote control, the display will show the memory position (eg " *245* ").
- More than one remote control can be displayed in the same session. To exit the function, briefly press the MENU button.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
<i>ErS</i>		

Cancellation of a single transmitter learned

With this parameter you can erase a single transmitter already learned, using its memory location. If this value is not known, refer to the function "Viewer memory location of a learned transmitter".

Follow these steps to cancel:

- Access the parameter by holding down the MENU button for 3 seconds.
- When the display displays the value " 0 " release the button and use the UP and DOWN keys to set the memory position of the remote to be deleted.
- Confirm by holding down the MENU key for 3 seconds.
- The display will show the message " CLR " to indicate the correct deletion.
- If the memory location is empty, the message " Err "will be displayed.
- You can delete more than one remote control in the same session. To exit the function, press the MENU key briefly.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
CLR		

Deletion of all radio memory

With this parameter you can restore the radio memory.

This results in the deletion of ALL learned remotes.

To perform total cancellation follow below steps:

- Access the parameter by holding down the MENU button for 3 seconds.
- When the display displays the value " 0 " release the button.
- Press the MENU key and hold it until the countdown ends and the display shows " don ".
- The procedure was successfully completed.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
CLF		

Setting PASSWORD

Allows you to set a 5-digit password for access to the menu.

The value "00000" disables the password and makes access to the menu free.

PARAMETER	VALUES	DEFAULT
PASS	"00000" = free access "XXXXX" = password set	"00000"

WARNING

- Carefully store the 5-digit sequence used to set the password.
- **If you lose your password, please contact your reseller to restore the system.**



A 5-digit password can be set using the advanced PASS parameter.
Once the setting is made, access to all the parameter menus will always be preceded by the request to enter the password.
Using the sequence "00000" is equivalent to disabling the PASSWORD function.

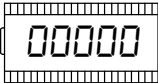

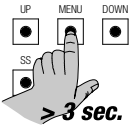
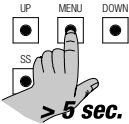

SET A PASSWORD

1.	Access the advanced menu and use the UP and DOWN keys until you find the "PASS" item.	
2.	Press and hold the MENU key for at least 3 seconds. The control unit offers the display "00000"	
3.	Use the UP and DOWN keys to change the digit value. Use the MENU key to move to the next digit to edit.	
4.	Once the desired password is set, press and hold the MENU key for at least 3 seconds. The control unit will display the word "done"	

Use this space as a password reminder.


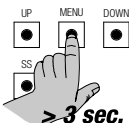

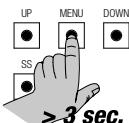

PASSWORD					
----------	--	--	--	--	--

ENTER THE PASSWORD TO ACCESS THE MENUS

1.	When you press the MENU button, the control panel prompts you to enter the password to access it. After 2 minutes of inactivity, the control panel automatically exits the password entry screen.	
2.	Use the UP and DOWN keys to change the digit value. Use the MENU key to move to the next digit to edit.	
3.a	To access the basic menu press and hold the MENU key for between 3 and 5 seconds.	<div>> 3 sec.</div> <div>ACCESS TO THE BASIC MENU</div>
3.b	To access the advanced menu press and hold the MENU key for more than 5 seconds.	<div>> 5 sec.</div> <div>ACCESS TO THE ADVANCED MENU</div>
3.c	In the case of incorrect insertion the control unit will display the message "Err" and exit the insertion window.	

REMOVE THE PASSWORD

To remove the password, simply access the advanced PASS menu and set the password "00000".

1.	Access the advanced menu and use the UP and DOWN keys until you find the "PASS" item.		
2.	Press and hold the MENU key for at least 3 seconds. The control unit offers the display "00000".	 > 3 sec.	
3.	Press and hold the MENU key for at least 3 seconds. The control unit will display the word "done" to confirm the setting.	 > 3 sec.	

5. ERROR MESSAGES

NOTE

Message reporting persists as long as the event persists or until the DOWN key is pressed or a handling command is executed.



