



CE

319V21

QUADRO COMANDO
PER MOTORIDUTTORI A 24 V



MANUALE D'INSTALLAZIONE

ZL92

Italiano

IT

English

EN

Français

FR

Русский

RU





ATTENZIONE!

importanti istruzioni per la sicurezza delle persone: LEGGETE ATTENTAMENTE!



Premessa

• Il prodotto dovrà essere destinato solo all'uso per il quale è stato espressamente concepito. Ogni altro uso è da considerarsi quindi pericoloso. La CAME cancelli automatici s.p.a. non è responsabile per eventuali danni causati da usi impropri, erronei ed irragionevoli • Conservate queste avvertenze assieme ai manuali di installazione e d'uso dei componenti l'impianto di automazione.

Prima dell'installazione

(verifica dell'esistente: nel caso di valutazione negativa, non procedete prima di aver ottemperato agli obblighi di messa in sicurezza)

• Controllate che la parte da automatizzare sia in buono stato meccanico, che sia bilanciata e in asse, e che si apra e si chiuda correttamente. Verificate inoltre che siano presenti adeguati fermi meccanici di arresto • Se l'automazione deve essere installata a un'altezza inferiore ai 2,5 m dal pavimento o da altro livello di accesso, verificate la necessità di eventuali protezioni e/o avvertimenti • Qualora vi siano aperture pedonali ricavate nelle ante da automatizzare, ci deve essere un sistema di blocco della loro apertura durante il movimento • Assicuratevi che l'apertura dell'anta automatizzata non causi situazioni di intrappolamento con le parti fisse circostanti • Non montate l'automazione rovesciata o su elementi che potrebbero piegarsi. Se necessario, aggiungete adeguati rinforzi ai punti di fissaggio • Non installate su ante poste in salita o discesa (non in piano) • Controllate che eventuali dispositivi di irrigazione non possano bagnare il motoriduttore dal basso verso l'alto.

Installazione

• Segnalate e delimitate adeguatamente tutto il cantiere per evitare incauti accessi all'area di lavoro ai non addetti, specialmente minori e bambini • Fate attenzione nel maneggiare automazioni con peso superiore ai 20 kg (vedi manuale d'installazione). Nel caso, premunitevi di strumenti per la movimentazione in sicurezza • Tutti i comandi di apertura (pulsanti, selettori a chiave, lettori magnetici etc.) devono essere installati ad almeno 1,85 m dal perimetro dell'area di manovra del cancello, oppure dove non possano essere raggiunti dall'esterno attraverso il cancello. Inoltre i comandi diretti (a pulsante, a sfioramento etc) devono essere installati a un'altezza minima di 1,5 m e non devono essere accessibili al pubblico • Tutti i comandi in modalità "azione mantenuta", devono essere posti in luoghi dai quali siano completamente visibili le ante in movimento e le relative aree di transito o manovra • Applicate, ove mancasse, una etichetta permanente che indichi la posizione del dispositivo di sblocco • Prima della consegna all'utente, verificate la conformità dell'impianto alla norma EN 12453 (prove d'impatto), assicuratevi che l'automazione sia stata regolata adeguatamente e che i dispositivi di sicurezza e protezione e lo sblocco manuale funzionino correttamente • Applicate

ove necessario e in posizione chiaramente visibile i Simboli di Avvertimento (es. targa cancello).




Istruzioni e raccomandazioni particolari per gli utenti

• Tenete libere da ingombri e pulite le aree di manovra del cancello. Mantenete sgombro dalla vegetazione il raggio d'azione delle fotocellule • Non permettete ai bambini di giocare con i dispositivi di comando fissi, oppure nell'area di manovra del cancello. Tenete fuori dalla loro portata i dispositivi di comando a distanza (trasmettitori) • Controllate frequentemente l'impianto, allo scopo di verificare eventuali anomalie e segni di usura o danni alle strutture mobili, ai componenti dell'automazione, a tutti i punti e dispositivi di fissaggio, ai cavi e alle connessioni accessibili. Mantenete lubrificati e puliti i punti di snodo (cerniere) e di attrito (guide di scorrimento) • Eseguite controlli funzionali a fotocellule e bordi sensibili ogni sei mesi. Assicurate una costante pulizia dei vetri delle fotocellule (utilizzate un panno leggermente inumidito con acqua; non utilizzate solventi o altri prodotti chimici) • Nel caso si rendano necessarie riparazioni o modifiche alle regolazioni dell'impianto, sbloccate l'automazione e non utilizzatela fino al ripristino delle condizioni di sicurezza • Togliete l'alimentazione elettrica prima di sbloccare l'automazione per aperture manuali. Consultate le istruzioni • È fatto DIVIETO all'utente di eseguire OPERAZIONI NON ESPRESSAMENTE A LUI RICHIESTE E INDICATE nei manuali. Per le riparazioni, le modifiche alle regolazioni e per le manutenzioni straordinarie, RIVOLGETEVI ALL'ASSISTENZA TECNICA • Annotate l'esecuzione delle verifiche sul registro delle manutenzioni periodiche.

Istruzioni e raccomandazioni particolari per tutti

• Evitate di operare in prossimità delle cerniere o degli organi meccanici in movimento • Non entrate nel raggio di azione dell'automazione mentre è in movimento • Non opponetevi al moto dell'automazione poiché può causare situazioni di pericolo • Fate sempre e comunque particolare attenzione ai punti pericolosi che dovranno essere segnalati da appositi pittogrammi e/o strisce giallo-neri • Durante l'utilizzo di un selettore o di un comando in modalità "azione mantenuta", controllate continuamente che non ci siano persone nel raggio d'azione delle parti in movimento, fino al rilascio del comando • Il cancello può muoversi in ogni momento senza preavviso • Togliete sempre l'alimentazione elettrica durante le operazioni di pulizia o di manutenzione.

Legenda simboli

-  Questo simbolo indica parti da leggere con attenzione.
-  Questo simbolo indica parti riguardanti la sicurezza.
-  Questo simbolo indica cosa comunicare all'utente.

Destinazione d'uso e limiti di impiego

Destinazione d'uso

Il quadro comando ZL92 è stato progettato per il comando di automazioni a 24 V DC per cancelli a battente della serie STYLO, MYTO, FROG-J e AMICO.

-  Ogni installazione e uso difformi da quanto indicato nel seguente manuale sono da considerarsi vietate.

Limiti d'impiego

Rispettare distanze e diametri dei cavi come indicato nella tabella "tipo e sezione cavi".

La potenza complessiva dei motori non deve superare i 300 W.

Descrizione

Progettato e costruito interamente dalla CAME Cancelli Automatici S.p.A.

Il quadro comando va alimentato a 230 V AC, con frequenza 50 / 60 Hz.

I dispositivi di comando e gli accessori sono a 24 V. Attenzione! gli accessori non devono superare complessivamente i 50 W.

I trasformatori sono dotati di una protezione che in caso di sovraccarico termico mantiene le ante del cancello aperte. La richiusura delle ante avviene solo dopo che la temperatura è scesa sotto la soglia di sovraccarico.

Tutte le connessioni sono protette da fusibili rapidi, vedi tabella.

Le funzioni sui contatti di ingresso e uscita, le regolazioni dei tempi e la gestione degli utenti, vengono impostate e visualizzate sul display gestito da un software.

Predisposizione per il collegamento della scheda LB90 per alimentare la scheda mediante batterie che, in caso di mancanza di energia elettrica, interviene automaticamente. Al ripristino della tensione di linea, provvede alla ricarica delle batterie stesse.

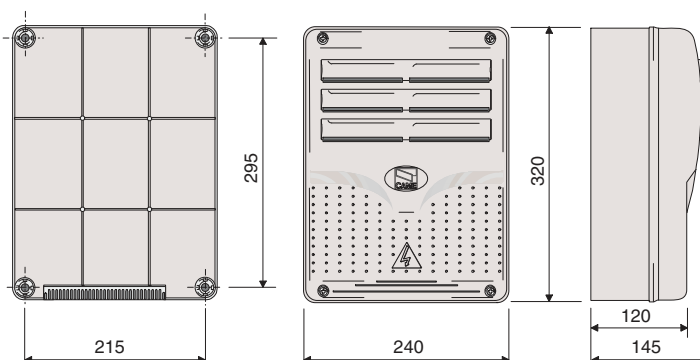
Dati tecnici

DATI TECNICI	
tensione di alimentazione	230 V - 50/60 Hz
potenza massima ammessa	300 W
assorbimento a riposo	110 mA
potenza massima per accessori a 24 V	50 W
classe di isolamento dei circuiti	II
materiale del contenitore	ABS
grado di protezione del contenitore	IP54
temperatura di esercizio	-20 / +55°C

TABELLA FUSIBILI	
a protezione di:	fusibile da:
Scheda elettronica (linea)	3.15 A-F = 120 V 1.6 A-F = 230 V
Accessori a 24 V	2A-F
Dispositivi di comando (quadro comando)	1 A-F
Motore1 / Motore2	6.3 A = 250 V

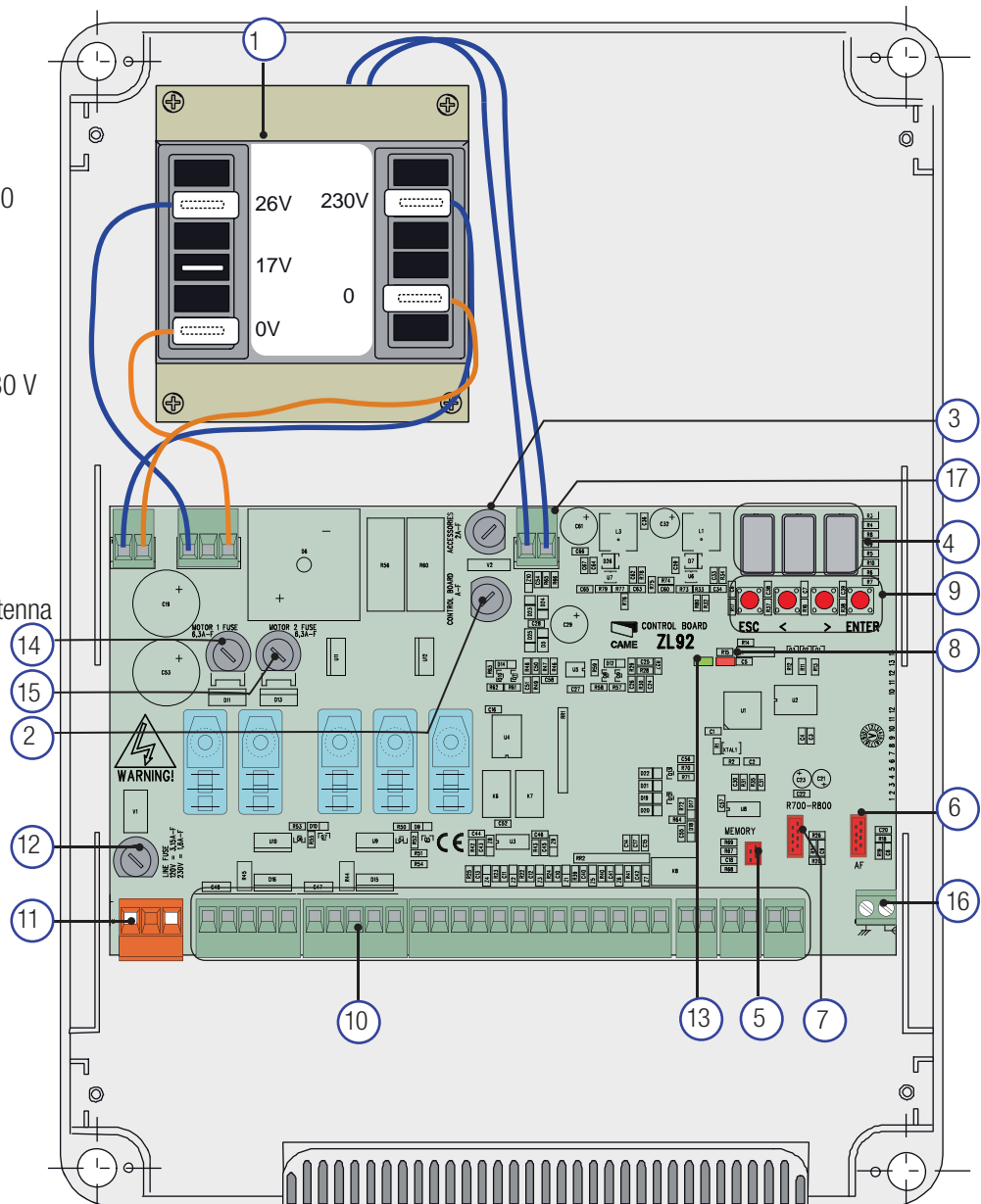
Dimensioni

(mm)



Componenti principali

- 1 -Trasformatore
- 2 -Fusibile scheda
- 3 -Fusibile accessori
- 4 -Display
- 5 -Connettore scheda memory roll
- 6 -Connettore scheda AF
- 7 -Connettore scheda R700 o R800
- 8 -Led segnalazione di mancanza taratura
- 9 -Pulsanti programmazione
- 10 -Morsetti di collegamento
- 11 -Morsetti di alimentazione 230 V
- 12 -Fusibile di linea
- 13 -Led di segnalazione tensione presente
- 14 -Fusibile motore 1
- 15 -Fusibile motore 2
- 16 -Morsetti di collegamento antenna
- 17 -Morsetti termica



⚠ *Attenzione! Prima di intervenire sul quadro comando, togliere la tensione di linea o scollegare le batterie.*

Installazione



L'installazione deve essere effettuata da personale qualificato ed esperto e nel pieno rispetto delle normative vigenti.

Verifiche preliminari



Prima di procedere all'installazione è necessario:

- Verificare che il punto di fissaggio del quadro comando sia in una zona protetta dagli urti, che le superfici di ancoraggio siano solide, e che il fissaggio venga fatto con elementi adatti (viti, tasselli, ecc) alla superficie.
- Prevedere adeguato dispositivo di disconnessione onnipolare, con distanza maggiore di 3 mm tra i contatti, a sezionamento dell'alimentazione.
- ⚡ Verificare che le eventuali connessioni interne al contenitore (eseguite per la continuità del circuito di protezione) siano provviste di isolamento supplementare rispetto ad altre parti conduttrici interne.
- Predisporre tubazioni e canaline adeguate per il passaggio dei cavi elettrici garantendone la protezione contro il danneggiamento meccanico.

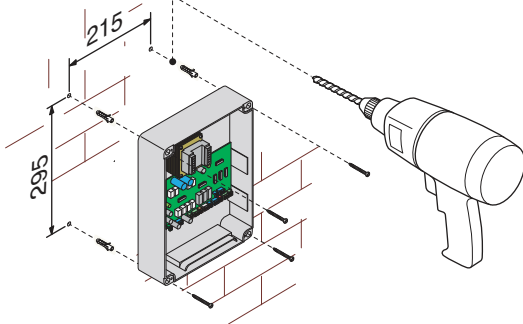
Attrezzi e materiali

Assicurarsi di avere tutti gli strumenti ed il materiale necessario, per effettuare l'installazione nella massima sicurezza, secondo le normative vigenti. Ecco alcuni esempi.

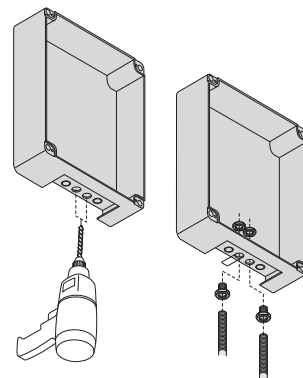


Fissaggio e montaggio della scatola

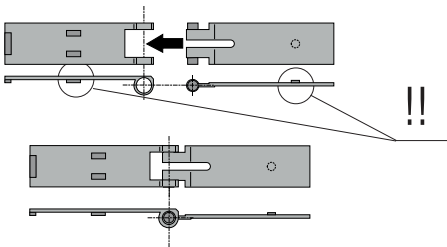
1) Fissare la base del quadro in una zona protetta; si consiglia di usare viti di diametro max. 6 mm testa bombata con impronta a croce.



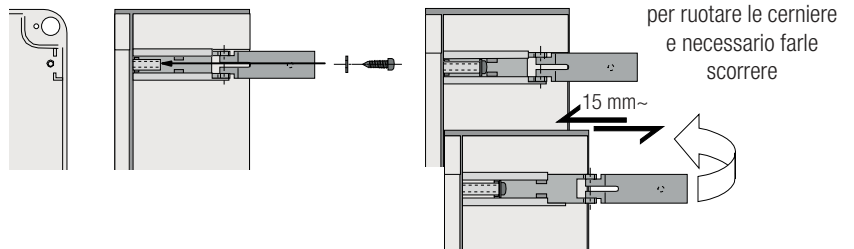
2) Forare sui fori prefondati e inserire i pressacavi con i tubi corrugati per il passaggio dei cavi elettrici.
N.B.: diametro fori prefondati: 20 mm.



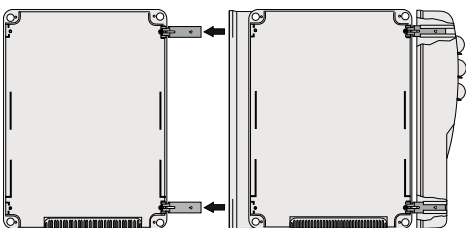
3) Assemblare le cerniere a pressione.



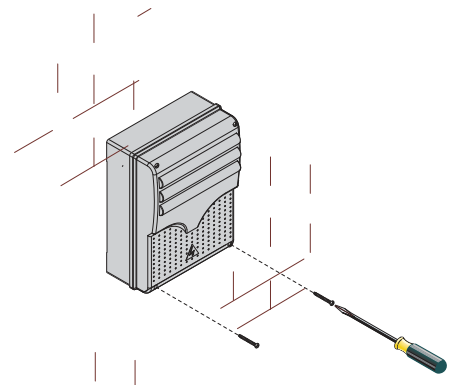
4) Inserire le cerniere nella scatola (sul lato destro o sinistro a scelta) e fermarle con le viti e le rondelle in dotazione.



5) Inserire, a scatto, il coperchio sulle cerniere.



6) Dopo le regolazioni e i settaggi, fissare il coperchio con le viti in dotazione.



Collegamenti elettrici

Tipo e sezione cavi

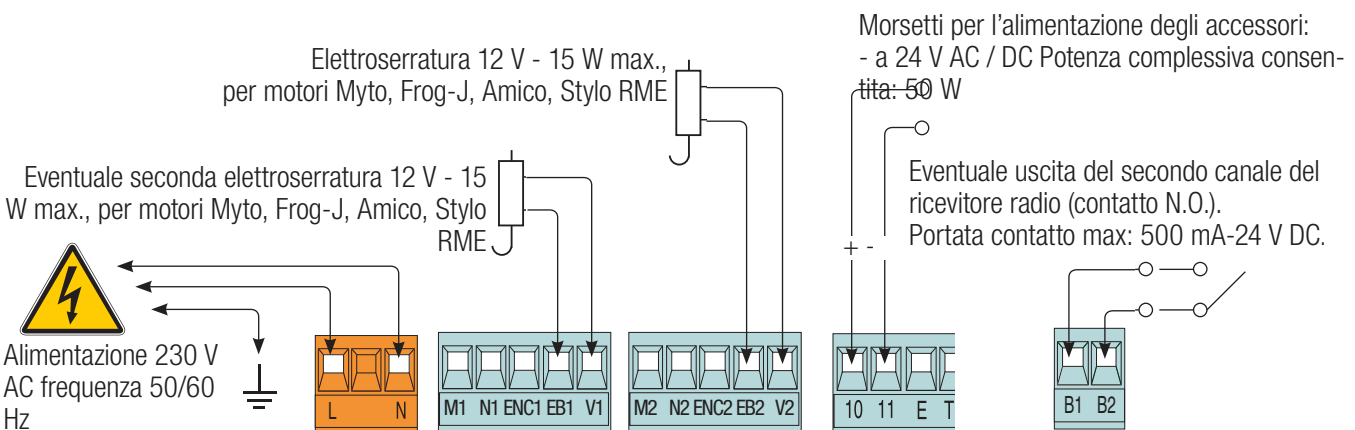
Collegamento	Tipo cavo	Lunghezza cavo 1 < 10 m	Lunghezza cavo 10 < 20 m	Lunghezza cavo 20 < 30 m
Alimentazione quadro	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3G x 1,5 mm ²	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Alimentazione motore con encoder *		3G x 1,5 mm ²	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Alimentazione motore con encoder **		4G x 1,5 mm ²	4G x 1,5 mm ²	4G x 2,5 mm ²
Lampeggiatore		2 x 1,5 mm ²	2 x 1,5 mm ²	2 x 1,5 mm ²
Trasmittitori fotocellule		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²
Ricevitori fotocellule		4 x 0,5 mm ²	4 x 0,5 mm ²	4 x 0,5 mm ²
Alimentazione accessori		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 1 mm ²
Dispositivi di comando e di sicurezza		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²
Collegamento antenna	RG58	max. 10 m		

* MYTO ME - FROG J - AMICO - STYLO RME / ** STYLO ME

N.B. Qualora i cavi abbiano lunghezza diversa rispetto a quanto previsto in tabella, si determini la sezione dei cavi sulla base dell'effettivo assorbimento dei dispositivi collegati e secondo le prescrizioni indicate dalla normativa CEI EN 60204-1.

Per i collegamenti che prevedano più carichi sulla stessa linea (sequenziali), il dimensionamento a tabella deve essere riconsiderato sulla base degli assorbimenti e delle distanze effettivi. Per i collegamenti di prodotti non contemplati in questo manuale fa fede la documentazione allegata ai prodotti stessi.

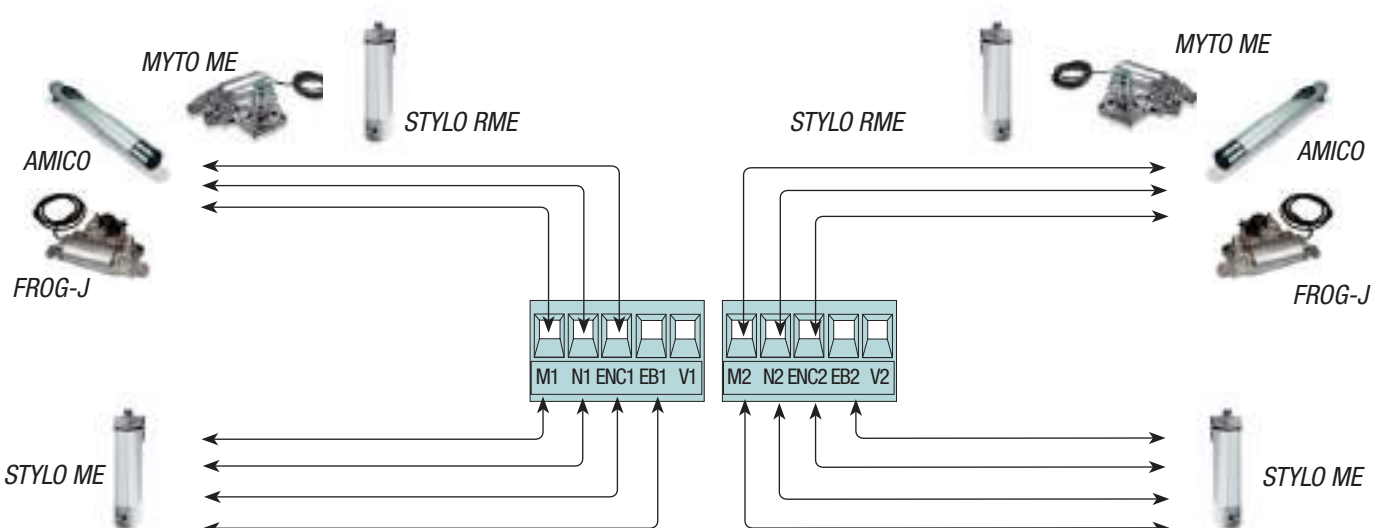
Alimentazione e accessori



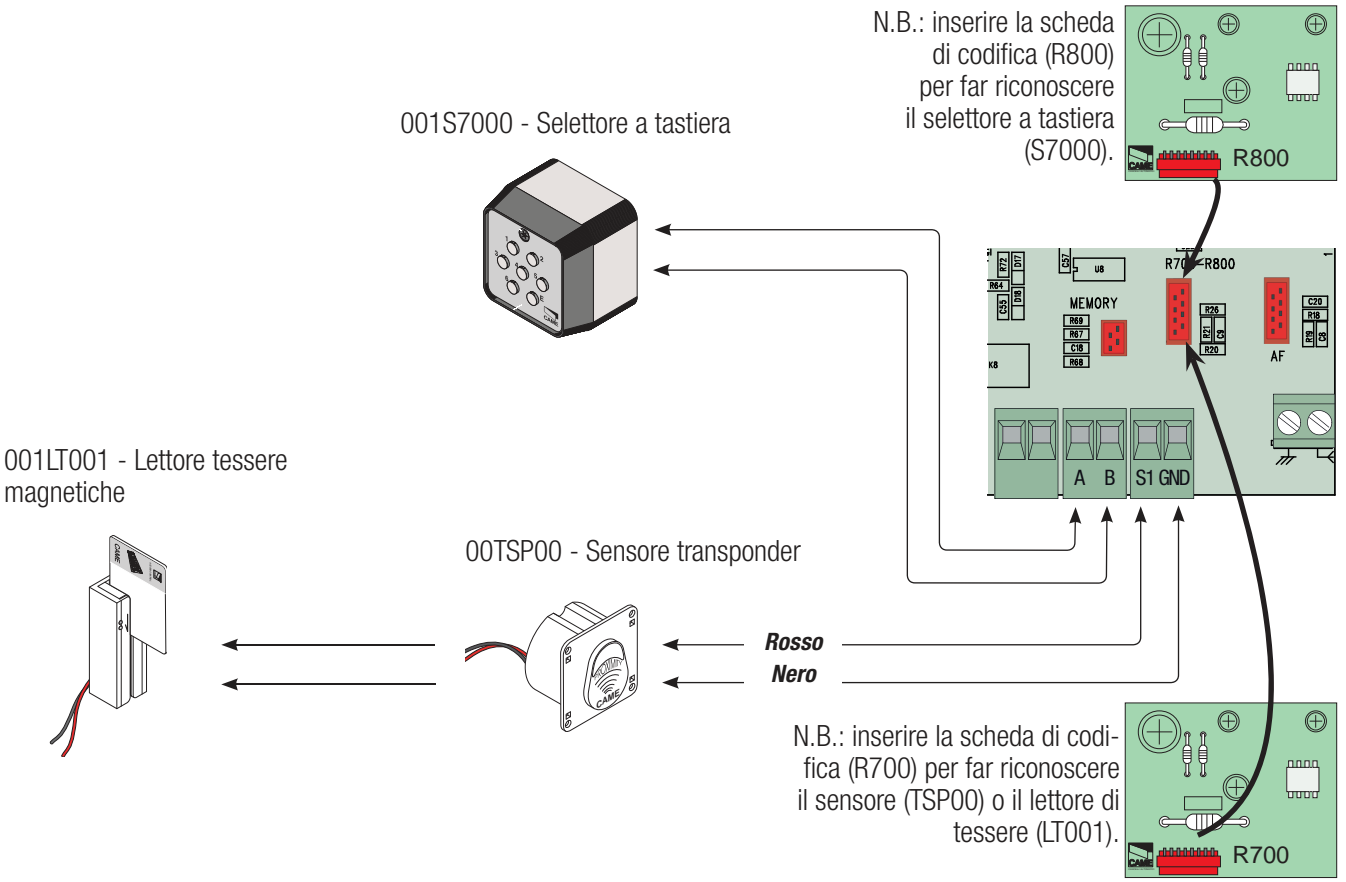
Motoriduttore

M1 - Motoriduttore 24 V DC ad azione ritardata in apertura

M2 - Motoriduttore 24 V DC ad azione ritardata in chiusura



Pag. 7 - Codice manuale: 319V21IT ver. 4 04/2017 © CAME cancelli automatici S.p.A. - I dati e le informazioni indicate in questo manuale sono da ritenersi suscettibili di modifica in qualsiasi momento e senza obbligo di preavviso da parte di CAME cancelli automatici S.p.A.



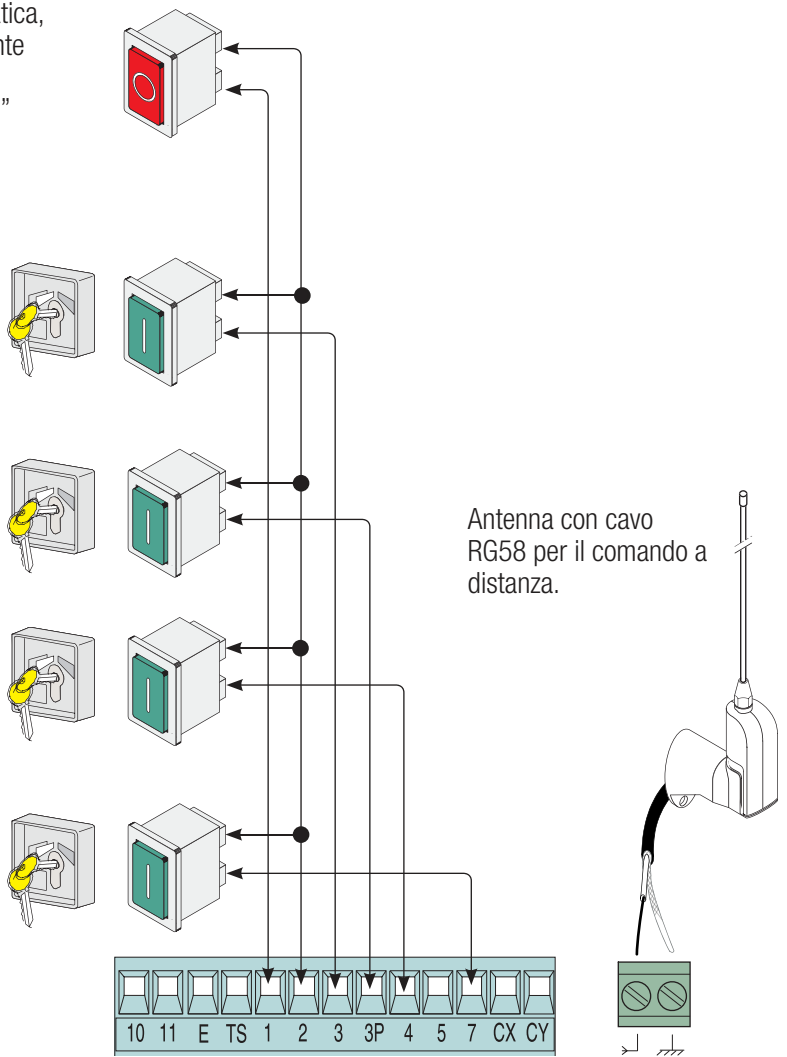
Pulsante di stop (contatto N.C.) - Pulsante di arresto del cancello con l'esclusione del ciclo di chiusura automatica, per riprendere il movimento bisogna premere il pulsante di comando o il tasto del trasmettitore.
 N.B.: se non viene utilizzato il contatto, selezionare "0" (Disattivato) dalla funzione "F 1".

Selettore a chiave e/o pulsante di apertura (contatto N.O.) - Comando per l'apertura del cancello.

Selettore a chiave e/o pulsante di apertura parziale o pedonale (contatto N.O.) - Apertura di un'anta per il passaggio pedonale.

Selettore a chiave e/o pulsante di chiusura (contatto N.O.) - Comando per la chiusura del cancello.

Selettore a chiave e/o pulsante per comandi (contatto N.O.) - Comandi per apertura e chiusura del cancello, premendo il pulsante o girando la chiave del selettore, il cancello inverte il movimento o si ferma a seconda dell'impostazione sulla funzione "F 7" (comando 2-7).



Dispositivi di segnalazione

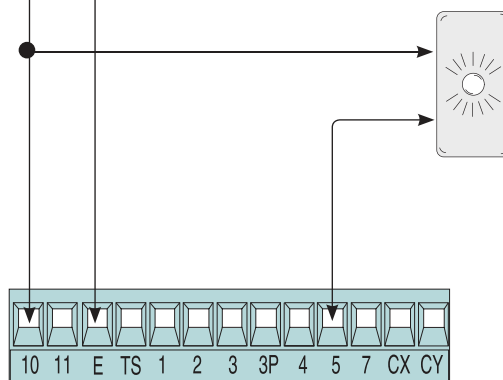


Lampeggiatore di movimento (portata contatto: 24 V - 25 W max.)
- Lampeggia durante le fasi di apertura e chiusura del cancello.



Lampada ciclo o cortesia (portata contatto: 24 V - 25 W max)
- Collegamento ausiliario di una lampada esterna liberamente posizionabile, per aumentare l'illuminazione nella zona di manovra.
Ciclo: rimane accesa dal momento in cui l'anta inizia l'apertura fino alla completa chiusura (compreso il tempo di chiusura automatica).
Cortesia: rimane accesa con un tempo regolabile (vedi funzione "F 25").

Lampadina spia cancello aperto (Portata contatto: 24 V - 3 W max.). Segnala la posizione dell'anta aperta, si spegne quando l'anta è chiusa (vedi funzione "F 10").



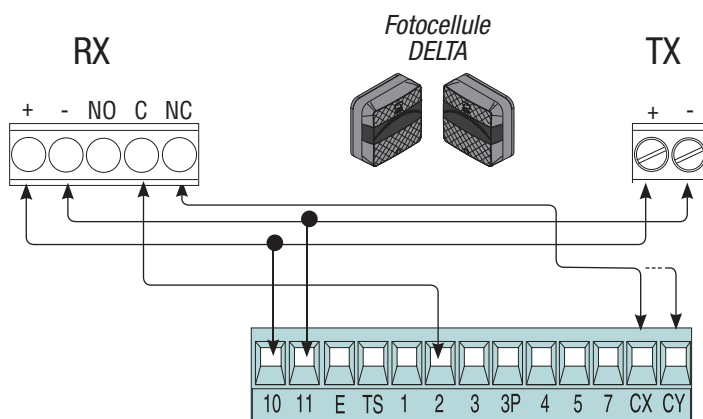
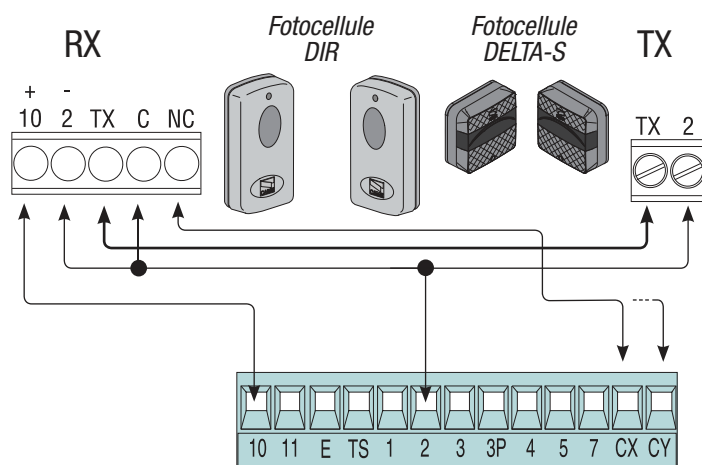
Dispositivi di sicurezza

Confermare il contatto CX o CY (N.C.), ingresso per dispositivi di sicurezza tipo fotocelle, conformi alle normative EN 12978.

Vedi funzioni ingresso CX (Funzione F2) o CY (Funzione F3) in:

- C1 «riapertura durante la chiusura», in fase di chiusura delle ante, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa apertura;
- C2 «richiusura durante l'apertura», in fase di apertura delle ante, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa chiusura;
- C3 «stop parziale», arresto delle ante se in movimento con conseguente predisposizione alla chiusura automatica (se la funzione di chiusura automatica è stata inserita);
- C4 «attesa ostacolo», arresto delle ante se in movimento con conseguente ripresa del movimento dopo la rimozione dell'ostacolo.

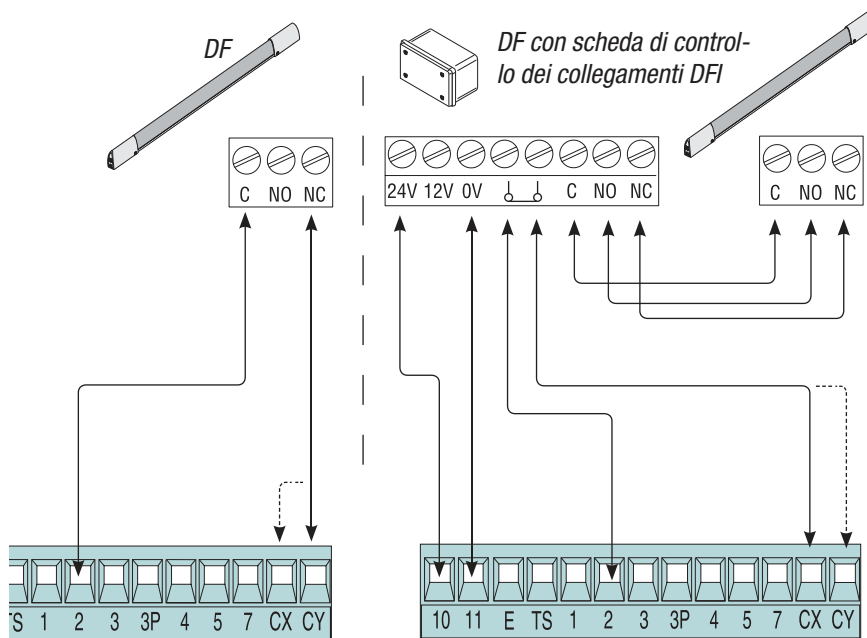
N.B.: se non vengono utilizzati i contatti CX e CY, vanno disattivati in programmazione.



Configurare il contatto CX o CY (N.C.), ingresso per dispositivi di sicurezza tipo bordi sensibili, conformi alle normative EN 12978. Vedi funzioni ingresso CX (Funzione F2) o CY (Funzione F3) in:

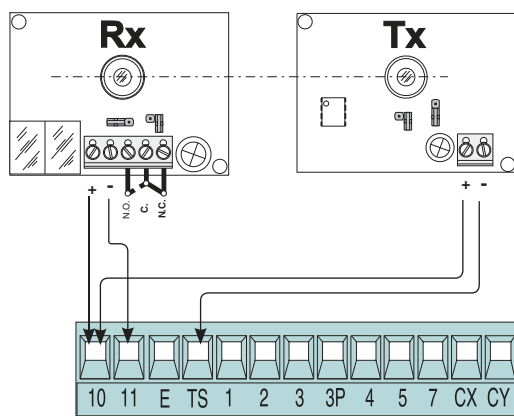
- C7 «riapertura durante la chiusura», in fase di chiusura del cancello, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa apertura del cancello;
- C8 «richiusura durante l'apertura», in fase di apertura del cancello, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa chiusura del cancello.

