



SEA
Sistemi elettronici
di Aperture Porte e Cancelli

SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



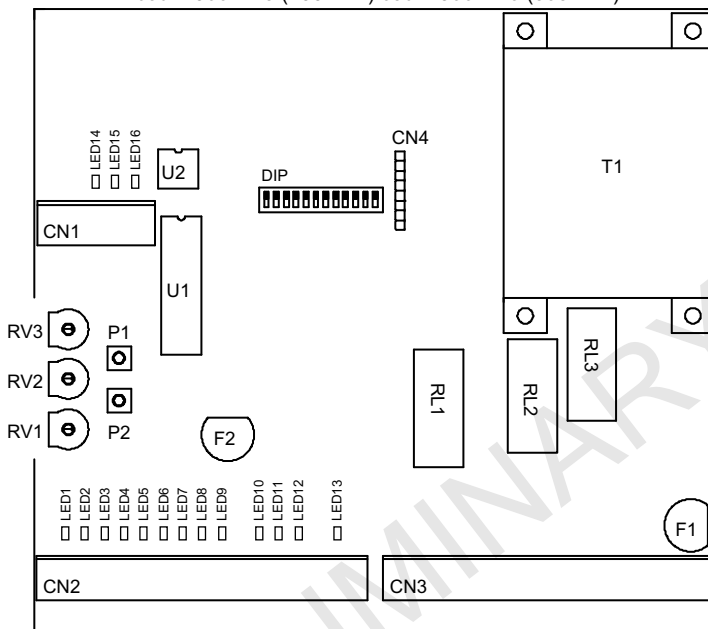
<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com (Uff. Comm.le)



Italiano

CENTRALE DI COMANDO GATE 2

cod. 23001125 (433MHz) cod. 23001126 (868MHz)



LED1 = Ingresso Aux	CN2 = Connettore Ingressi / Uscite 24V
LED2 = Start Pedonale	CN3 = Connettore motori e alimentazione
LED3 = Start	CN4 = Connettore per display opzionale
LED4 = Finecorsa chiusura Motore 2	Rv1 = Regolazione coppia motore
LED5 = Finecorsa apertura Motore 2	Rv2 = Regolazione durata rallentamento
LED6 = Finecorsa chiusura Motore 1	Rv3 = Regolazione tempo di pausa
LED7 = Finecorsa apertura Motore 1	P1 = Pulsante memorizzazione tempi di lavoro
LED8 = Fotocellula 2	P2 = Pulsante memorizzazione radiocomandi
LED9 = Fotocellula 1	DIP = Dip-switch impostazione funzioni
LED10 = 24V Aux	F1 = Fusibile alimentazione e motore (6.3AT)
LED11 = Tx Fotocellula	F2 = Fusibile accessori (2A)
LED12 = Lampada spia	T1 = Trasformatore
LED13 = Elettroserratura	RL1 = Rele' alimentazione Motore
LED14 = Encoder 2	RL2 = Rele' direzione Motore
LED15 = Encoder 1	RL3 = Rele' Luce di cortesia
LED16 = Stop	U1 = Microcontrollore
CN1 = Connettore Ingressi / Uscite 24V	U2 = Memoria EEPROM



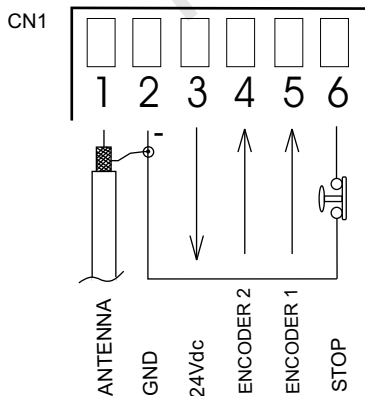
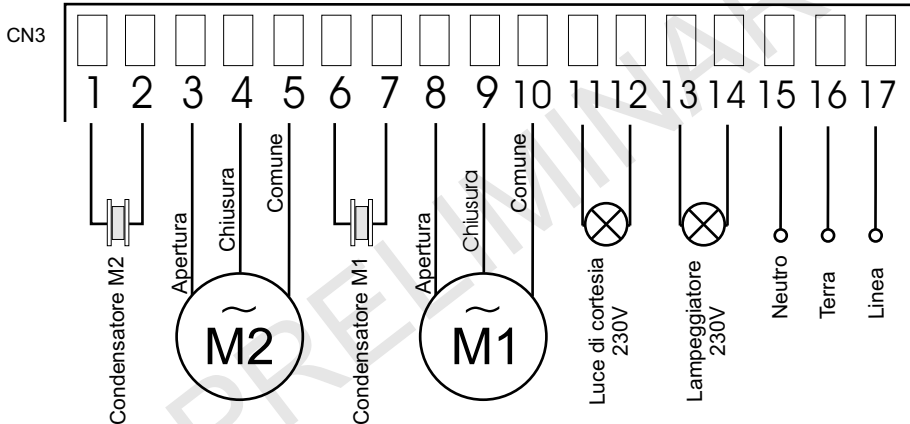
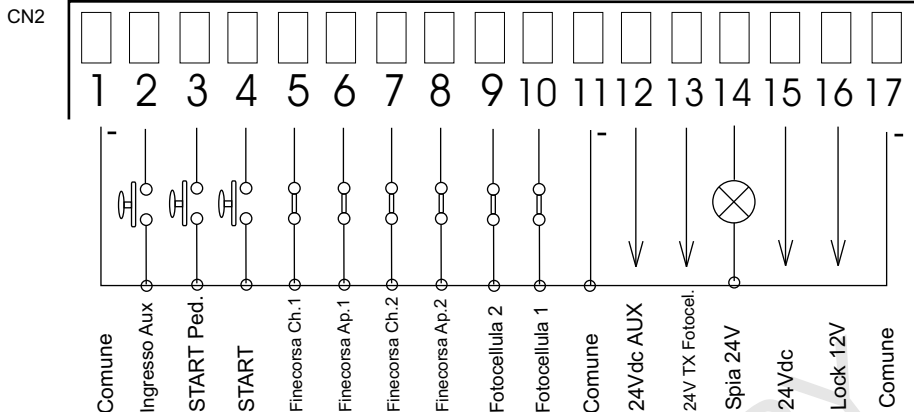
SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Sistemi elettronici di Aperture Porte e Cancelli
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



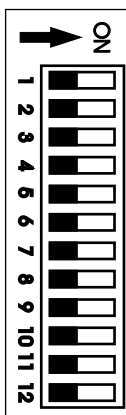
<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com (Uff. Comm.le)



CONNESSIONI



DIP



ON= Funzione attiva

- Logiche di funzionamento
- Configurazione ingresso Aux
- Esclusione ritardi anta
- Prelampeggio
- Chiusura automatica
- Autotest fotocellula
- Abilitazione encoder
- Partenza "soft"
- Rallentamento
- Serraggio anta
- Colpo d' inversione



IMPOSTAZIONE LOGICHE DI FUNZIONAMENTO



LOGICA MANUALE

Un comando di start apre il cancello. Un secondo impulso durante l'apertura ferma il moto.
Un comando di start durante la chiusura ferma il moto.



LOGICA DI SICUREZZA

Un comando di start apre il cancello. Un secondo impulso durante l'apertura inverte il moto.
Un comando di start durante la chiusura inverte il moto.



LOGICA AUTOMATICA 1

Un comando di start apre il cancello. Un secondo impulso durante l'apertura non viene accettato. Un comando durante la pausa non viene accettato. Un comando durante la chiusura inverte il moto.

NOTA: per ottenere la chiusura automatica portare il DIP 6 in posizione ON.



LOGICA AUTOMATICA 2

Un comando di start apre il cancello. Un secondo impulso durante l'apertura non viene accettato. Un comando durante la pausa chiude subito. Un comando durante la chiusura inverte il moto.

NOTA: per ottenere la chiusura automatica portare il DIP 6 in posizione ON.

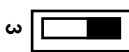


CONFIGURAZIONE INGRESSO AUX



COSTA DI SICUREZZA (contatto di tipo N.C.)

Nel momento in cui si apre il contatto collegato alla costa di sicurezza il cancello inverte il moto per fermarsi dopo circa 1 sec. E' necessario un comando di start per ripristinare il moto.



TIMER (contatto di tipo N.A.)

Collegando un orologio a questo ingresso è possibile aprire e tenere aperto il cancello per tutto il tempo in cui il contatto rimane chiuso. Utilizzando timer giornalieri o settimanali è possibile ottimizzare a piacimento la gestione delle aperture. Quando il contatto timer è aperto l'automazione funziona come da logiche impostate.

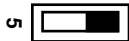


ALTRE FUNZIONI



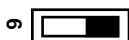
ESCLUSIONE RITARDIANTA

Attivando questa funzione i ritardi d'anta (apertura e chiusura) sono escludibili.
Tale funzione è raccomandata in caso di due ante non sovrapposte.



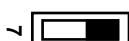
PRELAMPEGGIO

Attivando questa funzione il lampeggiatore e la lampada spia iniziano a lampeggiare circa 3 secondi prima dell'attivazione del motore. Sia in chiusura che in apertura.



CHIUSURA AUTOMATICA

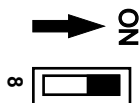
Attivando questa funzione l'automazione, trascorso il tempo impostato dal trimmer Rv3, esegue la chiusura automatica. La funzione è attivabile indipendentemente dalla logica di funzionamento impostata (DIP 1 e 2).



AUTOTEST FOTOCELLULA

Attivando questa funzione si esegue un test sulle fotocellule prima di eseguire qualsiasi movimento del cancello. Per poter usufruire di questa funzione i trasmettitori della fotocellule devono essere collegati ai morsetti 13 (24V) e 17 (Negativo) del connettore CN2.

In caso di anomalia il lampeggiatore e la lampada spia lampeggeranno lentamente.

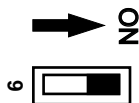


GESTIONE ENCODER

Attivando questa funzione vengono gestiti gli impulsi provenienti da un encoder posizionato sul motore o sul cancello. In tal modo può essere rilevato un ostacolo sulla corsa del cancello ed eseguire una inversione del moto.

In caso di anomalia il lampeggiatore e la lampada spia lampeggeranno lentamente.

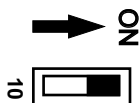
NOTA: se nessun encoder è installato, posizionare il DIP in posizione OFF.



PARTENZA MOTORI "SOFT"

Attivando questa funzione il motore partirà con una coppia più bassa per evitare strappi e sollecitazioni agli organi meccanici del cancello. La coppia di partenza è una percentuale di quella si marcia

NOTA: in caso di cancello poco scorrevole o molto pesante è consigliabile non attivare



RALLENTAMENTO A FINE CORSA

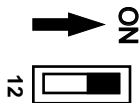
Attivando questa funzione si ottiene un rallentamento della velocità del motore prima di arrivare al fine-corsa o prima che il tempo di lavoro sia terminato. Tale funzione ha lo scopo di avvicinare dolcemente l'anta alle battute evitando colpi rumorosi. La velocità di accostamento è fissa mentre, è invece regolabile il tempo tramite il trimmer Rv2.



SERRAGGIO ANTA

Attivando questa funzione, alla fine della fase di rallentamento, e quando l'anta è appoggiata alla battuta meccanica, il motore viene alimentato per circa 1 sec alla massima potenza. Tale soluzione permette di aumentare la pressione interna dell'olio motore e quindi di rendere più efficace il blocco idraulico.

NOTA IMPORTANTE: non attivare questa funzione in caso di utilizzo su cancello scorrevole in quanto provocherebbe lo scavalco dei finecorsa con conseguente blocco dell'automazione.



COLPO D'INVERSIONE

Questa funzione, da usare solo su cancelli a battente, serve per facilitare lo sgancio dell'elettroserratura. Al comando di start vengono alimentate per circa 1 sec. le ante in chiusura, prima di iniziare il ciclo di apertura.

REGOLAZIONI TRIMMER



REGOLAZIONE COPPIA DI MARCIA

Questo trimmer permette di regolare la forza di spinta del motoriduttore. Tale regolazione è indispensabile per attuatori sprovvisti di dispositivo meccanico / idraulico di limitazione delle forze. La regolazione deve essere eseguita in modo da non creare pericolo di schiacciamento a persone o cose e comunque, tenendo conto delle normative vigenti in materia.



REGOLAZIONE DURATA DEL TEMPO DI RALLENTAMENTO

Questo trimmer permette di regolare la durata del tempo di rallentamento.



REGOLAZIONE TEMPO DI PAUSA

Questo trimmer permette la regolazione lineare del tempo di pausa da 0 a 120 sec. Per abilitare la chiusura automatica posizionare il DIP 6 nella posizione ON.

NOTA: RUOTANDO I TRIMMER IN SENSO ORARIO I TEMPI / VALORI AUMENTANO



AUTOAPPRENDIMENTO TEMPI DI LAVORO SU CANCELLO A BATTENTE (SENZA FINECORSO)

1 FASE 1

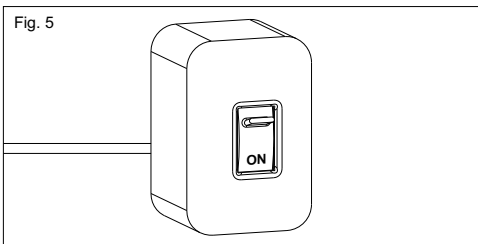
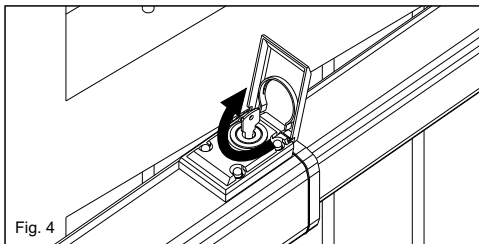
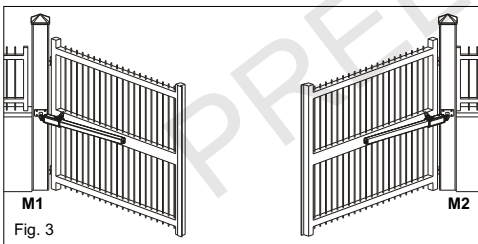
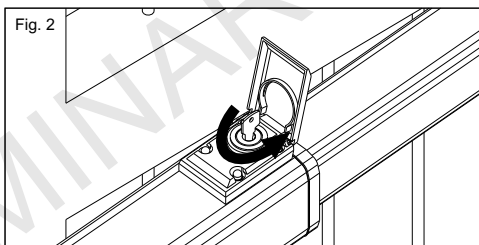
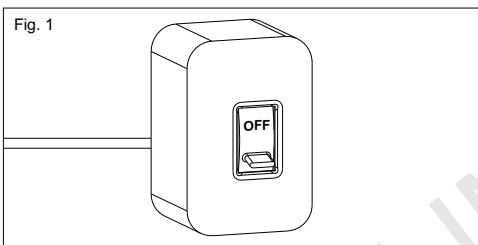
Effettuare tutti i collegamenti elettrici e ponticellare tutti i contatti N.C. non utilizzati (fotocellule, ecc.).
Se si sta utilizzando un motoriduttore dotato di dispositivo antischiacciamento meccanico / idraulico impostare la coppia di marcia (trimmer Rv1) al valore massimo ed effettuare la regolazione della coppia motore utilizzando le apposite valvole by-pass o viti di regolazione frizione presenti sugli attuatori.
Se si utilizza un motoriduttore sprovvisto di sistema meccanico / idraulico di limitazione della forza impostare la coppia di marcia al valore massimo SOLO per la fase di autoapprendimento. Subito dopo, impostare un valore di coppia tale da garantire la sicurezza antischiacciamento, nel rispetto delle norme vigenti.

ATTENZIONE!

TALE PROCEDURA, ESSENDO POTENZIALMENTE PERICOLOSA, DEVE ESSERE ESEGUITA ESCLUSIVAMENTE DA PERSONALE SPECIALIZZATO ED IN CONDIZIONI DI SICUREZZA.

2 FASE 2

Dopo aver tolto alimentazione all'impianto (Fig. 1), sbloccare il cancello (Fig. 2) e posizionare le ante a metà corsa (Fig. 3). Ripristinare il blocco (Fig. 4) e riattivare l'alimentazione (Fig. 5).

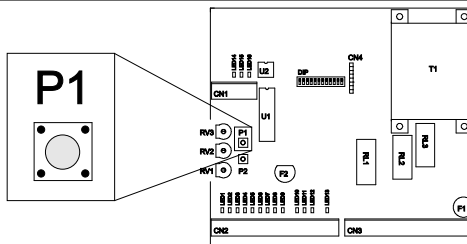




- Tenere premuto il pulsante P1, il Led 10 si accenderà.

Continuare a premere P1 fino alla partenza del motore M2 in chiusura*.

Rilasciare P1.



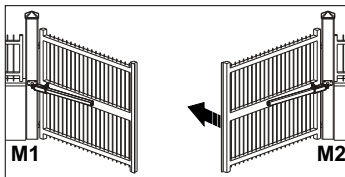
P1



LED10



P1



M1

M2



P1

- * Se il motore dovesse andare in apertura, togliere di nuovo l'alimentazione, invertire le fasi motore. Eseguire lo stesso tipo di collegamento anche sul motore M1. Ripetere la procedura di programmazione (fase 2).

3 FASE 3

Il motore M2 chiude (dalla fase 2), al raggiungimento della battuta meccanica di chiusura premere il pulsante P1 (Fig. 6). Anche il motore M1 inizierà un ciclo di chiusura. Al raggiungimento della battuta meccanica di chiusura premere di nuovo start o P1 (Fig. 7).

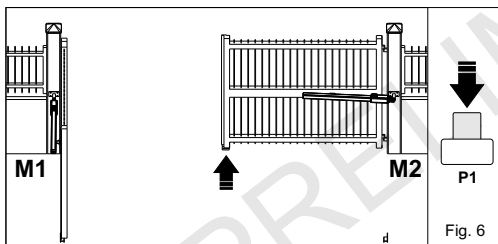


Fig. 6

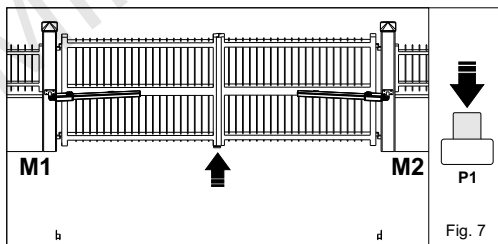


Fig. 7

Il cancello si ferma ed M1 inizia un ciclo di apertura. Dopo alcuni secondi premere di nuovo P1 per impostare lo sfasamento in apertura SOLO con DIP 4 OFF.