DISPLAY	DESCRIPTION	SOLUTION
<i>ELS</i>	Limit switch error: Opening and closing limit switches occupied simultaneously or locked.	<ul style="list-style-type: none"> • Check that the limit switch is not blocked. • Check electrical connections and limit switch integrity. • Check the integrity of the fuses.
<i>EFD</i>	Movement stopped by the impact sensor. Effort too high to allow movement of the gate.	<ul style="list-style-type: none"> • Check the integrity and good condition of the entire gate and automation. • Remove any dirt or foreign matter that may hinder movement. • Adjust the sensitivity parameters of the impact sensor.
<i>EEd</i>	Movement stopped by the intervention of the sensitive edge (EDGE input).	<ul style="list-style-type: none"> • EDGE input activated. • Verify that the device connected to the EDGE input is working properly and configured.
<i>EPH</i>	Photocell test error. The photocell test failed.	<ul style="list-style-type: none"> • Check the test connection of the photocells and the correct setting of the TPH parameter. • Verify that the photocells are working and replace them.
<i>Eth</i>	Thermal intervention to safeguard the board.	<ul style="list-style-type: none"> • Wait for the automation to cool down before performing further handling. • Please ensure that you do not exceed the use threshold indicated in this user manual.
<i>ETS</i>	Electric motor error not connected or in thermal protection.	<ul style="list-style-type: none"> • Check the connections to the electric motor. • Wait for the electric motor to cool and make sure that you do not exceed the indicated operating threshold.
<i>ETe</i>	Error in remote control memory. Memory not installed or not recognized.	<ul style="list-style-type: none"> • Remove and insert the remote control memory again. • Perform the remote control memory reset procedure (TRF parameter). • Replace the remote control memory with a new one.
<i>FUL</i>	Full remote control memory. It is no longer possible to learn more remote controls.	<ul style="list-style-type: none"> • Clear some remote controls. • Replace the remote control memory with a new one.
<i>Err</i>	Error in memory query during learning functions, position display or transmitter deletion.	<ul style="list-style-type: none"> • Incorrect selected memory location. • Replace the remote control memory with a new one.

6. MAINTENANCE

DANGER

- Before carrying out any cleaning, maintenance or replacement of parts, remove power to the automation.
- The following points are specific to the maintenance of the control panel. The list does not cover maintenance activities specific to the sliding gate/door.



Every 10,000 cycles and in any case every 6 months of activity, the following maintenance interventions are mandatory:

- Check and clean any dirt, insects and dust residues that have positioned themselves within the automation.
- Check the integrity of the cables and their connections and make the necessary replacements.
- Perform a general and complete check of the screws and bolts.
- Check the proper functioning of signalling and safety devices.
- Check the wear status of the moving mechanical parts and check their correct functioning.
- Perform the stroke learning procedure.

7. PRODUCT DISPOSAL

As for installation operations, the disassembly of this product must be carried out by qualified personnel. The symbol on the side indicates that the product should not be disposed of as unsorted waste, but should be sent to separate collection facilities for recovery and recycling. For disposal check the recycling or disposal systems provided by the territorial regulations in force for this category of product, or return the product to the seller.

WARNING - • This product consists of various types of materials: some parts of the product may contain pollutants or dangerous substances that, if dispersed, could cause harmful effects to the environment and health. • Local regulations may provide for heavy penalties in the event of incorrect disposal of this product.



8. WARRANTY

The manufacturer's warranty is valid by law from the date printed on the product and is limited to the free repair or replacement of parts recognized by the manufacturer as defective due to lack of essential qualities in the materials or for errors in the production process. The warranty does not cover damage or defects due to external agents, lack of maintenance, overload, normal wear, installation error, or other causes not attributable to the manufacturer. Tampered products will not be covered by warranty. The manufacturer is not responsible for malfunctions or degradation of performance due to environmental interference, such as electromagnetic disturbances; therefore, the warranty expires in these situations.



ANPRIN TRADERS SL
Mandos y Automatismos
C/ Aragó 625 Local 1
08026 Barcelona - SPAIN
E-mail: info@allmatic.es
www.allmatic.es