N.B.: se non vengono utilizzati i contatti CX e CY, vanno disattivati in programmazione.

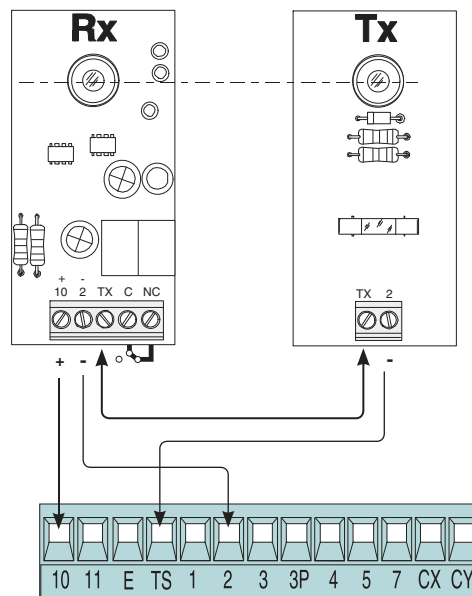


Collegamento elettrico per il funzionamento del test di sicurezza delle fotocellule

DOC / DELTA



DIR / DELTA S



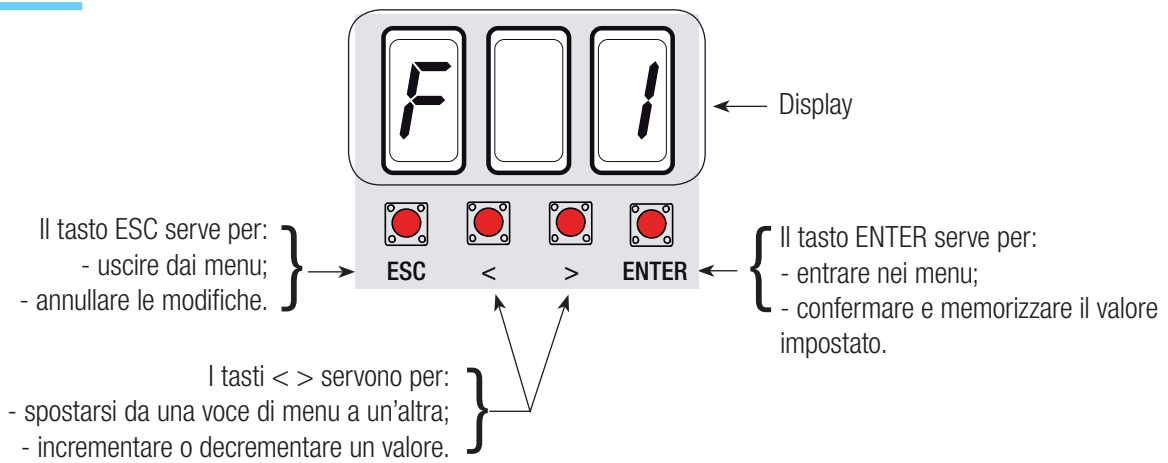
A ogni comando di apertura o di chiusura, la scheda verifica l'efficienza dei dispositivi di sicurezza (fotocellule). Un'eventuale anomalia delle fotocellule viene segnalata sulla scheda elettronica, e annulla qualsiasi comando dal trasmettitore radio o dal pulsante.

Collegamento elettrico per il funzionamento del test di sicurezza delle fotocellule:

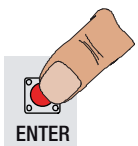
- il trasmettitore e il ricevitore, devono essere collegati come da disegno;
- selezionare dalla funzione "F 5" su quali ingressi attivare il test.

Programmazione

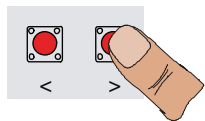
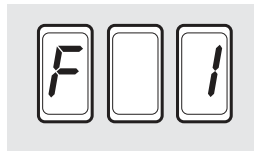
Descrizione comandi



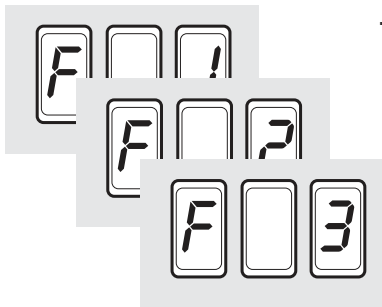
Navigazione menu



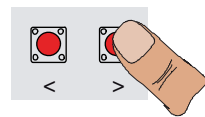
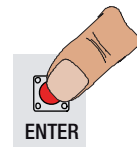
Per entrare nel menu, tenere premuto il pulsante ENTER per almeno un secondo.



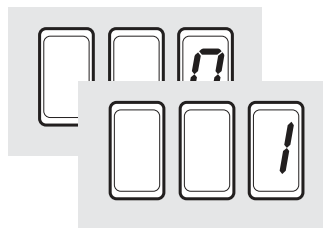
Per scegliere la voce di menu, spostarsi con le frecce...



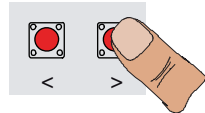
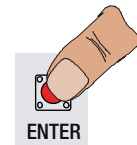
... poi premere ENTER



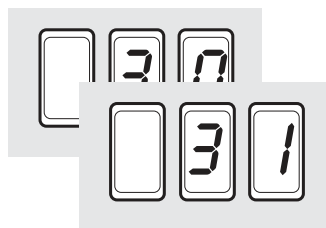
anche per i "sotto menu", spostarsi con le frecce ...



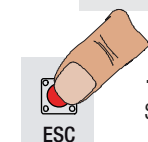
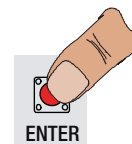
... poi premere ENTER



Per incrementare o diminuire il valore, agire sulle frecce...



... poi premere ENTER per confermare...



...per uscire dal menu attendere 10 secondi o premere ESC.



N.B. quando il menu è attivo l'impianto non può essere utilizzato.

- F 1 - Funzione "stop totale"
- F 2 - Funzione associata all'ingresso CX
- F 3 - Funzione associata all'ingresso CY
- F 5 - Funzione test sicurezza
- F 6 - Funzione azione mantenuta
- F 7 - Modalità comando su 2-7
- F 8 - Modalità comando su 2-3p
- F 9 - Funzione rilevazione ostacolo a motore fermo
- F 10 - Funzione lampadina spia
- F 11 - Esclusione Encoder
- F 12 - Funzione partenza rallentata
- F 13 - Funzione spinta in chiusura
- F 14 - Funzione selezione tipo sensore
- F 16 - Funzione colpo d'ariete (solo per motori Myto - Amico - Frog J - Stylo RME)
- F 17 - Funzione serratura (solo per motori Myto - Amico - Frog J - Stylo RME)
- F 18 - Funzione lampada supplementare
- F 19 - Tempo chiusura automatica
- F 20 - Tempo chiusura automatica dopo apertura parziale
- F 21 - Tempo prelampeggio
- F 22 - Tempo lavoro
- F 23 - Tempo ritardo in apertura
- F 24 - Tempo ritardo in chiusura
- F 25 - Tempo lampada di cortesia
- F 26 - Tempo colpo d'ariete (solo per motori Myto - Amico - Frog J - Stylo RME)
- F 27 - Tempo serratura (solo per motori Myto - Amico - Frog J - Stylo RME)
- F 28 - Regolazione velocità motore M1
- F 29 - Regolazione velocità motore M2
- F 30 - Regolazione velocità rallentamento motore M1
- F 31 - Regolazione velocità rallentamento motore M2
- F 32 - Regolazione ulteriore rallentamento in chiusura per motori M1+M2 (solo per motori Myto e Stylo con braccio dritto)
- F 33 - Regolazione velocità di taratura
- F 34 - Sensibilità durante il movimento
- F 35 - Sensibilità durante il rallentamento
- F 36 - Regolazione apertura parziale
- F 37 - Regolazione punto iniziale di rallentamento in apertura del motore M1
- F 38 - Regolazione punto iniziale di rallentamento in chiusura del motore M1
- F 39 - Regolazione punto iniziale di accostamento in apertura del motore M1
- F 40 - Regolazione punto iniziale di accostamento in chiusura del motore M1
- F 41 - Regolazione punto iniziale di rallentamento in apertura del motore M2
- F 42 - Regolazione punto iniziale di rallentamento in chiusura del motore M2
- F 43 - Regolazione punto iniziale di accostamento in apertura del motore M2
- F 44 - Regolazione punto iniziale di accostamento in chiusura del motore M2
- F 45 - Regolazione punto di ulteriore rallentamento in chiusura (solo per motori Myto e Stylo RME con braccio dritto)
- F 46 - Impostazione numero dei motori
- F 50 - Salvataggio dati nella memory roll
- F 51 - Lettura dati dalla memory roll
- U 1 - Tipo di comando da associare all'utente mediante comando radio
- U 2 - Cancellazione singolo utente
- U 3 - Cancellazione totale utenti
- A 1 - Impostazione tipo motoriduttore
- A 2 - Test motori
- A 3 - Taratura corsa
- A 4 - Reset parametri
- H 1 - Versione software

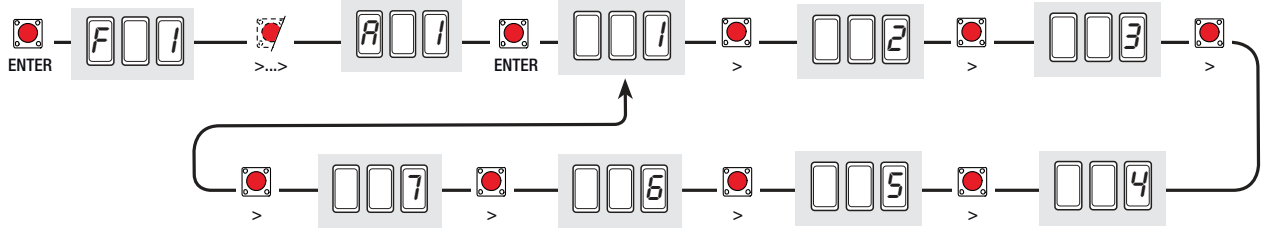
IMPORTANTE! prima di impostare le funzioni, definire i motoriduttori presenti nell'impianto (A 1 - Tipo motore), verificare il corretto senso di marcia dei motoriduttori (A 2 - Test motori) ed eseguire la taratura della corsa (A 3 - Taratura corsa)

Nota: confermare con il tasto ENTER dopo aver scelto il valore per ogni funzione.

Menu test motori e taratura

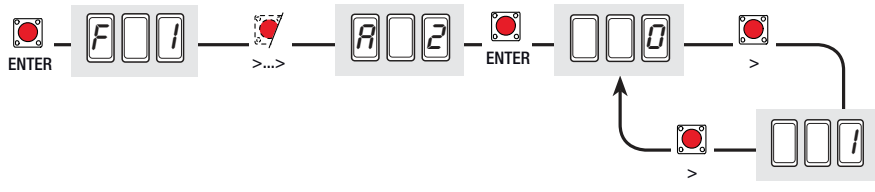
A 1 (Tipo motore) : impostazione del tipo di motoriduttore a battente presente nell'impianto.

- 1 = Stylo ME con braccio snodato; 2 = Stylo ME con braccio dritto; 3 = Myto;
- 4 = Frog-J; 5 = Amico;
- 6 = Stylo RME con braccio snodato; 7 = Stylo RME con braccio dritto;



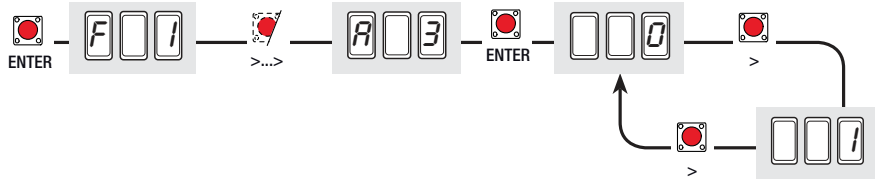
A 2 (Test motori) : attivazione del test per verificare il corretto senso di rotazione dei motoriduttori (vedi paragrafo "test motori").

- 0 = Disattivata; 1 = Attivata.



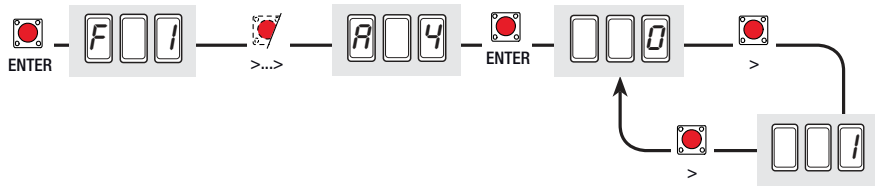
A 3 (Taratura corsa) : operazione di taratura automatica della corsa su entrambi i motoriduttori (vedi paragrafo "taratura corsa").

- 0 = Disattivata; 1 = Attivata.



A 4 (Reset parametri) : operazione di ripristino dei dati (impostazioni di default) e cancellazione della taratura corsa.

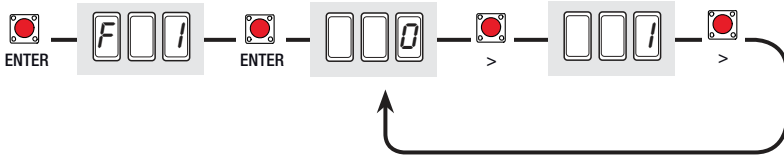
- 0 = Disattivata; 1 = Attivata.



Menu funzioni

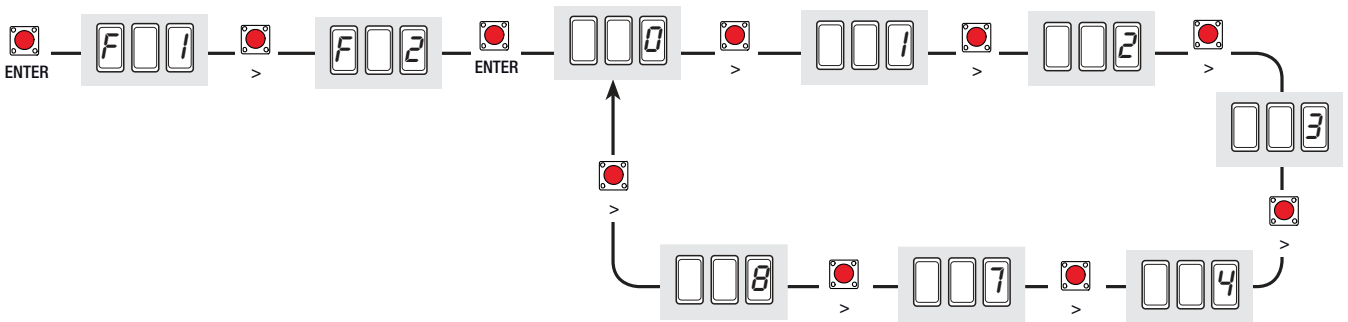
F 1 (Stop Totale) : ingresso N.C.: arresto del cancello con conseguente esclusione dell'eventuale ciclo di chiusura automatica; per riprendere il movimento bisogna agire sulla pulsantiera o sul trasmettitore. Inserire dispositivo di sicurezza su [1-2]; se non utilizzato, selezionare la funzione "0".

0 = Disattivata; 1 = Attivata (di default).



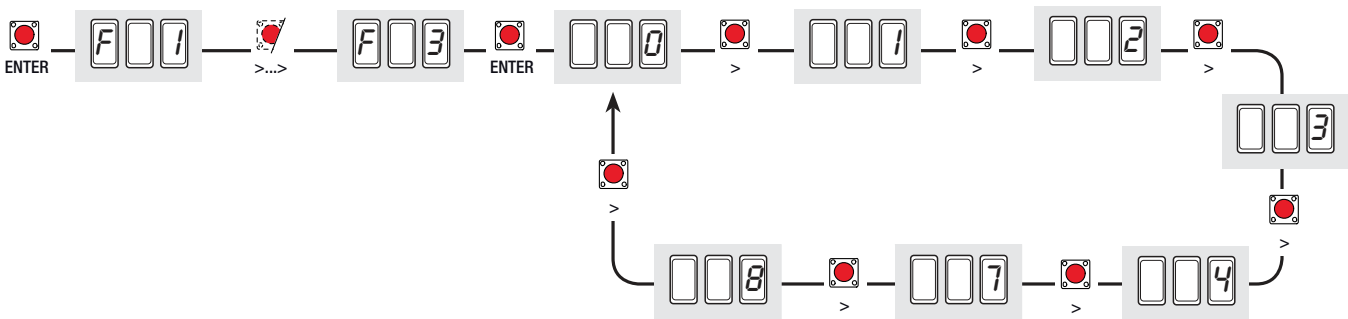
F 2 (Ingresso CX) : ingresso contatto di sicurezza N.C. con possibilità di associare le seguenti funzioni: C1 (riapertura in fase di chiusura), C2 (richiusura in fase di apertura), C3 (stop parziale), C4 (attesa ostacolo), C7 (riapertura in fase di chiusura, per bordi sensibili), C8 (richiusura in fase di apertura, per bordi sensibili) o disattivato, vedi dispositivi di sicurezza su collegamenti elettrici.

0 = Disattivata (di default); 1 = C1; 2 = C2; 3 = C3; 4 = C4; 7 = C7; 8 = C8.



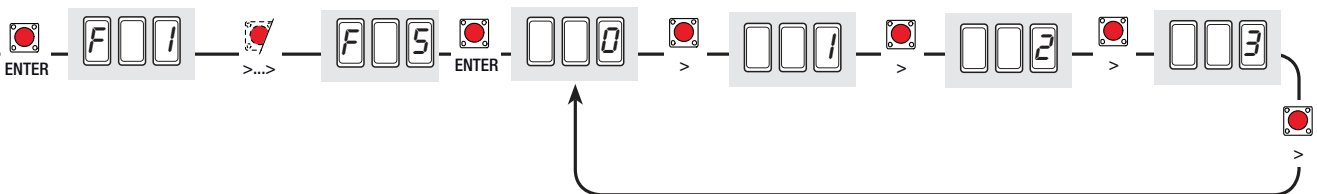
F 3 (Ingresso CY) : ingresso contatto di sicurezza N.C. con possibilità di associare le seguenti funzioni: C1 (riapertura in fase di chiusura), C2 (richiusura in fase di apertura), C3 (stop parziale), C4 (attesa ostacolo), C7 (riapertura in fase di chiusura, per bordi sensibili), C8 (richiusura in fase di apertura, per bordi sensibili) o disattivato, vedi dispositivi di sicurezza su collegamenti elettrici.

0 = Disattivata (di default); 1 = C1; 2 = C2; 3 = C3; 4 = C4; 7 = C7; 8 = C8.



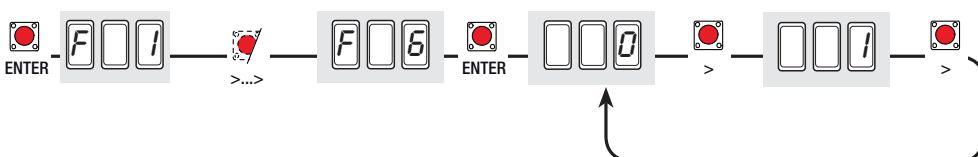
F 5 (Test sicurezza) : consente alla scheda di verificare l'efficienza dei dispositivi di sicurezza (fotocellule) dopo ogni comando di apertura o di chiusura.

0 = Disattivata (di default); 1 = CX; 2 = CY; 3 = CX+CY



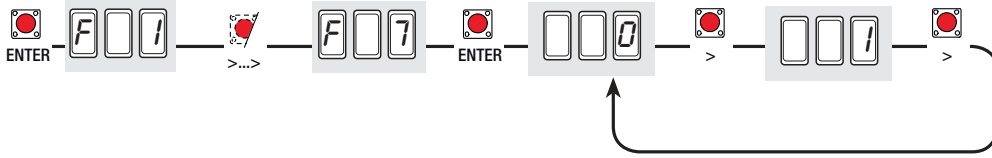
F 6 (Azione mantenuta) : il cancello funziona tenendo premuto il pulsante (un pulsante 2-3 per l'apertura, un pulsante 2-4 per la chiusura). Esclude tutti gli altri dispositivi di comando compreso il comando radio.

0 = Disattivata (di default); 1 = Attivato.



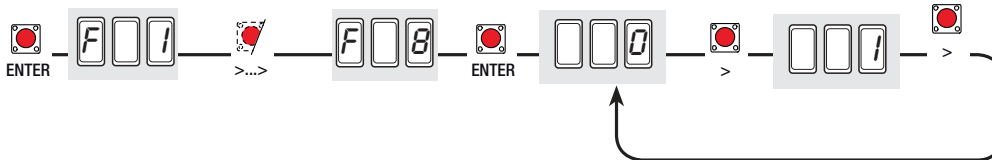
F 7 (Comando 2-7) : impostazione del contatto su 2-7 in passo-passo (apre-chiude) o sequenziale (apre-stop-chiude-stop).

0 = passo-passo (di default); 1 = sequenziale.



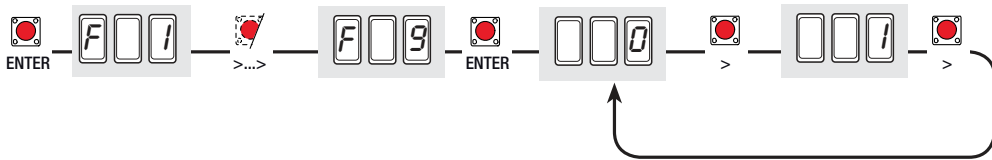
F 8 (Comando 2-3P) : impostazione del contatto su 2-3P in apertura pedonale (apertura totale della seconda anta) o parziale (apertura parziale della seconda anta a seconda dell'impostazione sulla percentuale tra 10 e 80 della corsa, funzione "F 36").

0 = apertura pedonale (di default); 1 = apertura parziale.



F 9 (Rilevazione ostacolo) : a motore fermo (cancello chiuso, aperto o dopo un comando di stop totale), impedisce qualsiasi movimento se i dispositivi (es. fotocellule) rilevano un ostacolo.

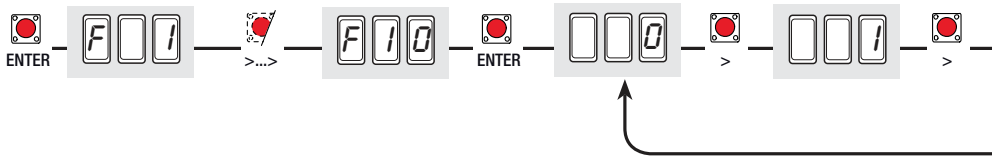
0 = Disattivata (di default); 1 = Attivata.



F 10 (Lampadina spia apre) : lampadina collegata su 10-5, segnala lo stato del cancello.

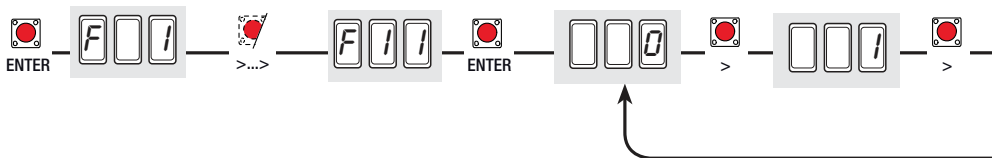
0 = cancello aperto e in movimento, rimane accesa (di default)

1 = - cancello in fase di apertura, lampeggia con intermittenza ogni mezzo secondo;
 - cancello in fase di chiusura, lampeggia con intermittenza ogni secondo;
 - cancello aperto, rimane accesa;
 - cancello chiuso, rimane spenta.



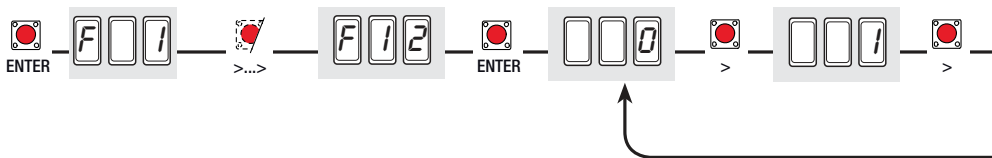
F 11 (Esclusione Encoder) : esclude la gestione dei rallentamenti, la rilevazione degli ostacoli e la sensibilità.

0 = Encoder attivato (di default); 1 = Encoder disattivato.

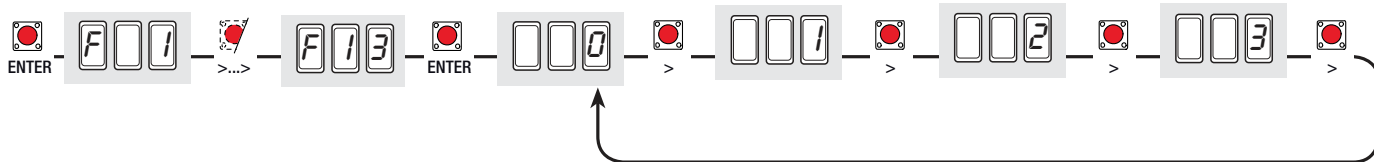


F 12 (Partenza rallentata) : a ogni comando di apertura o chiusura, le ante partono lentamente per alcuni secondi.

0 = Disattivata (di default); 1 = Attivata.

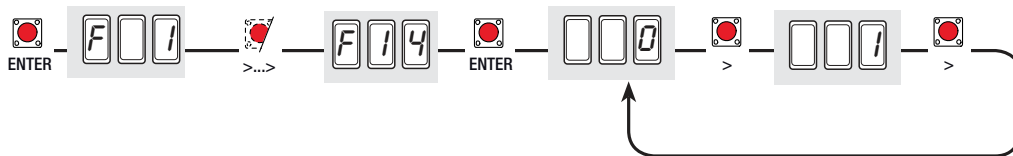


F 13 (Spinta in chiusura) : a finecorsa in chiusura, i motoriduttori eseguono una breve spinta in battuta delle ante.
 0 = Disattivata (di default); 1 = Spinta minima; 2 = Spinta media; 3 = Spinta massima.



F 14 (Tipo di sensore) : impostazione del tipo di sensore per il comando dell'automazione mediante transponder (TSP00) o Lettore tessere magnetiche (LT001) con scheda di codifica R700 oppure con tastiera S7000 con scheda di codifica R800.

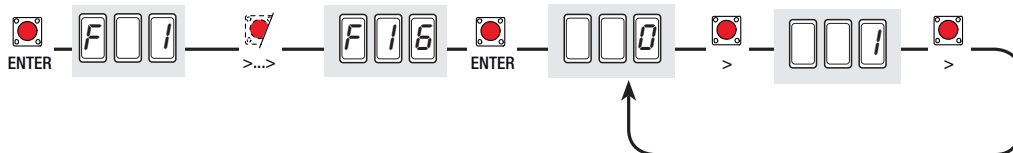
0 = TAG; 1 = S7000 (di default).



F 16 (Colpo d'ariete) : prima di ogni manovra di apertura e chiusura, le ante premono in battuta per qualche secondo per facilitare lo sgancio dell'elettroserratura (per la regolazione del tempo, vedi funzione "F26").

Nota: questa funzione è visibile solo per motoriduttori serie Myto, Frog-J, Stylo-RME e Amico.

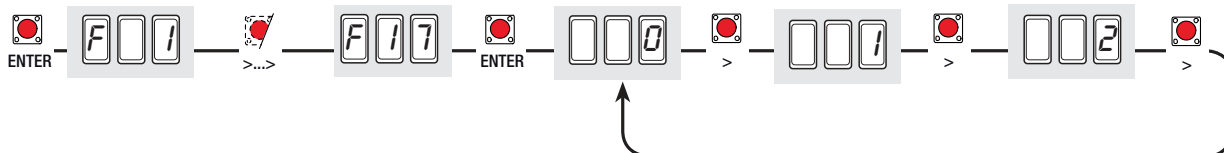
0 = Disattivata (di default); 1 = Attivata.



F 17 (Serratura) : sblocco dell'elettroserratura in battuta di chiusura e di apertura (per la regolazione del tempo, vedi funzione "F27").

Nota: questa funzione è visibile solo per motoriduttori serie Myto, Frog-J, Stylo-RME e Amico.

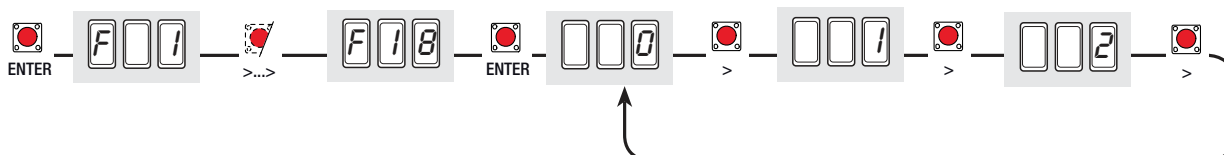
0 = con comando di apertura (di default); 1 = con comando di chiusura; 2 = con entrambi i comandi.



F 18 (Lampada 10-E) : uscita sul contatto 10-E per lampada con funzione di:

- lampeggiatore di movimento, lampeggia durante le fasi di apertura e chiusura del cancello.
- lampada esterna liberamente posizionabile, per aumentare l'illuminazione nella zona di manovra, impostata come lampada di cortesia che rimane accesa per un tempo regolabile (vedi funzione "F25") oppure come lampada ciclo che rimane accesa dal momento in cui l'anta inizia l'apertura fino alla completa chiusura (compreso il tempo di chiusura automatica).

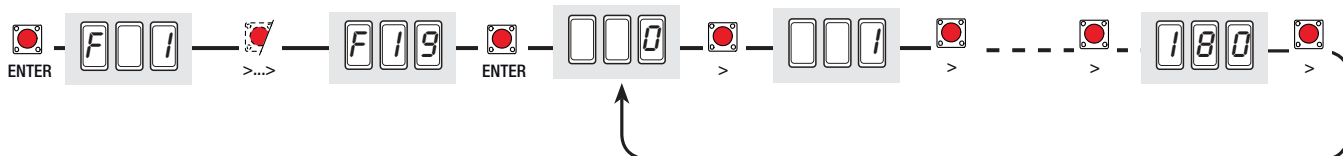
0 = Lampeggiatore (di default); 1 = Ciclo; 2 = Cortesia.



F 19 (Tempo chiusura automatica) : Il temporizzatore della chiusura automatica si attiva a finecorsa in apertura. Il tempo prefissato è regolabile, ed è comunque condizionato dall'eventuale intervento dei dispositivi di sicurezza e si disattiva dopo uno «stop» totale di sicurezza o in mancanza di energia elettrica.

Il tempo di attesa può essere disattivato o regolato da 1" a 180"

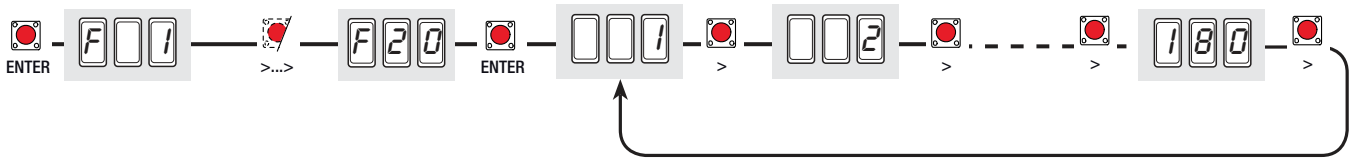
0 = Disattivata (di default); 1 = 1 secondo; 2 = 2 secondi; 180 = 180 secondi.



F 20 (Tempo chiusura automatica dopo apertura parziale o pedonale) : tempo di chiusura automatica dell'anta dopo un comando di apertura parziale o pedonale. Trascorso questo tempo, viene effettuata automaticamente una manovra di chiusura ed è comunque condizionato dall'eventuale intervento dei dispositivi di sicurezza e si disattiva dopo uno «stop» totale di sicurezza o in mancanza di energia elettrica. Il tempo di attesa può essere regolato da 1" a 180"

Nota: il tempo di chiusura automatica (vedi F 19) non deve essere disattivato.

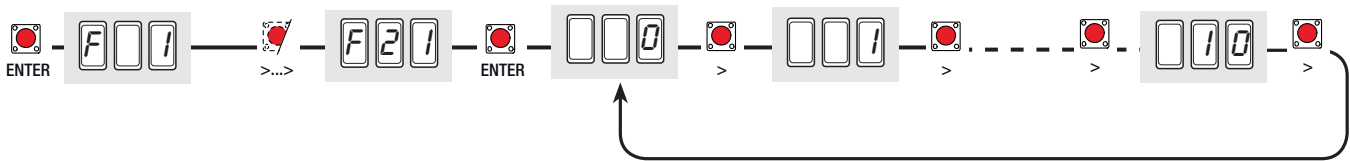
1 = 1 secondo; 2 = 2 secondi; 5 = 5 secondi (di default); 180 = 180 secondi.



F 21 (Tempo prelampeggio) : dopo un comando di apertura o di chiusura, il lampeggiatore collegato su (10-E), lampeggia per un tempo regolabile prima di iniziare la manovra.

Il tempo di prelampeggio può essere disattivato o regolato da 1" a 10"

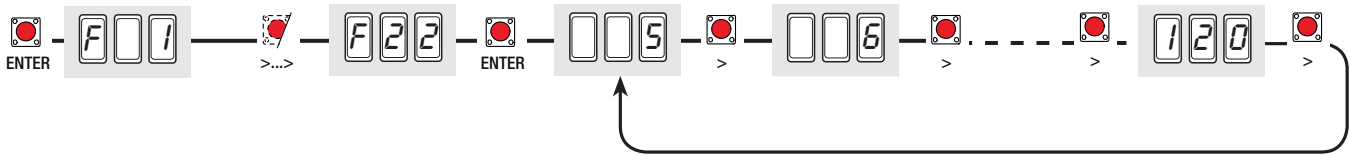
0 = Disattivata (di default); 1 = 1 secondo; 2 = 2 secondi; 10 = 10 secondi.



F 22 (Tempo lavoro) : tempo di funzionamento dei motori nella fase di apertura o chiusura.

Il tempo di lavoro può essere regolato da 5" a 120"

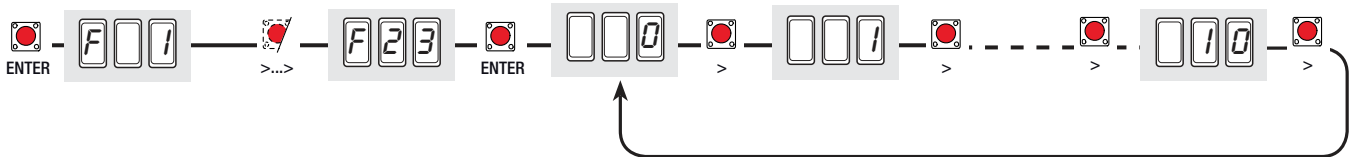
5 = 5 secondi; 120 = 120 secondi (di default).



F 23 (Tempo ritardo in apertura) : dopo un comando di apertura, l'anta del motoriduttore (M1) parte in ritardo rispetto al motoriduttore (M2) per un tempo regolabile.

Il tempo di ritardo può essere disattivato o regolato da 1" a 10"

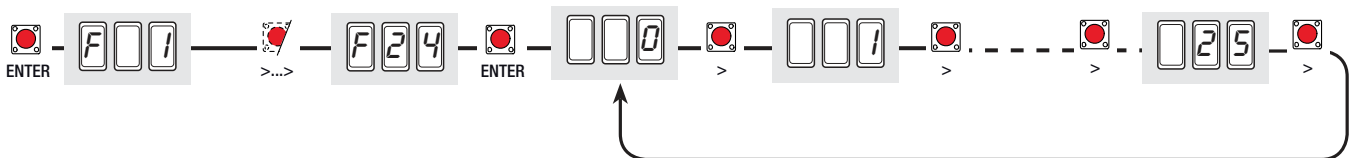
0 = Disattivata (di default); 1 = 1 secondo; 2 = 2 secondi 10 = 10 secondi.



F 24 (Tempo ritardo in chiusura) : dopo un comando di chiusura o dopo una chiusura automatica, l'anta del motoriduttore (M2) parte in ritardo rispetto al motoriduttore (M1) per un tempo regolabile.

Il tempo di ritardo può essere disattivato o regolato da 1" a 25"

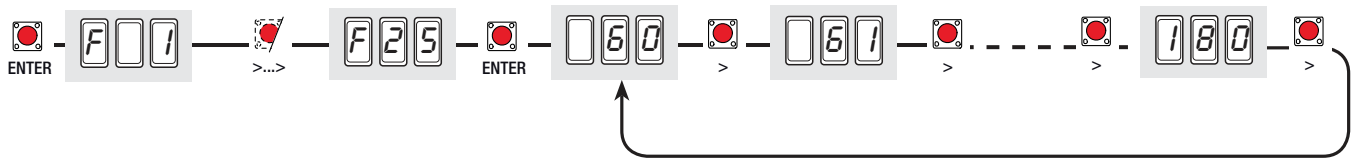
0 = Disattivata (di default); 1 = 1 secondo; 2 = 2 secondi 25 = 25 secondi.



F 25 (Tempo lampada di cortesia) : lampada supplementare collegata su (10-E), rimane accesa per un tempo necessario durante le manovre di apertura/chiusura del cancello.

Il tempo può essere regolato da 60" a 180"

60 = 60 secondi (di default); 61 = 61 secondi; 180 = 180 secondi.

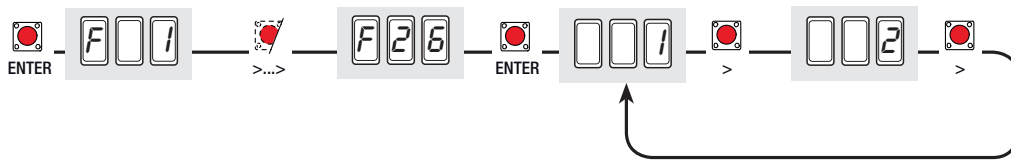


F 26 (Tempo colpo d'ariete) : tempo di spinta del motoriduttore in battuta di chiusura e apertura dopo ogni comando.

Il tempo può essere regolato da 1" a 2".

Nota: questa funzione compare solo per motoriduttori serie Myto, Frog-J, Stylo-RME e Amico.

1 = 1 secondo (di default); 2 = 2 secondi.