Al raggiungimento della battuta meccanica di apertura premere ancora una volta P1 (Fig. 8).

A questo punto anche M2 inizierà un ciclo di apertura.

Al raggiungimento della battuta meccanica di apertura premere ancora una volta P1 (Fig. 9).

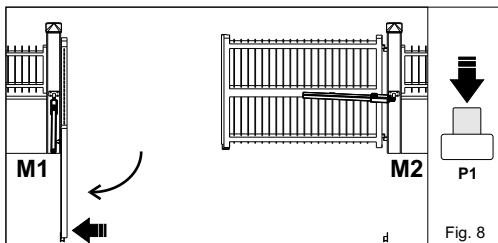


Fig. 8

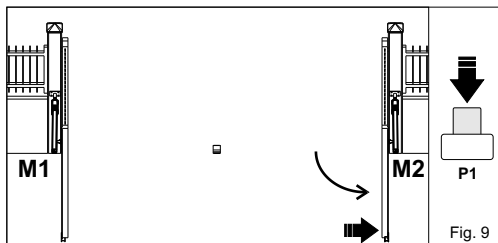


Fig. 9



Automaticamente M2 inizierà un ciclo di chiusura. Dopo alcuni secondi premere di nuovo P1 per impostare lo sfasamento in chiusura SOLO con DIP 4 OFF.

Al raggiungimento della battuta meccanica di chiusura premere ancora una volta P1 (Fig. 10).

A questo punto anche M1 inizierà un ciclo di chiusura.

Al raggiungimento della battuta meccanica di chiusura premere ancora una volta P1 (Fig. 11).

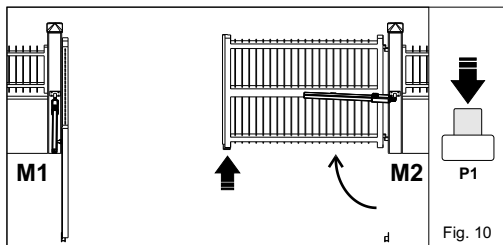


Fig. 10

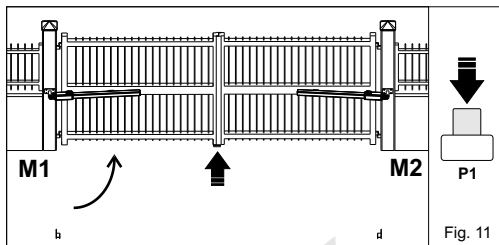


Fig. 11

La programmazione è terminata.

Verificare la corretta memorizzazione dei tempi dando un comando di start o premendo il pulsante P1. Se necessario ripetere la procedura di apprendimento dalla fase 2.

4 FASE 4

In caso di utilizzo con motoriduttore sprovvisto di dispositivo meccanico / idraulico della limitazione coppia motrice, regolare il trimmer Rv1 su valori che garantiscano la sicurezza antischiacciamento nel rispetto delle normative vigenti. Se dopo aver regolato la coppia di marcia il tempo di lavoro risultasse insufficiente (l'anta non si apre / chiude completamente), ripetere la FASE2 con il valore di coppia impostato per il normale utilizzo dell'automazione.

Regolare il tempo di rallentamento (se abilitato), attraverso il trimmer Rv2.

ATTIVAZIONE GESTIONE ENCODER tipo SAFETY GATE

Dopo aver eseguito le quattro fasi di programmazione della scheda, collegato gli encoder di entrambi i motori, eseguito le regolazioni della coppia di spinta tramite il trimmer RV1 e/o dispositivi meccanici di regolazione (valvole by-pass), posizionare il DIP 8 in posizione ON e ripetere la procedura di programmazione.

In caso di necessità è possibile escludere la gestione dei SAFETY GATE posizionando il DIP 8 in OFF, senza dover ripetere la procedura di autoapprendimento tempi.

UTILIZZO DELLA CENTRALE GATE2 CON UNA SINGOLA ANTA

E' possibile utilizzare la centrale GATE 2 per la movimentazione di una singola anta a battente (senza finecorsa) o scorrevole (con finecorsa).

Per predisporre la scheda alla programmazione e l'utilizzo di una sola anta è sufficiente non ponticellare i contatti finecorsa del motore M2 (motore non collegato).



AUTOAPPRENDIMENTO TEMPI DI LAVORO SU CANCELLO SCORREVOLE A DOPPIA ANTA (CON FINECORSO)

1 FASE 1

Effettuare tutti i collegamenti elettrici e ponticellare tutti i contatti N.C. non utilizzati (fotocellule, ecc.).

Se si sta utilizzando un motoriduttore dotato di dispositivo antischiacciamento meccanico / idraulico impostare la coppia di marcia (trimmer Rv1) al valore massimo ed effettuare la regolazione della coppia motore utilizzando le apposite valvole by-pass o viti di regolazione frizione presenti sugli attuatori.

Se si utilizza un motoriduttore sprovvisto di sistema meccanico / idraulico di limitazione della forza impostare la coppia di marcia al valore massimo SOLO per la fase di autoapprendimento. Subito dopo, impostare un valore di coppia tale da garantire la sicurezza antischiacciamento, nel rispetto delle norme vigenti.

ATTENZIONE!

TALE PROCEDURA, ESSENDO POTENZIALMENTE PERICOLOSA, DEVE ESSERE ESEGUITA ESCLUSIVAMENTE DA PERSONALE SPECIALIZZATO ED IN CONDIZIONI DI SICUREZZA.

2 FASE 2

Dopo aver tolto alimentazione all'impianto sbloccare il cancello e posizionare le ante in prossimità dei finecorsa di chiusura. Ripristinare il blocco meccanico e l'alimentazione di rete.

- Tenere premuto il pulsante P1 (Ptime) il led 10 si accenderà.
- Continuare a premere P1 fino alla partenza del motore M2 in chiusura.
- Rilasciare P1

* Se il motore dovesse partire in apertura, togliere di nuovo l'alimentazione e di invertire le fasi del motore ed i contatti del finecorsa.

Ripetere la procedura di programmazione (fase2).

3 FASE 3

Il motore chiude (dalla fase 2), fermandosi al raggiungimento del fine corsa di chiusura.

Anche il motore M1 inizierà un ciclo di chiusura fermandosi al raggiungimento del rispettivo finecorsa.

Da questo momento sarà eseguito automaticamente un ciclo completo di apertura / chiusura per entrambe le ante.

Alla completa chiusura di entrambe le ante la programmazione è terminata (led 10 spento).

4 FASE 4

In caso di utilizzo con motoriduttore sprovvisto di dispositivo meccanico / idraulico della limitazione coppia motrice, regolare il trimmer Rv1 su valori che garantiscano la sicurezza antischiacciamento nel rispetto delle normative vigenti. Se dopo aver regolato la coppia di marcia il tempo di lavoro risultasse insufficiente (l'anta non si apre / chiude completamente), ripetere la FASE2 con il valore di coppia impostato per il normale utilizzo dell'automazione.

Regolare il tempo di rallentamento (se abilitato), attraverso il trimmer Rv2.



ATTIVAZIONE GESTIONE ENCODER

Dopo aver eseguito le quattro fasi di programmazione della scheda, collegato gli encoder di entrambi i motori, eseguito le regolazioni della coppia di spinta tramite il trimmer RV1 e/o dispositivi meccanici di regolazione (frizione), posizionare il DIP 8 in posizione ON e ripetere la procedura di programmazione.

In caso di necessità è possibile escludere la gestione degli encoder posizionando il DIP 8 in OFF, senza dover ripetere la procedura di autoapprendimento tempi.

UTILIZZO DELLA CENTRALE GATE2 CON UNA SINGOLA ANTA

E' possibile utilizzare la centrale GATE 2 per la movimentazione di una singola anta a battente (senza finecorsa) o scorrevole (con finecorsa).

Per predisporre la scheda alla programmazione e l'utilizzo di una sola anta è sufficiente non ponticellare i contatti finecorsa del motore M2 (motore non collegato).

MEMORIZZAZIONE DI UN RADIOCOMANDO SU START

Premere il pulsante P2 (PCode). Il led LED10 si accende.

Inviare un impulso con il radiocomando, usando il pulsante a cui si vuole associare il comando di start.

Il led eseguirà due lampeggi a conferma dell'avvenuta memorizzazione del codice Tx e successivamente rimarrà acceso in attesa di nuovi trasmettitori. Se entro 10 sec. nessun nuovo codice sarà memorizzato il led si spegnerà automaticamente, uscendo dalla procedura di memorizzazione.

ATTENZIONE: Se viene inserito un codice già presente nella memoria, esso sarà cancellato (4 lampeggi).

MEMORIZZAZIONE DI UN RADIOCOMANDO SU START PEDONALE

Premere il pulsante P2 (PCode). Il led LED10 si accende.

Premere il pulsante P1 (PTime). Il led LED10 inizierà a lampeggiare velocemente.

Inviare un impulso con il radiocomando, usando il pulsante a cui si vuole associare il comando di start.

Il led eseguirà due lampeggi lunghi a conferma dell'avvenuta memorizzazione del codice Tx e successivamente rimarrà acceso in attesa di nuovi trasmettitori. Se entro 10 sec. nessun nuovo codice sarà memorizzato il led si spegnerà automaticamente, uscendo dalla procedura di memorizzazione.

ATTENZIONE: Se viene inserito un codice già presente nella memoria, esso sarà cancellato (4 lampeggi lunghi).

CANCELLAZIONE DI TUTTI I RADIOCOMANDI

Premere e tenere premuto il pulsante P2 (PCode).

Il led LED10 inizierà una sequenza di lampeggi.

Inviare un impulso con il radiocomando, usando il pulsante a cui si vuole associare il comando di start.

Attendere che il led smette di lampeggiare e rilasciare il pulsante P2 (PCode).

Il LED 10 lampeggerà 6 volte a conferma dell'avvenuta cancellazione.



SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



<http://www.seateam.com>
e-mail:seacom@seateam.com (Uff. Comm.le)



AVVERTENZE

L'installazione elettrica e la scelta della logica di funzionamento devono essere in accordo con le normative vigenti. Prevedere in ogni caso un interruttore differenziale da 16A e soglia 0,030A. Tenere separati i cavi di potenza (motori, alimentazioni) da quelli di comando (pulsanti, fotocellule, radio ecc.). Per evitare interferenze è preferibile prevedere ed utilizzare due guaine separate.

RICAMBI

Le richieste per parti di ricambio devono pervenire presso:

SEA s.r.l. - Zona Ind.le, 64020 S.ATTO - Teramo - Italia

DESTINAZIONE D'USO

L'apparato elettronico 23001125/26 è stato progettato per essere utilizzato esclusivamente come apparato di gestione per l'automazione di cancelli scorrevoli, a battente, porte sezionali, porte basculanti, barriere.

SICUREZZA E COMPATIBILITÀ AMBIENTALE

Si raccomanda di non disperdere nell'ambiente i materiali di imballaggio del prodotto e/o circuiti.

IMMAGAZZINAMENTO

TEMPERATURE DI STOCCAGGIO			
T _{min}	T _{Max}	Umidità _{min}	Umidità _{Max}
- 40°C	+ 85°C	5% non condensante	90% non condensante

La movimentazione del prodotto deve essere seguita con mezzi idonei.

MESSA FUORI SERVIZIO E MANUTENZIONE

La disinstallazione e/o messa fuori servizio e/o manutenzione dell'apparato elettronico 23001125/26 deve essere eseguita solo ed esclusivamente da personale autorizzato ed esperto.

LIMITI DI GARANZIA

La garanzia del modulo dell'apparato elettronico 23001125/26 è di 24 mesi dalla data stampata sul prodotto. Quest'ultimo sarà riconosciuto in garanzia se non presenta danneggiamenti dovuti ad un uso improprio o a qualsiasi modifica o manomissione. La garanzia è valida solo per l'acquirente originale.

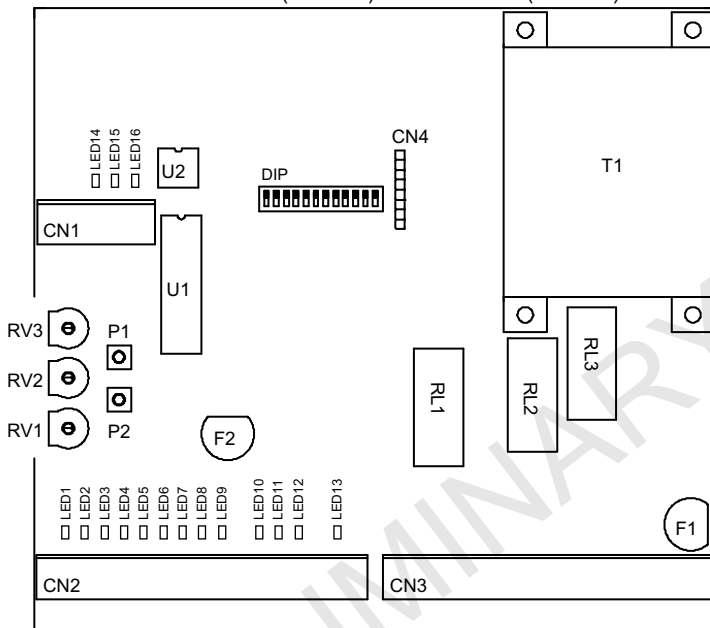
N.B. IL COSTRUTTORE NON PUÒ CONSIDERARSI RESPONSABILE PER EVENTUALI DANNI CAUSATI DA USI IMPROPRI, ERRONEI ED IRRAGIONEVOLI.

La SEA si riserva il diritto di apportare le modifiche o variazioni che ritenesse opportune ai propri prodotti e/o al presente manuale senza alcun obbligo di preavviso.



ELECTRONIC CONTROL UNIT GATE 2

cod. 23001125 (433MHz) cod. 23001126 (868MHz)



LED1 = Aux input	CN2 = 24V input/output connector
LED2 = Pedestrian start	CN3 = Motor and power supply connector
LED3 = Start	CN4 = Connector for optional display
LED4 = Closing limit switch Motor 2	Rv1 = Motor torque adjustment
LED5 = Opening limit switch Motor 2	Rv2 = Brake length adjustment (slow down length)
LED6 = Closing limit switch Motor 1	Rv3 = Pause time adjustment
LED7 = Opening limit switch Motor 1	P1 = Operating time memory button
LED8 = Photocell 2	P2 = Remote control memory button
LED9 = Photocell 1	DIP = Dip-switch function setting
LED10 = 24V Auxiliary output	F1 = Power supply and motor fuse (6.3AT)
LED11 = Transmitter photocell output	F2 = Accessories fuse (2A)
LED12 = Warning light	T1 = Transformer
LED13 = Electric locking	RL1 = Motor power supply relay
LED14 = Encoder 2	RL2 = Motor operating direction relay
LED15 = Encoder 1	RL3 = Courtesy light relay
LED16 = Stop	U1 = Micro-controller
CN1 = 24V input/output connector	U2 = EEPROM memory



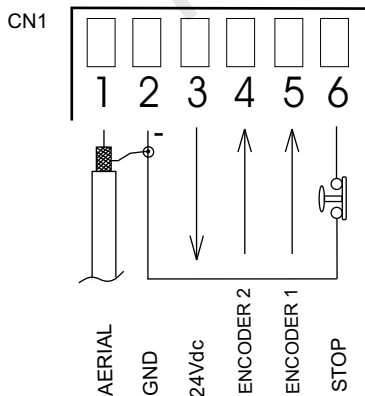
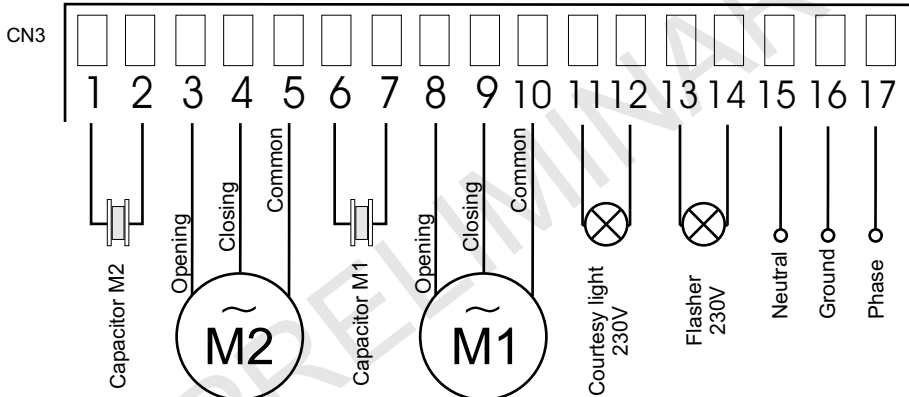
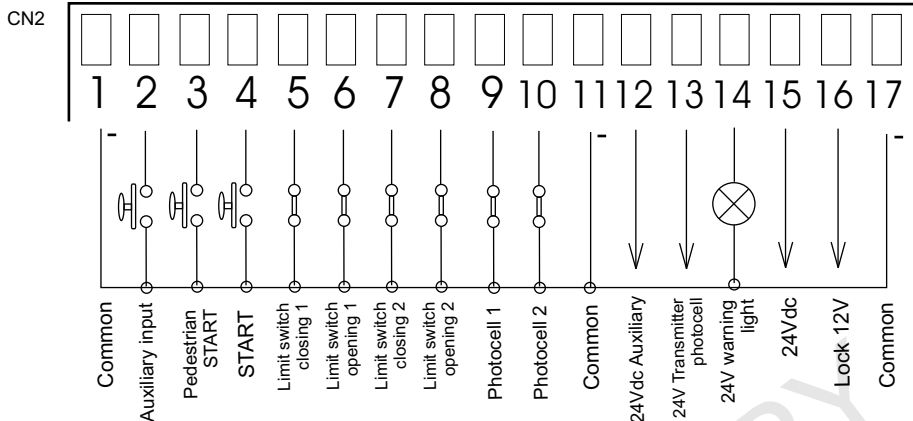
SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



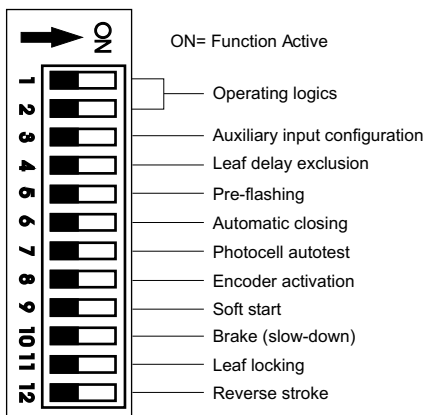
<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com



CONNECTIONS



DIP





SETTING OPERATING LOGICS



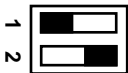
MANUAL LOGIC

A START command opens the gate. A second START while the gate is opening STOPS movement. A START command while the gate is closing stops movement.