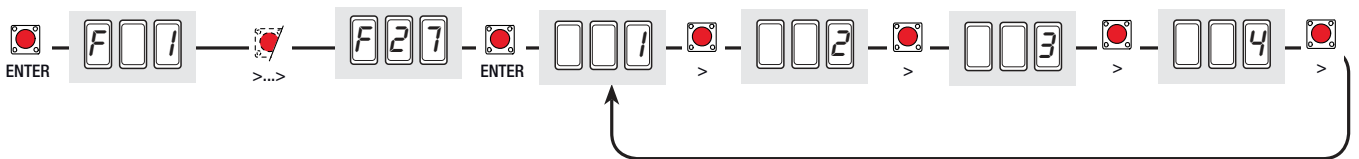


F 27 (Tempo serratura) : tempo di intervento per lo sblocco dell'elettroserratura a ogni comando di apertura o chiusura (vedi F 17).

Il tempo può essere regolato da 1" a 4".

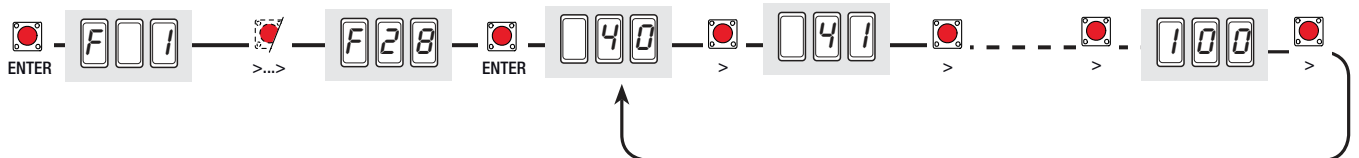
Nota: questa funzione compare solo per motoriduttori serie Myto, Frog-J, Stylo-RME e Amico.

1 = 1 secondo (di default); 4 = 4 secondi.



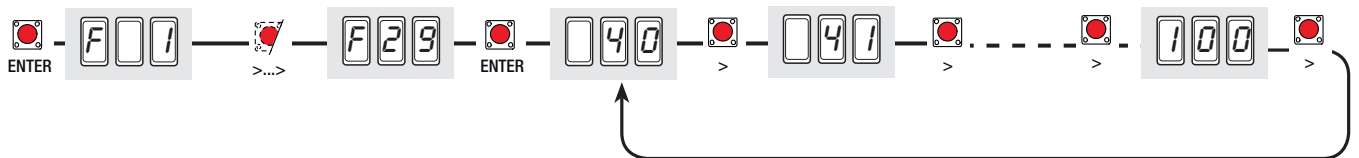
F 28 (Velocità manovra del motore M1) : impostazione della velocità durante le manovre del motore M1, calcolata in percentuale.

40 = 40% della velocità del motore (minima); 100 = 100% della velocità del motore (massima, di default).



F 29 (Velocità manovra del motore M2) : impostazione della velocità durante le manovre del motore M2, calcolata in percentuale.

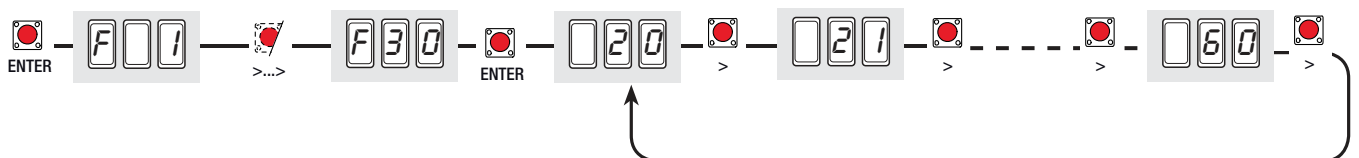
40 = 40% della velocità del motore (minima); 100 = 100% della velocità del motore (massima, di default).



F 30 (Velocità rallentamento del motore M1) : impostazione della velocità durante i rallentamenti del motore M1, calcolata in percentuale.

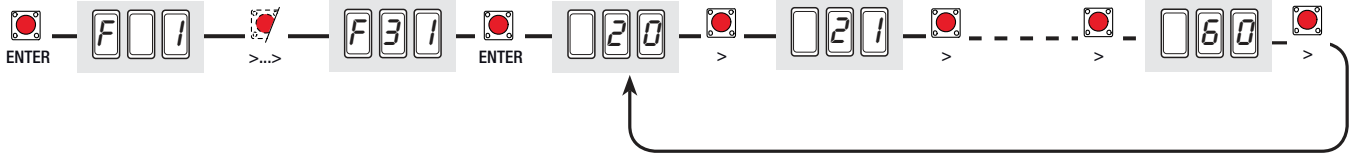
20 = 20% velocità di rallentamento del motore (minima); 50 = 50% velocità di rallentamento del motore (di default);

..... 60 = 60% velocità di rallentamento del motore (massima).



F 31 (Velocità rallentamento del motore M2) : impostazione della velocità durante i rallentamenti del motore M2, calcolata in percentuale.

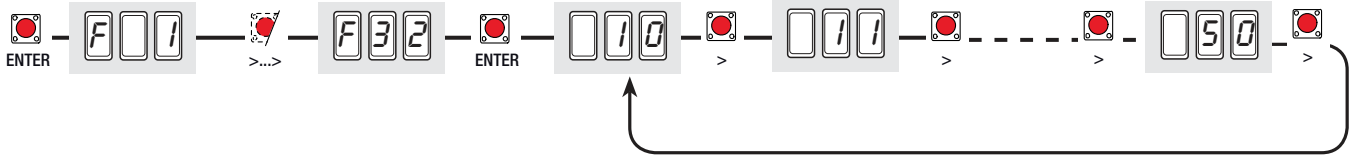
20 = 20% velocità di rallentamento del motore (minima); 50 = 50% velocità di rallentamento del motore (**di default**);.....
60 = 60% velocità di rallentamento del motore (massima).



F 32 (Ulteriore rallentamento in chiusura per motori M1+M2) : impostazione di un'ulteriore riduzione della velocità durante la fase di rallentamento in chiusura per i motori M1+M2 con braccio dritto; la velocità ridotta è calcolata in percentuale.

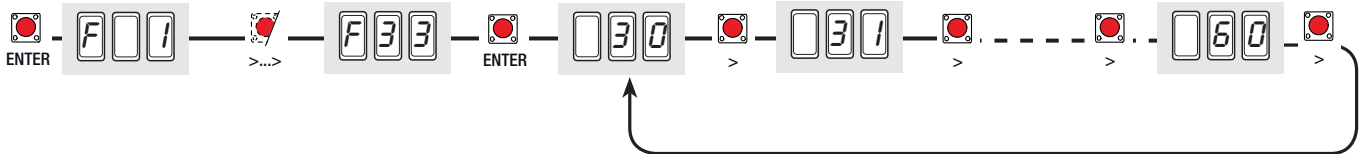
Nota: questa funzione è visibile solo per motoriduttori Myto e Stylo con braccio dritto.

10 = 10% velocità di rallentamento del motore (minima); 50 = 50% velocità di rallentamento del motore (**massima, di default**).



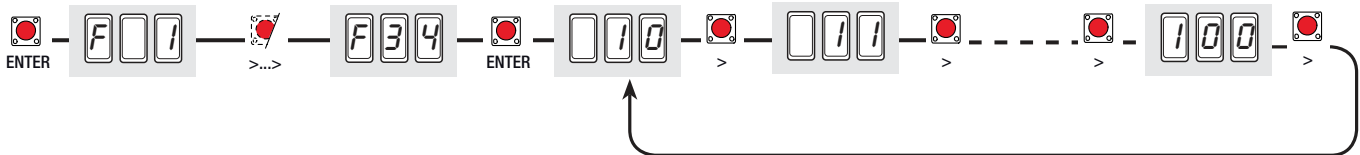
F 33 (Velocità taratura) : impostazione della velocità per la sola fase di taratura del cancello, calcolata in percentuale.

30 = 30% della velocità del motore; 50 = 50% della velocità del motore (**di default**); 60 = 60% della velocità del motore.



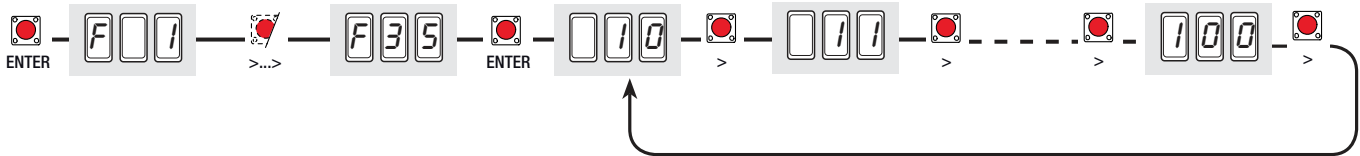
F 34 (Sensibilità corsa) : regola la sensibilità di rilevamento degli ostacoli durante la manovra.

10 = massima sensibilità; 100 = minima sensibilità (**di default**).



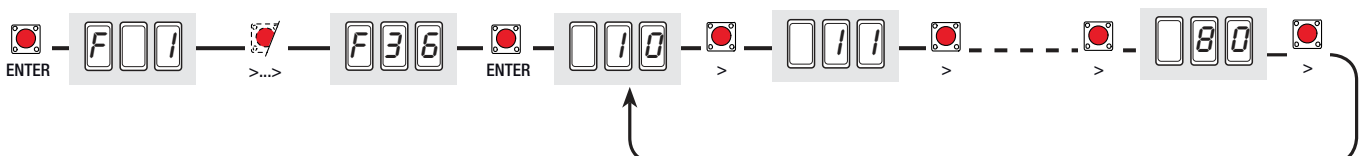
F 35 (Sensibilità rallentamenti) : regola la sensibilità di rilevamento degli ostacoli durante il rallentamento.

10 = massima sensibilità; 100 = minima sensibilità (**di default**).



F 36 (Regolazione apertura parziale) : regola l'apertura dell'anta del secondo motore (M2) in percentuale sulla corsa totale.

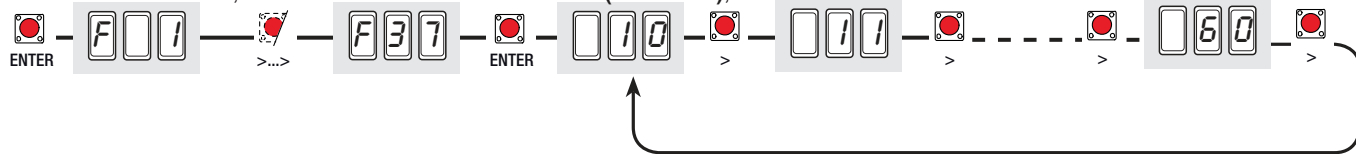
10 = 10% della corsa (**di default**); 80 = 80% della corsa.



F 37 (Punto rallentamento apertura del motore M1) : regola il punto di inizio del rallentamento del motore (M1) prima del finecorsa di apertura.

Il punto di inizio rallentamento è calcolato in percentuale sulla corsa completa dell'anta (vedi par. illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento)

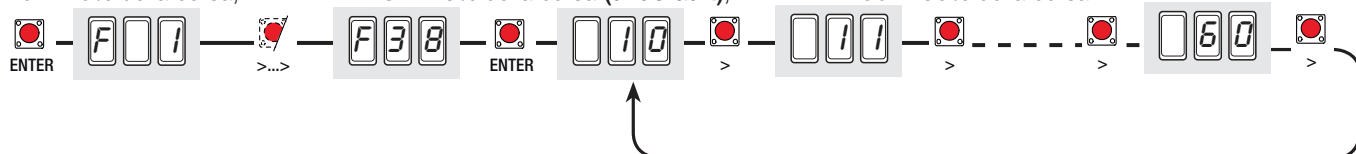
10 = 10% della corsa; 25 = 25% della corsa **(di default)**; 60 = 60% della corsa.



F 38 (Punto rallentamento chiusura del motore M1) : regola il punto di inizio del rallentamento del motore (M1) prima del finecorsa di chiusura.

Il punto di inizio rallentamento è calcolato in percentuale sulla corsa completa dell'anta (vedi par. illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento)

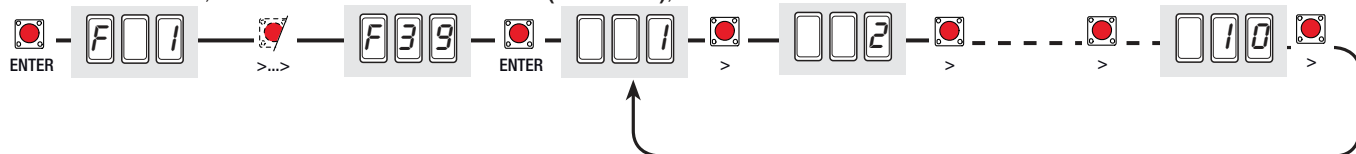
10 = 10% della corsa; 25 = 25% della corsa **(di default)**; 60 = 60% della corsa.



F 39 (Punto accostamento apertura del motore M1) : regola il punto di inizio dell'accostamento del motore (M1) prima del finecorsa di apertura.

Il punto di inizio accostamento è calcolato in percentuale sulla corsa completa dell'anta. (vedi par. illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento)

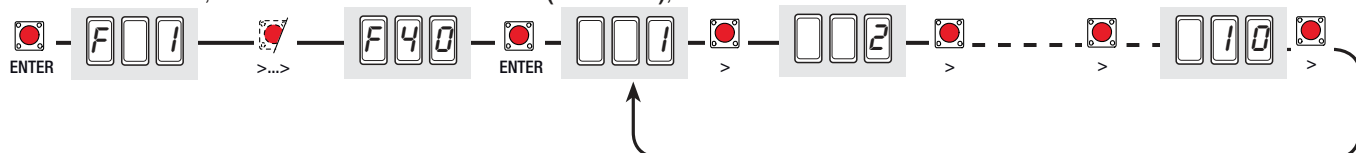
1 = 1% della corsa; 5 = 5% della corsa **(di default)**; 10 = 10% della corsa.



F 40 (Punto accostamento chiusura del motore M1) : regola il punto di inizio dell'accostamento del motore (M1) prima del finecorsa di chiusura.

Il punto di inizio accostamento è calcolato in percentuale sulla corsa completa dell'anta (vedi par. illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento)

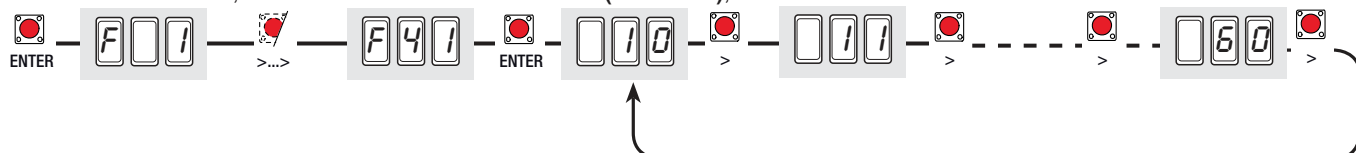
1 = 1% della corsa; 5 = 5% della corsa **(di default)**; 10 = 10% della corsa.



F 41 (Punto rallentamento apertura del motore M2) : regola il punto di inizio del rallentamento del motore (M2) prima del finecorsa di apertura.

Il punto di inizio rallentamento è calcolato in percentuale sulla corsa completa dell'anta (vedi par. illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento)

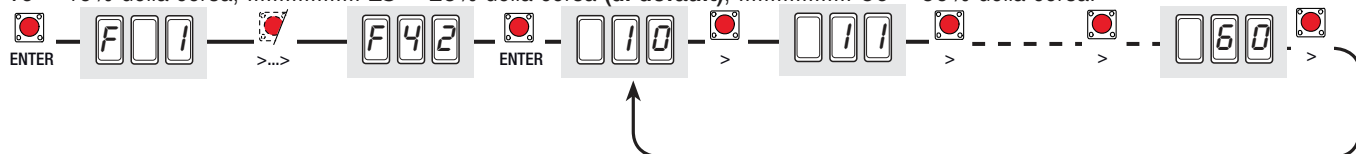
10 = 10% della corsa; 25 = 25% della corsa **(di default)**; 60 = 60% della corsa.



F 42 (Punto rallentamento chiusura del motore M2) : regola il punto di inizio del rallentamento del motore (M2) prima del finecorsa di chiusura.

Il punto di inizio rallentamento è calcolato in percentuale sulla corsa completa dell'anta. (vedi par. illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento)

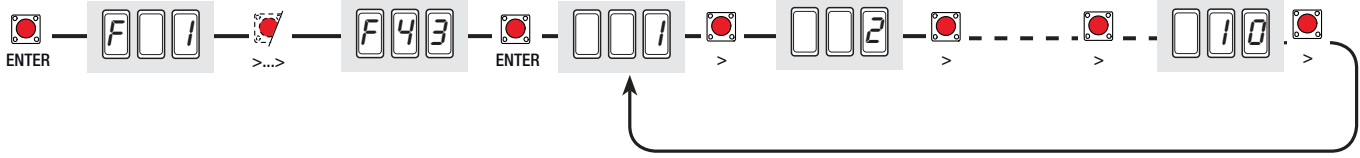
10 = 10% della corsa; 25 = 25% della corsa **(di default)**; 60 = 60% della corsa.



F 43 (Punto accostamento apertura del motore M2) : regola il punto di inizio dell'accostamento del motore (M2) prima del finecorsa di apertura.

Il punto di inizio accostamento è calcolato in percentuale sulla corsa completa dell'anta (vedi par. illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento)

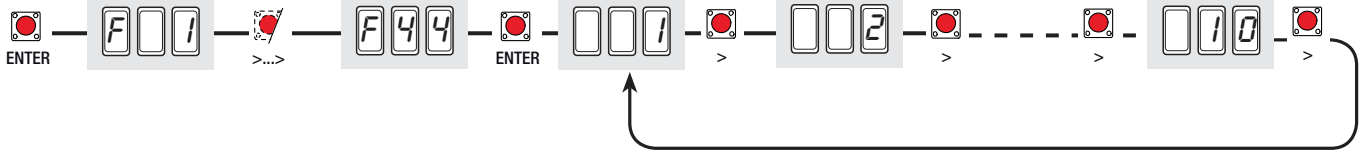
1 = 1% della corsa; 5 = 5% della corsa (di default); 10 = 10% della corsa.



F 44 (Punto accostamento chiusura del motore M2) : regola il punto di inizio dell'accostamento del motore (M2) prima del finecorsa di chiusura.

Il punto di inizio accostamento è calcolato in percentuale sulla corsa completa dell'anta. (vedi par. illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento)

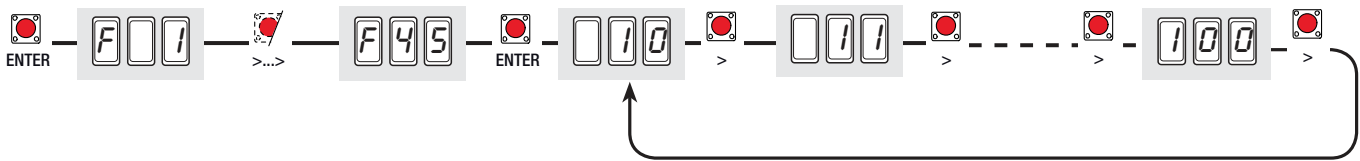
1 = 1% della corsa; 5 = 5% della corsa (di default); 10 = 10% della corsa.



F 45 (Punto di ulteriore rallentamento in chiusura) : regola il punto di inizio dell'ulteriore rallentamento in chiusura, calcolata in percentuale sul rallentamento.

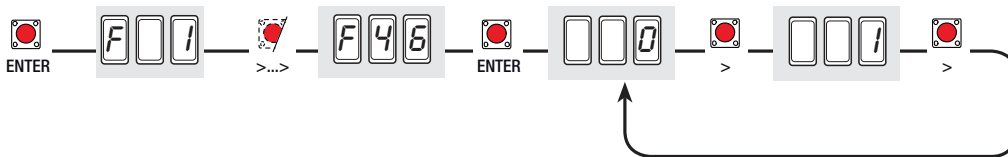
Nota: questa funzione è visibile solo per motoriduttori Myto e Stylo con braccio dritto.

10 = 10% della corsa di rallentamento; 50 = della corsa di rallentamento (di default); 100 = 100% della corsa di rallentamento.



F 46 (Numero motori) : impostazione del numero di motori collegati al quadro comando.

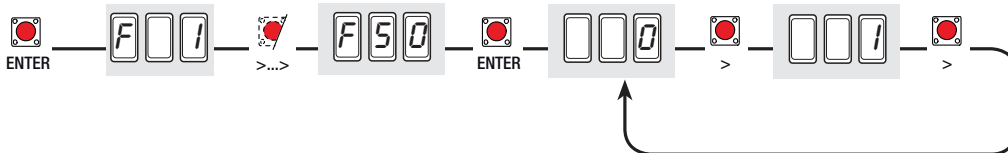
0 = Abilitazione di entrambi i motori (M1+M2) (di default); 1 = Abilitazione di un solo motore (M2)



F 50 (Salvataggio dati) : salva gli utenti e tutte le impostazioni nella memory roll.

Nota: questa funzione compare solo se la memory roll è inserita sulla scheda madre.

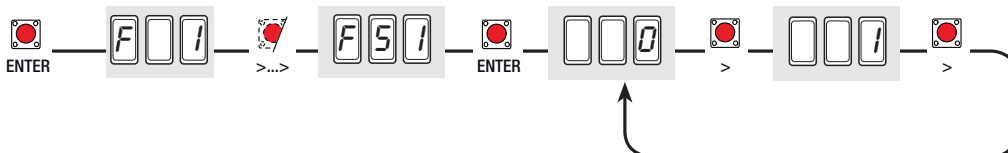
0 = Disattivata; 1 = Attivata



F 51 (Lettura dati) : carica i dati della memory roll nella scheda madre.

Nota: questa funzione compare solo se la memory roll è inserita sulla scheda madre.

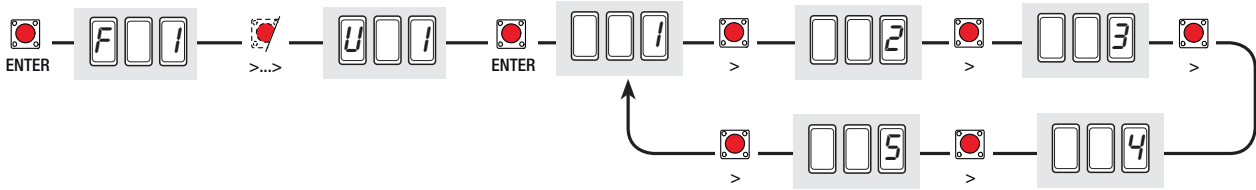
0 = Disattivata; 1 = Attivata.



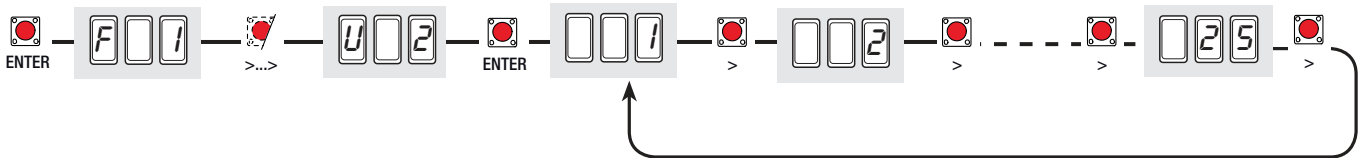
Menu utenti

U 1 (Inserimento utente con comando associato) : inserimento utente (max. 25 utenti) associato ad un comando mediante trasmettitore o altro dispositivo (vedi paragrafo inserimento utente con comando associato).

1 = comando passo-passo (apre-chiude); 2 = comando sequenziale (apre-stop-chiude-stop); 3 = comando solo apre; 4 = comando pedonale/parziale (vedi funzione "F8"); 5 = uscita contatto B1-B2.

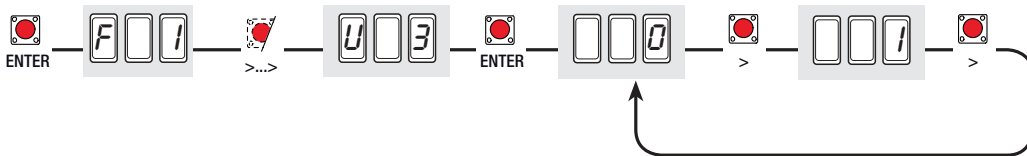


U 2 (Cancellazione utente) : cancellazione di un singolo utente (vedi paragrafo cancellazione di un singolo utente)



U 3 (Cancellazione utenti) : cancellazione di tutti gli utenti memorizzati. Confermare la cancellazione con il tasto Enter.

0 = Disattivato; 1 = Cancellazione di tutti gli utenti



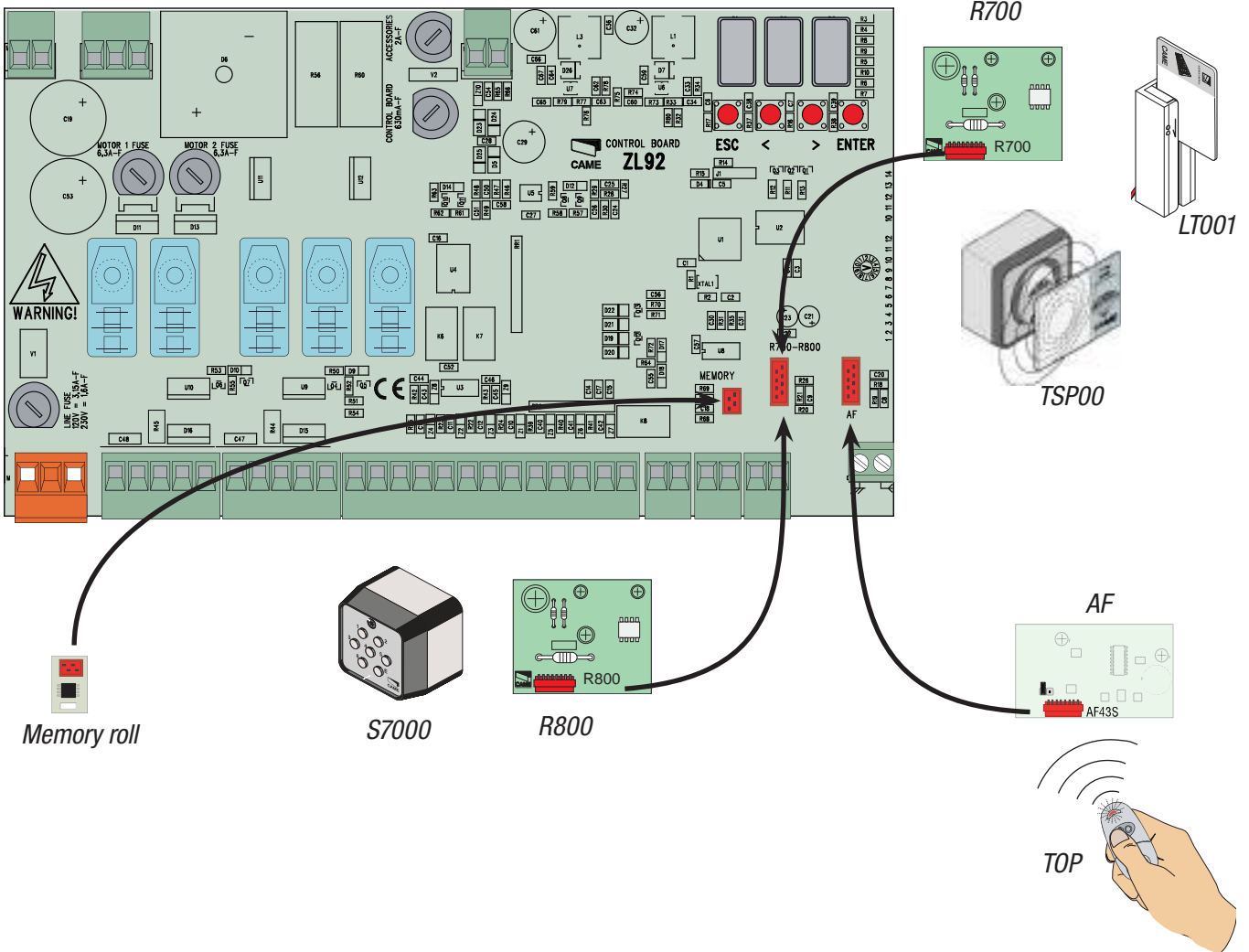
Menu info

H 1 (Versione) : visualizza la versione del software.

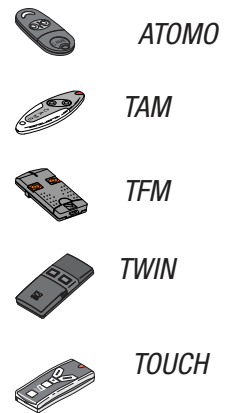


Schede di codifica

Per inserire, modificare e rimuovere gli utenti o comandare l'automazione mediante comando radio, inserire la scheda AF43S. Se si utilizza il transponder o il lettore di tessere, inserire la scheda R700 o, in alternativa, la scheda R800 per il selettore a tastiera. Inserire la memory roll per salvare e caricare gli utenti registrati in un'altra scheda.

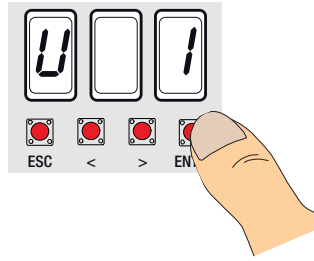


Frequenza/MHz	Scheda	Trasmittitore
FM 26.995	AF130	TFM
FM 30.900	AF150	TFM
AM 26.995	AF26	TOP
AM 30.900	AF30	TOP
AM 433.92	AF43S	TAM / TOP ATOMO / TWIN
AM 433.92	AF43TW	TWIN
AM 40.685	AF40	TOUCH
AM 868.35	AF868	TOP

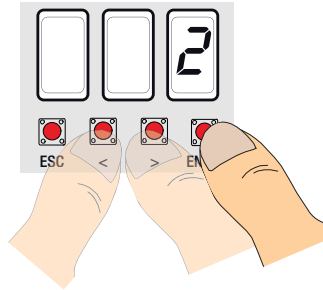


N.B.: prima di procedere, togliere la scheda memory roll.

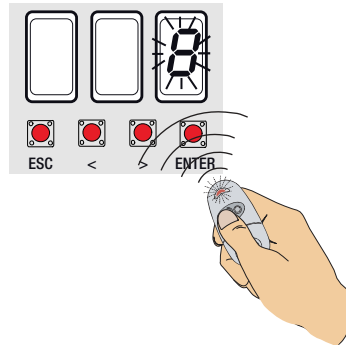
1) Selezionare "U 1".
Premere ENTER per confermare.



2) Scegliere il comando (1=passo-passo, 2=sequenziale, 3=apre, 4=apertura pedonale/parziale, 5=uscita contatto B1-B2) da associare all'utente mediante i tasti contrassegnati con le frecce. Premere ENTER per confermare...



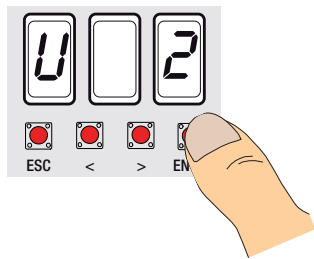
3) ... lampeggerà per alcuni secondi un numero disponibile da 1 a 25, questo numero verrà assegnato all'utente dopo aver inviato il codice con il trasmettitore o da altro dispositivo di comando.



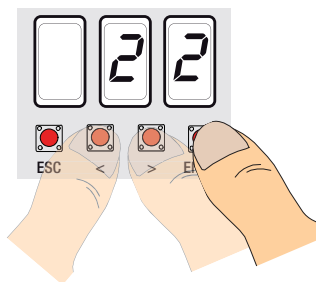
Utente	Comando associato
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Cancellazione di un singolo utente

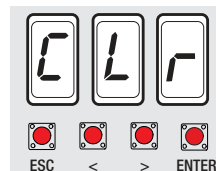
1) Selezionare "U 2".
Premere ENTER per confermare.



2) Scegliere il numero dell'utente da cancellare mediante i tasti contrassegnati con le frecce. Premere ENTER per confermare...

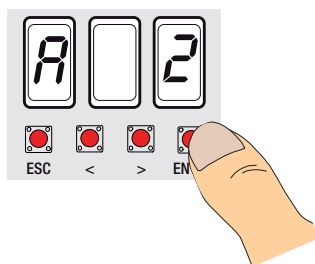


3) ... verrà visualizzata la scritta "CLr" a confermare la cancellazione.

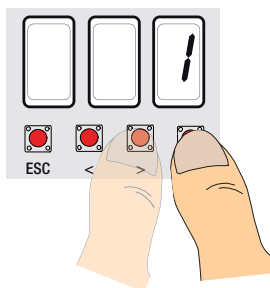


Test motori

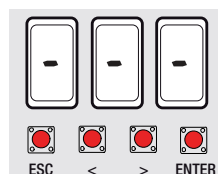
- 1) Selezionare "A 2".
Premere ENTER per confermare.



- 2) Selezionare 1 per attivare il test.
Premere ENTER per confermare...

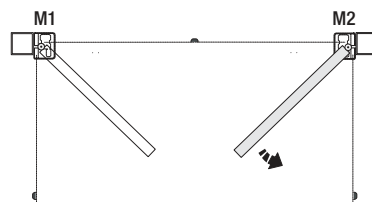
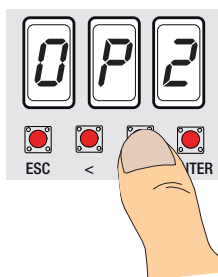


- 3) ... verrà visualizzata la dicitura "---" in attesa del comando ...



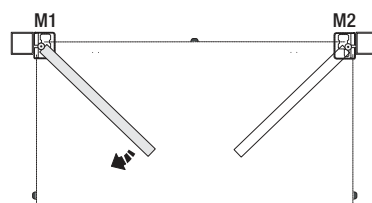
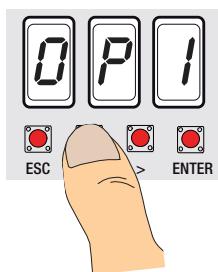
- 4) Tenere premuto il tasto indicato con la freccia ">" e verificare che l'anta del secondo motoriduttore (M2) esegua una manovra di apertura.

Nota: se l'anta compie una manovra di chiusura, invertire le fasi del motore (M2 con N2).



- 5) Eseguire la stessa procedura con il tasto indicato con la freccia "<" per verificare l'anta del primo motoriduttore (M1).

Nota: se l'anta compie una manovra di chiusura, invertire le fasi del motore (M1 con N1).

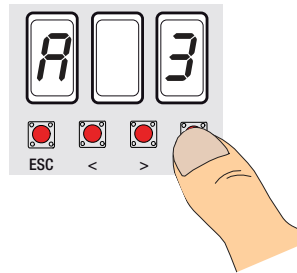


Taratura corsa

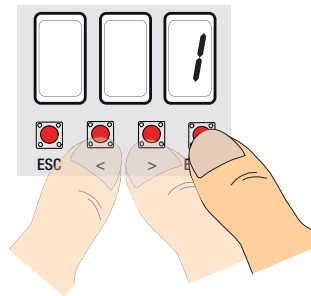
N.B.: prima di effettuare la taratura della corsa, controllare che l'area di manovra sia libera da qualsiasi ostacolo e verificare la presenza di una battuta d'arresto meccanico in apertura e una in chiusura.

Importante! Durante la taratura, tutti dispositivi di sicurezza saranno disabilitati fino al termine della taratura escluso quello per lo "stop totale".

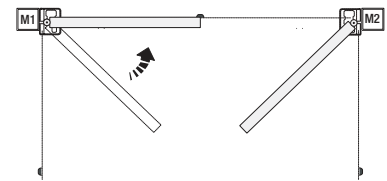
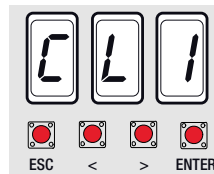
- 1) Selezionare "A 3".
Premere ENTER per confermare.



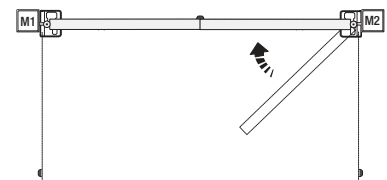
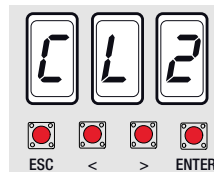
- 2) Selezionare 1 e premere ENTER per confermare l'operazione di taratura automatica della corsa...



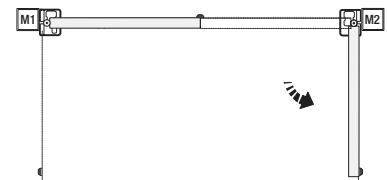
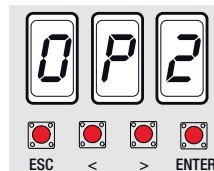
- 3) L'anta del primo motore eseguirà una manovra di chiusura fino alla battuta d'arresto...



- 4) ...di seguito, l'anta del secondo motore eseguirà la stessa manovra...



- 5) ...successivamente l'anta del secondo motore, eseguirà una manovra di apertura fino alla battuta d'arresto...



- 6) ...dopodichè, l'anta del primo motore eseguirà la stessa manovra.