SAFETY LOGIC

A START command opens the gate. A second START while the gate is opening reverses direction. A START command while the gate is closing reverses direction.



AUTOMATIC LOGIC 1

A START command opens the gate. A second START while it is opening is not accepted. A command while it is paused is not accepted. A command while it is closing reverses direction. **P.N.:** set DIP SWITCH 6 to ON for automatic closing.



AUTOMATIC LOGIC 2

A START command opens the gate. A second START while it is opening is not accepted. A command while it is paused closes the gate immediately. A command while it is closing reverses direction. **P.N.:** set DIP SWITCH 6 to ON for automatic closing.

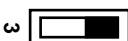


AUXILIARY INPUT CONFIGURATION



SAFETY EDGE (N.C. contact)

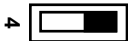
When the Safety Edge Contact opens, the gate reverses direction and stops after about 1 second. A START command is required to restart movement



TIMER (N.A. contact)

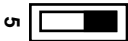
If a TIMER is connected to this input the gate can be opened and kept open as long as the contact remains closed. Using a 24-hour or 7-day timer allows gate opening times to be scheduled as required. When the TIMER contact is open the automatic operation functions according to pre-set logics.

OTHER FUNCTIONS



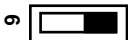
LEAF DELAY EXCLUSION

By activating this function, the leaf delays (opening and closing) can be excluded. This function is recommended with two not superimposed leaves.



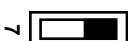
PRE-FLASHING

When this function is activated the flashing lamp and warning light begin flashing about 3 seconds before the motor starts, both when closing and opening.



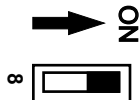
AUTOMATIC CLOSING

Activating this function causes the gate to close automatically, after the time set by the trimmer Rv3. This function can be activated independently of the operating logic set (DIP SWITCH 1 and 2).



PHOTOCELL AUTOTEST

When this function is activated a test is carried out on the photocells before any gate movement takes place. To enable this function the photocell transmitter must be connected to terminals 13 (24V) and 17 (Negative) of connector CN2. The flashing lamp and troubleshooting LED will both flash slowly if a malfunction occurs.

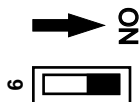


ENCODER MANAGEMENT

The signals sent from an encoder located on the motor or gate are managed when this function is activated. This results in any obstacles found in the gate's path being detected and reverses the gate direction of movement.

The flashing lamp and troubleshooting LED will both flash slowly if a malfunction occurs.

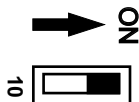
P.N.: if an encoder is not fitted, set the DIP SWITCH to OFF.



"SOFT" START

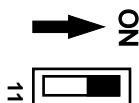
When this function is activated, the motor will start at a lower torque to avoid stresses and strains on the gate's mechanical components. The starting torque is a percentage of the normal operating torque.

P.N.: It is not advised to operate this function when the gate is very heavy or does not run smoothly.



BRAKING (SLOW DOWN) AT LIMIT STOP

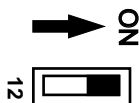
When this function is activated motor speed reduces slowly before the limit switch is reached or before the end of the operating time. This function is designed to bring the leaf gently up to the stop position and prevent the gates clashing. The closing speed is fixed, while the slow-down time can be adjusted using the trimmer Rv2.



LEAF LOCKING

When this function is activated, at the end of the slow-down phase, and when the leaf is up against the mechanical stop, the motor is supplied at maximum power for about 1 second. This increases the oil pressure in the motor and makes the hydraulic lock more effective.

P.N.: this function **SHOULD NOT** be activated when used on sliding gates since it could cause over-running of the limit switches and the automation system to jam.



REVERSING STROKE

This function (to use exclusively on swing gates) is used to facilitate the electric lock release. Before beginning the opening cycle, as soon as the start order is given, the leaves are supplied for about 1 sec. in closing.

TRIMMER REGULATIONS



OPERATING TORQUE ADJUSTMENT

This trimmer is used to adjust the motor torque. This adjustment is essential for operators without mechanical or hydraulic anti-crush devices and must be carried out so that there is no risk of people or objects being crushed. It must always be executed in accordance with current legislation on the subject.



BRAKE (slow-down) LENGTH ADJUSTMENT

This trimmer is used to adjust the length of the slow-down.



PAUSE LENGTH ADJUSTMENT

This trimmer allows the PAUSE time to be adjusted between 0 and 120 seconds. Set DIP SWITCH 6 to the ON position to enable automatic closing.

N.B.: TURNING THE TRIMMERS CLOCKWISE INCREASES THE TIMES/VALUES



SELF-LEARNING OF OPERATING TIMES FOR SWING GATES (WITHOUT LIMIT SWITCH)

1 STEP 1

Make all the electrical connections and jumpers on all the unused N.C. contacts (photocells, limit switches, etc).

If a geared motor equipped with a mechanical or hydraulic anti-crush safety device is being used, set the operating torque (trimmer Rv1) to the maximum value and then adjust the motor torque using the special by-pass valves or clutch adjustment screws located on the actuators.

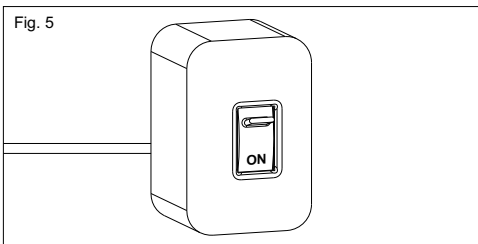
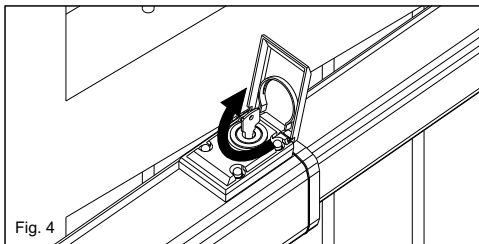
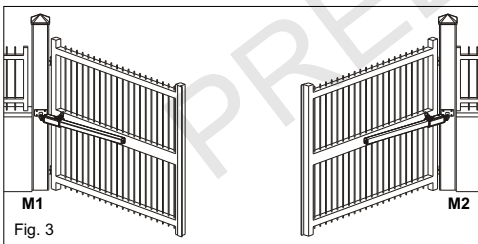
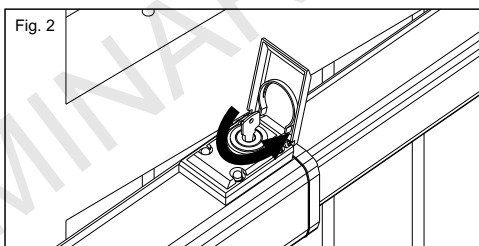
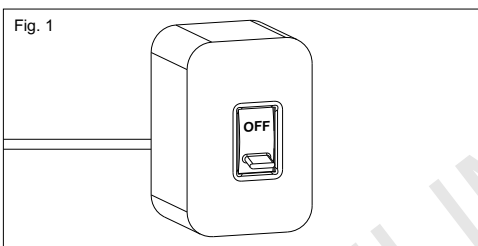
If a motor without a mechanical or hydraulic anti-crush safety system is being used, set the operating torque to the maximum value **ONLY** for the self-learning process. Immediately afterwards, set a torque value that will ensure anti-crush safety, in accordance with current legislation.

ATTENTION!

THIS PROCEDURE IS POTENTIALLY DANGEROUS AND MUST BE CARRIED OUT ONLY BY SPECIALIZED PERSONNEL, ADOPTING ALL SAFETY PRECAUTIONS.

2 STEP 2

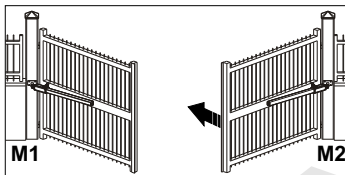
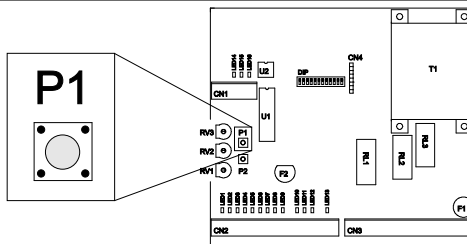
Disconnect the power supply (Fig. 1), release the gate (Fig. 2) and position the leaves in the half-open position (Fig. 3). Re-lock the motor (Fig. 4) and turn ON the power (Fig. 5).





- Press and Hold button P1 (LED 10 will come ON) until motor M2 will start to close the gate*.

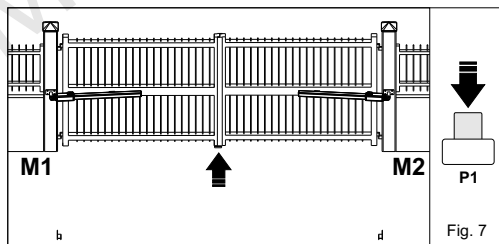
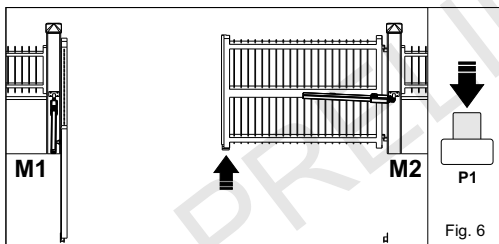
Release P1.



- * If the motor start to open the gate, take OFF the power and reverse the motor phases. Make the same type of connection on motor M1 as well. Repeat the programming procedures (STEP 2).

3 STEP3

(from STEP 2) When the leaf reaches the closing mechanical stop, press button P1 (Fig. 6). Motor M1 will also start a closing cycle. When the gate reaches the closing mechanical stop, press P1 again (Fig. 7).

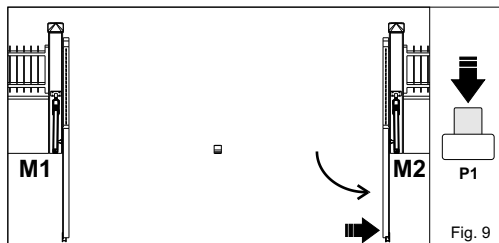
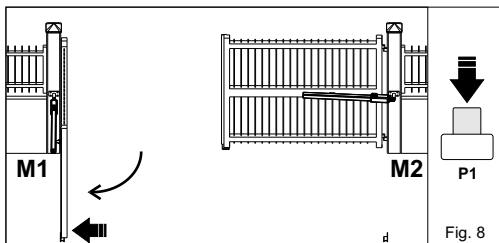


The leaf stops and M1 starts an opening cycle.

After some seconds push P1 again to set the phase displacement in closing ONLY with DIP 4 OFF.

When the leaf reaches the opening mechanical stop, press P1 again (Fig. 8).

Motor M2 will also start an opening cycle. When it reaches the opening mechanical stop, press P1 again (Fig. 9).





Motor M2 will start a closing cycle automatically.

After some seconds push P1 again to set the phase displacement in closing ONLY with DIP 4 OFF.

When the leaf reaches the closing mechanical stop, press P1 again (Fig. 10).

At this point motor M1 will start a closing cycle.

When the closing mechanical stop is reached, press P1 again (Fig. 11).

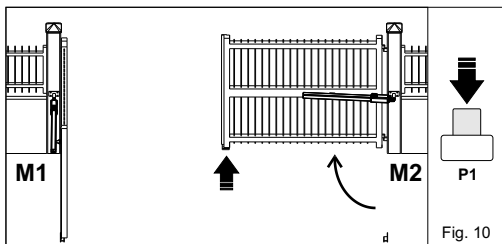


Fig. 10

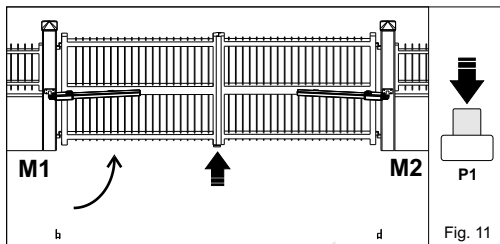


Fig. 11

When motor M1 reaches the closing mechanical Stop, press P1 for the last time.

Programming is completed.

Check that the times are saved properly by giving a START command or pressing button P1.

4 STEP 4

If used with a motor without a mechanical or hydraulic anti-crush safety device, adjust trimmer Rv1 to values that will ensure anti-crush safety, in accordance with current legislation.

If, after adjusting the operating torque, the operating time is insufficient (e.g. the leaf fails to open or close completely), repeat STEP 2 with the motor torque value set for the normal use of the system.

Adjust the slow-'down length (if enabled), using trimmer Rv2.

SET UP OF THE ENCODER MANAGEMENT - SAFETY GATE type

After executing the four programming phases of the card, after connecting the encoders of both the motors and executing the regulations of the force couple through the RV1 trimmer and/or mechanical adjusting devices (by-pass valves), place DIP 8 in ON position and repeat the programming process.

If necessary it is possible to exclude the SAFETY GATE managements placing DIP 8 in OFF without repeating the process of time self-learning.

USE OF GATE2 CONTROL UNIT WITH ONE SINGLE LEAF

It is possible to use the GATE 2 control unit to move one single swing leaf (without limit switch) or sliding leaf (with limit switch).

To arrange the control board to the programming and the use of one single leaf it is sufficient not to link the limit switches connections of the M2 motor (motor not connected).



WORKING TIME SELF-LEARNING ON A SLIDING GATE WITH DOUBLE LEAF (WITH LIMIT SWITCH)

1 STEP 1
Make all the electrical connections and jumpers on all the unused N.C. contacts (photocells, limit switches, etc).

If a geared motor equipped with a mechanical or hydraulic anti-crush safety device is being used, set the operating torque (trimmer Rv1) to the maximum value and then adjust the motor torque using the special by-pass valves or clutch adjustment screws located on the actuators.

If a motor without a mechanical or hydraulic anti-crush safety system is being used, set the operating torque to the maximum value ONLY for the self-learning process. Immediately afterwards, set a torque value that will ensure anti-crush safety, in accordance with current legislation.

ATTENTION!

THIS PROCEDURE IS POTENTIALLY DANGEROUS AND MUST BE CARRIED OUT ONLY BY SPECIALIZED PERSONNEL, ADOPTING ALL SAFETY PRECAUTIONS.

2 STEP 2
After cutting the power supply off from the system, release the gate and place the leaves near the closing limit switches. Reset the mechanical lock and the net power supply.

- Keep P1 push button (Ptime) pushed, led 10 will light on.
- Continue pushing P1 until the starting up of the M2 motor in closing.
- Release P1

If the motor starts to move in opening, cut the power supply off again and reverse the phases of the motor and the limit switch connections.

Repeat the programming process (step 2).

3 STEP 3
The motor closes (from step 2), stopping when it reaches the limit switch in closing.
The motor M1 will start also a closing cycle, stopping when it reaches the respective limit switch.
From this moment it will be automatically executed a complete opening / closing cycle for both leaves.
When both leaves are completely closed, the programming has finished (led 10 switched off).

4 STEP 4
If used with a motor without a mechanical or hydraulic anti-crush safety device, adjust trimmer Rv1 to values that will ensure anti-crush safety, in accordance with current legislation.
If, after adjusting the operating torque, the operating time is insufficient (e.g. the leaf fails to open or close completely), repeat STEP 2 with the motor torque value set for the normal use of the system.

Adjust the slow-'down length (if enabled), using trimmer Rv2.



SETTING UP OF THE ENCODER MANAGEMENT

After executing the four programming phases of the card, after connecting the encoders of both the motors and executing the regulations of the force couple through the RV1 trimmer and/or mechanical adjusting devices (clutch), place DIP 8 in ON position and repeat the programming process.

If necessary it is possible to exclude the Encoder managements placing DIP 8 in OFF without repeating the process of time self-learning.

USE OF GATE2 CONTROL UNIT WITH ONE SINGLE LEAF

It is possible to use the GATE 2 control unit to move one single swing leaf (without limit switch) or sliding leaf (with limit switch).

To arrange the control board to the programming and the use of one single leaf it is sufficient not to link the limit switches connections of the M2 motor (motor not connected).

PROGRAMMING A TRANSMITTER ON START

Press button P2 (PCode). LED10 turns ON.

Give a START command with the transmitter, using the button chosen for the start command.

The LED will flash twice to confirm that the Transmitter code has been memorized and will remain ON waiting for further transmitters. If no further code is memorized within 10 seconds, the LED automatically turns off and exits the programming procedure.

ATTENTION: If an already existing code in the memory is entered, it will be deleted (4 flashes).

PROGRAMMING A TRANSMITTER ON PEDESTRIAN START

Press button P2 (PCode). LED10 turns ON.

Press button P1 (PTime). LED10 will start to flash quickly

Give a START command with the transmitter, using the button chosen for the start command.

The LED will flash twice for a long time to confirm that the Transmitter code has been memorized and will remain ON waiting for further transmitters. If no further codes are memorized within 10 seconds, the LED automatically turns off and exits the programming procedure.

ATTENTION: If an already existing code in the memory is entered, it will be deleted (4 long-lasting flashes).

DELETING OF ALL THE TRANSMITTERS

Push P2 button (PCode) and keep it pushed.

LED 10 will start a sequence of flashings.

Send an impulse with the radiocontrol using the push button to which the start command is associated.

Wait the led stops to flash and release P2 push button (PCode).

LED10 will flash 6 times to confirm the occurred deleting.



SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com



SAFETY PRECAUTIONS

The electrical installation work and choice of operating logic must conform to current regulations.

A 16A 0.030A differential switch must be fitted in any case. Keep the power cables (motors, power supplies) separate from the control cables (buttons, photocells, radio, etc). It is recommended that two separate sheaths be used to avoid interference.

SPARE PARTS

To obtain spare parts contact:

SEAs.r.l. ZONA Ind.le, 64020 S.ATTO Teramo Italia

INTENDED USE

The 23001125/26 electronic control unit has been designed to be used solely as a control unit for the automation of sliding gates, swing gates, garage-doors, folding doors, barriers.

SAFETY AND ENVIRONMENTAL COMPATIBILITY

Please do not spoil the environment with product and/or circuit packaging material.