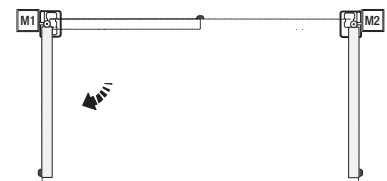
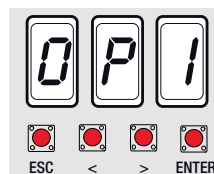
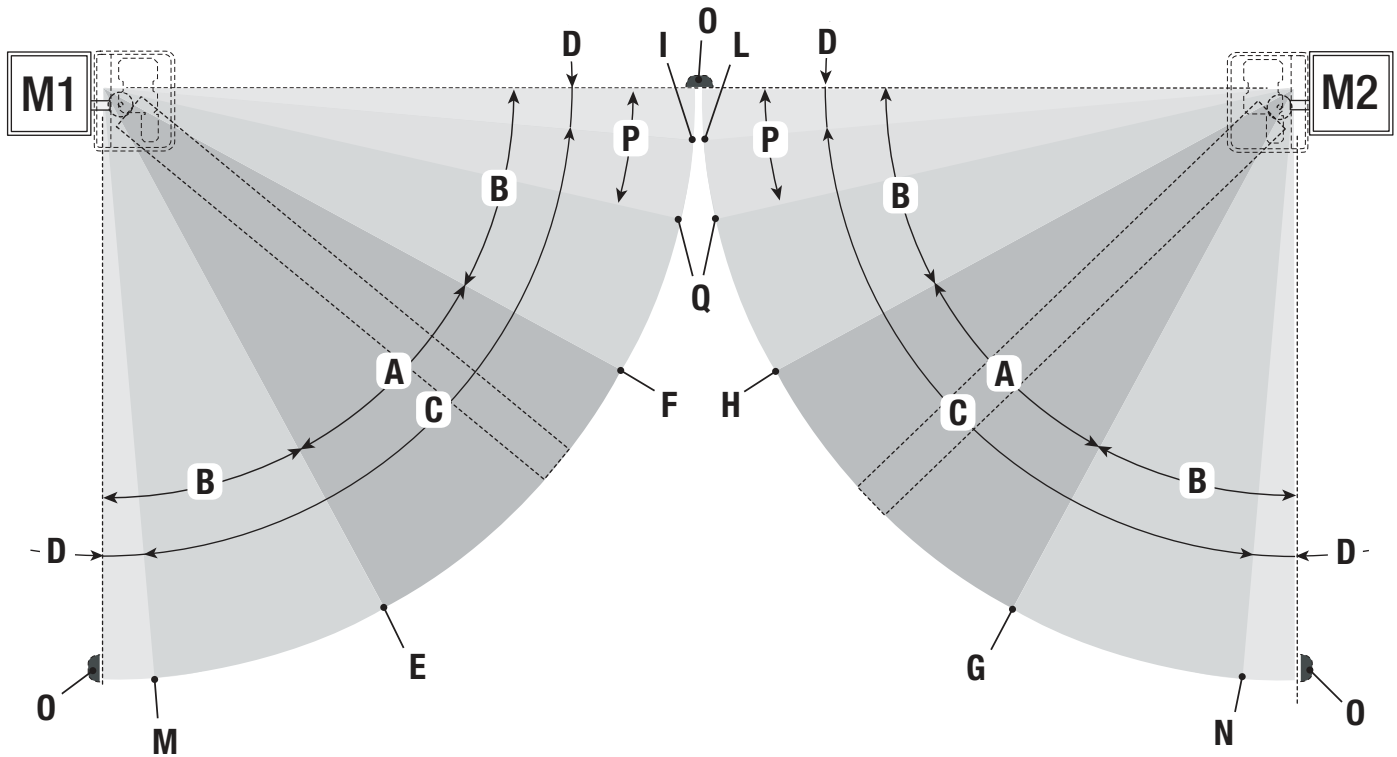


Illustrazione delle aree e punti di rallentamento e di accostamento

Nota: le aree della corsa e i punti di rallentamento e di accostamento sono testati secondo i parametri delle Norme Tecniche EN12445 e EN12453 per la compatibilità delle forze di impatto generate dall'anta in movimento.



A = Area di movimento a velocità normale

B* = Area di movimento a velocità rallentata

C = Zona di intervento dell'encoder con inversione del movimento

D = Zona di intervento dell'encoder con arresto del movimento

E = Punto di inizio rallentamento in apertura (M1 Rall. AP%)

F = Punto di inizio rallentamento in chiusura (M1 Rall. CH%)

G = Punto di inizio rallentamento in apertura (M2 Rall. AP%)

H = Punto di inizio rallentamento in chiusura (M2 Rall. CH%)

I** = Punto di inizio accostamento in chiusura (M1 Acc. CH%)

L** = Punto di inizio accostamento in chiusura (M2 Acc. CH%)

M** = Punto di inizio accostamento in apertura (M1 Acc. AP%)

N** = Punto di inizio accostamento in apertura (M2 Acc. AP%)

O = Battute di arresto

P = Area di movimento a velocità ulteriormente rallentata in chiusura, solo per motori con braccio dritto (Stylo e Myto)

Q = Punto di inizio ulteriore rallentamento in chiusura, solo per motori con braccio dritto (Stylo e Myto)


* Minimo 600 mm dalla battuta di arresto.

** Impostare la percentuale di accostamento dalla funzione "F39" - "F40" per il primo motore (M1) e "F41" - "F42" per il secondo motore (M2) in modo da ottenere una distanza inferiore di 50 mm dal punto di battuta d'arresto.

Messaggi di errori e avvisi

- “Er1”: taratura del motore M1 interrotta; verificare il corretto collegamento e funzionamento del motore M1.
 - “Er2”: taratura del motore M2 interrotta; verificare il corretto collegamento e funzionamento del motore M2.
 - “Er3”: encoder rotto; rivolgersi all’assistenza.
 - “Er4”: errore test servizi; verificare il corretto collegamento e funzionamento dei dispositivi di sicurezza.
 - “Er5”: tempo lavoro insufficiente; verificare l’impostazione del tempo impostato potrebbe essere insufficiente per completare il ciclo lavoro.
 - “Er6”: numero massimo di ostacoli rilevati.
 - “Er7”: surriscaldamento del trasformatore, al primo comando di apertura, le ante rimangono aperte.
 - “C0”: contatto 1-2 (stop) non utilizzato è non disattivato.
 - “C1/2/3/4/7/8”: contatti CX e/o CY non utilizzati è non disattivati.
- Led rosso lampeggia: scheda comando non ancora tarata per la corsa.

Dismissione e smaltimento

 CAME CANCELLI AUTOMATICI S.p.A. implementa all’interno dei propri stabilimenti un Sistema di Gestione Ambientale certificato e conforme alla norma UNI EN ISO 14001 a garanzia del rispetto e della tutela dell’ambiente. Vi chiediamo di continuare l’opera di tutela dell’ambiente, che CAME considera uno dei fondamentali di sviluppo delle proprie strategie operative e di mercato, semplicemente osservando brevi indicazioni in materia di smaltimento:

SMALTIMENTO DELL’IMBALLO

I componenti dell’imballo (cartone, plastiche etc.) sono assimilabili ai rifiuti solidi urbani e possono essere smaltiti senza alcuna difficoltà, semplicemente effettuando la raccolta differenziata per il riciclaggio.

Prima di procedere è sempre opportuno verificare le normative specifiche vigenti nel luogo d’installazione.

NON DISPERDERE NELL’AMBIENTE!

SMALTIMENTO DEL PRODOTTO

I nostri prodotti sono realizzati con materiali diversi. La maggior parte di essi (alluminio, plastica, ferro, cavi elettrici) è assimilabile ai rifiuti solidi e urbani. Possono essere riciclati attraverso la raccolta e lo smaltimento differenziato nei centri autorizzati.

Altri componenti (schede elettroniche, batterie dei radiocomandi etc.) possono invece contenere sostanze inquinanti.

Vanno quindi rimossi e consegnati a ditte autorizzate al recupero e allo smaltimento degli stessi.

Prima di procedere è sempre opportuno verificare le normative specifiche vigenti nel luogo di smaltimento.

NON DISPERDERE NELL’AMBIENTE!

Dichiarazione CE di conformità

Dichiarazione **CE** - Came Cancelli Automatici S.p.A. dichiara che questo prodotto è conforme ai requisiti essenziali e alle altre disposizioni pertinenti stabilite dalla direttiva 2006/95/CE e 2014/30/UE.

Su richiesta è disponibile la copia conforme all’originale della dichiarazione di conformità.



Italiano - Codice manuale: 319V21IT ver. 4 04/2017 © CAME cancelli automatici S.p.A.
I dati e le informazioni indicate in questo manuale sono da ritenersi suscettibili di modifica in qualsiasi momento e senza obbligo di preavviso da parte di CAME Cancelli Automatici S.p.A.

- IT** • Per ogni ulteriore informazione su azienda, prodotti e assistenza nella vostra lingua:
- EN** • For any further information on company, products and assistance in your language:
- FR** • Pour toute autre information sur la société, les produits et l'assistance dans votre langue :
 - DE** • Weitere Infos über Unternehmen, Produkte und Kundendienst bei:
- ES** • Por cualquier información sobre la empresa, los productos y asistencia en su idioma:
 - NL** • Voor meer informatie over het bedrijf, de producten en hulp in uw eigen taal:
- PT** • Para toda e qualquer informação acerca da empresa, de produtos e assistência técnica, em sua língua:
- PL** • Wszystkie inne informacje dotyczące firmy, produktów oraz usług i pomocy technicznej w Waszym języku znajdują się na stronie:
- RU** • Для получения дополнительной информации о компании, продукции и сервисной поддержке на вашем языке:
- HU** • A vállalatra, termékeire és a műszaki szervizre vonatkozó minden további információért az Ön nyelvén:
 - HR** • Za sve dodatne informacije o poduzeću, proizvodima i tehničkoj podršci:
- UK** • Для отримання будь-якої іншої інформації про компанію, продукцію та технічну підтримку:



www.came.com



CAMEGROUP

CAME Cancelli Automatici S.p.A.

Via Martiri Della Libertà, 15
31030 **Dosson Di Casier** (TV)

☎ (+39) 0422 4940

☎ (+39) 0422 4941

Assistenza Tecnica/Numero Verde 800 295830



CE

319V21EN

CONTROL PANEL
FOR 24 V GEARMOTORS



INSTALLATION MANUAL

ZL92



English

EN



WARNING!

Important instructions for the safety of people: READ CAREFULLY!



Foreword

• Use of the products must be restricted to its intended use (i.e. that for which it was expressly built for). Any other use is to be considered dangerous. Came Cancelli Automatici S.p.A. is not liable for any damage resulting from improper, wrongful or unreasonable use • Keep these warnings with the installation and use manuals issued with the automated system.

Before installing

(preliminary check: in case of a negative outcome, do not proceed before having complied with the safety obligations)

• Make sure that the parts you intend to automate are in good working order, and that they are properly balanced and aligned. Also, make sure that proper mechanical stops are already in place • If the operator will be installed at a height of less than 2.5 m from the ground or other access level, check whether you will need any protections and/or warnings • Any gate leaves, fitted with pedestrian entrances, onto which you will install an operator, must have a blocking mechanism when the gate is in motion • Make sure that the opening of the automated gate is not an entrapment hazard as regards any surrounding fixed parts • Do not mount the operator upside down or onto any elements that may fold under its weight. If needed, add suitable reinforcements at the points where it is secured • Do not install onto gates on either an upward or downward slope (i.e. that are not on flat, level ground) • Check that any lawn watering devices will not wet the gearmotor from the bottom up.

Installation

• Carefully section off the entire site to prevent unauthorised access, especially by minors and children • Be careful when handling operators that weigh more than 20 Kg (see installation manual). In such cases, employ proper weight handling safety equipment • All opening commands (e.g. buttons, key selectors, magnetic detectors, etc.) must be installed at least 1.85 m from the gate's area of operation perimeter - or where they cannot be reached from the outside of the gate. Also, the direct commands (e.g. push button, or proximity devices, etc.) must be installed at a height of at least 1.5 m and must not be accessible to the public • All 'maintained action' commands, must be placed where the moving gate leaves, transit areas and driveways are completely visible • If missing, apply a permanent label that shows the position of the release mechanism • Before delivering to the client, verify that the system is EN 12453 (impact test) standard compliant. Make sure that the operator has been properly adjusted and that the safety and protection devices, as well as the manual release

are working properly • Where necessary and in plain sight, apply the Warning Signs (e.g. gate plate).




Special instructions and advice for users

• Keep the gate's area of operation clean and clear of any obstacles. Trim any vegetation that may interfere with the photocells • Do not allow children to play with the fixed command devices, or in the gate's area of operation. Keep any remote control devices (i.e. transmitters) away from the children as well • Frequently check the system, to see whether any anomalies or signs of wear and tear appear on the moving parts, on the component parts, on the securing points, on the cables and any accessible connections. Keep any joints (i.e. hinges) lubricated and clean, and do the same where friction may occur (i.e. slide rails) • Perform functional tests on photocells and sensitive edges, every six months. Keep glass panels constantly clean (use a slightly water-moistened cloth; do not use solvents or any other chemical products) • If the system requires repairs or modifications, release the operator and do not use it until safety conditions have been restored • Cut off the power supply before releasing the operator for manual openings. See instructions • Users are FORBIDDEN to carry out ANY ACTIONS THAT THEY HAVE NOT BEEN EXPRESSLY ASKED TO DO OR SO INDICATED in the manuals. Any repairs, modifications to the settings and extraordinary maintenance MUST BE DONE BY THE TECHNICAL ASSISTANCE STAFF • On the periodic maintenance log, note down the checks you have done.

Special instructions and advice for all

• Avoid working near the hinges or moving mechanical parts • Stay clear of the gate's area of operation when in motion • Do not resist the direction of movement of the gate; this may present a safety hazard • At all times be extremely careful about dangerous points that must be indicated by proper pictograms and/or black and yellow stripes • When using a selector or command in 'maintained action' mode, keep checking that there are no people in the area of operation of the moving parts. Do this until you release the command • The gate may move at any time without warning • Always cut the power when cleaning performing maintenance.

Legend of symbols

-  This symbol shows which parts need to be read carefully.
-  This symbol shows which parts have to do with safety.
-  This symbol shows what to tell end users.

Intended use and limitations of use

Intended use

The ZL92 control panel is engineered to command 24 V DC operators for swing gates of the STYLO, MYTO, FROG-J and AMICO series.

 Any installation and use other than that explained in this manual are forbidden.

Limitations to use

Follow all cable distance and diameter instructions as shown in the table "Cable type and section"

The overall power of the motors must not exceed 300 W.

Description

Engineered and manufactured entirely by CAME Cancelli Automatici S.p.A..

The control panel is powered by 230 V AC, with 50 / 60 Hz frequency. The command devices and accessories work on 24 V. Warning! The accessories must not exceed 50 W overall.

The transformers are fitted with a protection that keep the gate leafs open even when overheating. The leafs are closed only after the temperature falls below overheating threshold.

All connections are protected by quick fuses, see table.

Functions on the input and output contacts, time adjustments and user management, are all handled via the display and managed by the software.

It is set up to fit the LB90 card which provides power to the electrical board via emergency batteries, which are in turn automatically triggered during power outages. When the line current returns, it recharges the batteries.

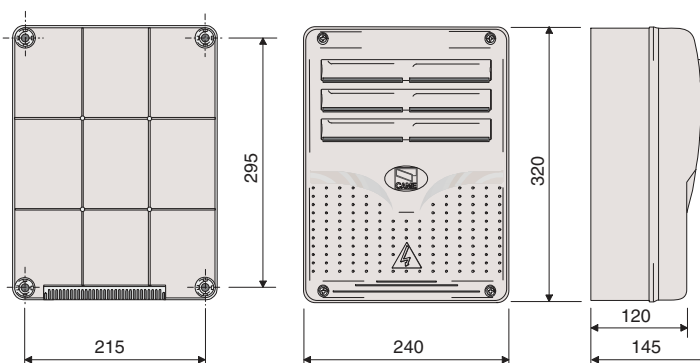
Technical data

TECHNICAL DATA	
Power supply	230 V - 50/60 Hz
Maximum rated power	300 W
Power draw when idle	110 mA
Maximum power for 24 V accessories	50 W
Insulation class of the circuits	II
Container material	ABS
Container protection rating	IP54
Working temperature	-20 / +55°C

FUSE TABLE	
to protect:	fuse rated to:
Electronic line card	3.15 A-F = 120 V 1.6 A-F = 230 V
24 V accessories	2°-F
Command device (control panel)	1 A-F
Motor 1 / Motor2	6.3 A = 250 V

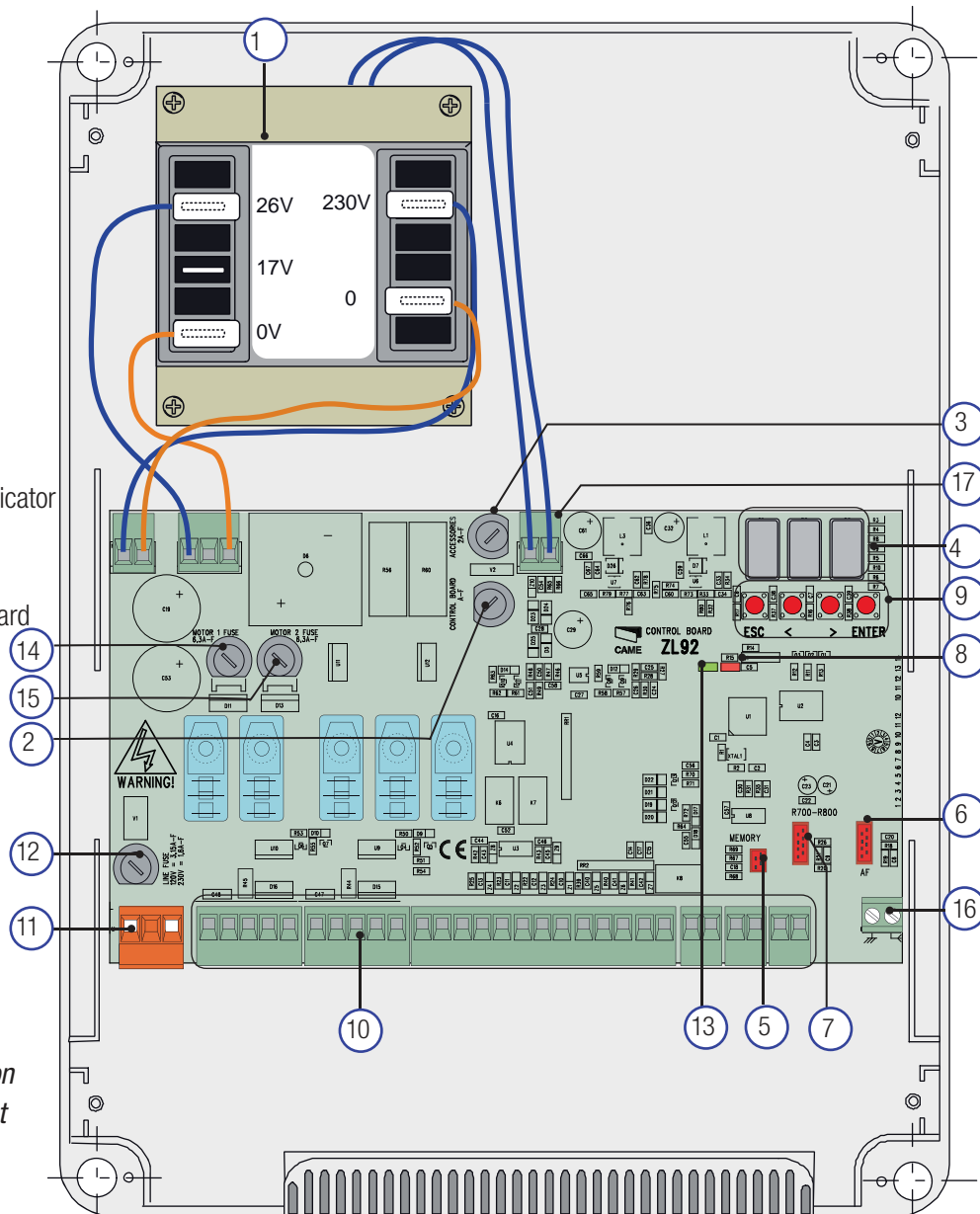
Dimensions

(mm)



Main component parts

- 1 -Transformer
- 2 -Card fuse
- 3 -Accessories fuse
- 4 -Display
- 5 -Memory roll card connector
- 6 -AF card connector
- 7 -R700 or R800 card connector
- 8 -Lack of calibration warning LED indicator
- 9 -Programming buttons
- 10 -Terminal boards
- 11 -230 V power terminal boards
- 12 -Line fuse
- 13 -Current on-line warning LED indicator
- 14 -Motor 1 fuse
- 15 -Motor 2 fuse
- 16 -Antenna connection terminal board
- 17 -Thermal terminal board




Warning! Before doing any work on the control panel, make sure to cut off the main current or disconnect the batteries.

Installation

Warning! Installation must be done by qualified, expert staff and in full compliance with current laws and regulations.

Preliminary checks

Warning! Before installing, do the following:

- Check that the control panel is anchored to a solid surface which is protected from possible impacts, and that the nuts, bolts, wall plugs, etc., are suitable for the job.
- Make sure you have a suitable omnipolar cut-off device with contacts more than 3 mm apart, and independent (sectioned off) power supply.
-  Make sure that any connections inside the box (that provide continuance to the protective circuit) are fitted with extra insulation as compared to the other conductive parts inside.
- Set up proper pipes and conduits for electrical cables to pass through, making sure these are protected from mechanical damage.

Tools and equipment

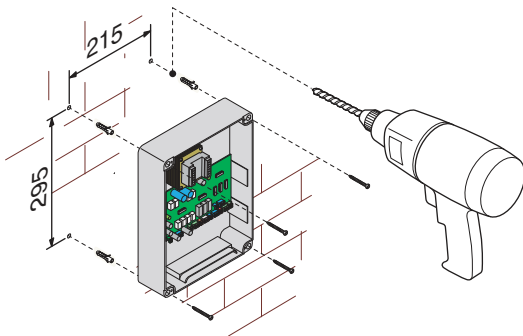
Make sure you have all of the tools and materials you will need to proceed with the installation in total safety, according to current rules and regulations.

Here are some examples.



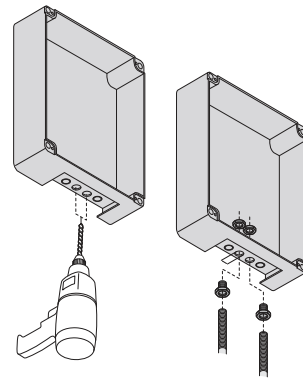
Anchoring and mounting the box

1) Secure the base of the panel to a protected area; we suggest using cross slot Phillips head bolts of max. 6 mm in diameter.

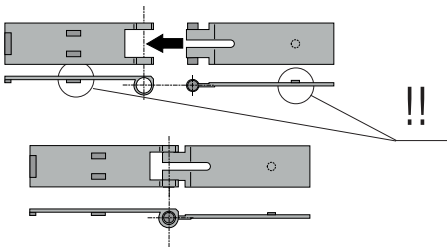


2) Perforate the pre-punched holes and insert the cable glands with the corrugated tubing for the electrical cables to travel through.

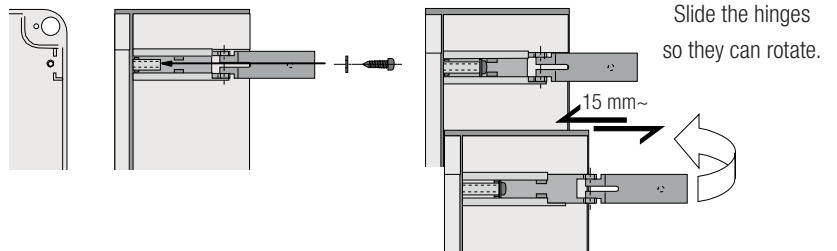
N.B.: diameter of the pre-punched holes: 20 mm.



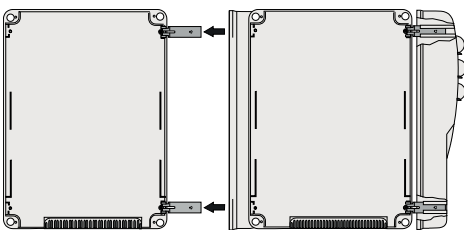
3) Assemble the pressure hinges.



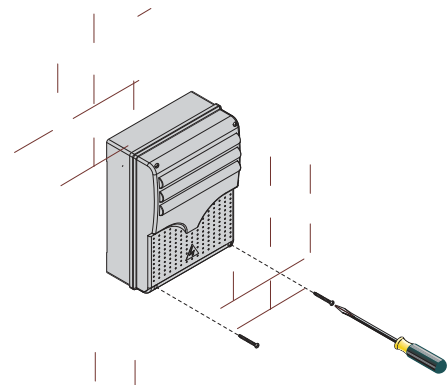
4) Insert the hinges into the box (either on the right or left side, as you prefer) and secure them using the supplied nuts and bolts.



5) Snap the hinge covers into place.



6) After any calibrations and adjustments, secure the cover using the supplied screws.



Electrical connections

Cable types and sections

Connections	Type of cable	Length of cable 1 < 10 m	Length of cable 10 < 20 m	Length of cable 20 < 30 m
Control panel power supply	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3G x 1,5 mm ²	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Power supply to motor* with encoder		3G x 1,5 mm ²	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Power supply to motor** with encoder		4G x 1,5 mm ²	4G x 1,5 mm ²	4G x 2,5 mm ²
Flashing light		2 x 1,5 mm ²	2 x 1,5 mm ²	2 x 1,5 mm ²
Photocell transmitters		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²
Photocell receivers		4 x 0,5 mm ²	4 x 0,5 mm ²	4 x 0,5 mm ²
Power supply to accessories		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 1 mm ²
Command and safety devices		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²
Antenna connection	RG58	Maximum 10 m		

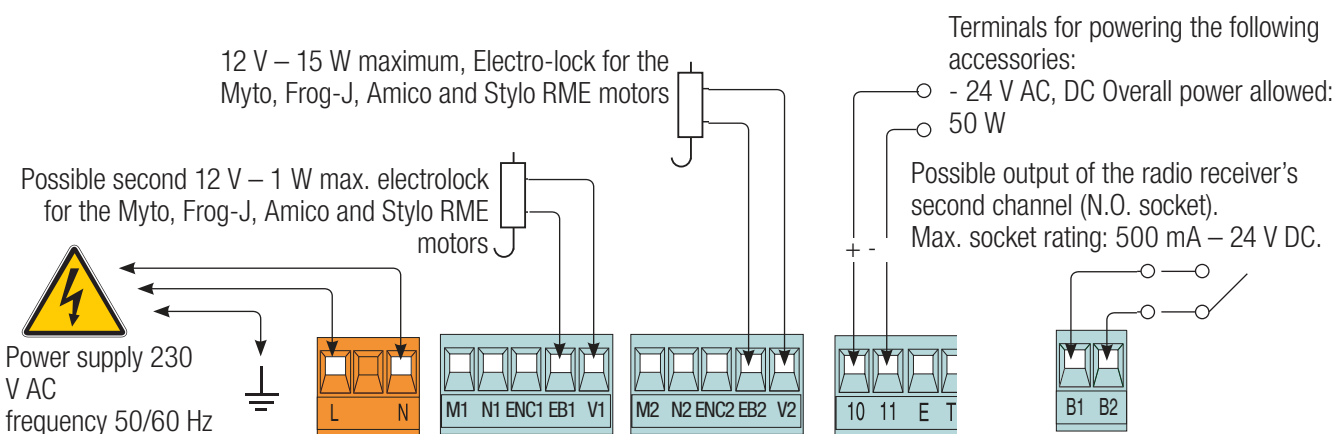
* MYTO ME - FROG J - AMICO - STYLO RME / ** STYLO ME

N.B.: If the cable length differs from that specified in the table, then you must determine the proper cable diameter based on the actual power draw from the connected devices and according to the CEI EN 60204-1 standards.

For connections that require several, sequential loads, the sizes given on the table must be re-evaluated based on actual power draw and distances.

When connecting products that are not specified in this manual, please follow the documentation provided with said products.

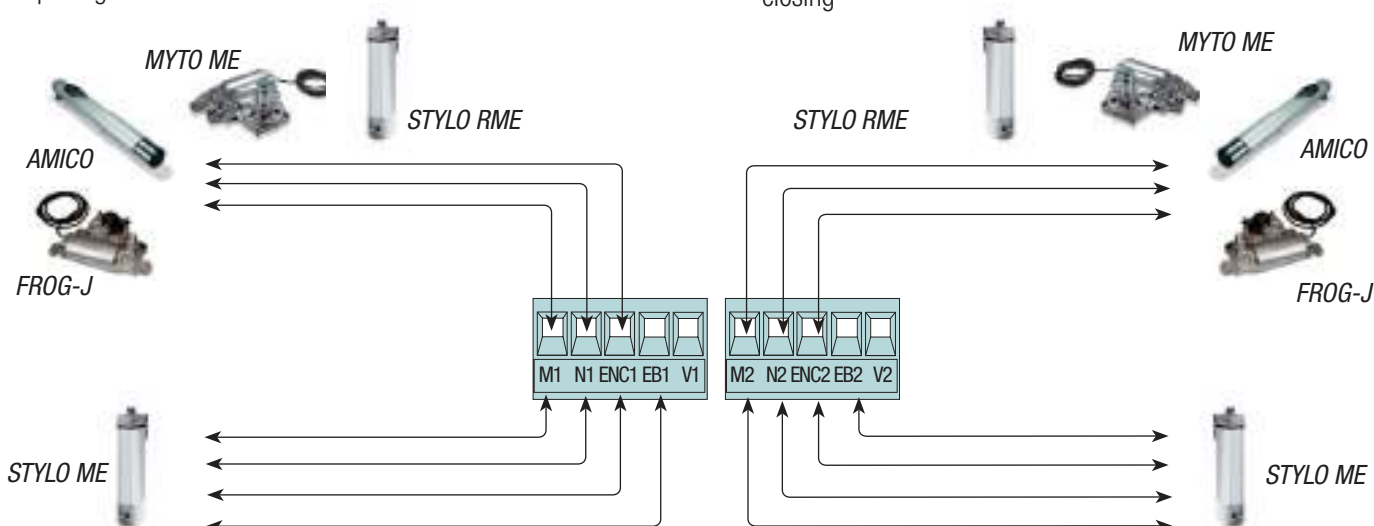
Power source and accessories



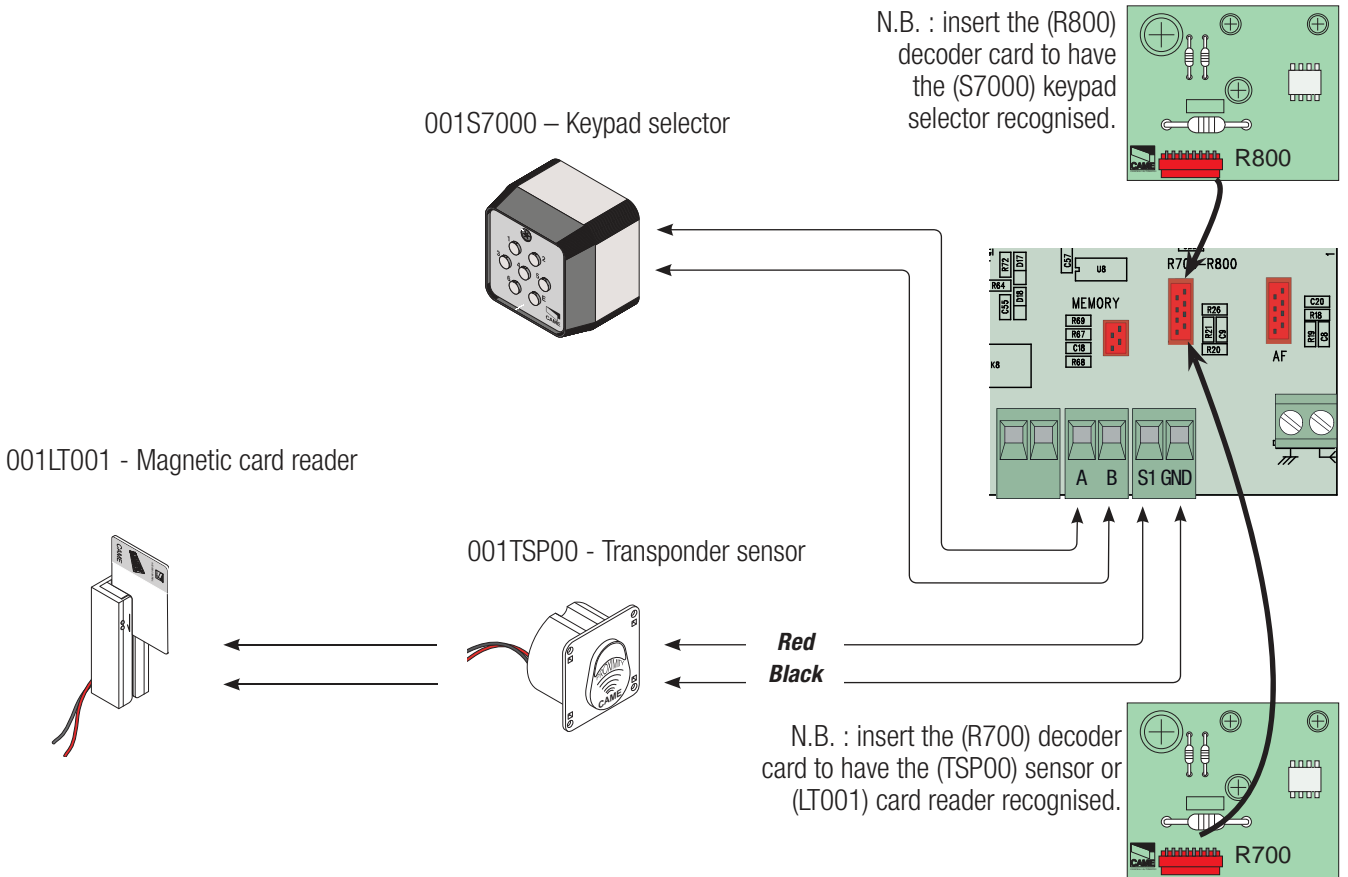
Gearmotor

M1 – 24 V DC gearmotor featuring delayed action on opening

M2 - 24V DC gearmotor featuring delayed action on closing



P.7 - Manual code: 319V21EN Vers. 3 04/2017 © CAME cancelli automatici S.p.A. - The data and information in this manual are subject to change at any time without prior notice required by CAME Cancelli Automatici S.p.A.



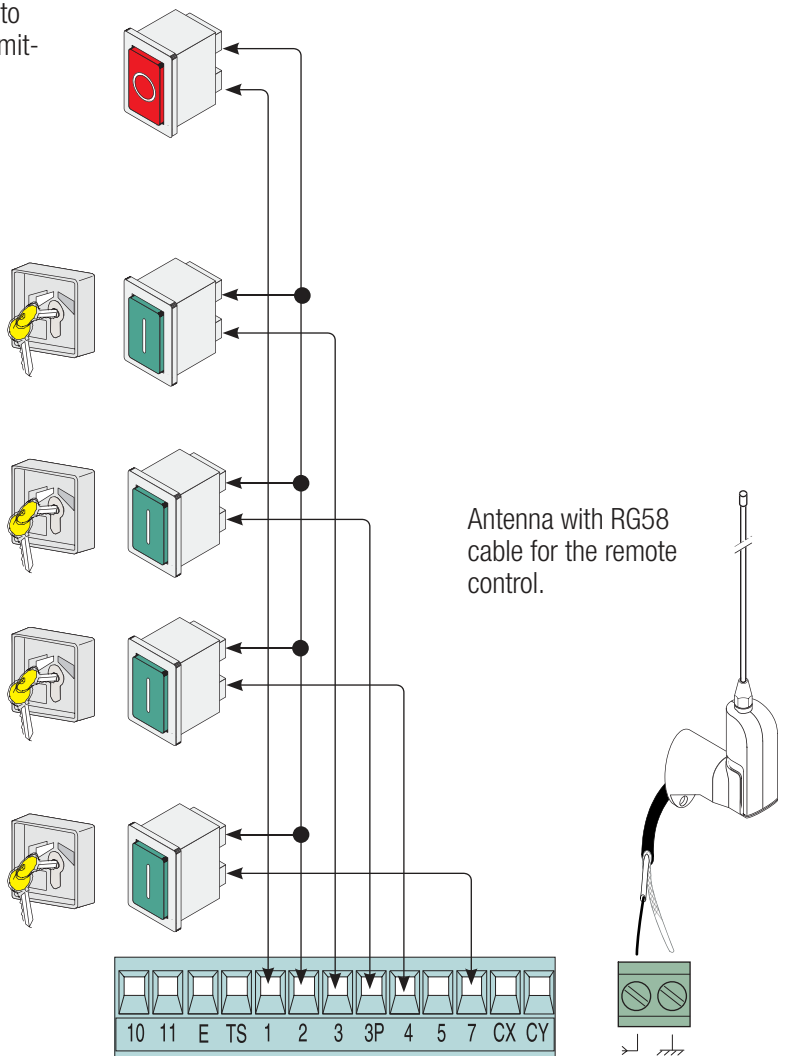
Stop button (N.C. contact) - Button to stop gate while excluding the automatic closing cycle. For movement to resume you must press the command button or transmitter button.
 N.B.: if the contact is unused, select "0" = (Disabled) from the F1 functions menu.

Key selector and/or opening button (N.O. contact) - Gate opening command.

Key selector and/or partial opening button (N.O. contact) - Partial gate opening for pedestrian access.

Key selector and/or closing button (N.O. contact) - Gate closing command.

Key selector and/or commands button (N.O. contact) - Commands for opening and closing the gate – pressing the button or turning the key-switch, inverts the gate's movement or stops it depending on how it is set on the 2-7 command in the "FUNCTIONS" menu.



Warning devices

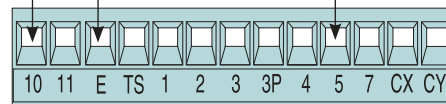


Flashing light (socket rating: 24 V DC - 25 W max.) – It flashes during opening and closing phases of leaf.



Courtesy or cycle light (contact rated up to: 24V – 25 W max.) – auxiliary connection of an outdoor lamp that can be freely positioned, for additional lighting of the driveway.
 Cycle light: It stays on from the moment the gate begins opening until it is fully closed (including the automatic closing time).
 Courtesy light: Stays on for a fixed time period (see function “F25”).

Open gate indicator-light (Socket rating: 24 V – 3 W max.). It turns on when the gate is open. It turns off when the gate is closed (see function “F10”).

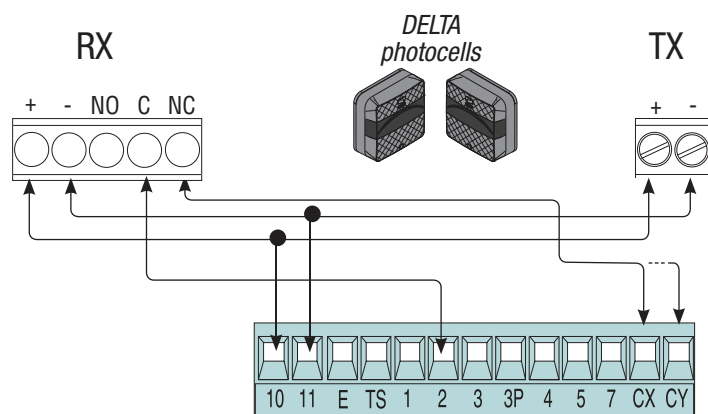
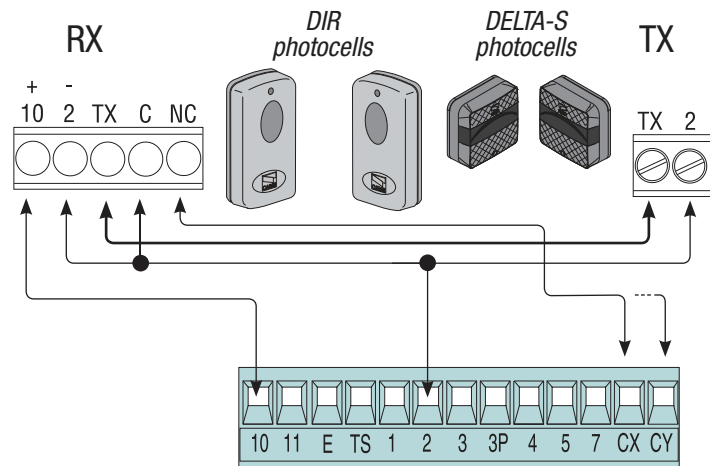


Safety devices

Configure either (N.C.) contacts CX or CY , input for EN 12978 compliant safety devices such as photocells. See CX (F2 Function) or CY(F3 Function) input functions in:

- C1 «re-open during closing phase», when the gate leaf is closing, opening the contact triggers the inversion of the direction of movement until the gate leaf is fully open.
- C2 «re-close during opening phase», when the gate leaf is opening, if the contact is opened it triggers an inversion of the direction until gate leaf is fully closed;
- C3 «partial stop», halts moving gate leaves and causes them to automatically close (if this functions has been selected);
- C4 «stand-by obstacle», stops the moving gate leaves causing them to start moving again once obstacle is removed.