STORAGE

STORAGE TEMPERATURES			
T_{min}	T_{Max}	Humidity $_{min}$	Humidity $_{Max}$
- 40°C	+ 85°C	5% no condensation	90% no condensation

The product must be stored using the appropriate equipment.

DECOMMISSIONING AND MAINTENANCE

The decommissioning and/or maintenance of the 23001125/26 electronic unit must only be carried out by experienced and authorized personnel.

LIMIT OF GUARANTEE

The 23001125/26 electronic control units are guaranteed for a period of 24 months from the date stamped on the unit. The guarantee will cease to apply if the unit is incorrectly installed, not used for the purpose intended, tampered with or modified in any way. The validity of this guarantee applies only to the original purchaser.

NOTE: THE MANUFACTURER CANNOT BE HELD RESPONSIBLE FOR ANY DAMAGE OR INJURY CAUSED BY THE INCORRECT USE OF THIS PRODUCT.

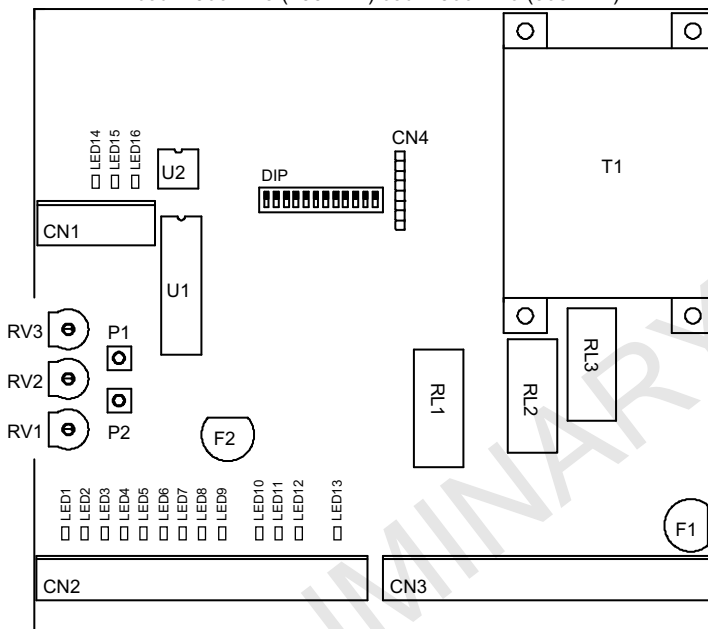
SEA reserves the right to make any changes or amendments to its products and/or this manual that it sees fit, without the need to give prior notice.



II II II Français II II II

CENTRALE DE COMMANDE GATE 2

cod. 23001125 (433MHz) cod. 23001126 (868MHz)



LED1 = Entrée Aux	CN2 = Connecteur entrées/sorties 24V
LED2 = Démarrage Piéton	CN3 = Connecteurs moteurs et alimentation
LED3 = Démarrage	CN4 = Connecteur pour l'écran en option
LED4 = Butée fermeture Moteur 2	Rv1 = Réglage couple moteur
LED5 = Butée ouverture Moteur 2	Rv2 = Réglage durée de ralentissement
LED6 = Butée fermeture Moteur 1	Rv3 = Réglage du temps de pause
LED7 = Butée ouverture Moteur 1	P1 = Bouton de mémorisation des durées de fonctionnement
LED8 = Cellule photoélectrique 2	P2 = Bouton mémorisation télécommande
LED9 = Cellule photoélectrique 1	DIP = Commutateur DIP paramétrage fonctions
LED10 = Aux 24V	F1 = Fusible alimentation et moteur (6.3AT)
LED11 = Cellule photoélectrique Tx	F2 = Fusible accessoires (2A)
LED12 = Lampe témoin	T1 = Transformateur
LED13 = Fermeture électrique	RL1 = Relais alimentation moteur
LED14 = Encodeur 2	RL2 = Relais direction moteur
LED15 = Encodeur 1	RL3 = Relais signal lumineux
LED16 = Arrêt	U1 = Microcontrôleur
CN1 = Connecteur entrées/sorties 24V	U2 = Mémoire EEPROM



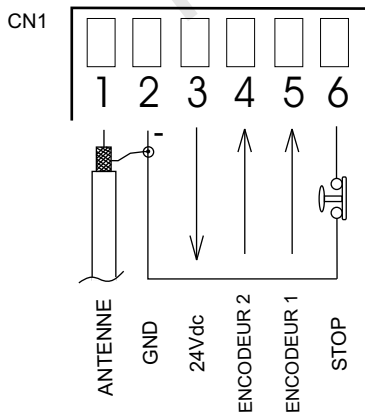
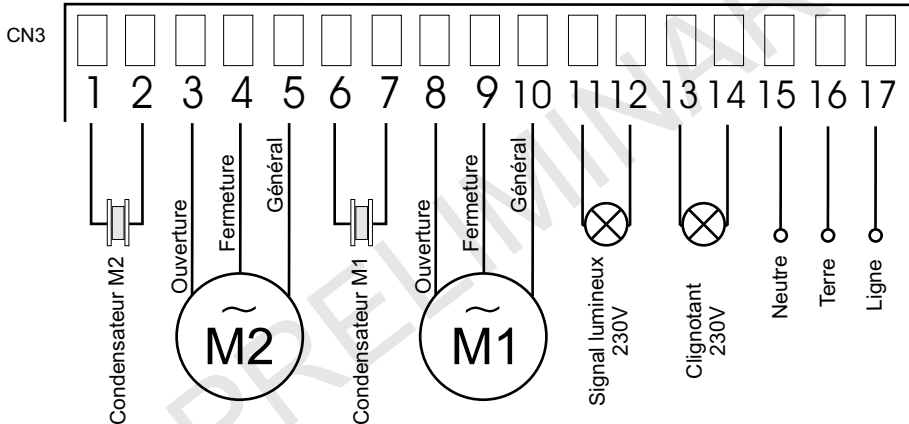
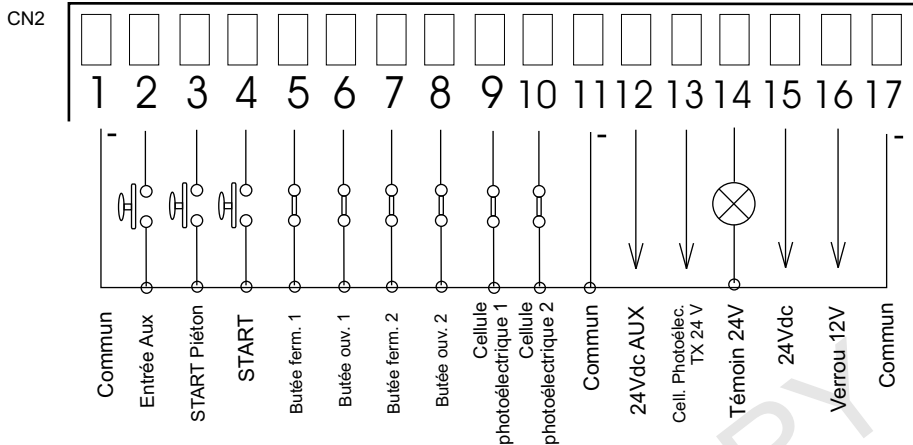
SEA S.r.l.
DIREZIONE ET SITUATION:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALIE)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



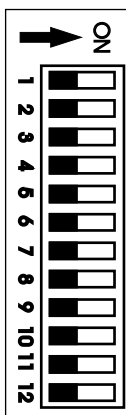
http://www.seateam.com
e-mail: seacom@seateam.com



RACCORDEMENTS



DIP



ON = Fonction active

- Logiques de fonctionnement
- Configuration entrée Aux
- Exclusion retard vantail
- Clignotement préliminaire
- Fermeture automatique
- Autotest cellule photoélectrique
- Activation encodeur
- Départ "lent"
- Ralentissement
- Serrage vantail
- Coup d'inversion



PARAMÉTRAGE DES LOGIQUES DE FONCTIONNEMENT



LOGIQUE MANUELLE

Une pression sur la commande Start ouvre le portail. Une deuxième pression au cours de l'ouverture vous permet d'interrompre le mouvement.

Une pression sur Start au cours de la fermeture interrompt le mouvement.



LOGIQUE DE SÉCURITÉ

Une pression sur la commande Start ouvre le portail. Une deuxième pression au cours de l'ouverture vous permet d'inverser le mouvement.

Une pression sur la commande Start au cours de la fermeture inverse le mouvement.



LOGIQUE AUTOMATIQUE 1

Une pression sur la commande Start ouvre le portail. Une deuxième pression au cours de l'ouverture n'est pas acceptée. Une commande lors d'une pause n'est pas acceptée. Une pression sur Start au cours de la fermeture inverse le mouvement.

REMARQUE: pour une fermeture automatique, mettez le DIP 6 en position ON.



LOGIQUE AUTOMATIQUE 2

Une pression sur la commande Start ouvre le portail. Une deuxième pression au cours de l'ouverture n'est pas acceptée. Une pression sur la commande lors d'une pause exécute directement la fermeture. Une pression sur Start au cours de la fermeture inverse le mouvement. REMARQUE: pour une fermeture automatique, mettez le DIP 6 en ON.

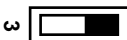


CONFIGURATION ENTRÉE AUX



TRANCHE DE SÉCURITÉ (contact de type N.C.)

Lors de l'ouverture du portail, le contact relié à la tranche de sécurité inverse le mouvement et s'immobilise après une seconde. La pression sur la commande Start permet de reprendre le mouvement.



PROGRAMMATEUR (contact de type N.A.)

Si vous reliez un programmeur à cette entrée, vous pourrez ouvrir le portail et le laisser ouvert pour toute la durée où le contact demeure fermé. Grâce aux programmeurs journaliers et hebdomadaires, vous pourrez optimiser les ouvertures selon vos besoins. Lorsque le contact du programmeur est libre, il fonctionne selon la logique paramétrée.

AUTRES FONCTIONS



EXCLUSION RETARD VANTAIL

En activant cette fonction il est possible d'exclure les retards du vantail (ouverture et fermeture). Cette fonction est recommandée en cas de deux vantaux pas superposés.



CLIGNOTEMENT PRÉLIMINAIRE

L'activation de cette fonction permet au clignotant et au témoin de clignoter environ trois secondes avant l'activation du moteur lors de la fermeture et de l'ouverture.



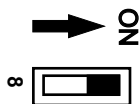
FERMETURE AUTOMATIQUE

L'activation de cette fonction permet la fermeture automatique au terme du délai introduit à l'aide du trimmer Rv3. Cette fonction peut être activée indépendamment de la logique de fonctionnement paramétrée (DIP 1 et 2).



AUTOTEST CELLULE PHOTOÉLECTRIQUE

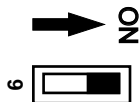
Cette fonction permet la réalisation d'un test des cellules photoélectriques avant la mise en mouvement du portail. Pour pouvoir disposer de cette fonction, les transmetteurs des cellules photoélectriques doivent être reliés aux bornes 13 (24V) et 17 (négative) du connecteur CN2. En cas d'anomalie, le clignotant et la lampe témoin clignotent lentement.



GESTION ENCODEUR

L'activation de cette fonction permet la gestion des impulsions en provenance d'un encodeur se trouvant sur le moteur ou sur le portail. De cette manière, les obstacles se trouvant dans le champ pourront être détectés et le mouvement pourra être inversé. En cas d'anomalie, le clignotant et la lampe témoin clignotent lentement.

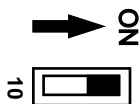
REMARQUE: si aucun encodeur n'a été installé, placez le DIP en position OFF.



DÉPART MOTEUR LENT

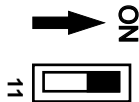
L'activation de cette fonction permet un démarrage du moteur avec un couple moins élevé afin d'éviter les ruptures ou la mise en marche trop rapide des pièces mécaniques du portail. Le couple de départ est exprimé en pourcentage du couple de marche.

REMARQUE: si le portail se déplace difficilement ou si son poids est important, il est préférable de ne pas activer l'option



RALENTISSEMENT EN FIN DE COURSE

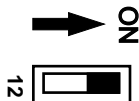
L'activation de cette fonction vous permet de diminuer la vitesse du moteur avant d'arriver à la butée ou avant que le mouvement n'arrive à son terme. Cette fonction permet à l'axe d'atteindre lentement les butées en évitant ainsi les chocs bruyants. La vitesse d'approche est fixe alors que le délai est réglable grâce au trimmer Rv2.



SERRAGE VANTAIL

L'activation de cette fonction au terme de la phase de ralentissement et lorsque le portail se trouve contre la butée mécanique, permet l'alimentation du moteur à puissance maximale pendant environ une seconde. Cela permet l'augmentation de la pression interne de l'huile du moteur pour une plus grande efficacité du blocage hydraulique.

REMARQUE IMPORTANTE: ne pas activer cette fonction en cas d'utilisation sur un portail coulissant car cela pourrait provoquer le chevauchement des butées et ainsi bloquer le système automatique.



COUP D'INVERSION

Cette fonction, seulement pour portails à battants, sert pour faciliter le décrochement de l'électro- serrure. A l'impulsion de start les vantaux seront alimentés pendant 1 sec. en fermeture, avant de commencer le cycle de ouverture.

RÉGLAGES TRIMMER



RÉGLAGE COUPLE DE MARCHÉ

Ce trimmer permet de paramétrer la poussée du motoréducteur. Ce paramétrage est indispensable pour les actionneurs dépourvus de dispositif mécanique ou hydraulique pour la limitation des forces. Le réglage doit être effectué de manière à ne pas écraser des objets voire des personnes et en respectant les législations en vigueur dans ce domaine.



RÉGLAGE DE LA DURÉE DE LA LIMITATION DE VITESSE

Ce trimmer permet de régler la durée de la réduction de vitesse.



RÉGLAGE DU TEMPS DE PAUSE

Ce trimmer permet de régler de manière linéaire le temps de pause de 0 à 120 sec. Pour activer la fermeture automatique, mettre le DIP 6 en position ON.

REMARQUE : LA ROTATION DES TRIMMERS DANS LE SENS HORLOGER PERMET D'AUGMENTER LES TEMPS/VALEURS



SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com (Uff. Comm.le)



ENREGISTREMENT AUTOMATIQUE DES TEMPS D'EXÉCUTION SUR LES PORTAILS À BATTANTS (SANS BUTÉE)

1 PHASE 1

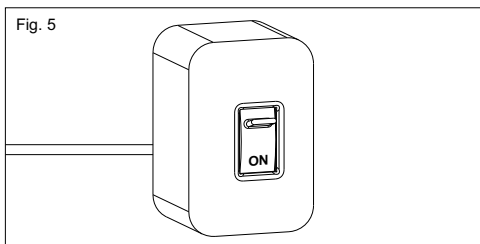
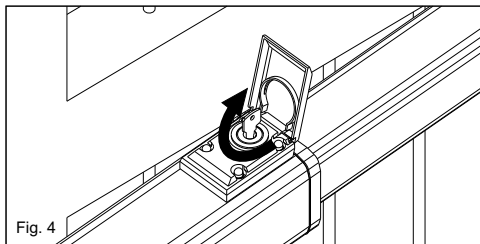
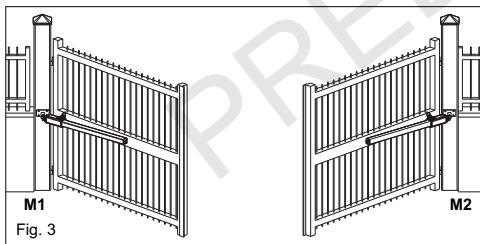
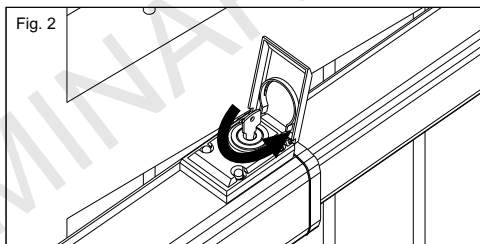
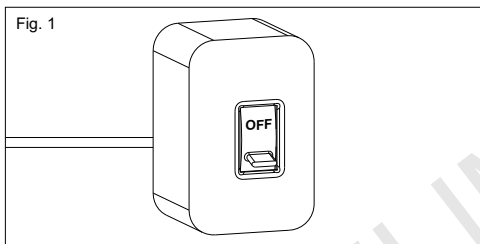
Réalisez tous les raccords électriques et pontez les contacts N.C. éventuels non utilisés (cellules photoélectriques, butées, etc.). Si vous utilisez un motoréducteur doté d'un dispositif anti-écrasement mécanique/hydraulique, paramétrez le couple de marche (trimmer Rv1) sur la valeur maximale et réglez le couple du moteur en utilisant les vannes de dérivation ou les vis de réglage de friction adéquates se trouvant sur les activateurs. Si le motoréducteur utilisé est dépourvu de système mécanique/hydraulique de limitation de force, paramétrez le couple de marche sur la valeur maximale **UNIQUEMENT** lors de la phase d'auto-apprentissage. Ensuite, réglez la valeur de couple de sorte à assurer la sécurité anti-écrasement conformément aux lois en vigueur.

ATTENTION !

CETTE PROCÉDURE EST DANGEREUSE ET DOIT ÊTRE RÉALISÉE EXCLUSIVEMENT PAR LE PERSONNEL SPÉCIALISÉ ET EN TOUTE SÉCURITÉ.

2 PHASE 2

Après avoir coupé l'alimentation de l'installation (Fig. 1), débloquez le portail (Fig. 2) et placez les battants à mi-course (Fig. 3). Rétablissez le blocage (Fig. 4) et re-activer l'alimentation (Fig. 5).

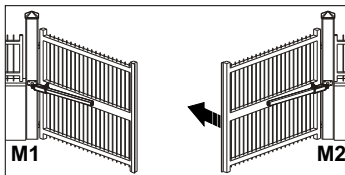
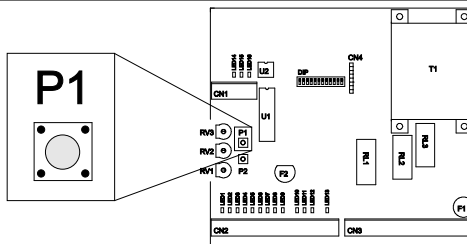




- Maintenez enfoncé le bouton P1. Le LED10 s'allumera.

Continuez à appuyer sur P1 jusqu'à ce que le moteur M2 effectue la fermeture*.

Relâchez P1.

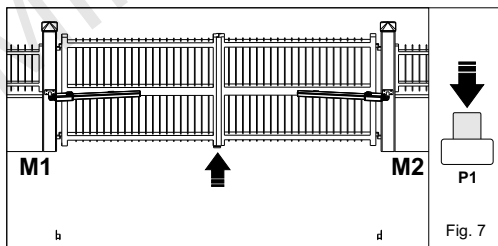
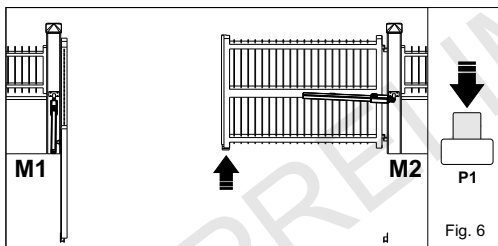


- * Si le moteur réalise l'ouverture, coupez à nouveau l'alimentation de l'installation et inversez les phases du moteur.

Réalisez le même type de raccordement sur le moteur M1. Recommencez la procédure de programmation (phase 2).

3 PHASE 3

Le moteur M2 effectue la manœuvre de fermeture (phase 2). Lorsqu'il atteint la butée de fermeture, appuyez sur P1 (Fig. 6). Le moteur M1 démarre également un cycle de fermeture. Lorsque la butée mécanique de fermeture est atteinte, appuyez à nouveau sur Start ou sur P1 (Fig. 7).

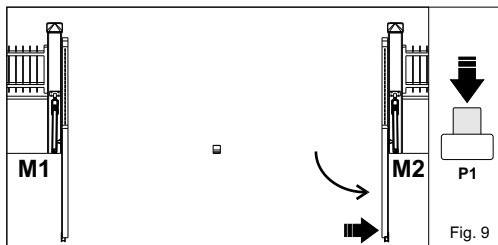
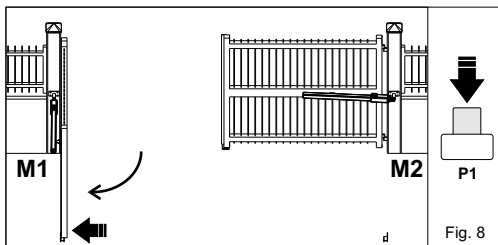


Le portail se ferme et M1 démarre un nouveau cycle de fermeture. Après quelques secondes appuyer de nouveau sur P1 pour afficher le déphasage en fermeture SEULEMENT avec DIP 4 OFF.

Lorsque la butée mécanique d'ouverture est atteinte, appuyez à nouveau sur P1 (Fig. 8).

Le moteur M1 démarre alors un cycle d'ouverture.

Lorsque la butée mécanique d'ouverture est atteinte, appuyez à nouveau sur P1 (Fig. 9).





M2 démarre automatiquement un cycle de fermeture. Après quelques secondes appuyer de nouveau sur P1 pour afficher le déphasage en fermeture SEULEMENT avec DIP 4 OFF.

Lorsque la butée mécanique de fermeture est atteinte, appuyez à nouveau sur P1 (Fig. 10).

Le moteur M1 démarre alors un cycle de fermeture. Lorsque la butée mécanique de fermeture est atteinte, appuyez à nouveau sur P1 (Fig. 11).

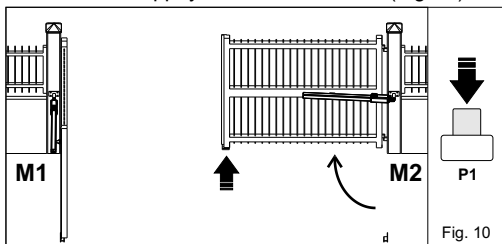


Fig. 10

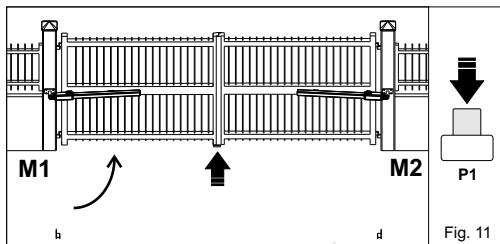


Fig. 11

La programmation est terminée.

Vérifiez si les données mémorisées sont correctes en lançant une commande d'ouverture ou en appuyant sur le bouton P1. Si nécessaire répéter la procédure d'apprentissage de la phase 2.

4 PHASE 4

En cas d'utilisation avec un motoréducteur dépourvu de dispositif mécanique/hydraulique pour la limitation du couple moteur, réglez le trimmer Rv1 sur des valeurs qui en garantissent la sécurité (anti-écrasement) conformément aux lois en vigueur. Si après avoir réglé la durée de marche, le délai de fonctionnement s'avérerait insuffisant (le vantail ne s'ouvre pas/ne se ferme pas complètement), répétez la FASE2 avec la valeur de couple réglée pour une utilisation normale du système automatique.

Réglez le temps de réduction de vitesse (si disponible) à l'aide du trimmer Rv2.

ACTIVATION GESTION ENCODER type SAFETY GATE

Après avoir exécuté les quatre phases de programmation de la fiche, connecté les encoder des tous les deux les moteurs, exécuté les réglages de la couple de poussée sur le trimmer RV1 et/ou dispositifs mécaniques de réglage (valves by-pass), positionner le DIP 8 sur position ON et répéter la procédure de programmation. En cas de nécessité il est possible exclure la gestion des SAFETY GATE, positionnant le DIP 8 sur OFF, sans devoir répéter la procédure d'auto - apprentissage temps.

UTILISATION DE L'ARMOIRE GATE 2 AVEC UN SEUL VANTAIL

Il est possible d'utiliser l'armoire GATE 2 pour le mouvement d'un seul vantail à battant (sans fin de course) ou coulissant (avec fin de course).

Pour prédisposer l'armoire à la programmation et à l'utilisation d'un seul vantail il est suffisant de ne pas ponter les contacts fin de course du moteur M2 (moteur pas connecté).



AUTO- APPRENTISSAGE DU TEMPS DE TRAVAIL SUR UN PORTAIL COULISSANT À DOUBLE VANTAUX (AVEC FIN DE COURSE)

1 PHASE 1

Réalisez tous les raccords électriques et pontez les contacts N.C. éventuels non utilisés (cellules photoélectriques, butées, etc.). Si vous utilisez un motoréducteur doté d'un dispositif anti-écrasement mécanique/hydraulique, paramétrez le couple de marche (trimmer Rv1) sur la valeur maximale et réglez le couple du moteur en utilisant les vannes de dérivation ou les vis de réglage de friction adéquates se trouvant sur les activateurs. Si le motoréducteur utilisé est dépourvu de système mécanique/hydraulique de limitation de force, paramétrez le couple de marche sur la valeur maximale UNIQUEMENT lors de la phase d'auto-apprentissage. Ensuite, réglez la valeur de couple de sorte à assurer la sécurité anti-écrasement conformément aux lois en vigueur.

ATTENTION !

CETTE PROCÉDURE EST DANGEREUSE ET DOIT ÊTRE RÉALISÉE EXCLUSIVEMENT PAR LE PERSONNEL SPÉCIALISÉ ET EN TOUTE SÉCURITÉ.

2 PHASE 2

Après avoir coupé l'alimentation de l'installation, déverrouiller le portail et positionner les vantaux en proximité des fins de course de fermeture. Restaurer le blocage mécanique et l'alimentation du réseau.

- Appuyer sur P1 (Ptime) le led 10 s'allumera
- Continuer à appuyer sur P1 jusqu'au décollage du moteur M2 en fermeture
- Relâcher P1

* Si le moteur part en ouverture, couper de nouveau l'alimentation et invertir les phases du moteur et les contacts du fin de course.

Répéter la programmation (Phase 2).

3 PHASE 3

Le moteur se ferme (de la phase 2), s'arrêtant à l'arrivée au fin de course de fermeture.

Même le moteur M1 commencera un cycle de fermeture s'arrêtant à l'arrivée au respectif fin de course.

A partir de ce moment il sera exécuté automatiquement un cycle complète d'ouverture / fermeture pour tous les deux les vantaux.

À la fermeture complète de tous les deux les vantaux la programmation est terminée (led10 éteint).

4 PHASE 4

En cas d'utilisation avec un motoréducteur dépourvu de dispositif mécanique/hydraulique pour la limitation du couple moteur, réglez le trimmer Rv1 sur des valeurs qui en garantissent la sécurité (anti-écrasement) conformément aux lois en vigueur. Si après avoir réglé la durée de marche, le délai de fonctionnement s'avérait insuffisant (le vantail ne s'ouvre pas/ne se ferme pas complètement), répétez la FASE2 avec la valeur de couple réglée pour une utilisation normale du système automatique.

Réglez le temps de réduction de vitesse (si disponible) à l'aide du trimmer Rv2.



ACTIVATION GESTION ENCODER

Après avoir exécuté les quatre phases de programmation de la fiche, connecté les encoder des tous les deux les moteurs, exécuté les réglages de la couple de poussée sur le trimmer RV1 et/ou dispositifs mécaniques de réglage (friction), positionner le DIP 8 sur position ON et répéter la procédure de programmation.

En cas de nécessité il est possible exclure la gestion des encoders, positionnant le DIP 8 sur OFF, sans devoir répéter la procédure d'auto - apprentissage temps.

UTILISATION DE L'ARMOIRE GATE 2 AVEC UN SEUL VANTAIL

Il est possible d'utiliser l'armoire GATE 2 pour le mouvement d'un seul vantail à battant (sans fin de course) ou coulissant (avec fin de course).

Pour prédisposer l'armoire à la programmation et à l'utilisation d'un seul vantail il est suffisant de ne pas ponter les contacts fin de course du moteur M2 (moteur pas connecté).

MÉMORISATION D'UN ÉMETTEUR RADIO SUR START

Appuyez sur le bouton P2 (PCode). Le LED10 s'allume.

Envoyez une impulsion à l'aide de la télécommande en utilisant le bouton auquel vous souhaitez associer la commande de démarrage.

Le Led exécutera deux clignotements pour confirmer la mémorisation du code TX et restera allumé dans l'attente de nouvelles transmissions. Si dans les dix secondes, aucun nouveau code n'est mémorisé, le témoin s'éteint automatiquement et quitte la procédure de mémorisation.

ATTENTION: Si un code déjà introduit dans la mémoire est validé à nouveau, il annulera le précédent (4 clignotements).

MÉMORISATION D'UN ÉMETTEUR RADIO SUR START PIÉTON

Appuyez sur le bouton P2 (PCode). Le LED10 s'allume.

Appuyez sur le bouton P1 (PTime). Le LED10 commencera à clignoter rapidement.

Envoyez une impulsion à l'aide de la télécommande en utilisant le bouton auquel vous souhaitez associer la commande de démarrage.

Le Led exécutera deux clignotements longs pour confirmer la mémorisation du code TX et restera allumé dans l'attente de nouvelles transmissions. Si dans les dix secondes, aucun nouveau code n'est mémorisé, le témoin s'éteint automatiquement et quitte la procédure de mémorisation.

ATTENTION: Si un code déjà introduit dans la mémoire est validé à nouveau, il annulera le précédent (4 clignotements longs).

EFFACEMENT DE TOUS LES RADIO COMMANDES

Presser et tenir presser P2 (PCode)

Le led 10 commencera une séquence de clignotements

Envoyer une impulsion avec le radio commande, utilisant le poussoir auquel vous voulez associer le commande de start.

Attendre que le led cesse de clignoter et relâcher le poussoir P2 (PCode)

Le LED 10 clignotera pour 6 fois à confirmation de l'effacement effectué.



SEA S.r.l.
DIRECTION ET SITUATION:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALIE)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com



PRUDENCE

L'installation électrique et le choix de la logique de fonctionnement doivent être réalisés conformément aux lois en vigueur. Prévoyez un interrupteur à courant différentiel résiduel de 16A et un seuil de 0,030A. Éloignez les câbles de puissance (moteurs, alimentations) des câbles de commande (boutons, cellules photoélectriques, radio, etc.). Afin d'éviter les interférences, l'utilisation de deux gaines séparées est recommandée.

PIÈCES DÉTACHÉES

Les demandes de pièces de rechange doivent être envoyées à :

SEA s.r.l. - Zona Ind.le, 64020 S.ATTO - Teramo - Italie

UTILISATION

L'appareil électronique 23001125/26 a été conçu pour une utilisation exclusive en tant qu'appareil de gestion de l'automatisation des portails coulissants; battants, portes de garage, à libre, barrières.

SÉCURITÉ ET ENVIRONNEMENT

Merci de ne pas porter préjudice à l'environnement en répandant dans la nature les emballages et/ou les circuits.

STOCKAGE

TEMPÉRATURE DE STOCKAGE			
T _{min}	T _{Max}	Humidité _{min}	Humidité _{Max}
- 40°C	+ 85°C	5% <i>non condensante</i>	90% <i>non condensante</i>

Le déplacement du produit doit être effectué à l'aide des moyens adéquats.

MISE HORS SERVICE ET MANUTENTION

La désinstallation et/ou la mise hors service et/ou la manutention de l'appareil électronique 23001125/26 doivent être effectuées uniquement par le personnel autorisé et formé à cette fin.

LIMITES À LA GARANTIE

La garantie sur le module de l'appareil électronique 23001125/26 est de 24 mois à partir de la date imprimée sur le produit. Le produit sera considéré sous garantie s'il ne présente aucun dommage résultant d'éventuelles utilisations inadéquates, altérations ou réparations. La garantie n'est valable que pour l'acheteur originel.

N.B. LE CONSTRUCTEUR NE PEUT ÊTRE TENU RESPONSABLE DES ÉVENTUELS DOMMAGES CAUSÉS PAR UNE UTILISATION INADÉQUATE OU DÉRAISONNABLE.

SEA se réserve le droit d'apporter des modifications ou des variations si la société l'estime nécessaire à ses propres produits et/ou au présent manuel sans notification préalable.



SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



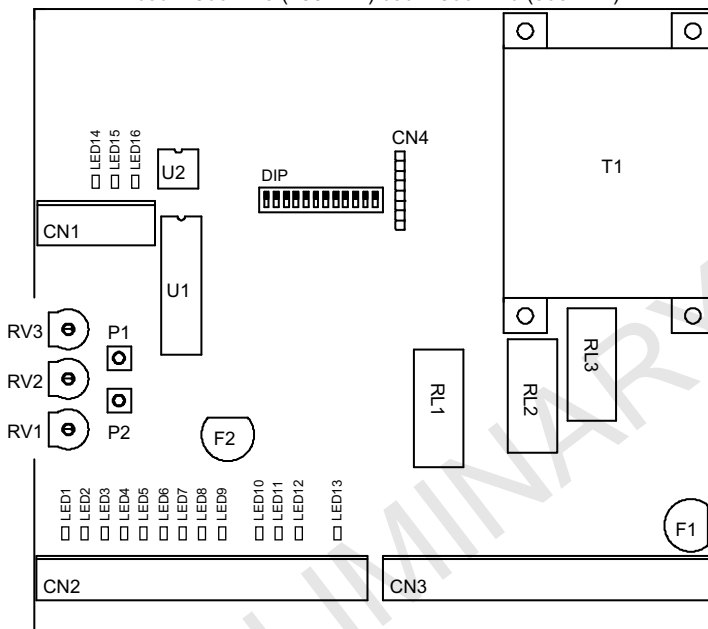
<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com (Uff. Comm.le)



■■■■ **Español** ■■■■

APARATO ELECTRÓNICO GATE 2

cod. 23001125 (433MHz) cod. 23001126 (868MHz)



LED1 = Ingreso aux	CN2 = Conector Entradas / Salidas 24V
LED2 = Start Peatonal	CN3 = Conector motores y alimentación
LED3 = Start	CN4 = Conector para display opcional
LED4 = Fin de carrera cierre motor 2	Rv1 = Regulación par motor
LED5 = Fin de carrera apertura motor 2	Rv2 = Regulación duración deceleración
LED6 = Fin de carrera cierre motor 1	Rv3 = Regulación tiempo de pausa
LED7 = Fin de carrera apertura motor 1	P1 = Botón memorización tiempo de funcionamiento
LED8 = Fotocélula 2	P2 = Botón memorización radiocontroles
LED9 = Fotocélula 1	DIP = Dip-switch fijación funciones
LED10 = 24V Aux	F1 = Fusible alimentación y motor (6.3 AT)
LED11 = Tx Fotocélula	F2 = Fusible accesorios (2 A)
LED12 = Lámpara indicadora	T1 = Transformador
LED13 = Electrocerradura	RL1 = Relé alimentación motor
LED14 = Encoder 2	RL2 = Relé dirección motor
LED15 = Encoder 1	RL3 = Relé luz de cortesía
LED16 = Stop	U1 = Microcontrolador
CN1 = Conector Entradas / Salidas 24V	U2 = Memoria EEPROM



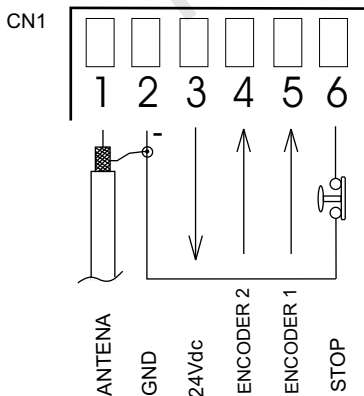
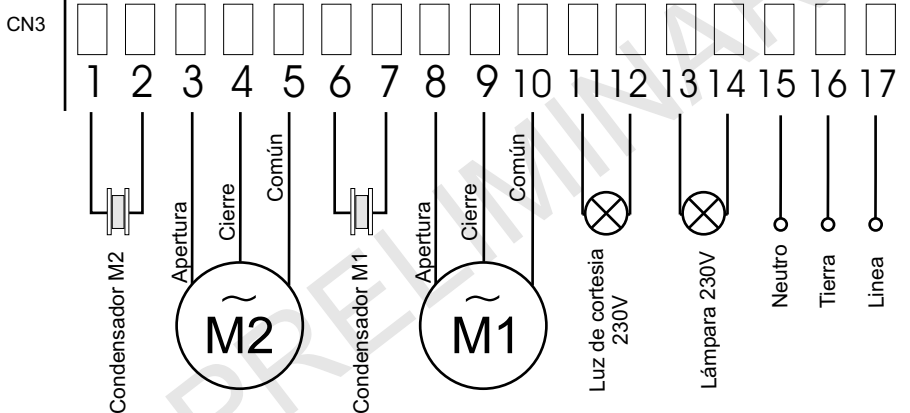
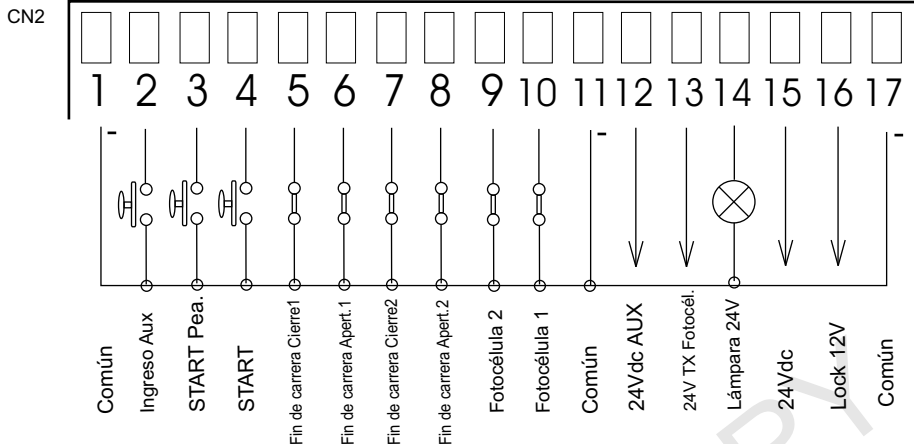
SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Sistemi elettronici di Apertura Porte e Cancelli
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



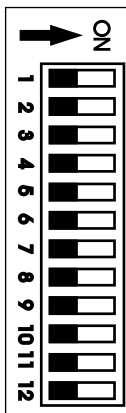
<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com (Uff. Comm.le)



CONNESSIONI



DIP



ON= Función activa

- Lógicas de funcionamiento
- Configuración entrada aux
- Exclusión retardada del anta
- Prerrelampagueo
- Cierre automático
- Autotest fotocélula
- Habilitación encoder
- Arranque suave
- Deceleración
- Aceleración hoja
- Golpe de inversión



IMPOSTACIÓN LÓGICAS DE FUNCIONAMIENTO



LÓGICA MANUAL

Una orden de start abre la cancela. Un segundo impulso durante la apertura hace parar la puesta en marcha de la cancela.