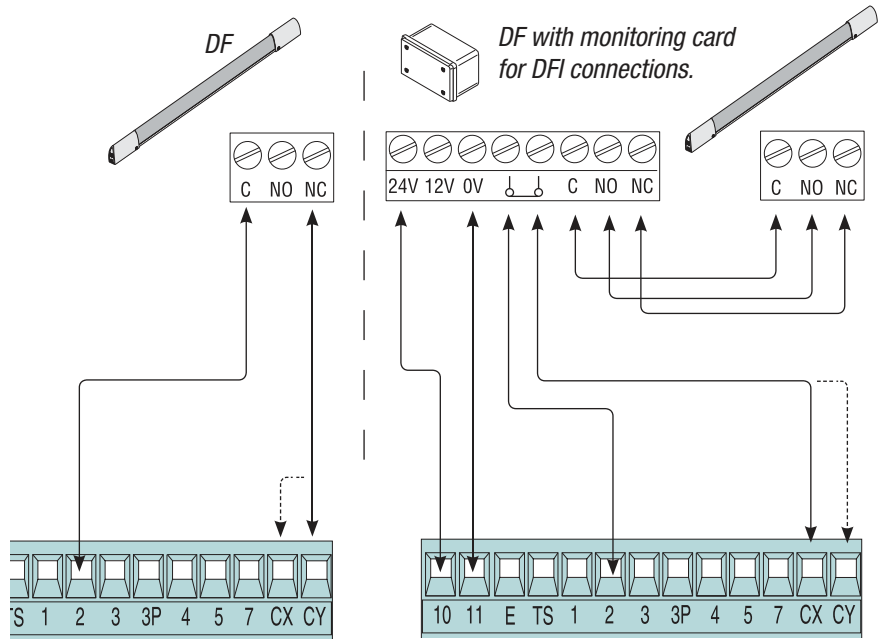
N.B. : if CX and CY contacts are unused they need to be deactivated during programming.



Configure either (N.C.) contacts CX or CY, input for safety devices such as sensate edges, that comply with EN 12978 standards. See CX (F2 Function) or CY (F3 Function) input functions in:

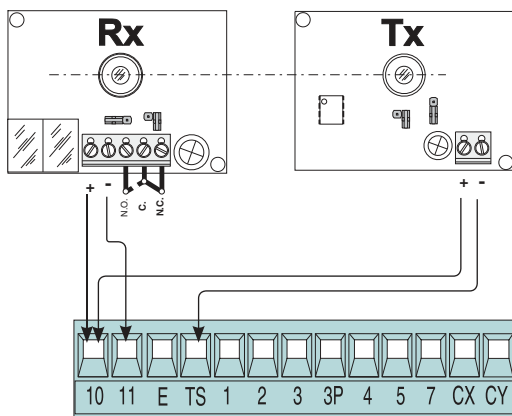
- C7 «re-open while closing», during gate closing, opening the contact causes inversion of movement until gate is fully open;
- C8 «re-close while opening», during gate opening, opening the contact causes inversion of movement until gate is fully close.

N.B. : if CX and CY contacts are unused they need to be deactivated during programming.

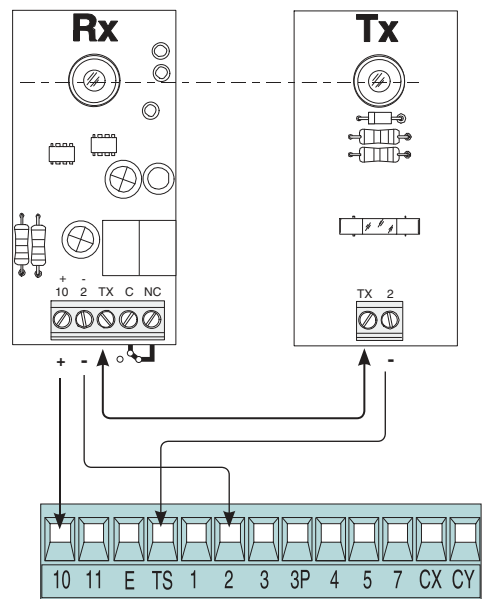


Electrical connection for running the photocells safety test

DOC / DELTA



DIR / DELTA S



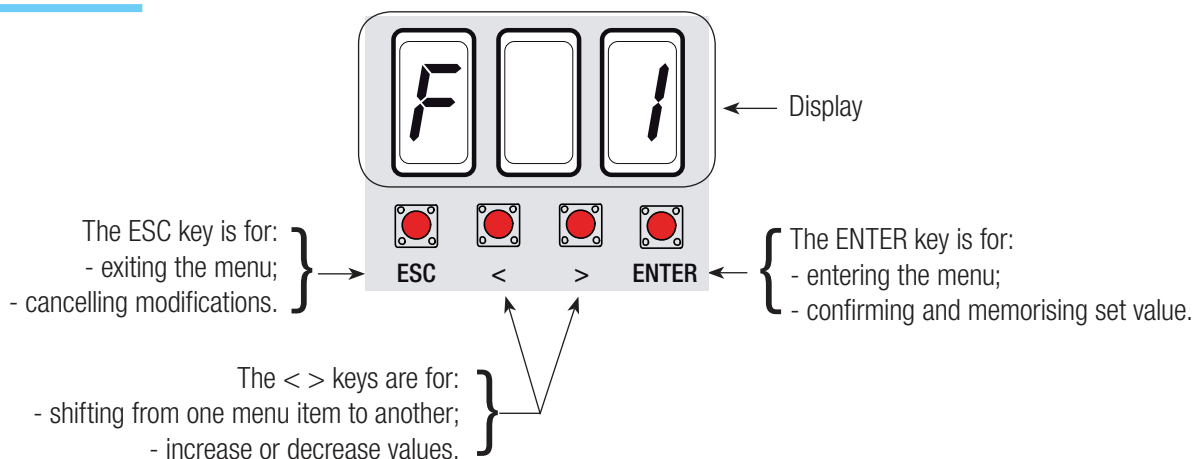
At each opening and closing command, the control board assesses the efficiency status of the safety devices (photocells). Any anomaly found is signaled with the flashing of the LED on the control board. Consequently it cancels any commands coming from the transmitter or the button.

Electrical connection to enable the photocell safety test:

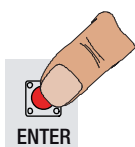
- the transmitter and the receiver, must be connected as per the diagram;
- from the “F5” function select which inputs to run the safety test on.

Programming

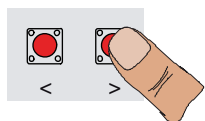
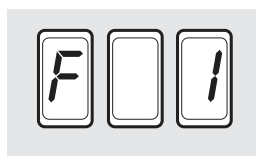
Description of commands



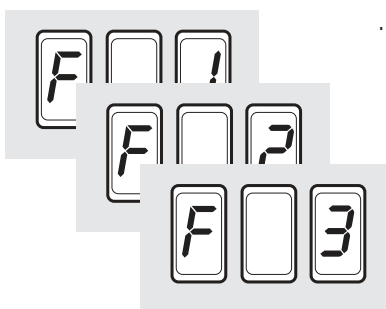
Navigazione menu



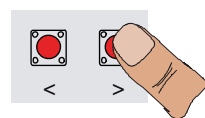
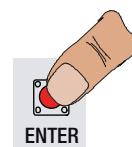
To enter the menu, keep the ENTER key pressed for at least one second.



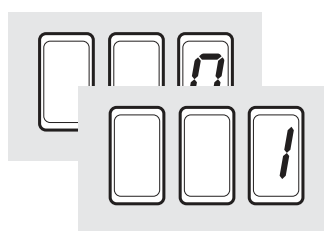
To increase or reduce values, use the greater than-lesser than keys...



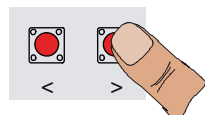
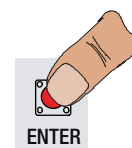
...then press ENTER



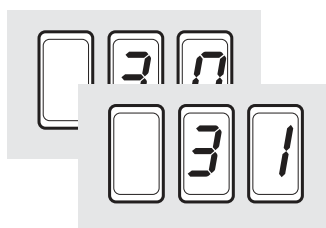
Even for the "sub-menus", use the greater than-lesser than arrows...



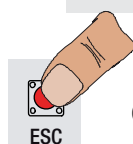
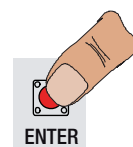
...then press ENTER



To increase or reduce values, use the greater than-lesser than keys...



...then press ENTER to confirm...



...to exit the menu, wait 10 seconds, or press ESC..



N.B.: when the menu is active, the system cannot be used.

- F 1 – “Total stop” Function
- F 2 – function assigned to CX input
- F 3 – function assigned to CY input
- F 5 – Safety test function
- F 6 – maintained action function
- F 7 – Command mode on 2-7
- F 8 – Command mode on 2-3p
- F 9 – Obstacle detection function when motor is stopped
- F 10 – Warning light function
- F 11 – Exclude Encoder function
- F 12 – Slow start function
- F 13 – Closing thrust function
- F 14 – Sensor type selector function
- F 16 – Ram head blow function (only for Myto – Amico – Frog J - Stylo RME motors)
- F 17 – Lock function (only for Myto – Amico – Frog J - Stylo RME motors)
- F 18 – Supplementary light function
- F 19 – Automatic closing time
- F 20 – Automatic closing time after partial opening
- F 21 – pre-flashing time
- F 22 – Working time
- F 23 – Delay opening time
- F 24 – Delay closing time
- F 25 – Courtesy light time
- F 26 – Ram head blow time (only for Myto – Amico – Frog J - Stylo RME motors)
- F 27 – lock time (only for Myto – Amico – Frog J - Stylo RME motors)
- F 28 – M1 motor speed adjustment
- F 29 – M2 motor speed adjustment
- F 30 – M1 motor speed slow-down time adjustment
- F 31 – M2 motor speed slow-down time adjustment
- F 32 – Additional closing slow down adjustment for M1 and M2 motors (only for Myto and Stylo with straight-arms)
- F 33 – Calibration speed adjustment
- F 34 – Sensitivity during movement
- F 35 – Sensitivity during slow-downs
- F 36 – Adjusting partial openings
- F 37 – Adjusting the initial slow-down point of the M1 motor when opening
- F 38 – Adjusting the initial slow-down point of the M1 motor when closing
- F 39 – Adjusting the point the M1 motor begins drawing to the fully open position
- F 40 – Adjusting the point the M1 motor begins drawing to the fully closed position
- F 41 – Adjusting the initial slow-down point of the M2 motor when opening
- F 42 – Adjusting the initial slow-down point of the M2 motor when closing
- F 43 – Adjusting the initial drawing to stop point of the M2 motor when opening
- F 44 – Adjusting the initial drawing to stop point of the M2 motor when closing
- F 45 – Adjusting an additional slow-down point when closing (only for Myto and Stylo RME with straight-arms)
- F 46 – Adjusting the number of motors
- F 50 – Saving data in memory roll
- F 51 – Reading memory roll data
- U 1 – Type of command to associate to a user via radio command
- U 2 – Cancelling single users
- U 3 – Cancelling all user
- A 1 – Setting the type of gearmotor
- A 2 – Motor tests
- A 3 – Gate run calibration
- A 4 – Resetting parameters
- H 1 – Software version

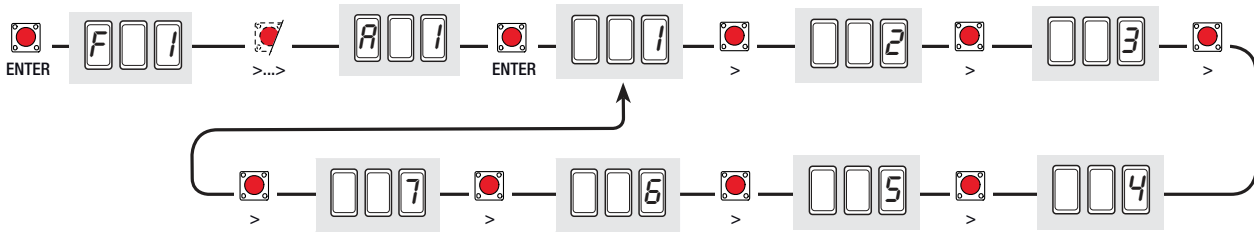
IMPORTANT! Before setting adjusting any functions, set which gearmotors are installed in the system (A 1 – Motor type), check the gate’s proper direction of travel of (A 2 – Motors test) and calibrate the gate run (A 3 – Gate run calibration)

Note: press ENTER to confirm after choosing each function value.

Motors test and calibration menu

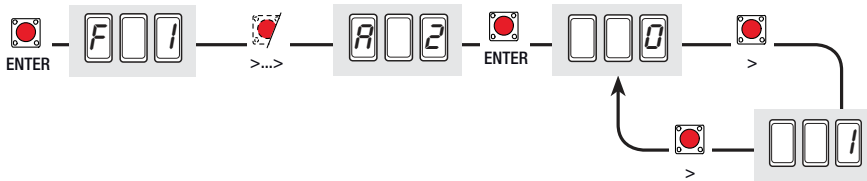
A 1 (Motor type) : setting up the type of swing gate gearmotor installed.

1 = Stylo ME with jointed-arm; 2 = Stylo ME with straight arm; 3 = Myto; 4 = Frog-J; 5 = Amico; 6 = Stylo RME with jointed-arm; 7 = Stylo RME with straight arm



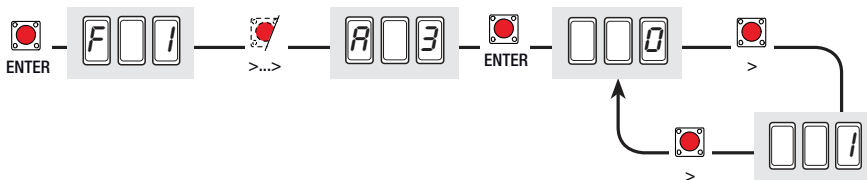
A 2 (motors test) : activating the test to verify the proper turning direction of the gearmotors (see “motors test” paragraph).

0 = Deactivated; 1 = Activated.



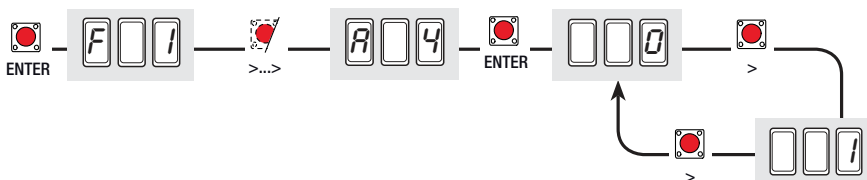
A 3 (Calibrating the gate run) : automatic calibration of the gate run on both gearmotors (see “gate run calibration” paragraph).

0 = Deactivated; 1 = Activated



A 4 (Reset parameters): data resetting (default setting) and cancelling the gate run calibration.

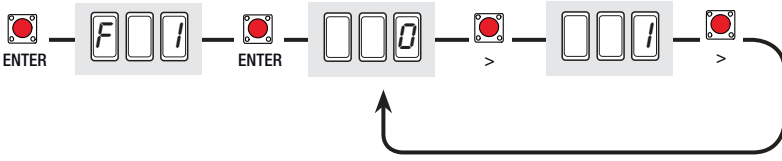
0 = Deactivated; 1 = Activated.



Functions menu

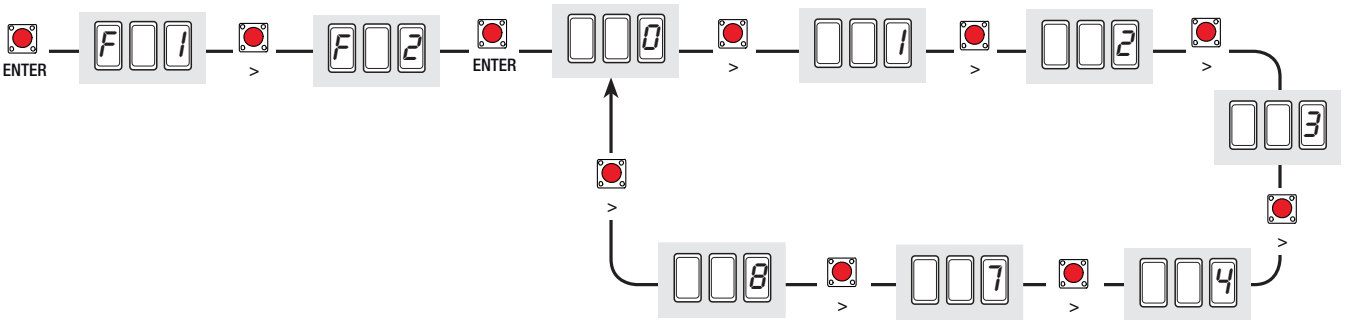
F 1 (Total Stop) : this function stops the gate and consequently excludes any automatic closing cycle; for movement to resume, you need to use the keypad or transmitter. Insert the safety device on [1 -2]; if unused, select "0" function.

0 = Deactivated; 1 = Activated (**default setting**)



F 2 (CX input): the N.C. safety contact input can take on the following functions: C1 (re-opening when closing), C2 (re-closing when opening), C3 (partial stop), C4 (obstacle stall), C7 (re-opening when closing, for sensitive edges), C8 (re-closing when opening, for sensitive edges) or, be deactivated. See safety devices on electrical connections.

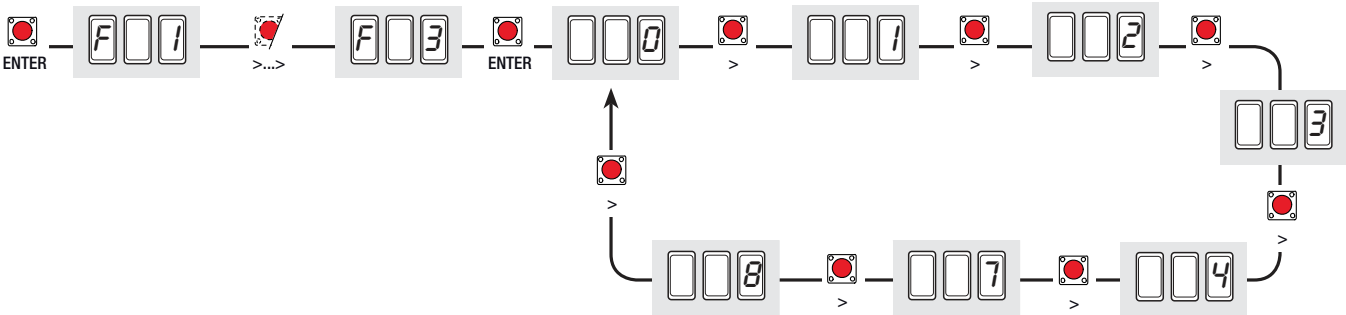
0 = Deactivated (**default setting**); 1 = C1; 2 = C2; 3 = C3; 4 = C4; 7 = C7; 8 = C8.



F 3 (CY Input): safety contact input can take on the following functions: C1 (re-opening when closing), C2 (re-closing when opening), C3 (partial stop), C4 (obstacle stall), C7 (re-opening when closing, for sensitive edges), C8 (re-closing when opening, for sensitive edges) or, be deactivated.

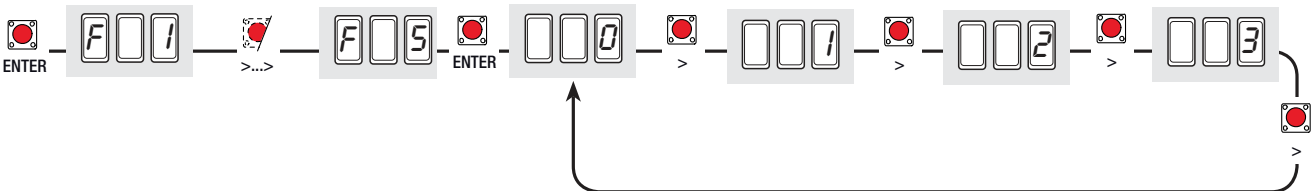
See safety devices on electrical connections.

0 = Deactivated (**default setting**); 1 = C1; 2 = C2; 3 = C3; 4 = C4; 7 = C7; 8 = C8.



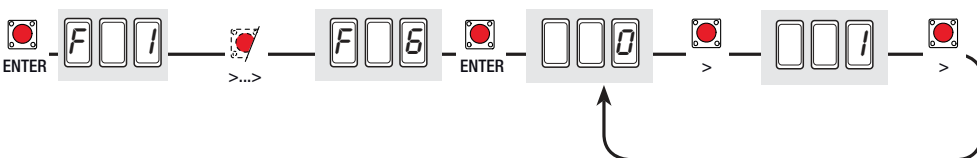
F 5 (Safety Test) : allows the card to check the efficiency of any safety devices (i.e. photocells) after every opening or closing command.

0 = Deactivated (**default setting**); 1 = CX; 2 = CY; 3 = CX+CY

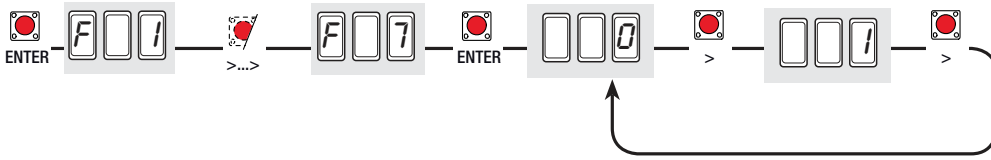


F 6 (Maintained action) : the gate works by keeping the button pressed (button 2-3 for opening, button 2-4 for closing, or if set to the "Closing" function, only with button 2-4. (This excludes all other command devices including radio commands).

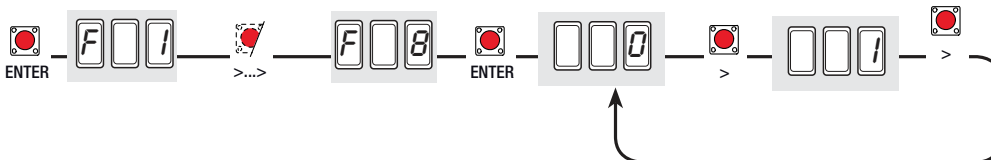
0 = Deactivated (**default setting**); 1 = Activated.



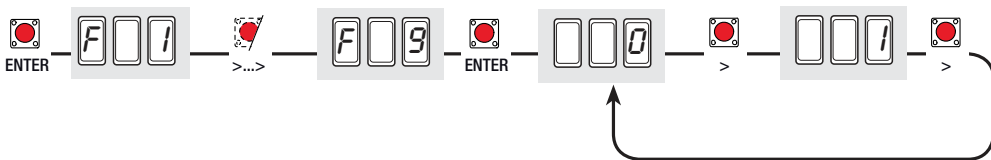
F 7 (2-7Command) : setting the contact on 2-7 to step-by-step (open-close) or sequential (open-stop-close-stop).
 0 = step-by-step (**default setting**); 1 = sequential.



F 8 (2-3P Command) : setting the 2-3P contact to pedestrian opening (second gate leaf opens fully) or partial (second gate leaf opens partially depending on the time setting of the percentage between 10 and 80 of the gate run, function "F36").
 0 = pedestrian opening (**default setting**); 1 = partial setting.

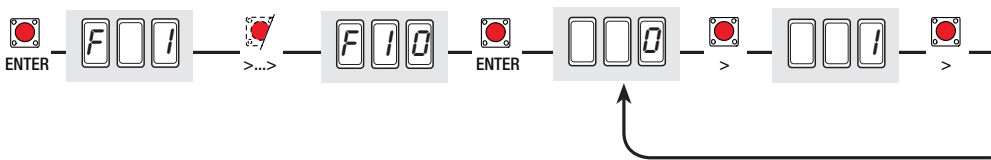


F 9 (Obstacle detection) : when motor is stopped (gate closed or after a total stop command) it prevents any movement if safety devices, such as photocells, detect any obstacles.
 0 = Deactivated (**default setting**); 1 = Activated.

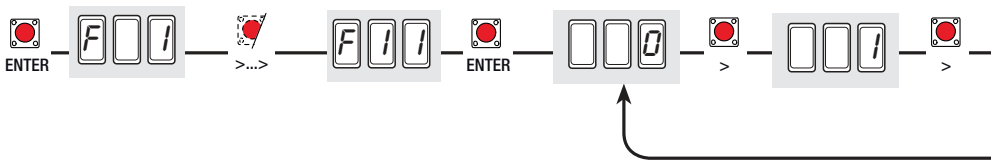


F 10 (Opening Warning light) : light bulb connected on 10-5, warns of gate status.

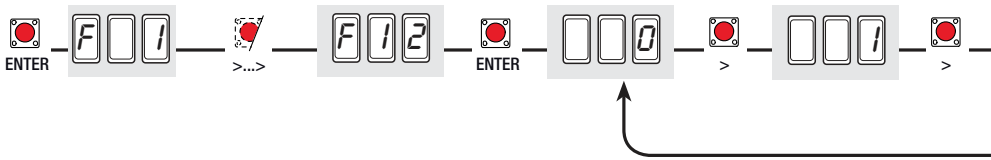
- 0 = gate open and moving, stays on (**default setting**)
- 1 = - gate opening, flashes on and off every half second;
- gate closing, flashes on and off every second;
- gate open, stays on;
- gate closed, stays off.



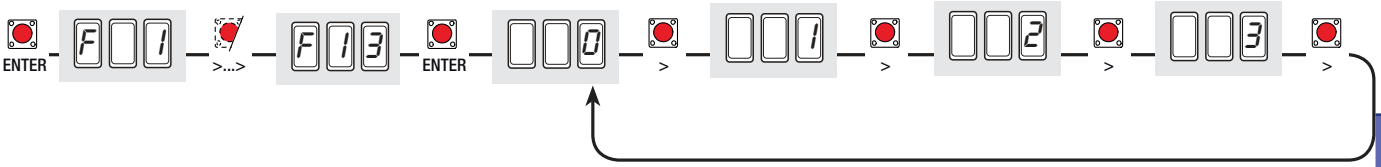
F 11 (Exclude Encoder): excludes encoder from managing slow-downs, obstacle detection and sensitivity.
 0 = Encoder activated (**default setting**); 1 = Encoder deactivated.



F 12 (Slowed-down thrust): at each opening or closing command, the gate leaves move slower for a few seconds.
 0 = Deactivated (**default setting**), 1 = Activated.

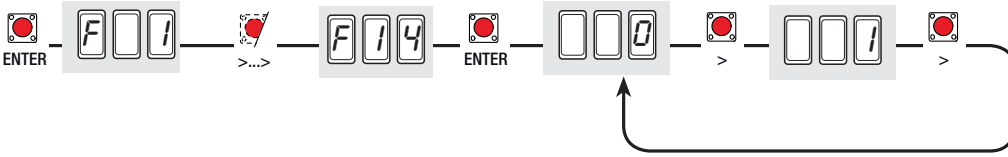


F 13 (closing thrust) : at the closing endpoint, the gearmotors give the gate leaves a brief final-closing thrust.
 0 = Deactivate (**default setting**); 1 = 1. = Minimum thrust 2. = Medium thrust 3. = Maximum thrust



F 14 (Type of sensor) : setting the type of sensor for the operator command via (TSP00) transponder or (LT001) magnetic card reader with R700 encoder card or S7000 keyboard with R800 encoder card.

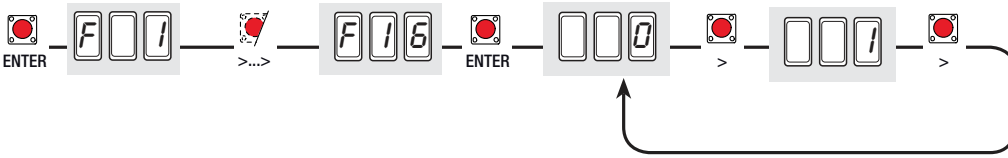
0 = TAG; 1 = S7000 (**default setting**).



F 16 (Ram head blow): before any opening run, the gate leaves will press onto the mechanical endstop for a few seconds, to help release the electro-lock (to set the time, see “F26”).

Note: this function is only visible for the Myto, Frog.J, Stylo-RME and Amico gearmotors.

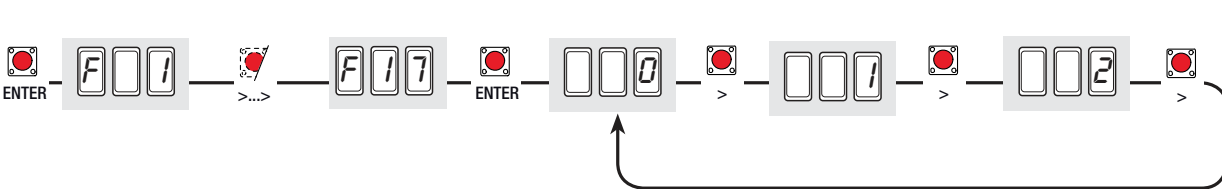
0 = Deactivate (**default setting**); 1 = Activate.



F 17 (Lock): releasing the electrolock while closing and opening (for time setting see “F27” function).

Note: Myto, Frog.J, Stylo-RME and Amico gearmotors.

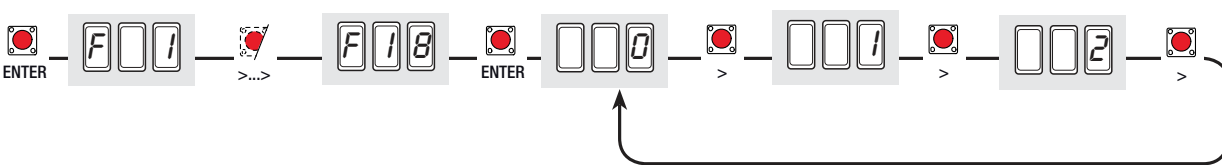
0 = with opening command (**default setting**); 1 = with closing command; 2 = with both commands.



F 18 (10-E Light) : output on contact 10-E for light with following function:

- movement flashing, flashes during gate opening and closing.
- outdoor lamp that can be freely positioned, for additional lighting of the driveway – is set up as a courtesy light and stays on for an adjustable time interval (see function “F25”) or as a cycle light, which stays on from the moment the gate leaf begins to open, until it is fully closed (including automatic closing time).

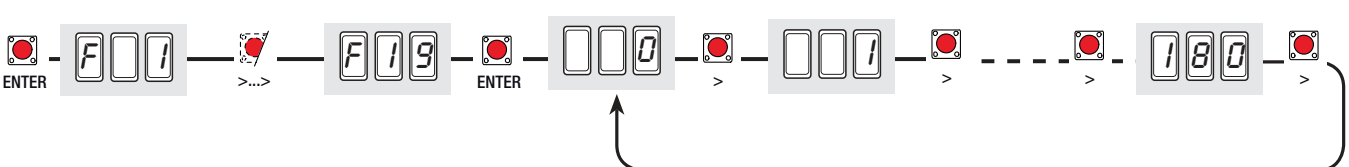
0 = Flashing light (**default setting**); 1 = Cycle; 2 = Courtesy.



F 19 (Automatic Closing time) : The automatic closing timer activates at each opening endpoint. The predetermined time may be adjusted, and is in any case dependent on any safety devices that may activate; and it does not activate after a total safety “stop” or during a power outage.

The waiting time can be deactivated or set to between 1” and 180”.

0 = Deactivated (**default setting**); 1 = 1 second; 2 = 2 seconds; 180 = 180 seconds.

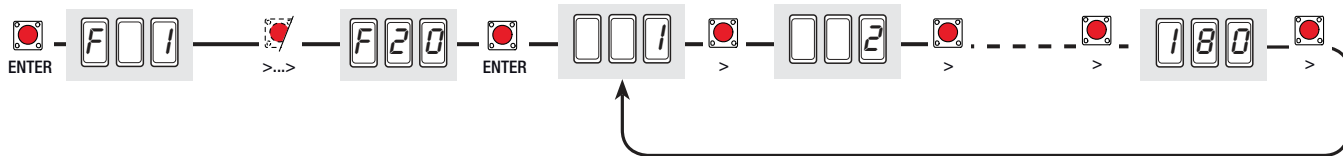


F20 (Automatic closing time after partial or pedestrian opening) : Automatic closing time of the gate leaf after a partial opening or pedestrian command. Once this time has elapsed, the gate automatically closes and it is in any case conditioned by any safety devices that may be triggered, and is deactivated after a total safety "stop" or due to a power failure.

The waiting time can be deactivated or set to between 1" and 180".

Note: the automatic closing time (see F 19) must not be deactivated.

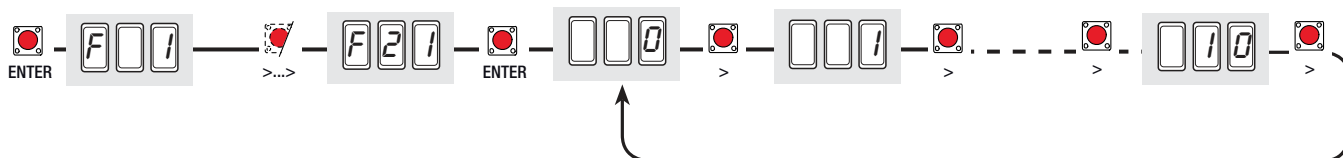
1 = 1 second; 2 = 2 seconds; 5 = 5 seconds (**default setting**); 180 = 180 seconds.



F 21 (Pre-flashing time) : after an opening or closing command, the flashing light, connected to 10-E, starts flashing for a preset time interval before starting the gate run.

The pre-flashing time can be deactivated or set to between 1" and 10".

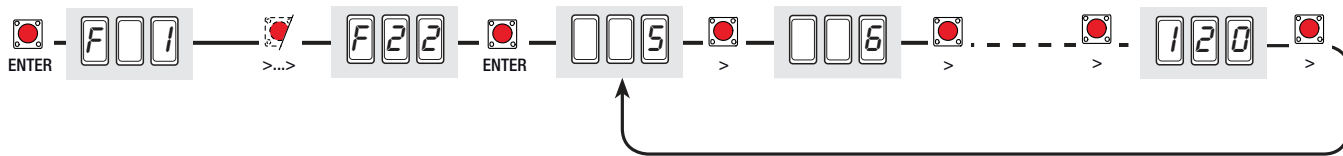
0 = deactivated (**default setting**); 1 = 1 second; 2 = 2 seconds; 10 = 10 seconds.



F 22 (Working time) : working time of the motors when opening or closing.

The working time may be set to between 5" and 120".

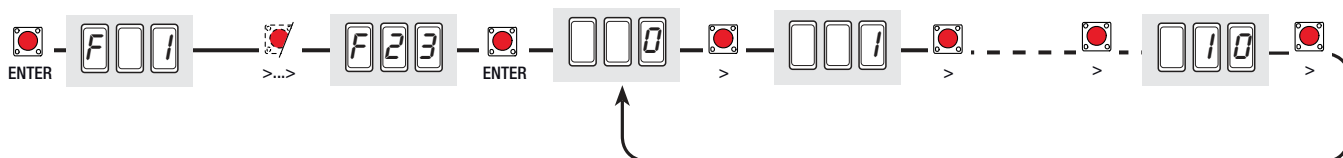
5 = 5 seconds; 120 = 120 seconds; (**default setting**).



F 23 (Opening slow-down time) : after an opening command, the gate leaf of the M1 gearmotor delays opening compared to the M2 gearmotor for an adjustable time interval,

The delay time can be deactivated or set to between 1" and 10".

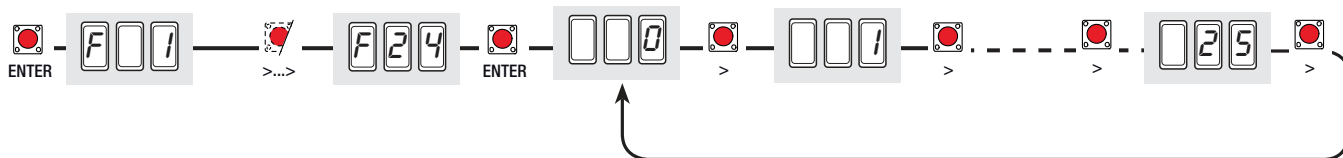
0 = deactivated (**default setting**); 1 = 1 second; 2 = 2 seconds; 10 = 10 seconds.



F 24 (Closing slow-down time) : after a closing command, the gate leaf of the M2 gearmotor delays closing compared to the M1 gearmotor for an adjustable time interval,

The delay time can be deactivated or set to between 1" and 25".

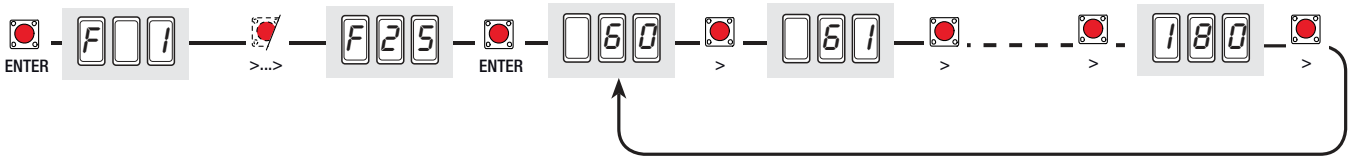
0 = deactivated (**default setting**); 1 = 1 second; 2 = 2 seconds; 25 = 25 seconds.



F 25 (Courtesy light time) : supplementary light connected on (10-E), stays on while gate is opening and closing.

The time can be set to between 60" and 180".

60 = 60 seconds (**default setting**); 61 = 61 seconds; 180 = 180 seconds.