Una orden de start durante el cierre hace parar la puesta en marcha.



LÓGICA DE SEGURIDAD

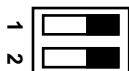
Un comando de start abre la cancela. Un segundo impulso durante la apertura invierte la puesta en marcha. Un comando de start durante el cierre invierte la puesta en marcha.



LÓGICA AUTOMATICA 1

Una orden de start abre la cancela. Un segundo impulso durante la apertura no viene aceptado. Una orden durante la pausa no viene aceptado. Una orden durante el cierre invierte la puesta en marcha.

NOTA: para obtener el cierre automatico llevar el DIP 6 en posición ON.



LÓGICA AUTOMATICA 2

Una orden de start abre la cancela. Un segundo impulso durante la apertura no viene aceptado. Una orden durante la pausa cierra rapido. Una orden durante el cierre invierte la puesta en marcha.

NOTA: para obtener el cierre automatico llevar el DIP 6 en posición ON.



CONFIGURACIÓN ENTRADA AUX.



TOPE DE SEGURIDAD(contacto de tipo N.C)

En el momento en que se abre el contacto conectado al tope de seguridad la cancela invierte la puesta en marcha para detenerse despues de aproximadamente 1 segundo. Es necesario una orden de start para restablecer la puesta en marcha.



TIMER (contacto de tipo N.A.)

Conectando un reloj a esta entrada es posible abrir y tener abierta la cancela por todo el tiempo en el cual el contacto permanece cerrado. Utilizando timer diarios o semanales es posible optimizar a placer la gestión de la apertura. Cuando el contacto timer está abierto la automatión funciona como de lógicas programadas.



OTRAS FUNCIONES



EXCLUSIÓN RETARDADA DEL ANTA

Activando esta función los retardos de anta (apertura y cierre) son excluibles.

Tales función es recomendada en caso de dos antas non sobre puestas.



PRERELAMPAGUEO

Activando esta función la lámpara y la luz indicadora inician a relampaguear alrededor de 3 segundos antes de la activación del motor. En cierre como en apertura.



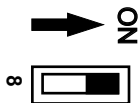
CIERRE AUTOMÁTICO

Activando esta función la automatión, transcurrido el tiempo programado del trimmer Rv3, ejecuta el cierre automático. La función es activable independientemente de la lógica de funcionamiento fijada (DIP 1 y 2).



AUTOTEST FOTOCÉLULA

Activando esta función se ejecuta un test sobre las fotocélulas antes de ejecutar cualquier movimiento de la cancela. Para poder usufructar de esta función los transmisores de las fotocélulas tien que ser conectados a los bornes 13 (24V) y 17(Negativo) del conector CN2. En caso de anomalía la lámpara y la luz indicadora relampaguearán lentamente.

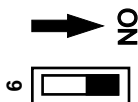


GESTIÓN ENCODER

Activando esta función vienen dirigidos los impulsos provenientes de un encoder posicionados sobre el motor o sobre la cancela. En tal modo puede ser detectado un obstáculo en la carrera de la cancela y ejecutar una inversión de la puesta en marcha.

En caso de anomalía la lámpara y la luz indicadora relampaguearán lentamente.

Nota: si ningún encoder está instalado, posicionar el DIP en posición OFF.

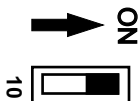


ARRANQUE MOTORES "SOFT"

Activando esta función el motor partirá con un par más bajo para evitar tirones y fatiga a los órganos mecánicos de la cancela.

El par de arranque es un porcentaje de aquella de marcha.

NOTA: En caso de cancela no muy corredizo o muy pesado es aconsejable no activar.



DECELERACIÓN AL FINAL DE RECORRIDO

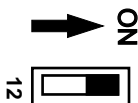
Activando esta función se obtiene una deceleración de la velocidad del motor antes de llegar al final de carrera o antes de que el tiempo de trabajo sea terminado. Tal función tiene como finalidad el acercamiento suave de la hoja a los topes evitando golpes ruidosos. La velocidad de acercamiento es fija, mientras el tiempo es ajustable a través del trimmer Rv2.



ACELERACIÓN HOJA

Activando esta función, al final de la fase de deceleración, y cuando la hoja está apoyada al tope mecánico, el motor viene alimentado por alrededor 1 segundo a la máxima potencia. Tal solución permite de aumentar la presión interna del aceite motor y por tanto hacer más eficaz el bloqueo hidráulico.

NOTA IMPORTANTE: no activar esta función en caso de utilización de la cancela corrediza por cuanto puede provocar la sobreposición del fin de carrera teniendo como consecuencia el bloqueo de la automatización.



GOLPE DE INVERSION

Esta función, de usar solo con cancelas a batiente, sirve para facilitar el desengancho de la electrocerradura. A la orden de start, antes de iniciar el ciclo de apertura, las hojas son alimentadas por aproximadamente 1 seg. en cierre.

REGULACIÓN TRIMMER



REGULACIÓN PAR DE MARCHA

Este trimmer permite de regular la fuerza de empuje del motorreductor. Tal regulación es indispensable para actuadores desprovistos de dispositivos mecánico/ hidráulico de limitación de las fuerzas. La regulación debe ser ejecutada en modo de no crear peligros de aplastamientos a personas o cosas, teniendo en cuenta las normativas vigentes en materia.



REGULACIÓN DURACIÓN DEL TIEMPO DE DECELERACIÓN

Este trimmer permite de regular la duración del tiempo de deceleración.



REGULACIÓN TIEMPO DE PAUSA

Este trimmer permite la regulación lineal del tiempo de pausa desde 0 hasta 120 segundos. Para habilitar el cierre automático posicionar el DIP 6 en la posición ON.

NOTA: ROTANDO LOS TRIMMER EN SENSO HORARIO LOS TIEMPOS/ VALORES AUMENTAN



AUTOPROGRAMACIÓN TIEMPOS DE TRABAJO EN CANCELAS A BATIENTES (SIN FIN DE CARRERA)

1 FASE 1

Efectuar todas las conexiones eléctricas y conectar todos los contactos N.C non utilizados (fotocélula, ecc)

Si se utiliza un motorreductor provisto de un dispositivo antiplastamiento mecánico/ hidráulico programar la cupla de la marcha (trimmerRv1) al valor máximo y efectuar la regulación de la cupla motor utilizando las válvulas by-pass o tornillos de regulación fricción presentes en los actuadores.

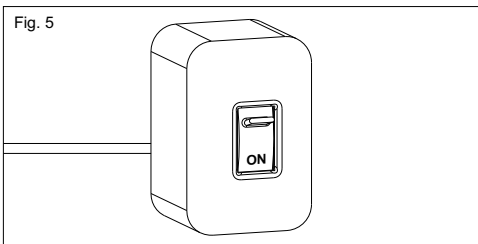
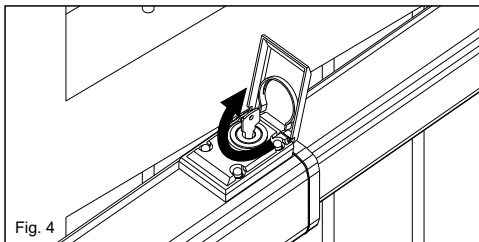
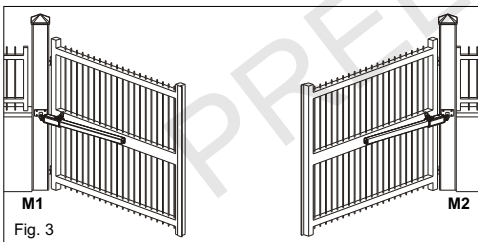
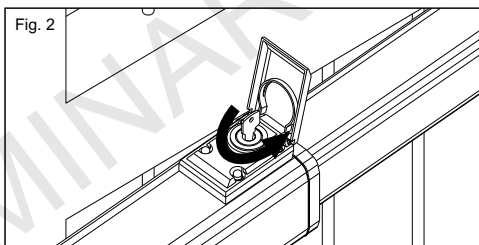
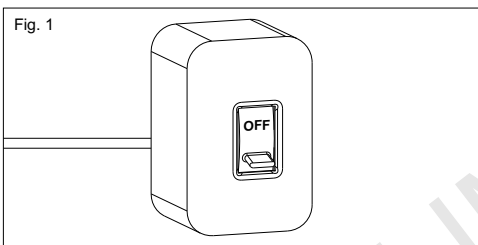
Si se utiliza un motorreductor desprovisto de sistema mecánico/ hidráulico de limitación de la fuerza programar la cupla de marcha al valor máximo SOLO para la fase de autoprogramación. Después programar un valor de cupla tal de garantizar la seguridad antiplastamiento, en el respecto de las normas vigentes.

ATENCIÓN!

TAL PROCEDIMIENTO, SIENDO POTENCIALMENTE PELIGROSO, DEBE SER EJECUTADO EXCLUSIVAMENTE DE PERSONAL ESPECIALIZADO Y EN CONDICIONES DE SEGURIDAD.

2 FASE 2

Después de haber quitado la alimentación al equipo (Fig. 1), desbloquear la cancela (Fig. 2) y posicionar las hojas a mitad de la carrera (Fig. 3). Restablecer el bloqueo (Fig. 4) y volver a activar la alimentación (Fig. 5).

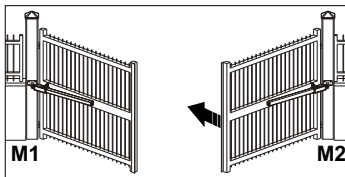
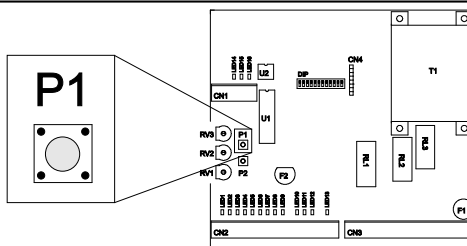




- Tener oprimido el pulsante P1, el led 10 se encenderá.

Continuar oprimiendo hasta que el motor M2 inicie a funcionar en cierre*.

Dejar el pulsante P1.



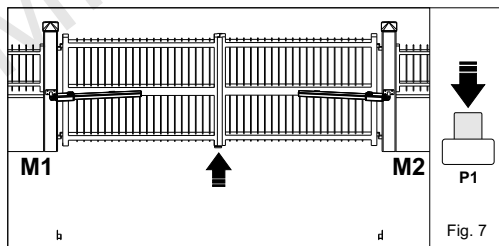
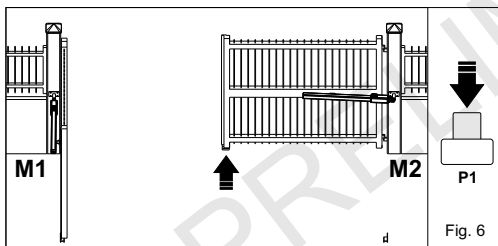
- * Si el motor tuviese que andar en apertura, quitar de nuevo la alimentación y invertir las fases motor. Ejecutar el mismo tipo de conexión también sobre el motor M1. Repetir el procedimiento de programación (fase 2).

3 FASE 3

El motor M2 cierra (fase 2), al alcanzar el tope mecánico de cierre oprimir el pulsante P1 (Fig. 6).

También el motor M1 iniciará un ciclo de cierre.

Al alcanzar el tope mecánico de cierre oprimir de nuevo start o P1 (Fig. 7).

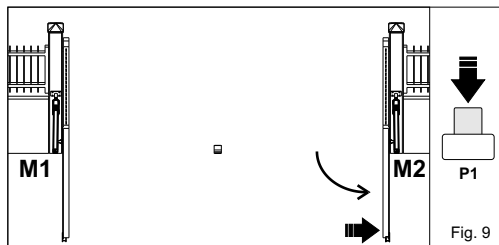
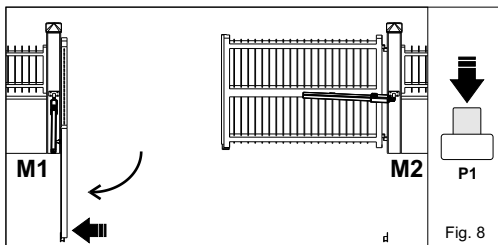


La cancela se detiene y M1 inicia un ciclo de apertura. Después de algunos segundos oprimir de nuevo P1 para imposter el desfase en cierre SOLO con DIP 4 OFF.

Al alcanzar el tope mecánico de apertura oprimir una vez más P1 (Fig. 8).

A este punto también M2 iniciará un ciclo de apertura.

Al alcanzar el tope mecánico de apertura oprimir una vez más P1 (Fig. 9).





Automaticamente M2 iniciará un ciclo de cierre. Después de algunos segundos oprimir de nuevo P1 para impostar el desfase en cierre SOLO con DIP 4 OFF.

Al alcanzar el tope mecánico de cierre oprimir una vez más P1 (Fig. 10).

A este punto también M1 iniciará un ciclo de cierre.

Al alcanzar un tope mecánico de cierre oprimir una vez más P1 (Fig. 11).

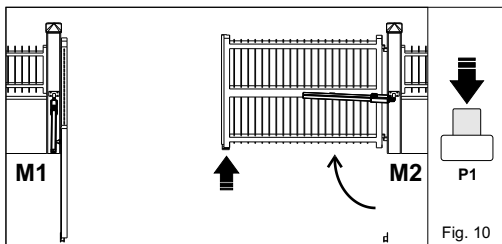


Fig. 10

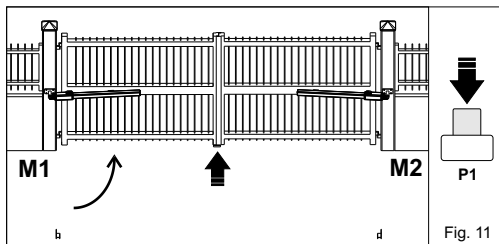


Fig. 11

La programación se concluye.

Verificar la correcta memorización de los tiempos dando una orden de start u oprimiendo el pulsante P1. Si es necesario repetir el procedimiento de programación desde la fase 2.

4 FASE 4

En caso de utilización con motorreductores desprovistos de dispositivo mecánico/ hidráulico de la limitación cupla motriz, regular el trimmer Rv1 sobre valores que garanticen seguridad antiplastamiento en el respeto de las normativas vigentes. Si después de haber regulado la cupla de marcha el tiempo de trabajo resulte insuficiente (la puerta no se abre/ cierra completamente), repetir la FASE 2 con el valor de cupla programado para la normal utilización de la automatización. Regular el tiempo de deceleración (si está habilitado), a través del trimmer Rv2.

ACTIVACION GESTION ENCODER tipo SAFETY GATE

Después de haber ejecutado las cuatro fases de programación de la tarjeta, conectado los encoders de ambos los motores, ejecutado las regulaciones del par del empuje por medio del trimmer RV1 y/o los dispositivos mecanicos de regulacion (valvulas by-pass) poner el DIP 8 en posicion ON y repetir el proceso de programacion.

En caso de necesidad es posible excluir la gestion de los SAFETY GATE poniendo el DIP 8 en OFF sin repetir el proceso de autoaprendizaje de los tiempos.

UTILIZO DE LA CENTRAL GATE 2 CON UNA ANTA SOLA

Es posible utilizar la central GATE 2 para la movimentación de una sola anta y batiente (sin fin de carrera) o corrediza (con el fin de carrera).

Para predisponer la tarjeta a la programación y el utilizzo de una sola anta es suficiente con no pontear los contactos fin de carrera del motor M2 (Motor no conectado).



AUTOPROGRAMACIÓN TIEMPOS DE TRABAJO EN CANCELAS CORREDIZAS CON DOBLE ANTA (CON FIN DE CARRERA)

1 FASE 1

Efectuar todas las conexiones eléctricas y conectar todos los contactos N.C non utilizados (fotocélula,ecc)

Si se utiliza un motorreductor provisto de un dispositivo antiaplastamiento mecánico/ hidráulico programar la cupla de la marcha (trimmerRv1) al valor máximo y efectuar la regulación de la cupla motor utilizando las válvulas by- pass o tornillos de regulación fricción presentes en los actuadores.

Si se utiliza un motorreductor desprovisto de sistema mecánico/ hidráulico de limitación de la fuerza programar la cupla de marcha al valor máximo SOLO para la fase de autoprogramación. Después programar un valor de cupla tal de garantizar la seguridad antiaplastamiento, en el respecto de las normas vigentes.

ATENCIÓN!

TAL PROCEDIMIENTO , SIENDO POTENCIALMENTE PELIGROSO, DEBE SER EJECUTADO EXCLUSIVAMENTE DE PERSONAL ESPECIALIZADO Y EN CONDICIONES DE SEGURIDAD.

2 FASE 2

Después de haber quitado la alimentación a la instalación desbloquear la cancela y posicionar las antas en proximidad de los fin de carrera de cierre.

Reestablecer el bloqueo mecanico y la alimentación de la red.

- Tener oprimido el pulsante P1 (Ptime) el led 10 se encendera.
- Continuar a oprimir P1 hasta el inicio del motor M2 en cierre.
- Dejar de oprimir P1.

Si el motor habria que partir en apertura , quitar de nuevo la alimentación e invertir la fase del motor y los contactos del fin de carrera.

Repetir el procedimiento de programación (fase 2).

3 FASE 3

El motor cierra (de la fase 2), parandose al alcanzar el fin de carrera.

Tambien el motor M1 iniciara un ciclo de cierre parandose al alcanzar el respectivo fin de carrera.

Desde este momento sera ejecutado automaticamente un ciclo completo de apertura / cierre para ambas antas.

Al completo cierre de ambas antas la programación habra terminado (led 10 apagado).

4 FASE 4

En caso de utilización con motorreductores desprovistos de dispositivo mecánico/ hidráulico de la limitación cupla motriz, regular el trimmer Rv1 sobre valores que garanticen seguridad antiaplastamiento en el respeto de las normativas vigentes. Si después de haber regulado la cupla de marcha el tiempo de trabajo resulte insuficiente(la puerta no se abre/ cierra completamente), repetir la FASE 2 con el valor de cupla programado para la normal utilización de la automación.

Regular el tiempo de deceleración (si está habilitado), a través del trimmer Rv2.



SEA S.r.l.
DIREZIONE E STABILIMENTO:
Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo - (ITALY)
Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344



<http://www.seateam.com>
e-mail: seacom@seateam.com (Uff. Comm.le)



ACTIVACION GESTION ENCODER

Despues de haber ejecutado las cuatros fases de programacion de la tarjeta, conectado los encoders de ambos los motores, ejecutado las regulaciones del par del empuje por medio del trimmer RV1 y/o los dispositivos mecanicos de regulacion (friccion) poner el DIP 8 en posicion ON y repetir el proceso de programacion.

En caso de necesidad es posible excluir la gestion de los Encoder poniendo el DIP 8 en OFF sin repetir el proceso de autoaprendizaje de los tiempos.

UTILIZO DE LA CENTRAL GATE 2 CON UNA ANTA SOLA

Es posible utilizar la central GATE 2 para la movimentación de una sola anta y batiente (sin fin de carrera) o corrediza (con el fin de carrera).

Para predisponer la tarjeta a la programación y el utilizzo de una sola anta es suficiente con no pontear los contactos fin de carrera del motor M2 (Motor no conectado).

MEMORIZACIÓN DE UN RADIOCOMANDO EN START

Oprimir el pulsante P2 (PCode). El led LED10 se encende.

Enviar un impulso con el radiocomando, usando el pulsante al cual se le quiere asociar la orden start.

El led ejecutará dos relampagueos para confirmar la memorización del código Tx y sucesivamente quedará encendido esperando nuevos transmisores. Si dentro de 10 segundos ningún nuevo código fuera memorizado el led se apagará automáticamente, saliendo del procedimiento de memorización.

ATENCIÓN: Si viene ingresado un código ya presente en la memoria, este será cancelado (4 relampagueos)

MEMORIZACIÓN DE UN RADIOCOMANDO EN START PEATONAL

Oprimir el pulsante P2 (PCode). El led LED10 se encende.

Oprimir el pulsante P1 (PTime). El led LED10 volverá a relampaguear rapidamente

Enviar un impulso con el radiocomando, usando el pulsante al cual se le quiere asociar la orden start.

El led ejecutará dos relampagueos de larga duración para confirmar la memorización del código Tx y sucesivamente quedará encendido esperando nuevos transmisores. Si dentro de 10 segundos ningún nuevo código fuera memorizado el led se apagará automáticamente, saliendo del procedimiento de memorización.

ATENCIÓN: Si viene ingresado un código ya presente en la memoria, este será cancelado (4 relampagueos de larga duracion).

CANCELACIÓN DE TODOS LOS TRANSMISORES

Oprimir y tener oprimido el pulsante P2 (PCode).

El LED 10 iniciará un secuencia de intermitencias .

Enviar un impulso con el control, usando el pulsante el cual se quiere asociar el comando start.

Esperar que el led deje de relampaguear y dejar el pulsante P2 (PCode).

El led 10 hará intermitencia 6 veces en confirmación de que la cancelación se llevo a cabo.



ADVERTENCIA

La instalación eléctrica y la lógica de funcionamiento deben estar de acuerdo con la normativa vigente. Prever en cada caso un interruptor diferencial puesto al inicio de la instalación eléctrica de la automatización de 16A y umbral de intervención de 0,030A. Tener separados los cables de potencia (motor, alimentaciones etc.) de los de mando (pulsadores, fotocélulas, receptores radio etc.). Para evitar interferencias es preferible prever y utilizar al menos dos vainas separadas.

REPUESTOS

Los pedidos de repuestos tienen que ser enviados a: **SEAS.r.l. Zona Ind.le S.Atto, 64020 Teramo Italia**

UTILIZACION

El aparato electrónico 23001125/26 ha sido proyectado para ser utilizado exclusivamente como tarjeta de mando para automatizar cancelas corredizas, cancelas a batiente, puertas basculantes, puertas de libro, barreras.

SEGURIDAD Y COMPATIBILIDAD DEL AMBIENTE

Es importante no dispersar en el ambiente los materiales de embalaje del producto y/o los circuitos.

ALMACENAMIENTO

TEMPERATURAS DE ALMACENAMIENTO			
T _{min}	T _{Max}	Humedad _{min}	Humedad _{Max}
- 40°C	+ 85°C	5% <i>no condensable</i>	90% <i>no condensable</i>

El manejo del producto tiene que ser efectuado con medios idóneos.

PUESTA FUERA DE SERVICIO Y MANUTENCION

La desinstalación y/o puesta fuera de servicio y/o manutención de la maniobra electrónica 23001125/26 tiene que ser efectuada solo y exclusivamente por personal autorizado y experto.

LIMITE DE GARANTIA

La garantía del módulo de la maniobra electrónica 23001125/26 es de 24 meses de la fecha estampada sobre el producto. Este último será reconocido en garantía si no presenta daños debidos al uso impropio o a cualquiera modificación o adulteración. La garantía es válida solo para el comprador original.

N.B. EL FABRICANTE NO PUEDE SER CONSIDERADO RESPONSABLE POR EVENTUALES DAÑOS ACARREADOS POR USO IMPROPIO, ERRONEO E IRRAZONABLE.

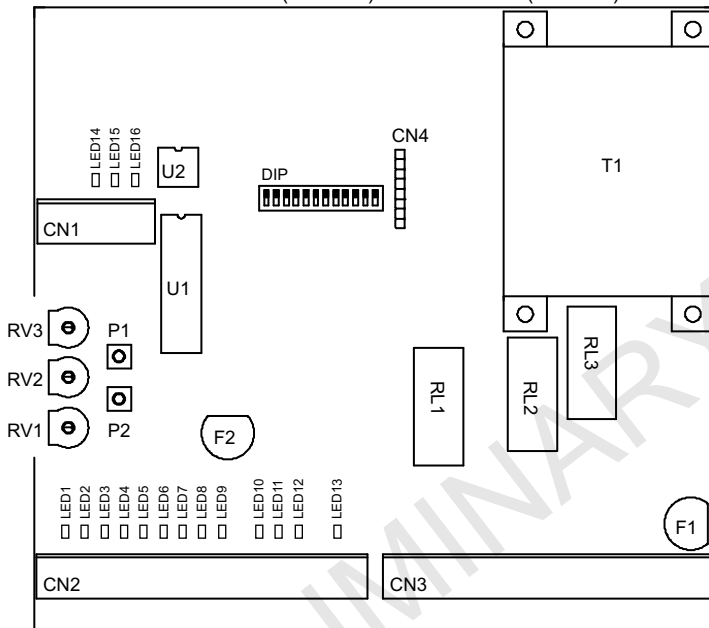
La SEA se reserva el derecho de aportar modificaciones o variaciones que fueran oportunas a sus productos y/o al presente manual sin obligación alguna de aviso previo.



Deutsch

STEUERUNG GATE 2

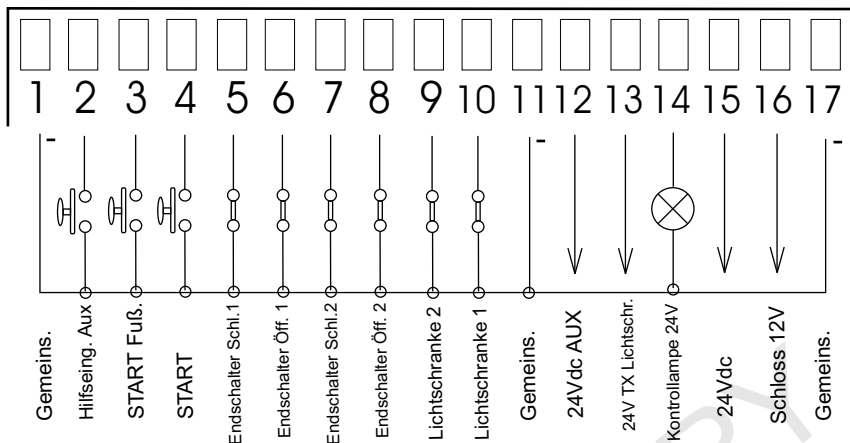
cod. 23001125 (433MHz) cod. 23001126 (868MHz)



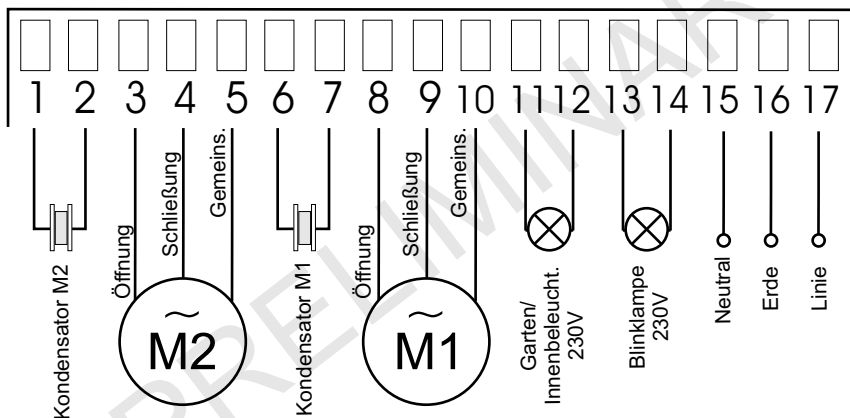
LED1 = Hilfseingang AUX	CN2 = Verbinder Eingänge/Ausgänge 24V
LED2 = Strat Fußgänger	CN3 = Verbinder Motoren und Speisung
LED3 = Start	CN4 = Verbinder für optionalen Display
LED4 = Endschanter Schließung Motor 2	Rv1 = Einstellung Motordrehmoment
LED5 = Endschanter Öffnung Motor 2	Rv2 = Einstellung Verzögerungsdauer
LED6 = Endschanter Schließung Motor 1	Rv3 = Einstellung Pause
LED7 = Endschanter Öffnung Motor 1	P1 = Druckknopf zur Betriebszeit Speicherung
LED8 = Lichtschanke 2	P2 = Druckknopf zur Handsender Speicherung
LED9 = Lichtschanke1	DIP = Sip-switch Funktionseinstellung
LED10 = 24V Hilfseingang Aux	F1 = Sicherung Speisung und Motor (6.3AT)
LED11 = Tx Lichtschanke	F2 = Sicherung Zubehör (2A)
LED12 = Kontrollampe	T1 = Transformator
LED13 = Elektorschloss	RL1 = Relais Speisung Motor
LED14 = Encoder 2	RL2 = Relais Motorrichtung
LED15 = Encoder1	RL3 = Relais Garten/Innenbeleuchtung
LED16 = Stopp	U1 = Mikrokontrollierer
CN1 = Verbinder Eingänge/Ausgänge 24V	U2 = Speicher EEPROM

VERBINDUNGEN

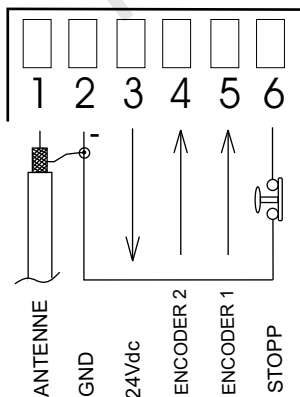
CN2



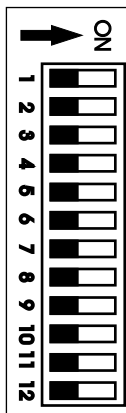
CN3



CN1



DIP



ON= Funktion aktiv

- Betriebsart
- Konfiguration Eingang AUX
- Ausschluss der Flügelverzögerung
- Vorblinken
- Automatische Schließung
- Autotest Lichtschranke
- Encoder Befähigung
- "Soft" Start
- Verzögerung
- Flügelblockierung
- Inversionsstoß



BETRIEBSART EINSTELLUNG



MANUEL

Ein Start Befehl öffnet das Tor. Ein zweiter Impuls während der Öffnung stoppt die Bewegung. Ein Start Befehl während der Schließung stoppt die Bewegung.



SICHERHEIT

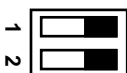
Ein Start Befehl öffnet das Tor. Ein zweiter Impuls während der Öffnung invertiert die Bewegung. Ein Start Befehl während der Schließung invertiert die Bewegung.



AUTOMATISCH 1

Ein Start Befehl öffnet das Tor. Ein zweiter Impuls während der Öffnung wird nicht angenommen. Ein Befehl während der Pause wird nicht angenommen. Ein Befehl während der Schließung invertiert die Bewegung.

HINWEIS: Für die automatische Schließung DIP 6 auf Position ON stellen.



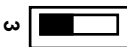
AUTOMATISCH 2

Ein Start Befehl öffnet das Tor. Ein zweiter Impuls während der Öffnung wird nicht angenommen. Ein Befehl während der Pause schließt sofort. Ein Befehl während der Schließung invertiert die Bewegung.

HINWEIS: Für die automatische Schließung DIP 6 auf Position ON stellen.



KONFIGURATION HILFSEINGANG



SICHERHEITSLEISTE (Kontakt vom Typ N.C.)

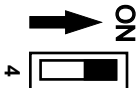
Sobald sich der Kontakt der mit der Sicherheitsleiste verbunden ist öffnet, invertiert das Tor seine Bewegung und hält nach ca. 1 Sek. an. Um die Bewegung wieder herzustellen, muss ein Start Befehl gegeben werden.



TIMER (Kontakt vom Typ N.A.)

Wenn eine Uhr mit diesem Eingang verbunden wird, ist es möglich das Tor zu öffnen und solange wie der Kontakt geschlossen bleibt offen zu halten. Wenn tägliche oder wöchentliche Timer benutzt werden, ist es möglich die Verwaltung der Toröffnung den persönlichen Anforderungen entsprechend zu optimieren. Wenn der Kontakt Timer offen ist funktioniert der Antrieb entsprechend der eingegebenen Betriebsart.

ANDERE FUNKTIONEN



AUSSCHLUSS DER FLÜGELVERZÖGERUNG

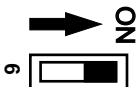
Wird diese Funktion aktiviert werden die Flügelverzögerungen (Öffnung und Schließung) ausgeschlossen.

Diese Funktion wird empfohlen, wenn zwei Flügel nicht übereinander liegen.



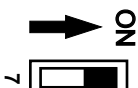
VORBLINKEN

Wird diese Funktion aktiviert beginnen die Blinklampe und die Kontrollampe ca. 3 Sekunden vor Aktivierung des Motors zu blinken. Sowohl in Schließung wie in Öffnung.



AUTOMATISCHE SCHLIEßUNG

Wird diese Funktion aktiviert führt der Antrieb eine automatische Schließung nach der eingegebenen Zeit mit Trimmer Rv3 durch. Diese Funktion ist aktivierbar unabhängig von den eingegebenen Betriebsarten (DIP 1 und 2).



AUTOTEST LICHTSCHRANKE

Wird diese Funktion aktiviert wird ein Test auf den Lichtschranken durchgeführt bevor sich das Tor in Bewegung setzt. Um diese Funktion nutzen zu können müssen die Sender der Lichtschranken mit den Anschlüssen 13 (24V) und 17 (Negativ) der Klemmleiste CN2 verbunden sein.



ENCODER VERWALTUNG

Wird diese Funktion aktiviert, werden alle Impulse, die von einem Encoder (auf dem Motor oder auf dem Tor) kommen verwaltet, ein Hindernis auf dem Torlauf kann somit aufgenommen werden, und der Antrieb führt eine Inversion des Tores durch.

Bei Störungen blinken die Blinklampe und die Kontrollampe langsam.

HINWEIS: Wenn kein Encoder installiert ist, den DIP auf Position OFF stellen.



MOTOR "SOFT" START

Wird diese Funktion aktiviert startet der Motor mit einem niedrigerem Drehmoment, um Rucke und Abnutzungen der mechanischen Teile des Tores zu vermeiden. Das Start Drehmoment ist ein Bruchteil des Bewegungsdrehmoment.

HINWEIS: Bei Toren die schlecht gleiten oder sehr schwer sind wird empfohlen diese Funktion nicht zu aktivieren.



VERZÖGERUNG MIT ENDSCHALTER

Wird diese Funktion aktiviert erhält man eine Geschwindigkeitsverzögerung des Motors vor Erreichen der Endschalter oder bevor die Betriebszeit zu Ende ist. Diese Funktion hat den Zweck den Flügel langsam an den Anschlag zu bringen und lautes Zuschlagen zu verhindern. Die Annäherungsgeschwindigkeit ist fix während die Zeit mit Hilfe des Trimmers Rv2 einstellbar ist.



FLÜGELBLOCKIERUNG

Wird diese Funktion aktiviert, wird der Motor, am Ende der Verzögerungsphase und wenn der Flügel auf dem mechanischen Anschlag lehnt, 1 Sekunde lang mit max. Kraft gespeist. Diese Lösung erhöht den inneren Öldruck des Motors und macht somit die hydraulische Blockierung noch wirksamer.