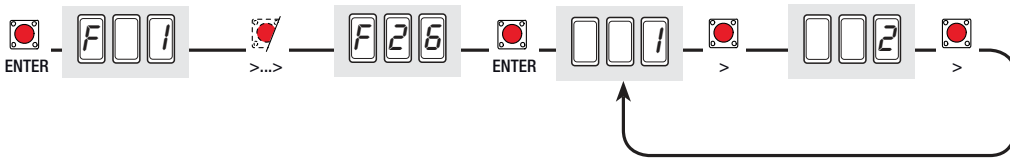


F 26 (Ram head blow) : thrust time of the gearmotor when in final closing and opening stage after each command.

The time may be set to between 1" and 2".

Note: this function only appears for the Myto, Frog-J, Stylo-RME and Amico gearmotors.

1 = 1 second (**default setting**); 2 = 2 seconds.

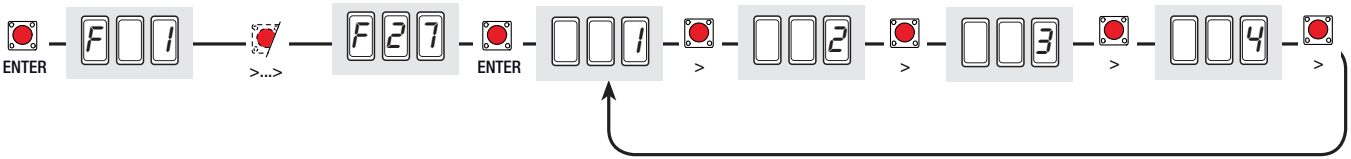


F 27 (lock time) : action time for releasing the electrolock with each opening or closing command (see F 17).

The time can be set to between 1" and 4".

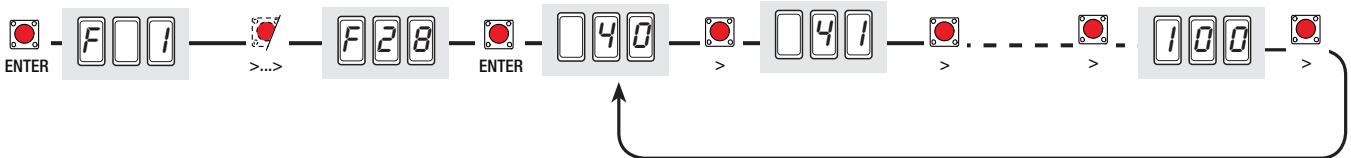
Note: this function only appears for the Myto, Frog-J, Stylo-RME and Amico gearmotors.

1 = 1 second (**default setting**); 4 = 4 seconds.



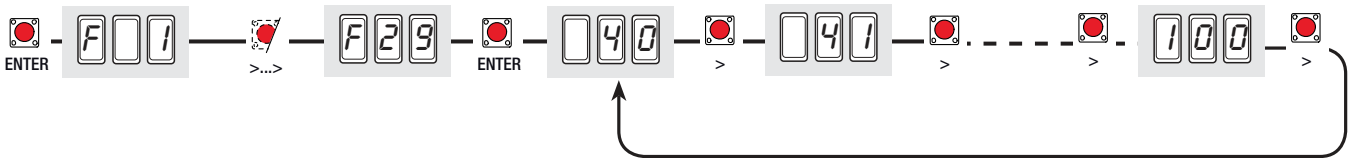
F 28 (M1 motor speed) : setting the speed of operation of the M1 motor calculated as a percentage:

40 = 40% of the motor speed(minimum); 100 = 100% of the motor speed (maximum and default setting).



F 29 (M2 motor speed) : setting the speed of operation of the M2 motor calculated as a percentage:

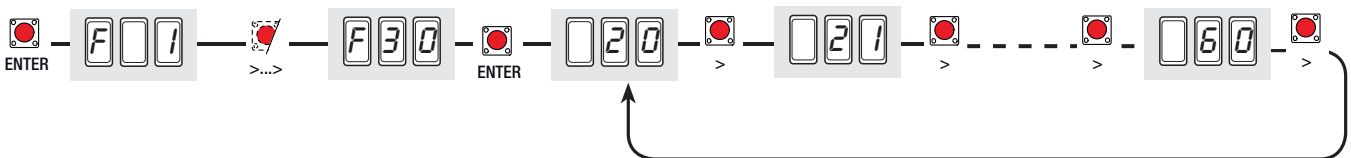
40 = 40% of the motor speed(minimum); 100 = 100% of the motor speed (maximum and default setting).



F 30 (Slow-down speed of M1 motor) : setting the speed of the M1 motor during slow downs, calculated as a percentage.

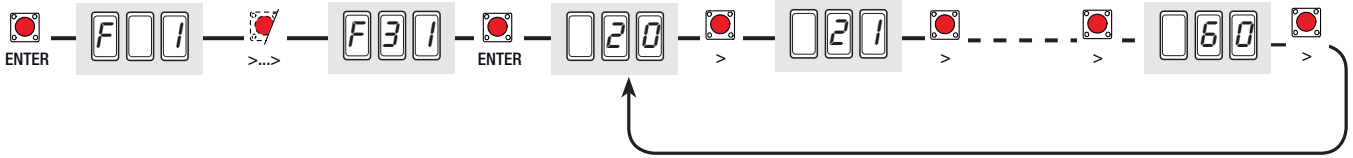
20 = 20% motor slow-down speed (minimum); 50 = 50% motor slow-down speed (**default setting**);

..... 60 = 60% motor slow-down speed (maximum).



F 31 (Slow-down speed of M2 motor) : setting the speed of the M2 motor during slow downs, calculated as a percentage.

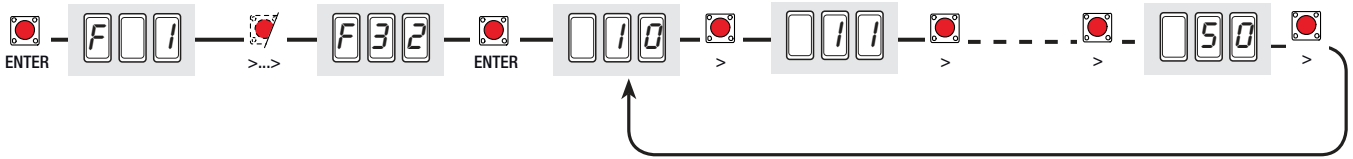
20 = 20% motor slow-down speed (minimum); 50 = 50% motor slow-down speed (**default setting**); 60 = 60% motor slow-down speed (maximum).



F 32 (Additional slow-down when closing of M1 + M2) : Setting of an additional reduction in speed during closing slow-downs for the straight-arm M1 and M2 motors; the reduced speed is calculated as a percentage.

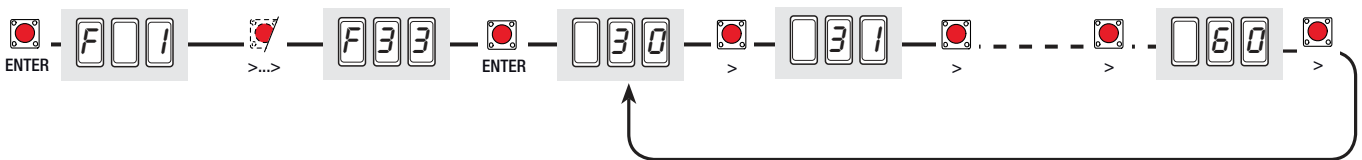
Note: this function only appears for the Myto, and Stylo straight-arm gearmotors.

10 = 10% motor slow-down speed (minimum); 50 = 50% motor slow-down speed (**maximum and default setting**)



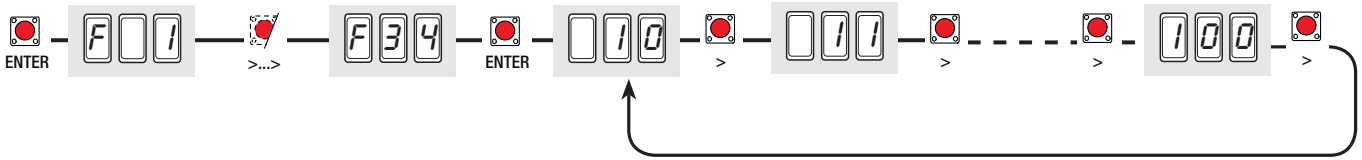
F 33 (calibration speed) : setting the speed only for the gate calibration phase, calculated as a percentage.

30 = 30% of the motor speed; 50 = 50% of the motor speed (**default setting**); 60 = 60% of the motor speed.



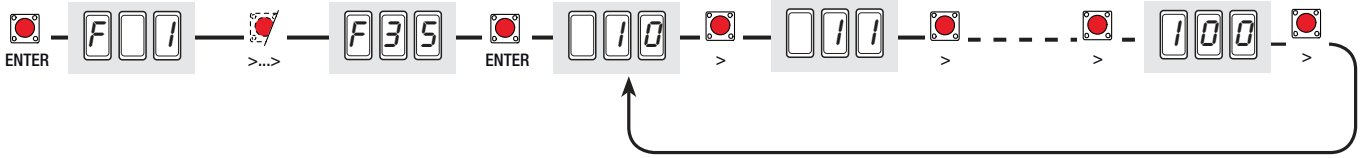
F 34 (gate run sensitivity) : adjusts the obstacle detection sensitivity during the gate runs.

10 = maximum sensitivity; 100 = minimum sensitivity (**default sensitivity**).



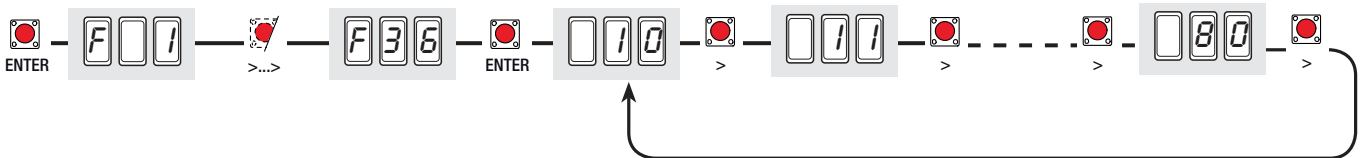
F 35 (Slow-down sensitivity) : adjusts the obstacle detection sensitivity during slow-downs.

10 = maximum sensitivity; 100 = minimum sensitivity (**default sensitivity**).



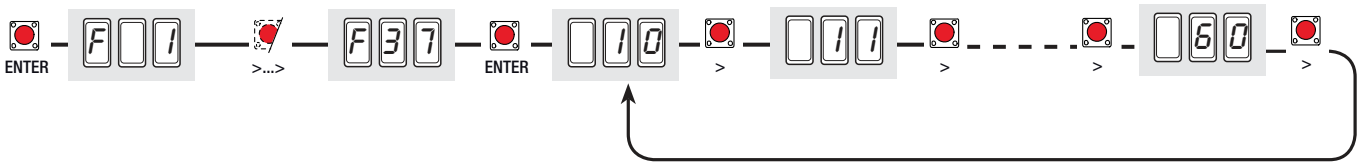
F 36 (Adjusting Partial Opening) : adjusts the opening of the gate leaf of the M2 (second) motor as a percentage of the total gate run.

10 = 10% of the gate run (**default setting**); 80 = 80% of the gate run.



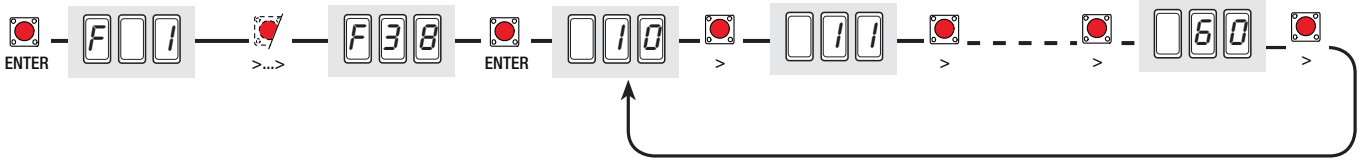
F 37 (Slow-down point when opening the M1 motor) : adjusts the point at which the M1 motor begins to slow down when opening. The beginning slow-down point is calculated as a percentage of the full gate run (see paragraph illustrating the slow-down areas and points)

10 = 10% of the gate run; 25 = 25% of the gate run (**default setting**); 60 = 60% of the gate run.



F 38 (Slow-down point when closing the M1 motor) : adjusts the point at which the M1 motor begins to slow down when closing. The beginning slow-down point is calculated as a percentage of the full gate run (see paragraph illustrating the slow-down areas and points)

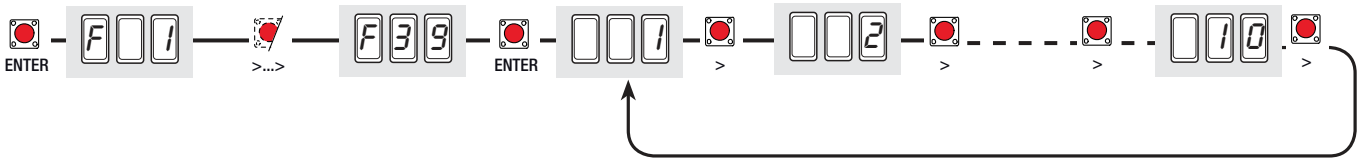
10 = 10% of the gate run; 25 = 25% of the gate run (**default setting**); 60 = 60% of the gate run.



F 39 (Point when M1 motor draws fully open) : adjusts the point at which the M1 motor begins drawing to the fully-open position

This point is calculated as a percentage of the full gate run (see paragraph illustrating the slow-down areas and points)

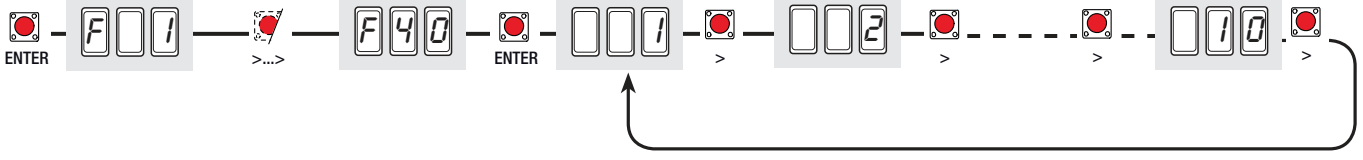
1 = 1% of the gate run; 5 = 5% of the gate run (**default setting**); 10 = 10% of the gate run.



F 40 (Point when M1 motor draws fully closed) : adjusts the point at which the M1 motor begins drawing to the fully-closed position.

This point is calculated as a percentage of the full gate run (see paragraph illustrating the slow-down areas and points at which gate draws fully open or closed.)

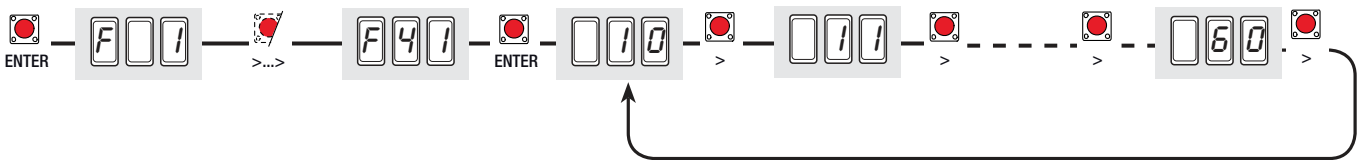
1 = 1% of the gate run; 5 = 5% of the gate run (**default setting**); 10 = 10% of the gate run.



F 41 (Point when M2 motor is fully open) : adjusts the point at which the M2 motor begins to be fully-open.

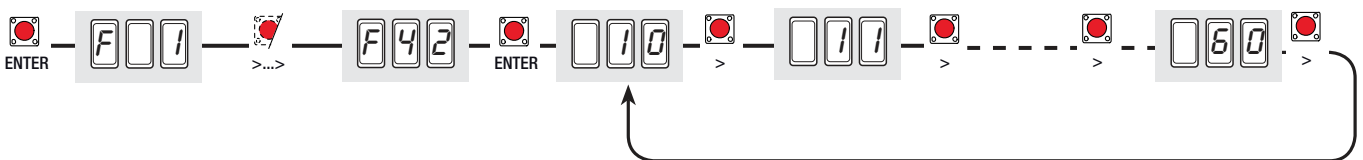
The beginning slow-down point is calculated as a percentage of the full gate run (see paragraph illustrating the slow-down areas and points at which gate draws fully open or closed)

10 = 10% of the gate run; 25 = 25% of the gate run (**default setting**); 60 = 60% of the gate run.



F 42 (Slow-down point when closing the M2 motor) : adjusts the point at which the M2 motor begins to slow down when closing. The beginning slow-down point is calculated as a percentage of the full gate run (see paragraph illustrating the slow-down areas and points at which gate draws fully open or closed)

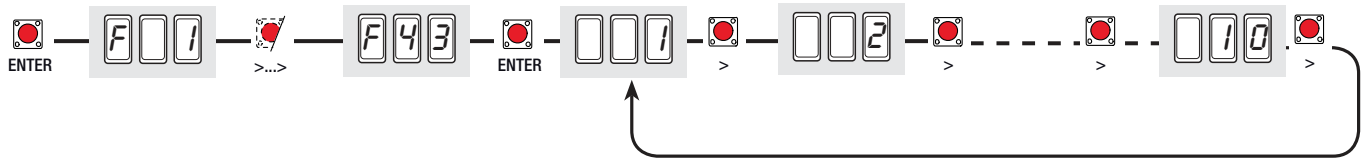
10 = 10% of the gate run; 25 = 25% of the gate run (**default setting**); 60 = 60% of the gate run.



F 43 (Point when M2 motor draws fully open) : adjusts the point at which the M2 motor begins drawing to the fully-open position.

This point is calculated as a percentage of the full gate run (see paragraph illustrating the slow-down areas and points at which gate draws fully open or closed)

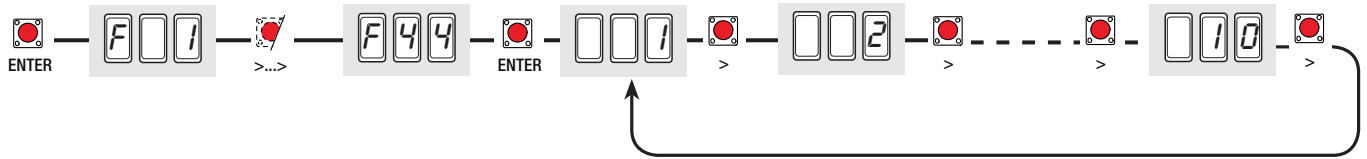
1 = 1% of the gate run; 5 = 5% of the gate run (**default setting**); 10 = 10% of the gate run.



F 44 (Point when M2 motor draws fully closed) : adjusts the point at which the M2 motor begins drawing to the fully-closed position.

This point is calculated as a percentage of the full gate run (see paragraph illustrating the slow-down areas and points)

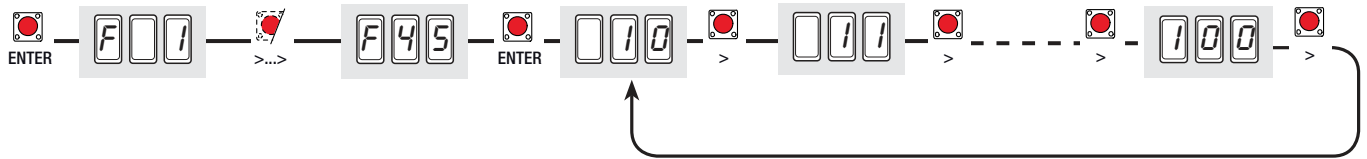
1 = 1% of the gate run; 5 = 5% of the gate run (**default setting**); 10 = 10% of the gate run.



F45 (Additional closing slow-down point) : adjusts the point at which there is an additional slow-down when closing, calculated as a percentage of the slow-down.

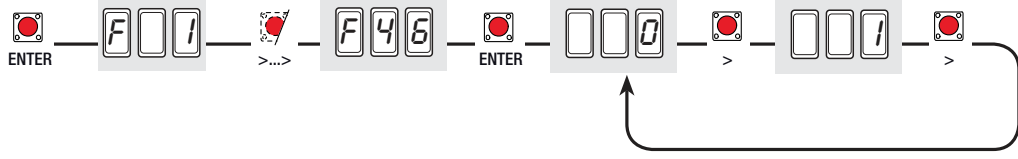
Note: this function is visible only for the straight-arm Myto and Stylo gearmotors.

10 = 10% of the slow-down run; 50 = 50% of the slow-down run (**default setting**); 100 = 100% of the slow-down run.



F 46 (Number of Motors) : sets the number of motors connected to the control panel.

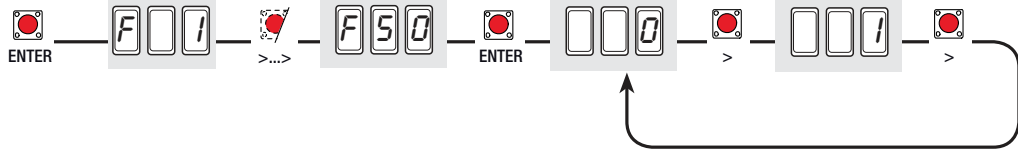
0 = Engages both the M1 and M2 motors (**default setting**); 1 = Engages only one, the M2 motor.



F 50 (Save data) : saves all users and settings in the memory roll.

Note: this function appears only if the memory roll is inserted into the mother board.

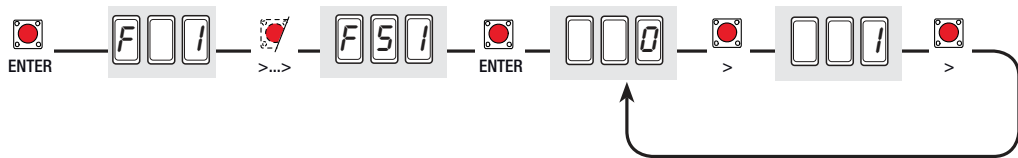
0 = Deactivated; 1 = Activated



F 51 (Data Read out) : loads the data from the memory roll into the mother board.

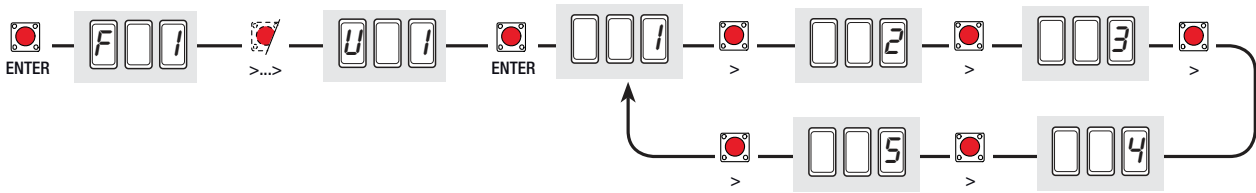
Note: this function appears only if the memory roll is inserted into the mother board.

0 = Deactivated; 1 = Activated.

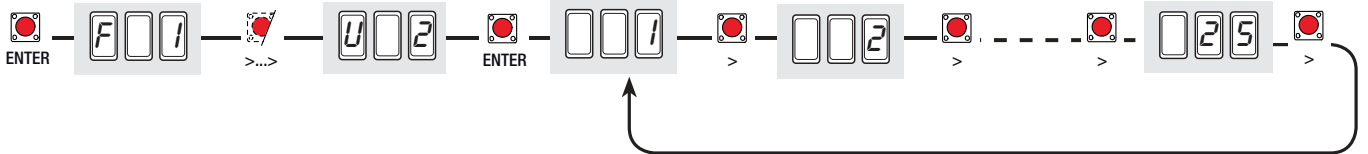


U 1 (add user with assigned command) : add user (max. 25 users) assigned to a command via transmitter or other device (see paragraph on adding users with assigned command).

1 = step-by-step command (open-close); 2 = sequential command (open-stop-close-stop); 3 = open only command; 4 = pedestrian / partial opening command (see function "F8"; 5 = B1-B2 contact output.

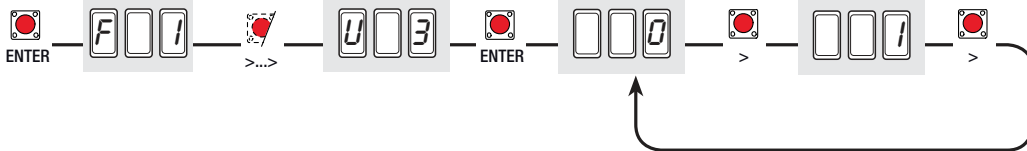


U 2 (Cancel user) : cancels single user (see paragraph on cancelling single users)



U 3 (Cancel users) : cancels all memorized users. Press ENTER to confirm.

0 = Deactivated; 1 = Cancel all users.

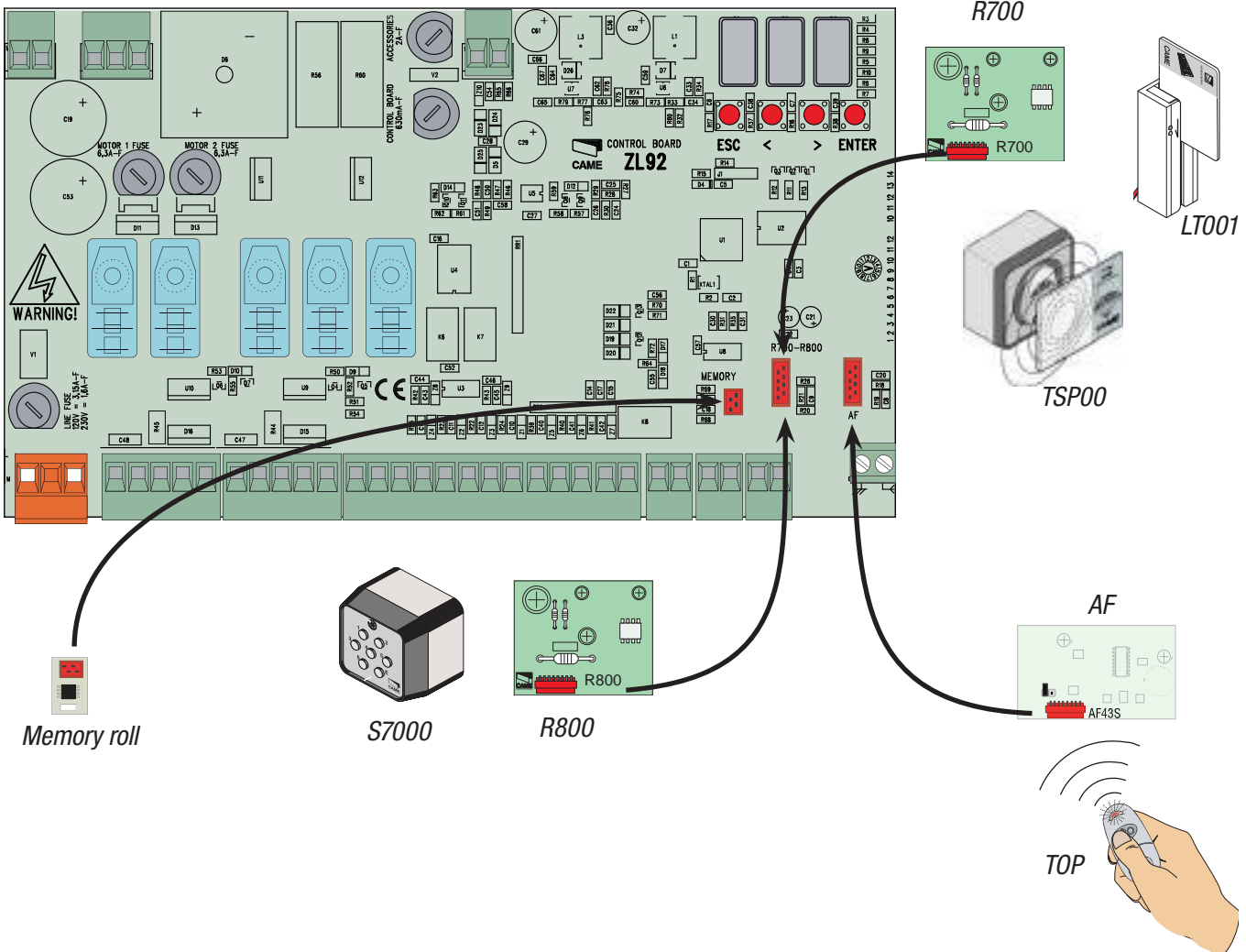


Info Menu

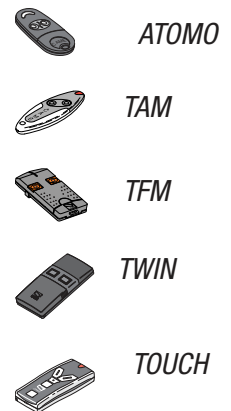
H 1 (Version) : displays software version.

Decoding cards

To insert, change, remove users or to command the operator via radio command, insert the AF43S card.
 If using the transponder or card reader, insert the R700 card or, alternatively, the R800 card for the keyboard selector.
 Insert the memory roll to save and load all settings including users registered by another card.



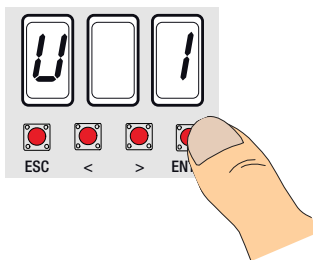
Frequency/MHz	Card	Transmitter
FM 26.995	AF130	TFM
FM 30.900	AF150	TFM
AM 26.995	AF26	TOP
AM 30.900	AF30	TOP
AM 433.92	AF43S	TAM / TOP ATOMO / TWIN
AM 433.92	AF43TW	TWIN
AM 40.685	AF40	TOUCH
AM 868.35	AF868	TOP



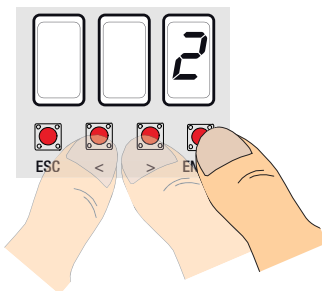
Adding users with an assigned command

N.B.: Before proceeding, remove the memory roll card.

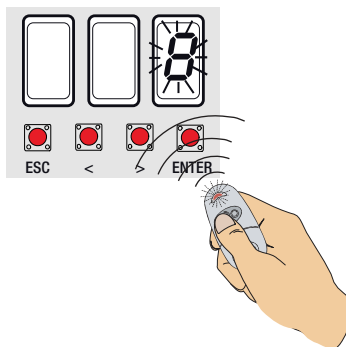
- 1) Select "U 1".
Press ENTER to confirm.



- 2) select command (1=step-by-step, 2=sequential, 3=open, 4=pedestrian / partial opening, 5= B1-B2 output contact) to assign to user via the greater-than and lesser-than arrows on the keyboard...



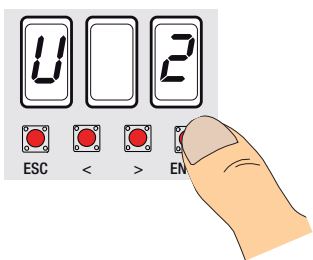
- 3) ...an available number between 1 and 25 will flash for a few seconds. This number will be assigned to the user after sending the code via transmitter or other command device.



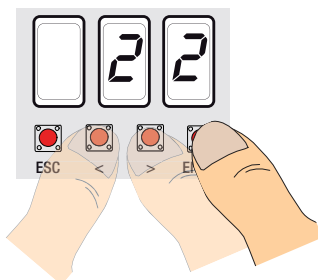
Assigned	Command user
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Cancelling single users

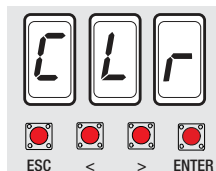
- 1) Select "U 2".
Press ENTER to confirm.



- 2) Select the number of the user to cancel using the greater-than/lesser-than arrow keys.
Press ENTER to confirm...

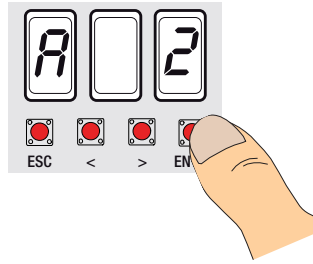


- 3) ..."CLr" will be displayed to confirm the cancellation.

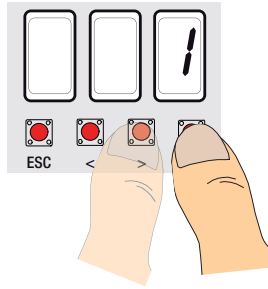


Motor tests

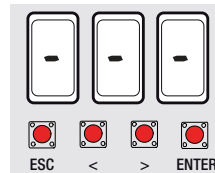
1) Select "A2".
Press ENTER to confirm.



2) Select 1 to activate test.
Press ENTER to confirm...

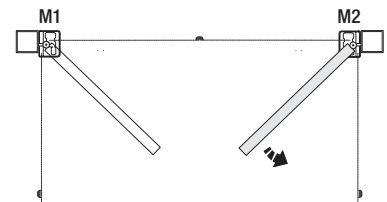
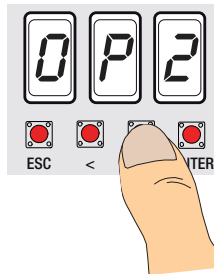


3) ... "---" will be displayed, standing by for a command...



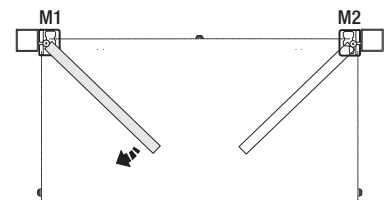
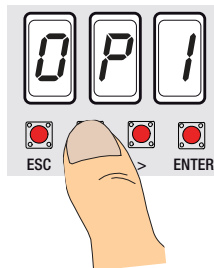
4) Keep the ">" key pressed down and check that the gate leaf of the second gearmotor (M2) opens fully.

Note: if the gate leaf closes instead of opening, invert the motor phases (M2 with N2).



5) Carry out the same procedure with the "<" key to check the gate leaf of gearmotor (M1).

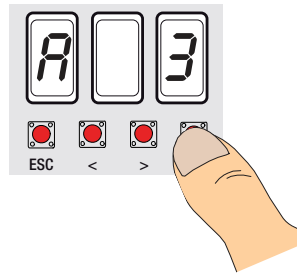
Note: if the gate leaf closes fully, invert the motor phases (M1 with N1).



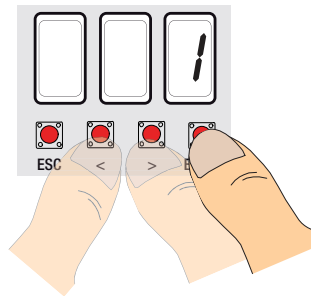
N.B: before proceeding with the calibration of the gate run, check that the area of movement is free of any obstacles and check that there is a mechanical stop or both opening and closing.

Important! While calibrating, all safety devices will be disabled until the end of the calibration excluding the "total stop"

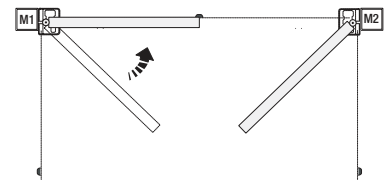
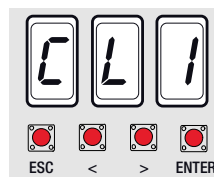
1) Select "A3".
Press ENTER to confirm.



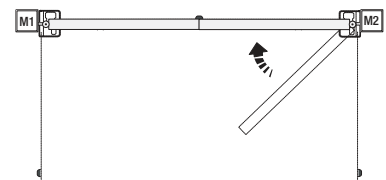
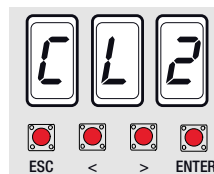
2) Select 1 and press ENTER to confirm,
the automatic gate run calibration
procedure...



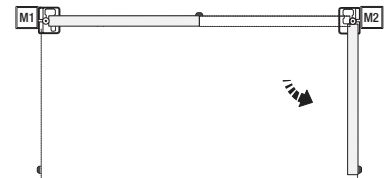
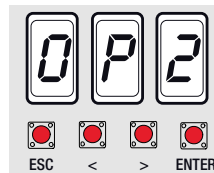
3) the gate leaf of the first motor will close
fully until the mechanical stop...



4) ...then, the gate leaf of the second
motor will do the same...



5) ...then, the gate leaf of the second
motor, shall fully open until the mechanical
stop...



6) ...then, the gate leaf of the first motor
will do the same.

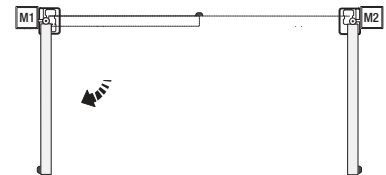
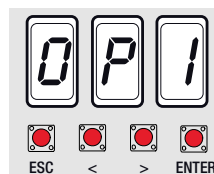
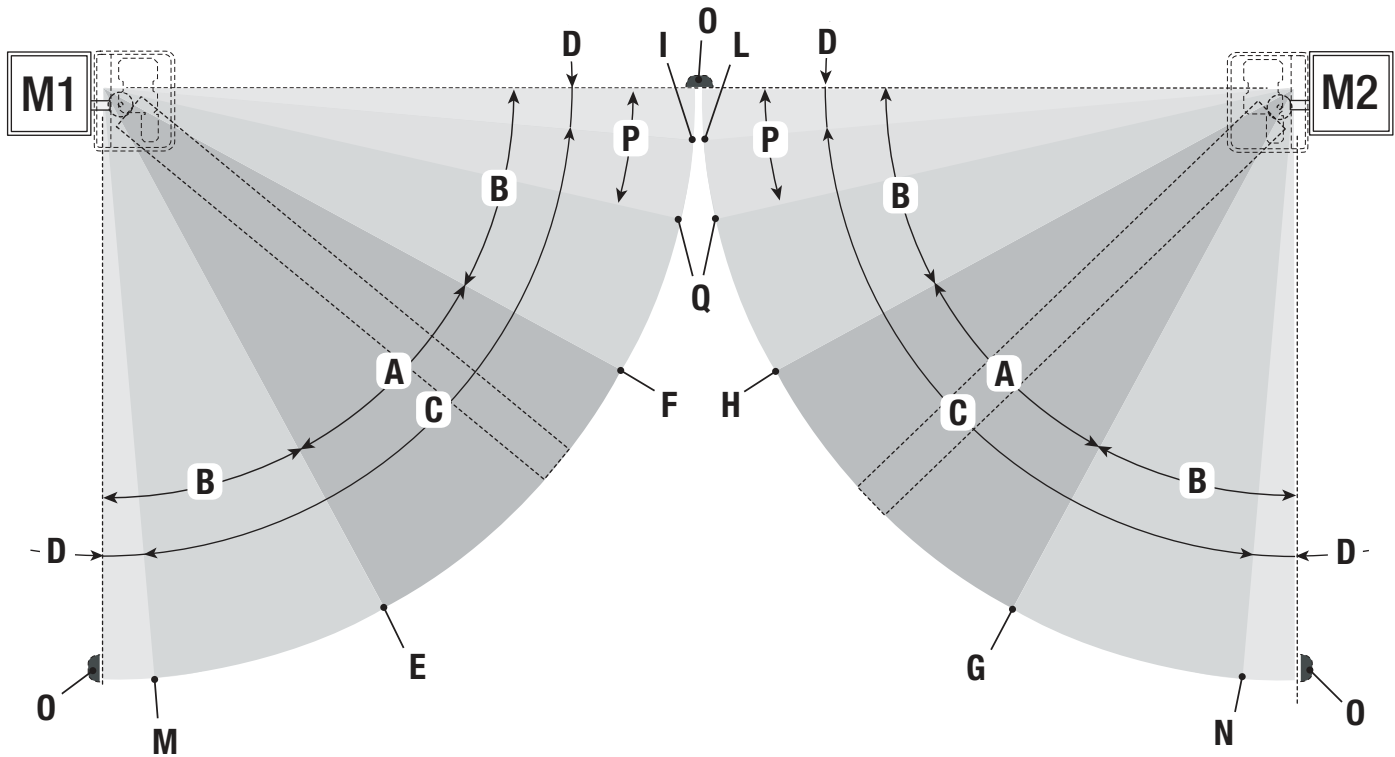


Illustration of the slow-down areas and points at which gate draws to the fully open or closed position

Note: the slow-down areas and points at which the gate draws to the fully open or closed position are tested according to the parameters set forth by Technical Norms EN12445 and EN12453 regarding compatibility of impact forces generated by moving gate leaves.



A = Area of movement at normal speed

B* = Run zone at slow-down speed

C = Encoder intervention zone with movement inversion

D = Encoder intervention zone with movement stop

E = Opening slow-down beginning point (M1 Open Slow- %)

F = Closing slow-down beginning point (M1 Close Slow- %)

G = Opening slow-down beginning point (M2 Open Slow- %)

H = Closing slow-down beginning point (M2 Close Slow- %)

I** = Point at which gate begins drawing to fully-closed position (M1 Close appr. %)

L** = Point at which gate begins drawing to fully-closed position (M2 Close appr. %)

M** = Point at which gate begins drawing to fully-open position (M1 Acc. AP%)

N** = Point at which gate begins drawing to fully-open position (M2 Acc. AP%)

O = Mechanical Stops

P = Area in which additional slow-down speed takes place when closing, only for the straight-arm Stylo and Myto motors)

Q = Point at which additional slow-down when closing begins, only for the straight-arm Stylo and Myto motors)

* Minimum 600 mm from the Final full stop.

** Set the function's approach % "M1 Close appr." for the first (M1) motor and "M2 Close appr." for the second (M2) motor from the "ENCODER" menu so as to obtain a distance of between 1 and 50 mm max. from the final full stop.

Error messages and warnings

“Er1”: M1 motor calibration interrupted; check proper connection and working state of M1 motor.

“Er2”: motor calibration interrupted; check proper connection and working state of M1 motor.

“Er3”: broken encoder; call for assistance.

“Er4”: services test error; check proper connection and working status of the safety devices.

“Er5”: insufficient working time;

Check time setting, it could be insufficient to complete the working cycle.

“Er6”: maximum number of detected obstacles.

“Er7”: transformer overheated, at first opening command, gate leaves stay open.

“C0”: contact 1-2 (stop) unused and not deactivated.

“C1/2/3/4/7/8”: contacts CX and/or CY are unused and not deactivated.

Red LED indicator light flashes: command card still not calibrated to the gate run.

Phasing out and disposal

 In its premises, CAME cancelli automatici S.p.A. implements an Environmental Management System certified in compliance with the UNI EN ISO 14001 standard to ensure environmental protection.

Please continue our efforts to protect the environment - which CAME considers one of the cardinal elements in the development of its operational and market strategies - simply by observing brief recommendations as regards disposal:

DISPOSAL OF PACKAGING

The packaging components (cardboard, plastic, etc.) are all classifiable as solid urban waste products and may be disposed of easily, keeping in mind recycling possibilities.

Prior to disposal, it is always advisable to check specific regulations in force in the place of installation.

PLEASE DISPOSE OF PROPERLY!

PRODUCT DISPOSAL

Our products are made up of various types of materials. Most of them (aluminium, plastics, iron, electrical wires, etc.) may be disposed of in normal garbage collection bins and can be recycled by disposing of in specific recyclable material collection bins and disposal in authorized centres.

Other components (electrical boards, remote control batteries, etc.), however, may contain polluting substances.

They should therefore be removed and given to qualified service companies for proper disposal.

Prior to disposal, it is always advisable to check specific regulations in force in the place of disposal.

PLEASE DISPOSE OF PROPERLY!

CE compliance certification

Declaration **CE** - CAME cancelli automatici S.p.A. declares that this product conforms to the essential, pertinent requirements provided by directives 2006/95/CE and 2014/30/UE.

An original copy of the declaration of conformity is available on request.



English - Manual code: **319V21EN** Vers. **3** 04/2017 © CAME cancelli automatici S.p.A.
The data and information in this manual are subject to change at any time without prior notice required by CAME Cancelli Automatici S.p.A.

IT • Per ogni ulteriore informazione su azienda, prodotti e assistenza nella vostra lingua:
EN • For any further information on company, products and assistance in your language:
FR • Pour toute autre information sur la société, les produits et l'assistance dans votre langue :

DE • Weitere Infos über Unternehmen, Produkte und Kundendienst bei:

ES • Por cualquier información sobre la empresa, los productos y asistencia en su idioma:

NL • Voor meer informatie over het bedrijf, de producten en hulp in uw eigen taal:

PT • Para toda e qualquer informação acerca da empresa, de produtos e assistência técnica, em sua língua:

PL • Wszystkie inne informacje dotyczące firmy, produktów oraz usług i pomocy technicznej w Waszym języku znajdują się na stronie:

RU • Для получения дополнительной информации о компании, продукции и сервисной поддержке на вашем языке:

HU • A vállalatra, termékeire és a műszaki szervizre vonatkozó minden további információért az Ön nyelvén:

HR • Za sve dodatne informacije o poduzeću, proizvodima i tehničkoj podršci:

UK • Для отримання будь-якої іншої інформації про компанію, продукцію та технічну підтримку:



www.came.com



CAMEGROUP

CAME Cancelli Automatici S.p.A.

Via Martiri Della Libertà, 15

31030 **Dosson Di Casier** (TV)

☎ (+39) 0422 4940

☎ (+39) 0422 4941

Assistenza Tecnica/Numero Verde 800 295830



CE

319V21FR

ARMOIRE DE COMMANDE
POUR MOTOREDUCTEURS EN 24 V



MANUEL D'INSTALLATION
ZL92



Français

FR



ATTENTION !

Instructions importantes pour la sécurité des personnes : À LIRE ATTENTIVEMENT !



Introduction

• Le produit devra être uniquement destiné à l'usage pour lequel il a été spécifiquement conçu. Tout autre usage sera donc considéré comme dangereux. La société CAME Cancelli Automatismi S.p.A. ne peut être considérée comme responsable des éventuels dommages provoqués par des usages imprudents, erronés et déraisonnables • Conservez ces avertissements avec les manuels d'instruction et d'utilisation des composants de l'installation d'automatisme.

Avant l'installation

(vérification de l'installation existante : en cas d'évaluation négative, ne continuez pas avant d'avoir respecté les obligations de mise en sécurité)

• Contrôlez que la partie à automatiser est en bon état mécanique, qu'elle est équilibrée et dans l'axe et qu'elle s'ouvre et se ferme correctement. Vérifiez également que les butées mécaniques d'arrêt nécessaires sont présentes • Si l'automatisme doit être installé à une hauteur inférieure à 2,5 m du sol ou d'un autre niveau d'accès, vérifiez le besoin d'éventuelles protections et/ ou éventuels avertissements • Au cas où des ouvertures pour les piétons seraient réalisées dans les portes, il faut que soit installé un système de blocage de leur ouverture pendant le mouvement • Vérifiez que l'ouverture de la porte automatisée n'entraîne pas de situations de blocage avec les pièces fixes environnantes • Ne montez pas l'automatisme retourné ou sur des éléments qui pourraient plier. Si nécessaire, ajoutez les renforts nécessaires sur les points de fixation • N'installez pas le système sur des portes en montée ou en descente (qui ne seraient pas planes) • Contrôlez que les éventuels dispositifs d'irrigation ne risquent pas de mouiller le motoréducteur du bas vers le haut.

Installation

• Signalez et délimitez soigneusement tout le chantier afin d'éviter des accès imprudents dans la zone de travail de la part de personnes étrangères au chantier et spécialement de mineurs et d'enfants • Faites attention en manœuvrant les automatismes pesant plus de 20 kg (voir manuel d'installation). Si nécessaire, équipez-vous des moyens nécessaires au déplacement en sécurité • Toutes les commandes d'ouverture (boutons poussoirs, sélecteurs à clé, lecteurs magnétiques, etc.) doivent être installés à au moins 1,85 m du périmètre de la zone de manœuvre du portail, ou bien là où elles ne peuvent être attrapées depuis l'extérieur à travers le portail. En outre, les commandes directes (à touche, à effleurement, etc.) doivent être installées à une hauteur minimale de 1,5 m et ne doivent pas être accessibles au public • Toutes les commandes en modalité « action maintenue » doivent être installées dans des endroits d'où les portes en mouvement et les zones de transit ou de manœuvre correspondantes sont entièrement visibles • Mettez, s'il n'y en avait pas, une étiquette permanente qui indique la position du dispositif de déblocage • Avant la remise à l'utilisateur, vérifiez la conformité de l'installation avec la norme EN 12453 (essai d'impact), assurez-vous que l'automatisme a correctement été réglé et que les dispositifs de sécurité et de protection et le déblocage manuel fonctionnent correctement • Mettez, là où c'est nécessaire et dans une position bien visible, les Symboles d'Avertissement (Ex. plaque du portail).

Instructions et recommandations particulières pour les utilisateurs

• Conservez la zone de manœuvre du portail propre et sans rien qui risque de l'encroûter. Retirez la végétation se trouvant dans le rayon d'action des photocellules • Ne laissez pas les enfants jouer avec les dispositifs de commande fixes ou dans la zone de manœuvre du portail. Conservez hors de leur portée les dispositifs de commande à distance (émetteurs) • Contrôlez fréquemment l'installation afin de vérifier les éventuelles anomalies et les signes d'usure ou d'endommagements des parties mobiles de l'automatisme, et de tous les points et dispositifs de fixation, des câbles et des branchements accessibles. Maintenez correctement graissés et propres les points d'articulation (chamères) et de frottement (guides de coulissement) • Effectuez des contrôles fonctionnels des photocellules et des bords sensibles tous les six mois. Gardez constamment propres les lames des photocellules (utilisez un chiffon légèrement humidifié avec de l'eau ; n'utilisez pas de solvants ou autres produits chimiques) • Au cas où il serait nécessaire d'effectuer des réparations ou des modifications sur les réglages de l'installation, débloquent l'automatisme et ne l'utilisez plus jusqu'à ce que les conditions de sécurité aient été rétablies • Coupez l'alimentation électrique avant de débloquent l'automatisme pour permettre les ouvertures manuelles. Consultez les instructions • Il est INTERDIT à l'utilisateur de réaliser DES OPERATIONS QUI NE LUI SONT PAS EXPRESSEMENT DEMANDEES ET INDIQUEES dans les manuels. Pour les réparations, les modifications des réglages et pour les opérations d'entretien extraordinaires, ADRESSEZ-VOUS A L'ASSISTANCE TECHNIQUE • Notez la réalisation des vérifications dans le registre des entretiens réguliers.

Instructions et recommandations particulières pour tous

• Evitez de travailler à proximité des chamères ou des organes mécaniques en mouvement • Ne pénétrez pas dans le rayon d'action de l'automatisme pendant que celui-ci est en mouvement • Ne vous opposez pas au mouvement de l'automatisme car cela pourrait entraîner des situations de danger • Faites toujours particulièrement attention aux points dangereux signalés par les pictogrammes appropriés et/ou les bandes jaunes et noires • Pendant l'utilisation d'un sélecteur ou d'une commande en modalité « action maintenue », contrôlez continuellement que personne ne se trouve dans le rayon d'action des parties en mouvement, jusqu'au relâchement de la commande • Le portail peut bouger à n'importe quel moment sans avertissement • Coupez toujours l'alimentation électrique pendant les opérations de nettoyage ou d'entretien.

Légende des symboles



Ce symbole indique les parties à lire attentivement.



Ce symbole indique les parties concernant la sécurité.



Ce symbole indique ce qui doit être communiqué à l'utilisateur.

Usage prévu et mode d'emploi

Usage prévu

L'armoire de commande ZL92 a été conçue pour la commande d'automatismes en 24 V DC pour portails battants de la série STYLO, MYTO, FROG-J et AMICO.



Toute installation ou utilisation qui diffère de ce qui est indiqué dans le manuel suivant sont considérées interdites.

Usage prévu

Respectez les distances et les diamètres des câbles comme il est indiqué dans le tableau "type et section des câbles".

La puissance globale des moteurs ne doit pas dépasser 300 W.

Description

Projeté et fabriqué entièrement par CAME Cancelli Automatici S.p.A.

L'armoire de commande doit être alimentée en 230 V AC, avec fréquence 50 / 60 Hz. Les dispositifs de commande et les accessoires sont en 24 V.

Attention ! les accessoires ne doivent pas dépasser globalement 50 W.

Les transformateurs sont dotés d'un dispositif de protection qui, en cas de surcharge thermique, laisse les vantaux du portail ouverts. La refermeture des vantaux n'a lieu que lorsque la température est inférieure au seuil de surcharge.

Tous les raccordements sont protégés par des fusibles rapides, voir tableau.

Les fonctions sur les contacts d'entrée et de sortie, les réglages des temps et la gestion des usagers, sont configurés et visualisés sur l'afficheur géré par un logiciel. Prévu pour le raccordement de la carte LB90 pour alimenter la carte par le biais des batteries qui, en cas de panne de courant, intervient automatiquement. Au rétablissement de la ligne électrique, elle recharge lesdites batteries.

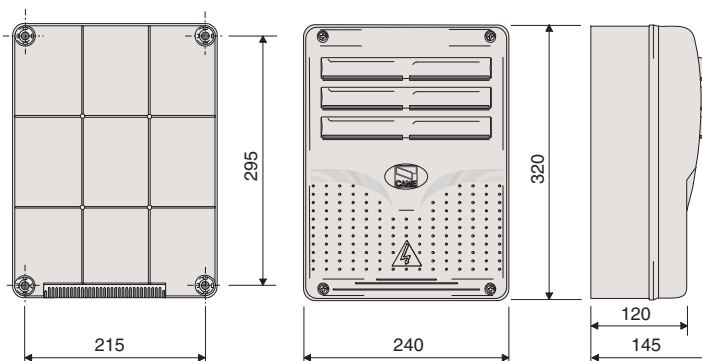
Informations techniques

INFORMATIONS TECHNIQUES	
tension d'alimentation	230 V - 50/60 Hz
puissance maximale tolérée	300 W
absorption au repos	110 mA
puissance maximale pour accessoires en 24 V	50 W
classe d'isolation des circuits	II
matériel du boîtier	ABS
degré de protection du boîtier	IP54
température de fonctionnement	-20 / +55°C

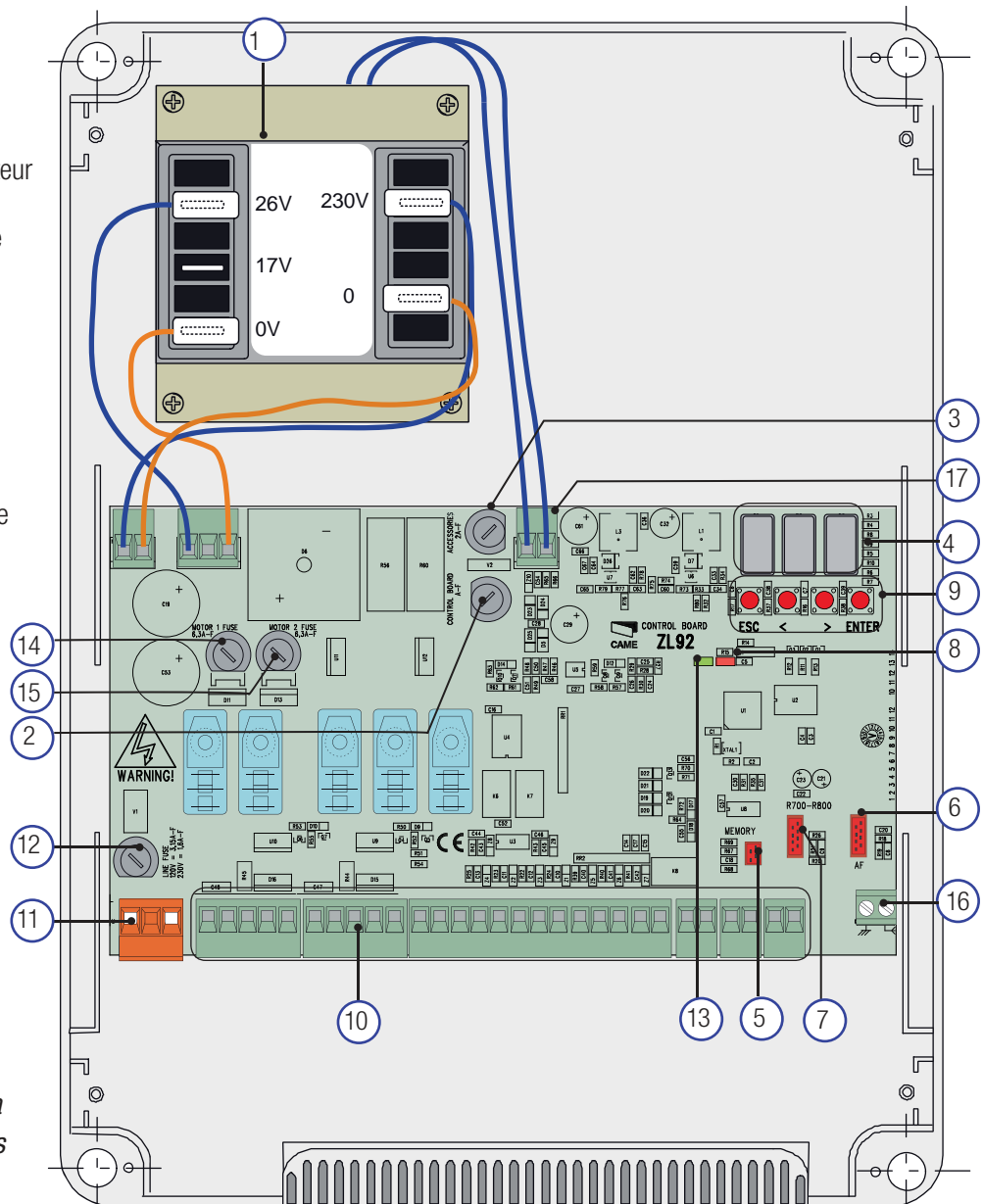
TABLEAU FUSIBLES	
en protection de :	fusible de :
Carte électronique (ligne)	3.15 A-F = 120 V 1.6 A-F = 230 V
Accessoires en 24 V	2A-F
Dispositifs de commande (armoire de commande)	1 A-F
Moteur1 / Moteur2	6.3 A = 250 V

Dimensions

(mm)



- 1-Transformateur
- 2-Fusible carte
- 3-Fusible accessoires
- 4-Afficheur 5-Connecteur carte memory roll
- 6-Connecteur carte AF 7-Connecteur carte R700 ou R800
- 8-Led de signalisation absence de calibrage
- 9-Boutons de programmation
- 10-Bornier de raccordement
- 11-Bornier d'alimentation 230V
- 12-Fusible de ligne
- 13-Led de signalisation tension présente
- 14-Fusible moteur 1
- 15-Fusible moteur 2 16-Bornier de raccordement antenne 17-Bornier thermique



⚠ Attention ! Avant d'intervenir sur l'armoire de commande, coupez la tension de ligne ou débranchez les batteries.

Installation

⚠ L'installation doit être effectuée par du personnel qualifié et expérimenté et dans le respect total des normes en vigueur.

Contrôles préliminaires

⚠ Avant de procéder à l'installation il est nécessaire de :

- Vérifier si le lieu de fixation de l'armoire de commande est dans une zone à l'abri des chocs, si les superficies d'ancrage sont solides, et il faut que la fixation soit faite avec des éléments appropriés (vis, chevilles, etc.) à la superficie.
- Prévoir un disjoncteur omnipolaire approprié pour couper l'alimentation. La distance entre les contacts doit être supérieure à 3 mm.
- ⚡ Vérifiez que les connexions éventuelles dans le boîtier (effectuées pour la continuité du circuit de protection) sont munies d'une isolation supplémentaire par rapport aux autres parties conductrices qui se trouvent à l'intérieur.
- Prévoir des gaines et des moulures appropriées pour le passage des câbles électriques afin de les protéger contre l'endommagement mécanique.

Outils et matériels

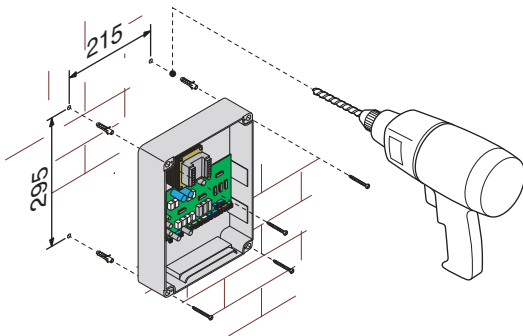
Assurez-vous d'avoir tous les outils et le matériel nécessaires, pour effectuer l'installation en toute sécurité, selon les normes en vigueur.

Voici quelques exemples.

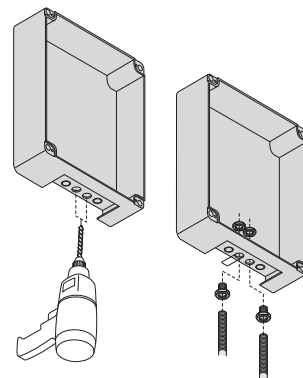


Fixation et montage de la boîte

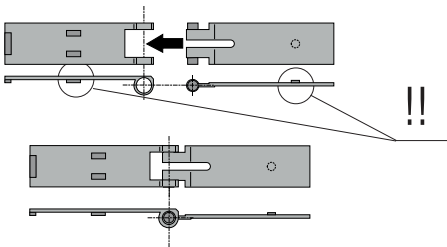
1) Fixez la base de l'armoire dans une zone protégée ; il est conseillé d'utiliser des vis à tête bombée et empreinte cruciforme avec un diamètre maximal de 6 mm.



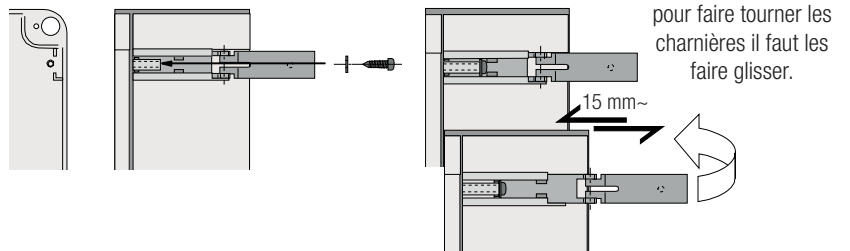
2) Percez les trous prédéfinis et introduisez les serre-câbles avec les tubes ondulés pour le passage des câbles électriques. N.B.: diamètre des trous prédéfinis : 20 mm.



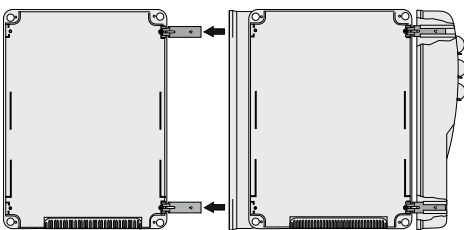
3) Assemblez les charnières à pression.



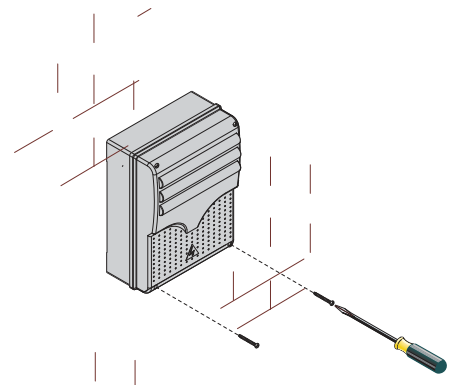
4) Introduisez les charnières dans la boîte (à votre choix sur le côté droit ou gauche) et fixez les avec les vis et les rondelles fournies.



5) Introduisez, par encliquetage, le couvercle sur les charnières.



6) Après les réglages et les adaptations, fixez le couvercle avec les vis fournies.



Raccordements électriques

Type et section des câbles

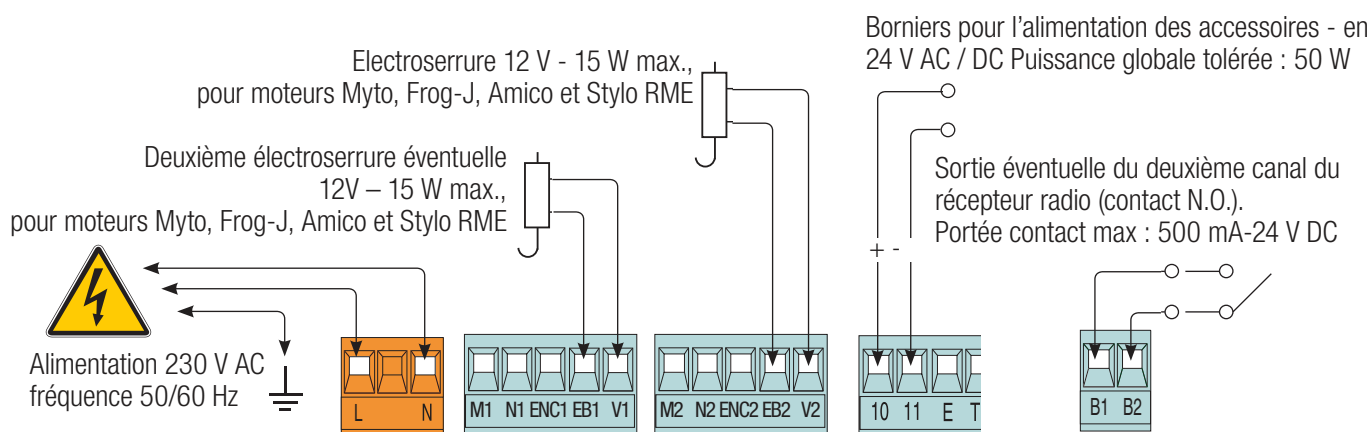
Raccordement	Type câble	Longueur du câble 1 < 10 m	Longueur du câble 10 < 20 m	Longueur du câble 20 < 30 m
Alimentation armoire	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3G x 1,5 mm ²	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Alimentation moteur avec encodeur *		3G x 1,5 mm ²	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Alimentation moteur avec encodeur **		4G x 1,5 mm ²	4G x 1,5 mm ²	4G x 2,5 mm ²
Clignotant		2 x 1,5 mm ²	2 x 1,5 mm ²	2 x 1,5 mm ²
Emetteurs photocellules		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²
Récepteurs photocellules		4 x 0,5 mm ²	4 x 0,5 mm ²	4 x 0,5 mm ²
Alimentation accessoires		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 1 mm ²
Dispositifs de commande et de sécurité		2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²
Raccordement antenne	RG58	max. 10m		

* MYTO ME - FROG J - AMICO - STYLO RME / ** STYLO ME

N.B. Si les câbles ont une longueur différente de celle prévue dans le tableau, il faut calculer la section des câbles sur la base de l'absorption effective des dispositifs raccordés et selon les prescriptions indiquées dans la norme CEI EN 60204.1.

Pour les raccordements qui prévoient plusieurs charges sur la même ligne (séquentiels), la mise à dimensions du tableau doit être calculée de nouveau sur la base des absorptions et des distances effectives. Pour les raccordements de produits qui ne sont pas cités dans ce manuel il faut se référer à la documentation annexée à ces produits.

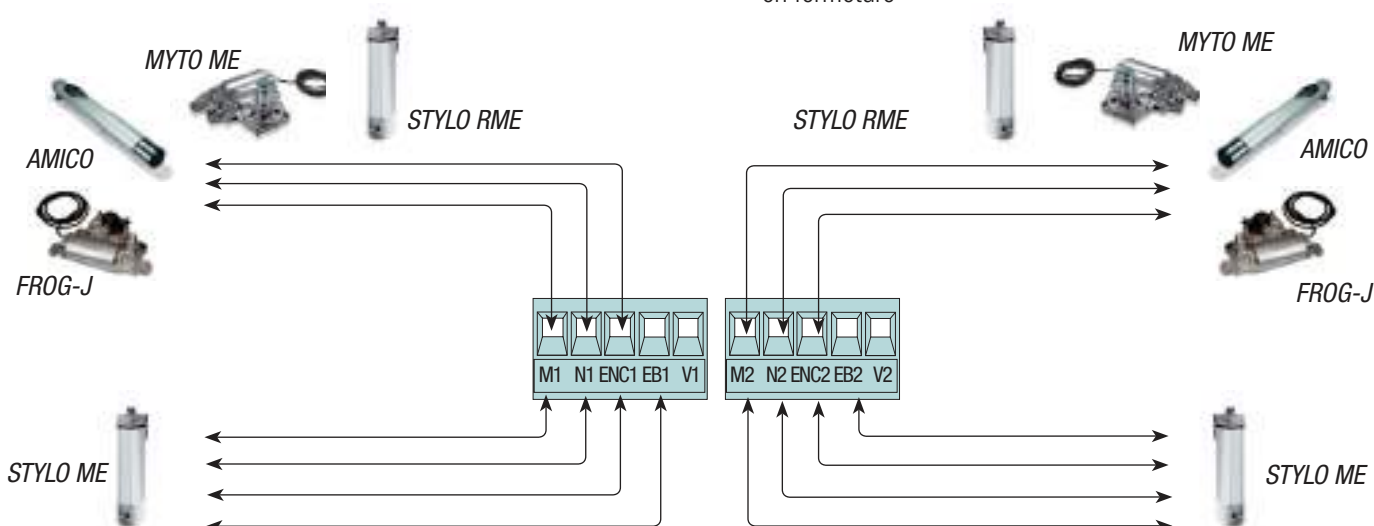
Alimentation et accessoires

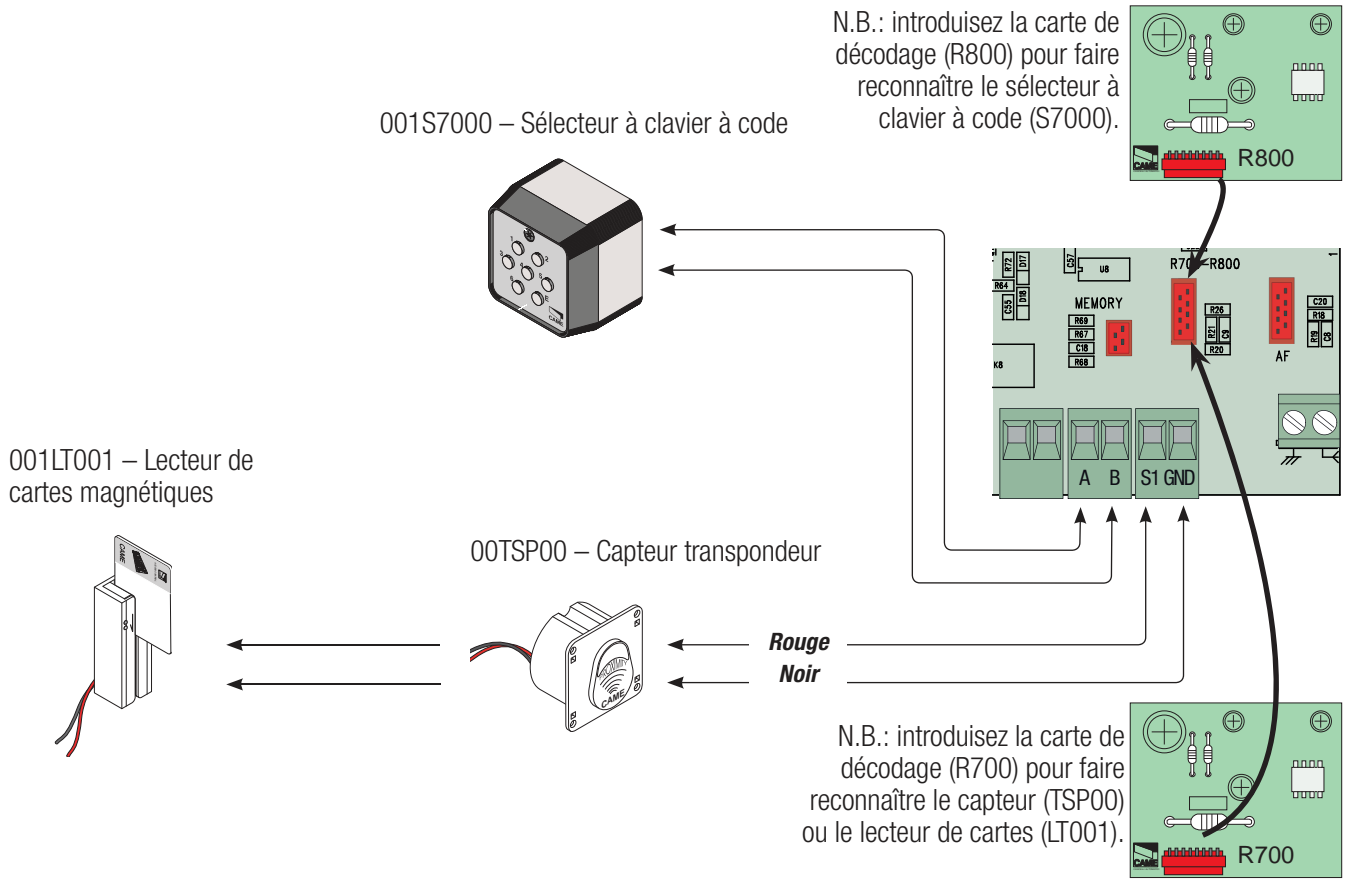


Motoréducteur

M1 – Motoréducteur en 24 V DC à action retardée en ouverture

M2 – Motoréducteur en 24 V DC à action retardée en fermeture





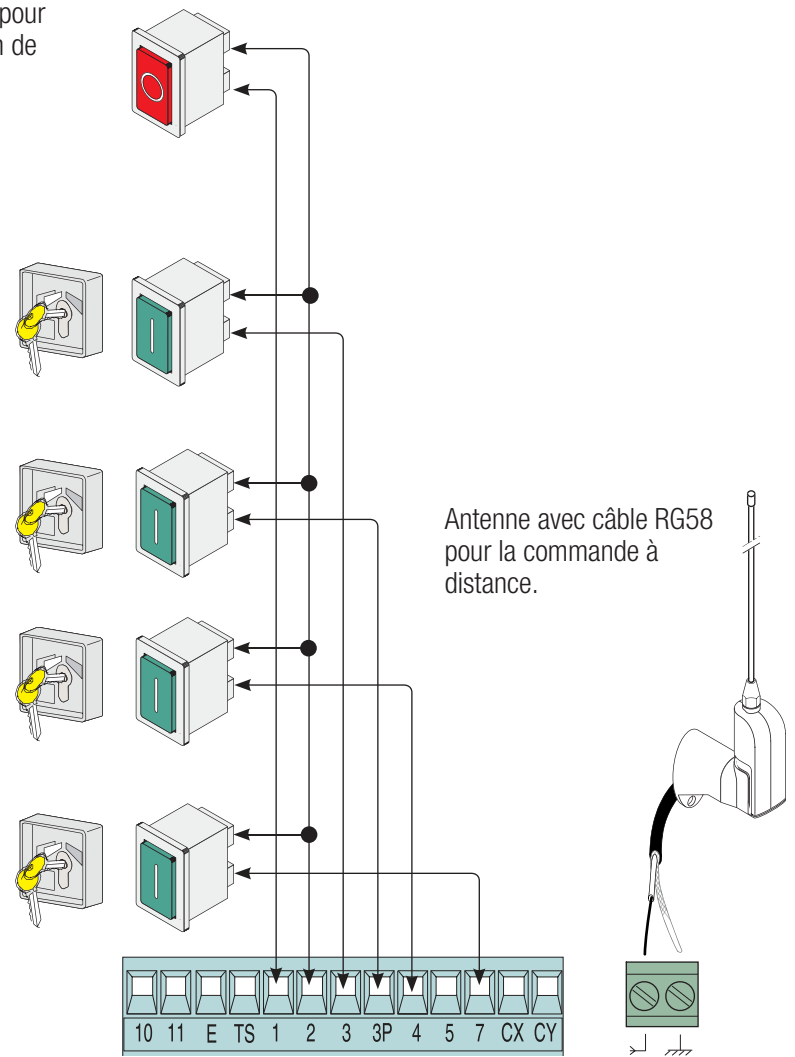
Bouton de stop (contact N.C.) - Bouton d'arrêt du portail avec l'exclusion du cycle de fermeture automatique, pour reprendre la mouvement il faut appuyer sur le bouton de commande ou sur a touche de l'émetteur.
 N.B.: si le contact n'est pas utilisé, sélectionnez "0" (Désactivé) de la fonction "F1".

Sélecteur à clé et/ou bouton d'ouverture (contact N.O).
 - Commande pour l'ouverture du portail.

Sélecteur à clé et/ou bouton d'ouverture partielle ou pour piétons (contact N.O) – Ouverture d'un vantail pour le passage piétons.

Sélecteur à clé et/ou bouton fermeture (contact N.O)
 - Commande pour la fermeture du portail.

Sélecteur à clé et/ou bouton pour commandes (contact N.O) - Commande pour ouverture et fermeture du portail, en appuyant sur le bouton ou en tournant la clé du sélecteur, le portail inverse le mouvement ou s'arrête selon la configuration sur la fonction "F7" (commande 2-7).