WICHTIGER HINWEIS: diese Funktion in Verbindung mit einem Schiebeter nicht aktivieren, da diese die Endschalter übergehen und sich demzufolge der Antrieb blockieren würde.



INVERSIONSSTOR

Diese Funktion, nur bei Schwingtoren anwendbar, vereinfacht die Entriegelung vom Elektroschloss. Bei einem Startbefehl werden die Flügel in Schließung ca. 1 Sek. lang gespeist, vor Beginn des Öffnungszyklus.

EINSTELLUNG TRIMMER



EINSTELLUNG DREHMOMENT

Dieser Trimmer ermöglicht es die Schubkraft des Motors zu regulieren. Diese Einstellung ist unumgänglich für Antriebe ohne mechanische/hydraulische Vorrichtung zur Kraftbegrenzung. Die Einstellung muss so ausgeführt werden, dass keine Quetschungsgefahr für Mensch und Tier besteht und auf jeden Fall im Einklang mit den entsprechenden Richtlinien ist.



EINSTELLUNG DER VERZÖGERUNGSDAUER

Dieser Trimmer ermöglicht es die Verzögerungsdauer zu regulieren.



EINSTELLUNG PAUSEZEIT

Dieser Trimmer ermöglicht die lineare Einstellung der Pausenzeit von 0 bis 120 Sek. Für die automatische Schließung DIP 6 auf Position ON stellen.

HINWEIS: WIRD DER TRIMMER IM UHRZEIGERSINN GEDREHT ERHÖHEN SICH DIE ZEITEN/WERTE



LERNUNG DER BETRIEBSZEITEN AUF SCHWINGTOREN (OHNE ENDSCHALTER)

1 PHASE 1

Alle elektrischen Verbindungen durchführen und alle nicht genutzten N.C. Kontakte überbrücken (Lichtschranken usw.). Wenn ein Motor mit mechanischer/hydraulischer Vorrichtung zum Schutz gegen Quetschungen benutzt wird, das Drehmoment (Trimmer RV1) auf den höchsten Wert stellen und die Einstellung des Motordrehmoments mit Hilfe der dafür vorgesehenen By-pass Ventilen oder Schrauben zur Regulierung der Kupplung auf den Antrieben durchführen. Bei Antrieben ohne mechanisches/hydraulisches System der Krafteinschränkung, das Drehmoment NUR für die Selbstlernungsphase auf den max. Wert stellen. Sofort danach einen Drehmomentwert eingeben, der die Sicherheit gegen Quetschungen, gemäß der gültigen Richtlinien, gewährleistet.

ACHTUNG! DA DIESE PROZEDUR POTENTIELL GEFÄHRLICH IST, MUSS SIE AUSSCHLIEßLICH VON SPEZIALISIERTEM PERSONAL UND UNTER SICHERHETIS-BEDINGUNGEN AUSGEFÜHRT WERDEN.

2 PHASE 2

Nachdem die Speisung der Installierung unterbrochen wurde (Abb. 1), das Tor entriegeln (Abb. 2) und die Flügel auf die Hälfte seines Laufs bringen (Abb. 3). Die Blockierung wieder herstellen (Abb. 4) und Speisung wieder herstellen (Abb. 5).

Abb. 1

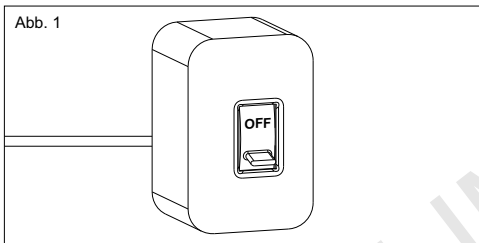
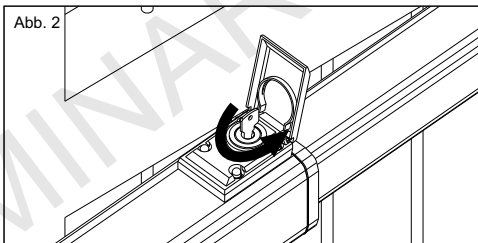


Abb. 2



M1

Abb. 3

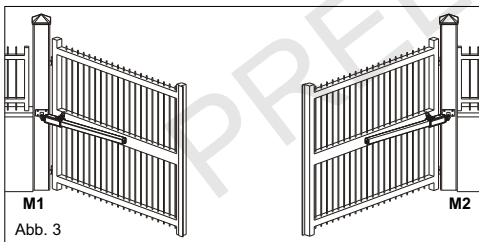


Abb. 4

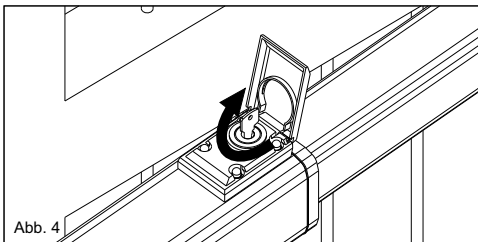
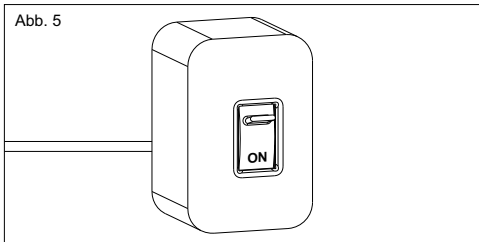


Abb. 5

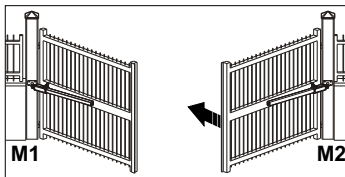
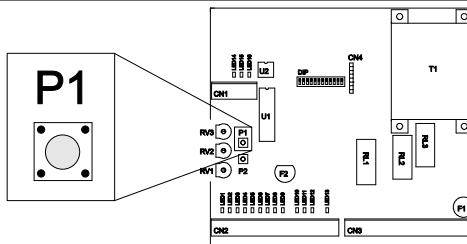




- Die Drucktaste P1 gedrückt halten, Led 10 geht an.

P1 weiterhin drücken bis zum Start des Motors M2 in Schließung*.

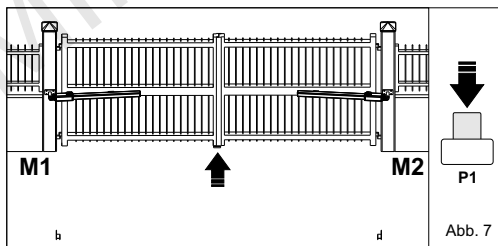
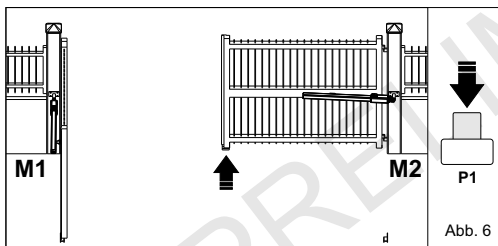
P1 loslassen.



- * Sollte der Motor in Öffnung gehen, erneut die Speisung entfernen, die Motorphasen invertieren. Die gleiche Verbindung auf Motor M1 vornehmen. Die Programmierung wiederholen (Phase 2).

3 PHASE 3

Der Motor M2 schließt (vom phase 2), nach Erreichen des mechanischen Anschlags in Schließung P1 drücken (Abb. 6). Auch Motor M1 beginnt einen Schließungszyklus.
Nach Erreichen des mechanischen Anschlags in Schließung erneut Start oder P1 drücken (Fig. 7).

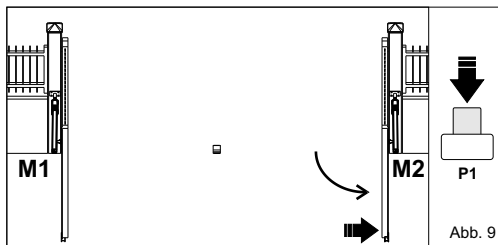
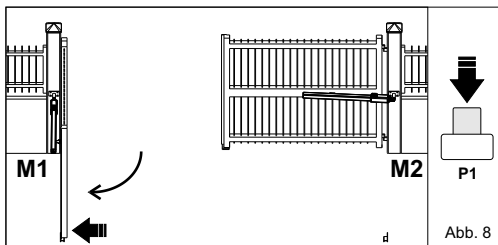


Das Tor stoppt und M1 beginnt einen Öffnungszyklus. Nach einigen Sekunden erneut P1 drücken, um die Phasenverschiebungen in Schließung NUR mit DIP 4 OFF einzustellen.

Bei Erreichen des mechanischen Anschlags in Schließung erneut P1 drücken (Abb. 8).

M2 beginnt einen Öffnungszyklus.

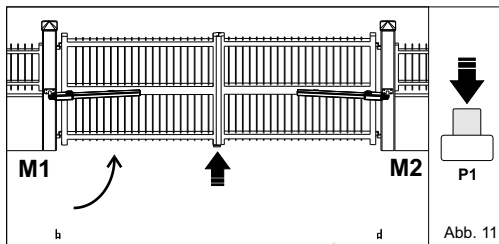
Bei Erreichen des mechanischen Anschlags in Schließung erneut P1 drücken (Abb. 9).





CE

Bei Erreichen des mechanischen Anschlags in Schließung nochmals P1 drücken (Abb. 11).





SELBSTLERNUNG BETRIEBSZEITEN EINES ZWEIFLÜGELIGEN SCHIEBETORS (MIT ENDSCHALTER)

1 PHASE 1

Alle elektrischen Verbindungen durchführen und alle nicht genutzten N.C. Kontakte überbrücken (Lichtschranken usw.). Wenn ein Motor mit mechanischer/hydraulischer Vorrichtung zum Schutz gegen Quetschungen benutzt wird, das Drehmoment (Trimmer RV1) auf den höchsten Wert stellen und die Einstellung des Motordrehmoments mit Hilfe der dafür vorgesehenen By-pass Ventilen oder Schrauben zur Regulierung der Kupplung auf den Antrieben durchführen. Bei Antrieben ohne mechanisches/hydraulisches System der Krafteinschränkung, das Drehmoment NUR für die Selbstlernungsphase auf den max. Wert stellen. Sofort danach einen Drehmomentwert eingeben, der die Sicherheit gegen Quetschungen, gemäß der gültigen Richtlinien, gewährleistet.

ACHTUNG! DA DIESE PROZEDUR POTENTIELL GEFÄHRLICH IST, MUSS SIE AUSSCHLIEßLICH VON SPEZIALISIERTEM PERSONAL UND UNTER SICHERHETIS-BEDINGUNGEN AUSGEFÜHRT WERDEN.

2 PHASE 2

Nachdem die Speisung der Anlage unterbrochen wurde das Tor entriegeln und die Flügel in die Nähe der Endschalter in Schließung bringen.

Die mechanische Blockierung und Netzspeisung wieder herstellen.

- P1 gedrückt halten (Ptime) led 10 geht an.
- P1 weiterhin gedrückt halten bis zum Motorstart M2 in Schließung.
- P1 loslassen

* Sollte der Motor in Öffnung starten, erneut die Speisung unterbrechen und die Motorphasen und Endschalterkontakte invertieren.

Die Programmierung wiederholen (Phase 2)

3 PHASE 3

Der Motor schließt (ab Phase 2), und hält bei Erreichen der Endschalter in Schließung an.

Auch der Motor M1 beginnt einen Schließvorgang und hält bei Erreichen der entsprechenden Endschaltern an.

Ab diesem Zeitpunkt wird von beiden Flügeln automatisch ein kompletter Öffnungs-/Schließungszyklus durchgeführt.

Nach kompletter Schließung beider Flügel ist die Programmierung beendet (led 10 aus).

4 PHASE 4

Bei Nutzung eines Motors ohne mechanische/hydraulische Vorrichtung zur Kraftbegrenzung des Antriebsdrehmoments, den Trimmer Rv1 auf Werte stellen, die die Sicherheit gegen Quetschungen gewährleisten und den geltenden Richtlinien entsprechen. Sollte nach Einstellung des Drehmoments die Betriebszeit nicht ausreichend sein (der Flügel öffnet/schließt nicht vollkommen) PHASE 2 mit dem Drehmomentwert, der für den normalen Betrieb des Antriebs eingestellt wurde wiederholen.

Die Verzögerungsdauer (wenn befähigt) mit Hilfe des Trimmer Rv2 einstellen.



AKTIVIERUNG ENCODER VERWALTUNG

Nachdem die vier Programmierungsphasen der Steuerung durchgeführt wurden, die Encoder beider Motoren angeschlossen wurden, der Schubdrehmoment mit Trimmer RV1 und/oder mechanischer Regulierungsvorrichtungen (Kupplung) eingestellt wurde, DIP 8 auf ON stellen und den Programmierungsvorgang wiederholen.

Es ist möglich die Verwaltung der Encoder auszuschließen, indem DIP 8 auf OFF gestellt wird, ohne die Selbstlernungsprozedur der Zeiten wiederholen zu müssen.

STEUERUNG GATE 2 MIT EINEM FLÜGEL

Es ist möglich die Steuerung GATE 2 für die Funktion eines einzelnen Drehtorflügel (ohne Endschalter) oder Schiebetorflügel (mit Endschalter) zu nutzen.

Um die Steuerung für die Programmierung und Nutzung eines einzelnen Flügels einzusetzen, reicht es aus die Endschalter Kontakte des Motors M2 (Motor nicht verbunden) nicht zu überbrücken.

SPEICHERUNG EINES FUNKSENDERS AUF START

Taste P2 (PCode) drücken. LED10 geht an.

Mit dem Handsender einen Impuls geben und dabei die Taste drücken auf der man den Startbefehl speichern möchte. Das Led blinkt zwei mal auf, um die durchgeführten Speicherung des TX Codes zu bestätigen und bleibt nachfolgend eingeschaltet für die Aufnahme von neuen Handsender. Wenn innerhalb von 10 Sekunden keine neuen Codes gespeichert werden, geht das Led automatisch aus, und verlässt die Speicherungsprozedur.

ACHTUNG: Sollte ein im Speicher bereits bestehender Code eingegeben werden, wird dieser gelöscht (4 mal Aufblinken).

SPEICHERUNG EINES FUNKSENDERS AUF START FUßGÄNGER

Taste P2 (PCode) drücken. LED10 geht an.

Taste P1 (PTIME) drücken. LED10 beginnt schnell zu blinken

Mit dem Handsender einen Impuls geben und dabei die Taste drücken auf der man den Startbefehl speichern möchte. Das Led blinkt zwei mal langsam auf, um die durchgeführten Speicherung des TX Codes zu bestätigen und bleibt nachfolgend eingeschaltet für die Aufnahme von neuen Handsender. Wenn innerhalb von 10 Sekunden keine neuen Codes gespeichert werden, geht das Led automatisch aus, und verlässt die Speicherungsprozedur.

ACHTUNG: Sollte ein im Speicher bereits bestehender Code eingegeben werden, wird dieser gelöscht (4 mal langsames Aufblinken).

LÖSCHEN ALLER FUNKSENDER

P2 drücken und gedrückt halten (PCode)

Led 10 beginnt mit einer Serie von Blinkungen

Einen Impuls mit dem Funksender senden, und den Druckknopf benutzen dem man den Startbefehl zuordnen will.

Abwarten bis das led mit dem Blinken aufhört und P2 loslassen (PCode)

Led 10 blinkt zur Bestätigung der erfolgten Löschung 6 mal auf.



HINWEIS

Die Installation der elektrischen Anlage und die Betriebsart-Auswahl sind gemäss den jeweils geltenden gesetzlichen Bestimmungen vorzunehmen. Auf jeden Fall einen Differential-Schutzschalter 16A und Schwellenwert 0,030A. Die Stromkabel (Motoren, Stromzufuhr) sind von den Steuerungskabeln (Schalter, Lichtschranken, Funk, etc.) zu trennen. Zur Vermeidung von Interferenzen, ist es ratsam, zwei getrennte Isolierhülsen zu verwenden.

ERSATZTEILE

Anfragen nach Ersatzteilen bitte an folgende Adresse richten:

SEA s.r.l. Zona Ind.le, 64020 S.ATTO Teramo - Italia

EINSATZ

Die elektronische Steuerung 23001125/26 wurde ausschließlich für die Steuerung von Schiebetoren, Schwingtoren, Kipptoren, Falttören und Barrieren geplant.

SICHERHEITSBESTIMMUNGEN UND UMWELTVERTRÄGLICHKEIT

Das Verpackungsmaterial des Produkts und/oder der Schaltkreise umweltgerecht entsorgen.

LAGERUNG

LAGERUNGSTEMPERATUR			
T _{min}	T _{Max}	Feuchtigkeit _{min}	Feuchtigkeit _{Max}
- 40°C	+ 85°C	5% <i>nicht kondensierend</i>	90% <i>nicht kondensierend</i>

Für den Transport des Produkts ausschliesslich dafür geeignete Transportmittel verwenden.

AUSSERBETRIEBSETZUNG UND WARTUNG

Die Entfernung und/oder Ausserbetriebsetzung und oder Wartung der elektr. Steuerung 23001125/26 darf ausschliesslich von dazu berechtigten Fachpersonal durchgeführt werden.

GEWÄHRFRIST

Für die elektr. Steuerung 23001125/26 wird eine Garantie von 24 Monaten gewährt. Massgebend für die Geltendmachung der Garantieansprüche ist das auf dem Produkt aufgeführte Datum. Die Garantie gilt jedoch nicht für Schäden, die auf eine unsachgemässe Verwendung und jegliche Art von Änderungen oder unbefugte Eingriffe zurückzuführen sind. Die Garantie gilt ausschliesslich für den ursprünglichen Käufer.

HINWEIS: DER HERSTELLER ÜBERNIMMT KEINE HAFTUNG FÜR SCHÄDEN, DIE DURCH EINE UNSACHGEMASSE, FEHLERHAFTE UND UNGEEIGNETE VERWENDUNG VERURSACHT WURDEN.

SEA räumt sich das Recht ein, ohne Benachrichtigungspflicht, die für ihre Produkte und/oder dieses Handbuch erforderlichen Änderungen oder Varianten durchzuführen zu können.



SEA

Sistemi elettronici
di Aperture Porte e Cancelli

SEA S.r.l.

Zona industriale 64020 S.ATTO Teramo (ITALY)

Tel. 0861 588341 r.a. Fax 0861 588344

seacom@seateam.com

www.seateam.com