Dispositifs de signalisation

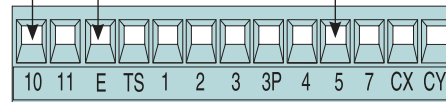
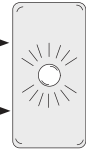


Lampe de mouvement (portée contact : 24 V – 25 W max.) - Elle clignote pendant les phases d'ouverture et de fermeture du portail.



Lampe cycle ou de courtoisie (portée contact : 24V - 25 W max.)
 - Raccordement supplémentaire d'une lampe extérieure placée librement, pour augmenter l'éclairage dans la zone de manœuvre. Cycle : elle reste allumée à partir du moment où le vantail commence l'ouverture jusqu'à sa fermeture complète) y compris le temps de fermeture automatique).
 Courtoisie : elle reste allumée pendant un temps réglable (voir fonction "F25").

Lampe témoin portail ouvert (Portée contact : 24V - 3W max.). Elle signale la position du vantail ouvert, elle s'éteint quand le vantail est fermé (voir fonction "F10").



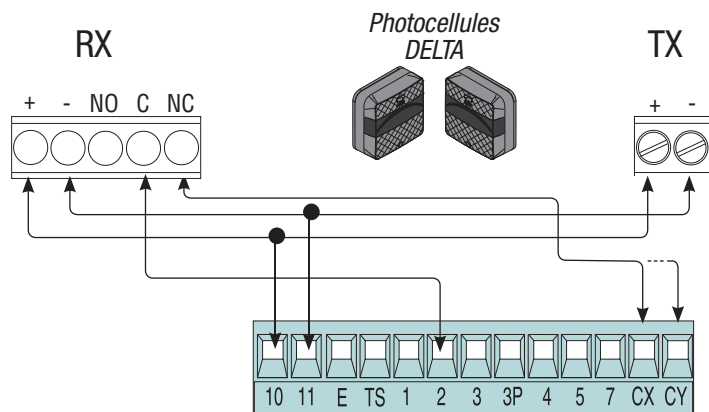
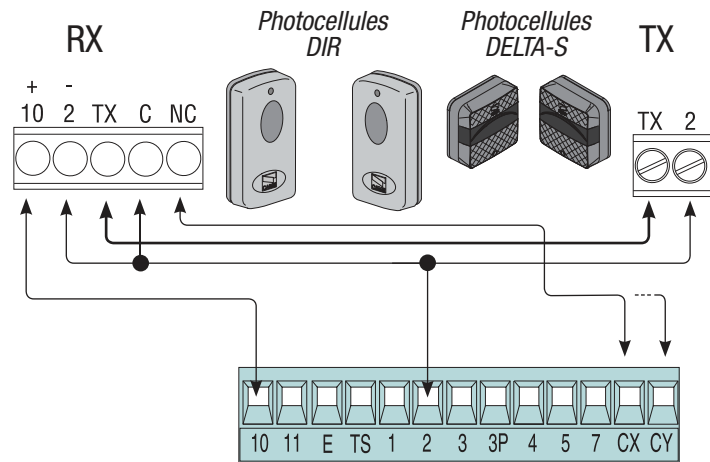
Dispositifs de sécurité

Configurez le contact CX ou CY (N.C.), entrée pour dispositifs de sécurité type photocellules, conformes aux normes EN 12978.

Voir fonctions entrée CX (Fonction F2) ou CY (Fonction F3) en :

- C1 «réouverture pendant la fermeture», en phase de fermeture des vantaux, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à son ouverture complète.
- C2 «fermeture pendant l'ouverture», en phase d'ouverture des vantaux l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à sa fermeture complète ;
- C3 «stop partiel», arrêt des vantaux s'ils sont en mouvement avec la préparation consécutive à la fermeture automatique (si la fonction de fermeture automatique a été introduite) ;
- C4 «attente obstacle», arrêt des vantaux s'ils sont en mouvement avec reprise consécutive du mouvement après le retrait de l'obstacle.

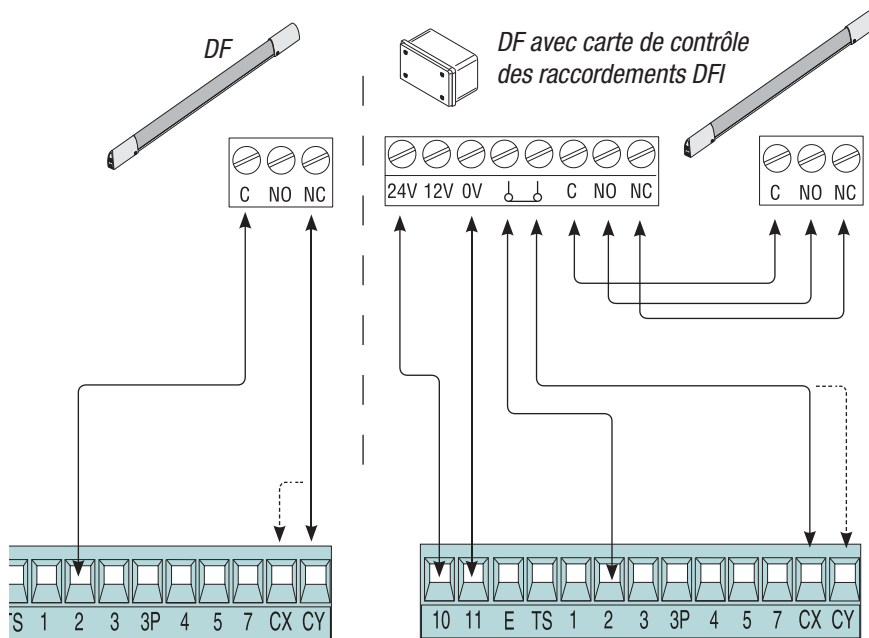
N.B.: si les contacts CX et CY ne sont pas utilisés, ils doivent être désactivés dans la programmation.



Configurez le contact CX ou CY (N.C.), entrée pour dispositifs de sécurité type bords sensibles conformes à la norme EN 12978. Voir fonctions entrée CX (Fonction F2) ou CY (Fonction F3) en :

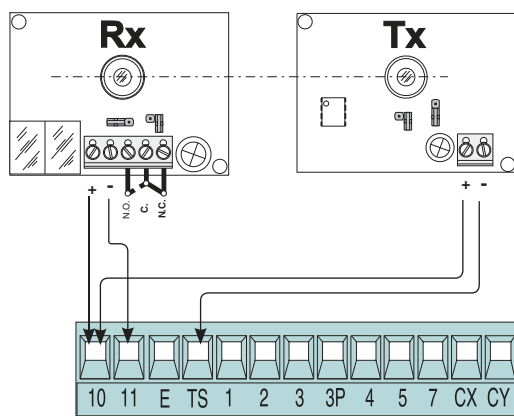
- C7 «réouverture pendant la fermeture», en phase de fermeture du portail, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à l'ouverture complète du portail ;
- C8 «fermeture pendant l'ouverture», en phase d'ouverture du portail, l'ouverture du contact provoque l'inversion du mouvement jusqu'à la fermeture complète du portail.

N.B. : si les contacts CX et CY ne sont pas utilisés, ils doivent être désactivés dans la programmation.

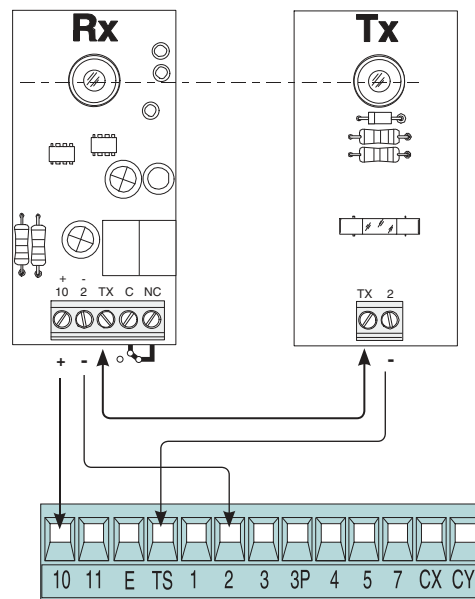


Raccordement électrique pour le fonctionnement du test de sécurité des photocellules

DOC / DELTA



DIR / DELTA S



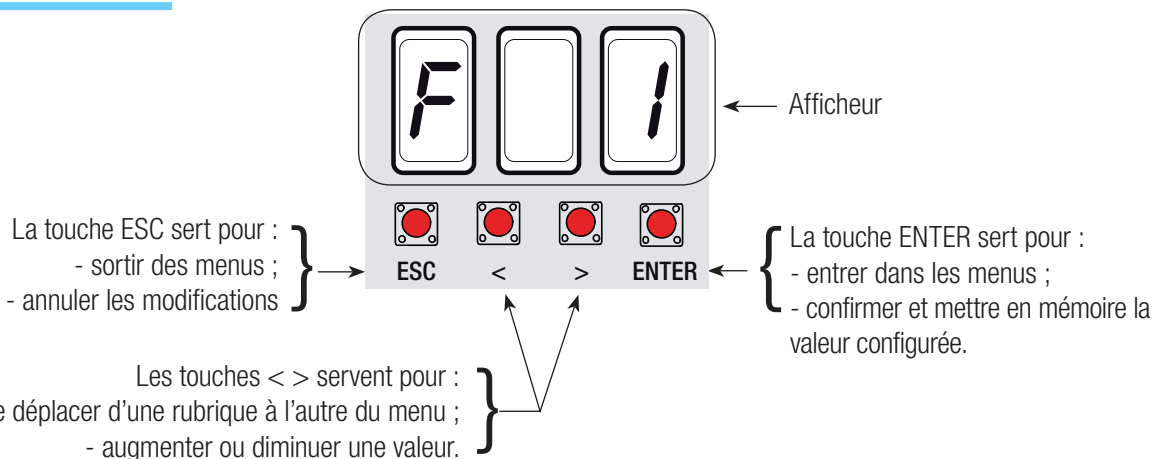
A chaque commande d'ouverture ou de fermeture, la carte contrôle l'état de fonctionnement des dispositifs de sécurité (photocellules). Une anomalie éventuelle des photocellules est signalée sur la carte électronique et elle annule n'importe quelle commande de l'émetteur radio ou du bouton.

Raccordement électrique pour le fonctionnement du test de sécurité des photocellules :

- l'émetteur et le récepteur, doivent être raccordés comme sur le dessin ;
- sur la fonction "F 5" sélectionnez sur quelles entrées le test doit être activé.

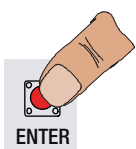
Programmation

Description des commandes

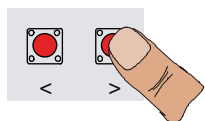
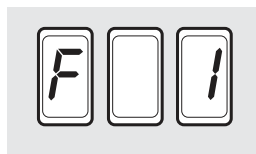


FRANÇAIS

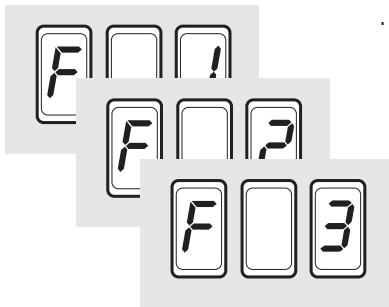
Navigazione menu



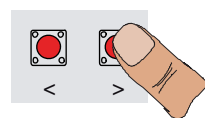
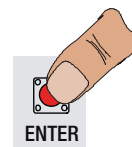
Pour entrer dans le menu, appuyez sur le bouton ENTER pendant au moins une seconde.



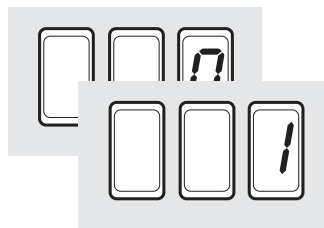
Pour choisir la rubrique du menu, déplacez-vous avec les flèches...



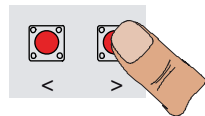
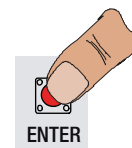
... puis appuyez sur ENTER



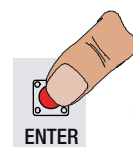
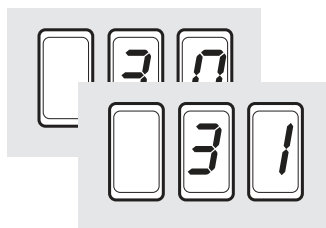
pour les "sous-menus" aussi déplacez-vous avec les flèches...



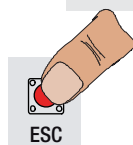
... puis appuyez sur ENTER



Pour augmenter ou diminuer la valeur, utilisez les flèches...



... puis appuyez sur ENTER pour confirmer...



... pour sortir du menu attendez 10 secondes ou appuyez sur ESC.



N.B. quand le menu est actif l'installation ne peut pas être utilisée.

- F 1 – Fonction "stop total"
- F 2 – Fonction associée à l'entrée CX
- F 3 – Fonction associée à l'entrée CY
- F 5 – Fonction test de sécurité
- F 6 – Fonction action continue
- F 7 – Modalité commande sur 2-7
- F 8 – Modalité commande sur 2-3p
- F 9 – Fonction détection d'obstacles avec le moteur à l'arrêt
- F 10 – Fonction lampe témoin
- F 11 – Exclusion Encodeur
- F 12 – Fonction départ ralenti
- F 13 – Fonction poussée en fermeture
- F 14 – Fonction sélection type capteur
- F 16 – Fonction coup de bélier (seulement pour moteurs Myto - Amico - Frog J - Stylo RME)
- F 17 – Fonction serrure (seulement pour moteurs Myto - Amico - Frog J - Stylo RME)
- F 18 – Fonction lampe supplémentaire
- F 19 – Temps fermeture automatique
- F 20 – Temps fermeture automatique après ouverture partielle
- F 21 – Temps pré-clignotement
- F 22 – Durée de fonctionnement
- F 23 – Temps retard en ouverture
- F 24 – Temps retard en fermeture
- F 25 – Temps lampe de courtoisie
- F 26 – Temps coup de bélier (seulement pour moteurs Myto - Amico - Frog J - Stylo RME)
- F 27 – Temps serrure (seulement pour moteurs Myto - Amico - Frog J - Stylo RME)
- F 28 – Réglage vitesse du moteur M1
- F 29 – Réglage vitesse du moteur M2
- F 30 – Réglage vitesse du ralentissement moteur M1
- F 31 – Réglage vitesse du ralentissement moteur M2
- F 32 – Réglage supplémentaire du ralentissement en fermeture pour moteurs M1 +M2 (seulement pour moteurs Myto et Stylo avec bras droit)
- F 33 – Réglage vitesse de calibrage
- F 34 – Sensibilité pendant le mouvement
- F 35 – Sensibilité pendant le ralentissement
- F 36 – Réglage ouverture partielle
- F 37 – Réglage point de début du ralentissement en ouverture du moteur M1
- F 38 – Réglage point de début du ralentissement en fermeture du moteur M1
- F 39 – Réglage point de début du déplacement en ouverture du moteur M1
- F 40 – Réglage point de départ du déplacement en fermeture du moteur M1
- F 41 – Réglage point de début du ralentissement en ouverture du moteur M2
- F 42 – Réglage point de départ du ralentissement en fermeture du moteur M2
- F 43 – Réglage point de début du déplacement en ouverture du moteur M2
- F 44 – Réglage point de début du déplacement en fermeture du moteur M2
- F 45 – Réglage du point supplémentaire de ralentissement en fermeture (seulement pour moteurs Myto et Stylo RME avec bras droit)
- F 46 – Configuration des numéros des moteurs
- F 50 – Sauvegarde des données dans la memory roll
- F 51 – Lecture des données de la memory roll
- U 1 – Type de commande à associer à l'utilisateur par commande radio
- U 2 – Suppression d'un seul usager
- U 3 – Suppression totale des usagers
- A 1 – Configuration type motoréducteur
- A 2 – Test moteurs
- A 3 – Calibrage course
- A 4 – Redémarrage paramètres
- H 1 – Version logiciel

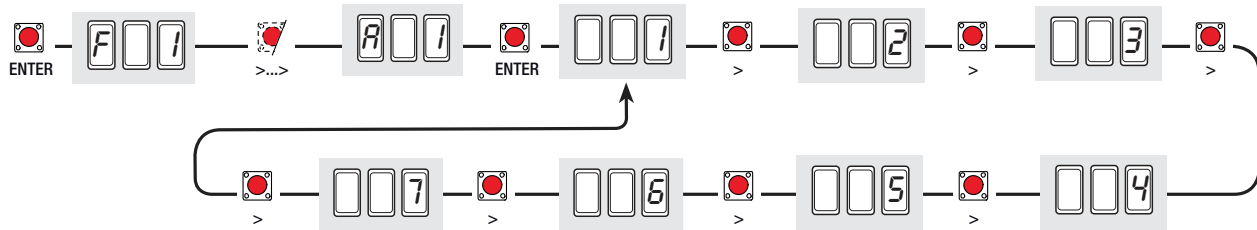
IMPORTANT ! avant de configurer les fonctions, définissez les motoréducteurs présents dans l'installation (A 1 - Type moteur), vérifiez si le sens de marche des motoréducteurs est correct (A 2 - Test moteurs) et effectuez le calibrage de la course (A 3 - Calibrage course)

N.B. : confirmez avec la touche ENTER après avoir choisi la valeur pour chaque fonction.

Menu test moteurs et calibrage

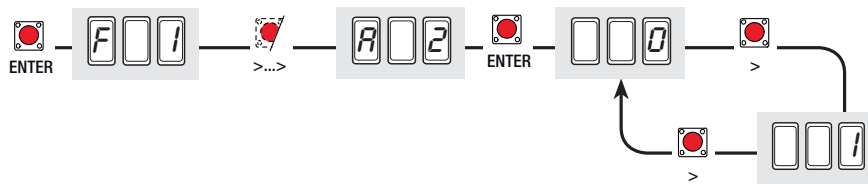
A 1 (Type moteur) : configuration du type de motoréducteur battant présent dans l'installation.

1 = Stylo ME avec bras articulé ; 2 = Stylo ME avec bras droit ; 3 = Myto; 4 = Frog-J;
5 = Amico; 6 = Stylo RME avec bras articulé ; 7 = Stylo RME avec bras droit



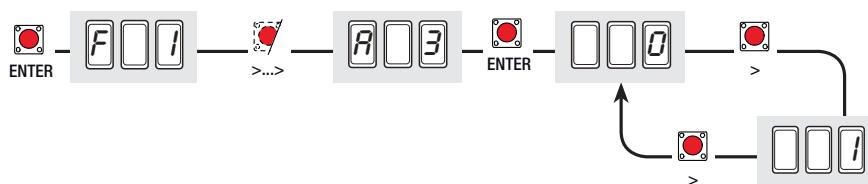
A 2 (Test moteurs) : activation du test pour vérifier si le sens de rotation des motoréducteurs est correct (voir paragraphe "test moteurs")

0 = Désactivée ; 1 = Activée.



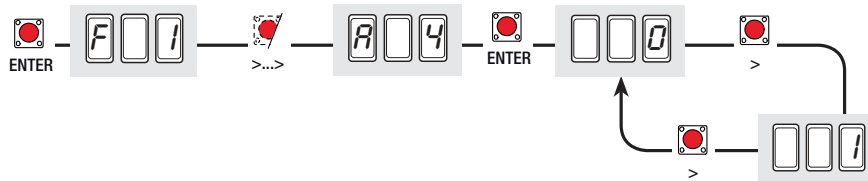
A 3 (Calibrage course) : opération de calibrage automatique de la course sur les deux motoréducteurs (voir paragraphe "calibrage course").

0 = Désactivée ; 1 = Activée.



A 4 (Redémarrage paramètres) : opération de redémarrage des données (configuration par défaut) et suppression du calibrage course.

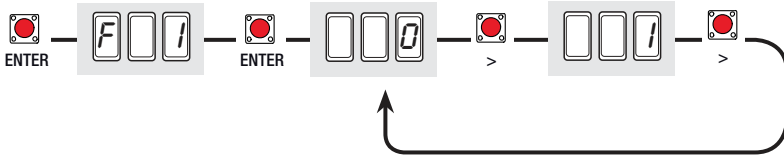
0 = Désactivée ; 1 = Activée.



Menu fonctions

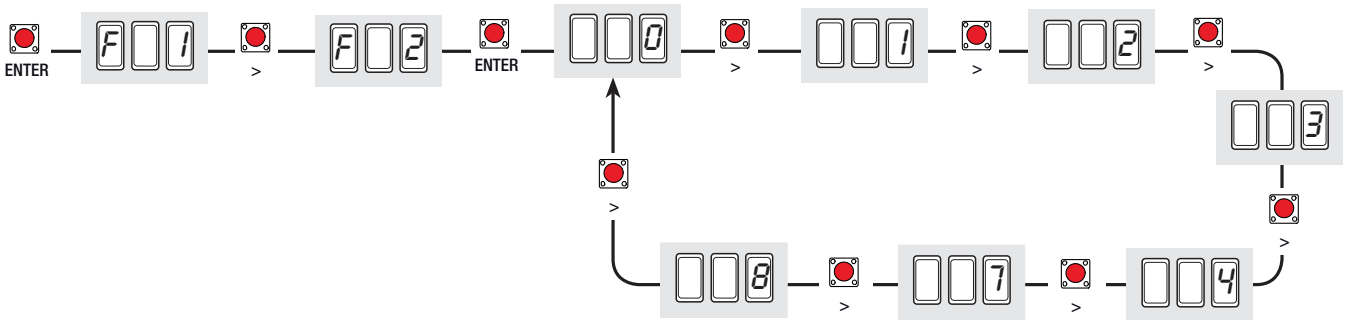
F 1 (Stop Total) : entrée N.C. : arrêt du portail avec exclusion consécutive du cycle éventuel de fermeture automatique ; pour reprendre le mouvement il faut appuyer sur les touches ou sur l'émetteur. Introduisez le dispositif de sécurité sur [1-2] ; si vous ne l'utilisez pas, sélectionnez la fonction "0".

0 = Désactivée ; 1 = Activée (**par défaut**).



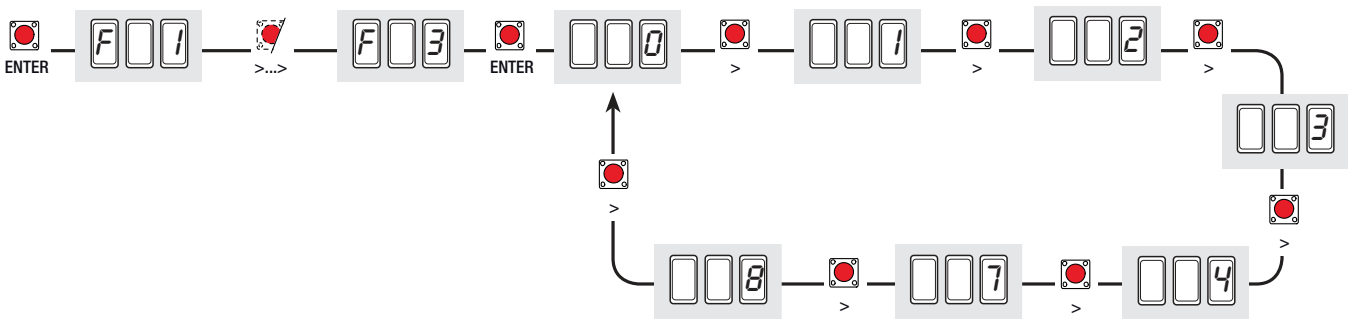
F 2 (Entrée CX) : entrée Contact de sécurité N.C. avec possibilité d'associer les fonctions suivantes : C1 (réouverture en phase de fermeture), C2 (fermeture en phase d'ouverture), C3 (stop partiel), C4 (attente obstacle), C7 (réouverture en phase de fermeture, pour bords sensibles), C8 (fermeture en phase d'ouverture, pour bords sensibles) ou désactivé, voir dispositifs de sécurité sur raccordements électriques.

0 = Désactivée (**par défaut**); 1 = C1; 2 = C2; 3 = C3; 4 = C4; 7 = C7; 8 = C8.



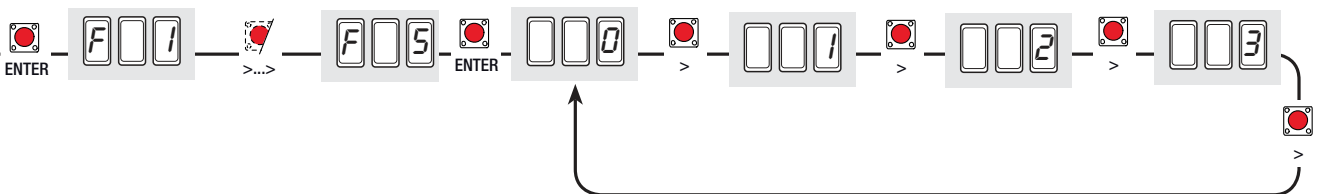
F 3 (Entrée CY) : entrée contact de sécurité N.C. avec possibilité d'associer les fonctions suivantes : C1 (réouverture en phase de fermeture), C2 (fermeture en phase d'ouverture), C3 (stop partiel), C4 (attente obstacle), C7 (réouverture en phase de fermeture, pour bords sensibles), C8 (fermeture en phase d'ouverture, pour bords sensibles) ou désactivé, voir dispositifs de sécurité sur raccordements électriques.

0 = Désactivée (**par défaut**); 1 = C1; 2 = C2; 3 = C3; 4 = C4; 7 = C7; 8 = C8.



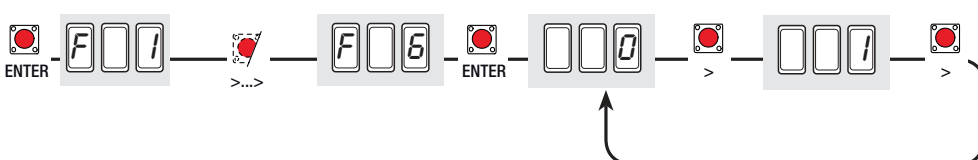
F 5 (Test de sécurité) : il permet à la carte de vérifier si les dispositifs de sécurité (photocellules) sont en état de fonctionnement après chaque commande d'ouverture ou de fermeture

0 = Désactivée (**par défaut**); 1 = CX; 2 = CY; 3 = CX+CY



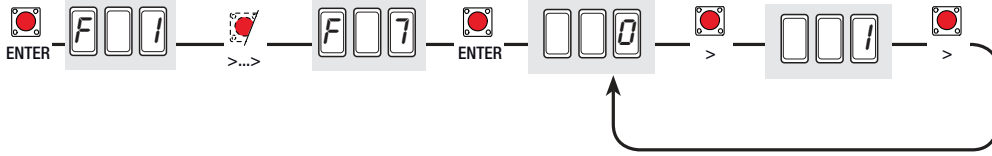
F 6 (Action continue) : le portail fonctionne en appuyant sur le bouton sans le relâcher (un bouton 2-3 pour l'ouverture, un bouton 2-4 pour la fermeture). Elle exclut tous les autres dispositifs y compris la commande radio.

0 = Désactivée (**par défaut**); 1 = Activée.



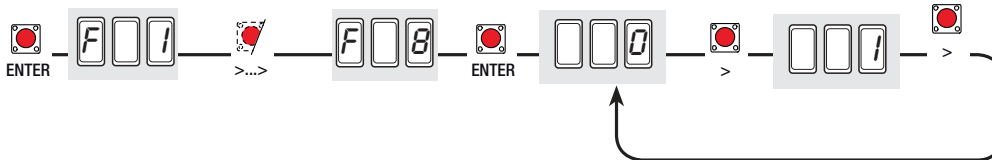
F 7 (Commande 2-7) : configuration du contact sur 2-7 en pas-à-pas (ouverture-fermeture) ou séquentielle (ouverture-stop-fermeture-stop).

0 = pas-à-pas (**par défaut**); 1 = séquentielle.



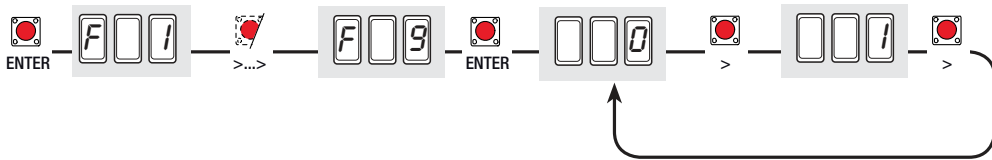
F 8 (Commande 2-3P) : configuration du contact sur 2-3P en ouverture pour piétons (ouverture totale du deuxième vantail) ou partielle (ouverture partielle du deuxième vantail selon la configuration entre 10 et 80 % de la course, fonction "F 36").

0 = ouverture pour piétons (**par défaut**) ; 1 = ouverture partielle.



F 9 (Détection d'obstacles) : avec le moteur à l'arrêt (portail fermé, ouvert ou après une commande de stop total), elle empêche n'importe quel mouvement si les dispositifs (ex : photocellules) détectent un obstacle.

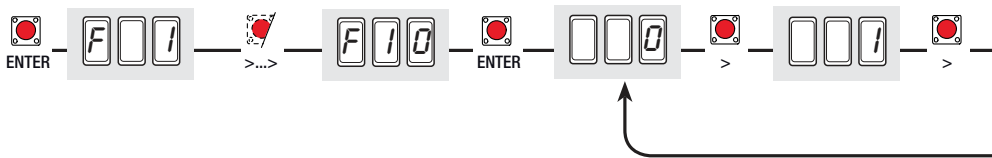
0 = Désactivée (**par défaut**) ; 1 = Activée.



F 10 (Lampe témoin ouverture) : lampe raccordée sur 10-5, elle signale l'état du portail.

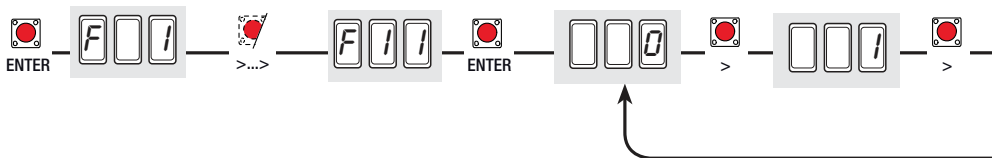
0 = portail ouvert et en mouvement, elle reste allumée (**par défaut**)

- 1 = - portail en phase d'ouverture, elle clignote par intermittence toutes les demi-secondes ;
 - portail en phase de fermeture, elle clignote par intermittence toutes les secondes ;
 - portail ouvert, elle reste allumée ;
 - portail fermé, elle reste éteinte.



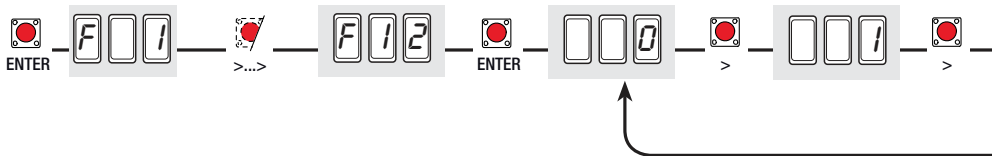
F 11 (Exclusion Encodeur) : elle exclut la gestion des ralentissements, la détection d'obstacles et la sensibilité.

0 = Encodeur activé (**par défaut**) ; 1 = Encodeur désactivé.

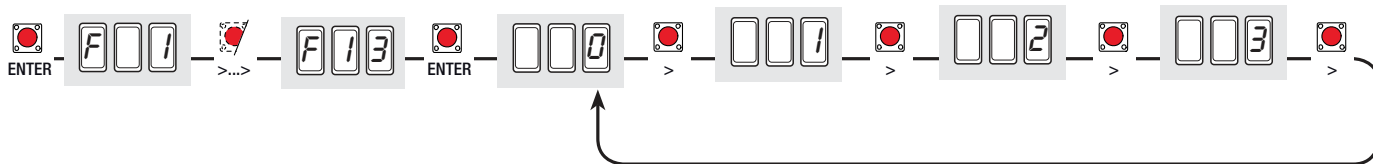


F 12 (Départ ralenti) : à chaque commande d'ouverture ou de fermeture, les vantaux partent lentement pendant quelques secondes.

0 = Désactivée (**par défaut**) ; 1 = Activée.

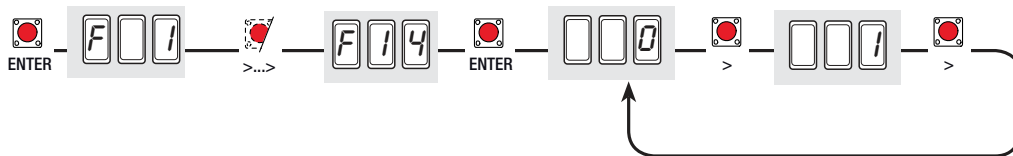


F 13 (Poussée en fermeture) : en fermeture, en fin de course les motoréducteurs effectuent une brève poussée en butée des vantaux.
 0 = Désactivée (par défaut) ; 1 = Poussée minimale 2 = Poussée moyenne 3 = Poussée maximale



F 14 (Type de capteur) : configuration du type de capteur pour la commande de l'automatisme par transpondeur (TSP00) ou Lecteur de cartes magnétiques (LT001) avec carte de décodage R700 ou bien avec clavier à code S7000 avec carte de décodage R800.

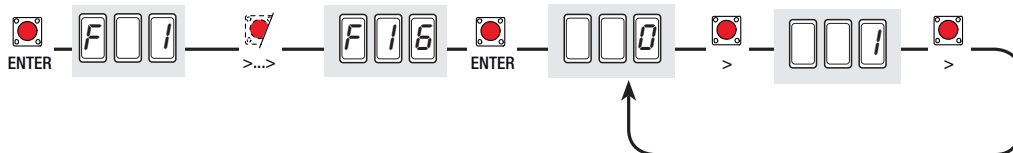
0 = TAG; 1 = S7000 (par défaut).



F 16 (Coup de bélier) : avant chaque manœuvre d'ouverture et de fermeture, les vantaux pressent en butée pendant quelques secondes pour faciliter le déclenchement de l'électroserrure (pour le réglage du temps, voir fonction "F26").

Note : cette fonction ne s'affiche que pour les motoréducteurs type Myto, Frog-J, Stylo-RME et Amico.

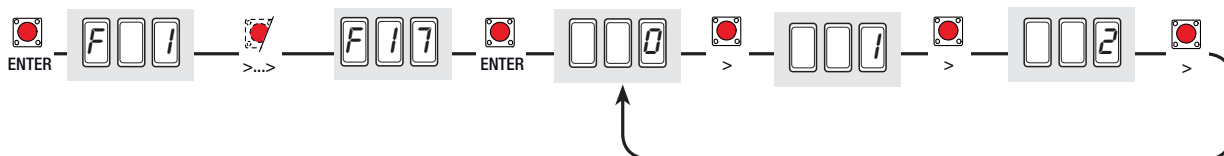
0 = Désactivée (par défaut) ; 1 = Activée.



F 17 (Serrure) : déblocage de l'électroserrure en butée de fermeture et d'ouverture pour le réglage du temps, voir fonction "F27").

Note : cette fonction ne s'affiche que pour les motoréducteurs des séries Myto, Frog-J, Stylo-RME et Amico.

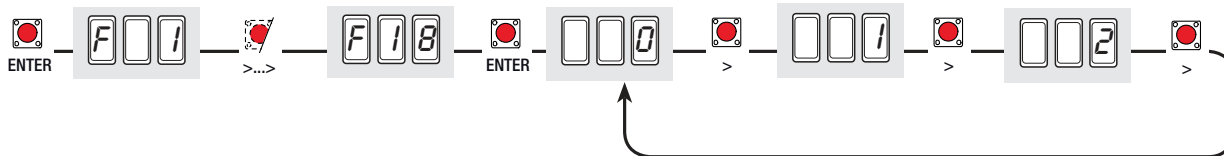
0 = avec commande d'ouverture (par défaut) ; 1 = avec commande de fermeture ; 2 = avec les deux commandes.



F 18 (Lampe 10-E) : sortie sur le contact 10-E pour lampe avec fonction de :

- clignotant de mouvement, il clignote pendant les phases d'ouverture et de fermeture du portail.
- lampe extérieure placée librement, pour augmenter l'éclairage dans la zone de manœuvre, configurée comme lampe de courtoisie elle reste allumée pendant un temps réglable (voir Fonction "F25") ou bien comme lampe cycle qui reste allumée à partir du moment où le vantail commence à s'ouvrir jusqu'à ce qu'il se ferme complètement (y compris le temps de fermeture automatique).

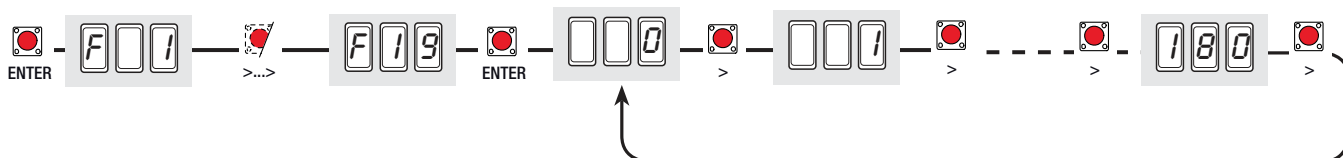
0 = Clignotant (par défaut) ; 1 = Cycle ; 2 = Courtoisie.



F 19 (Temps de fermeture automatique) : Le temporisateur de la fermeture automatique s'active en fin de course en ouverture. Le temps préétabli est réglable, et de toute façon il est conditionné par l'intervention éventuelle des dispositifs de sécurité et il se désactive après un «stop total» de sécurité ou en absence d'énergie électrique.

Le temps d'attente peut être désactivé ou réglé de 1'' à 180''

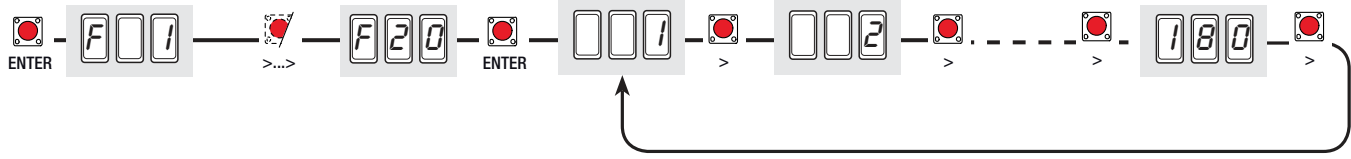
0 = Désactivée (par défaut) ; 1 = 1 seconde ; 2 = 2 secondes ; 180 = 180 secondes.



F 20 (Temps de fermeture automatique après ouverture partielle ou pour piétons) : temps de fermeture automatique du vantail après une commande d'ouverture partielle ou pour piétons. Ce temps écoulé, une manœuvre de fermeture est automatiquement effectuée et de toute façon il est conditionné par l'intervention éventuelle des dispositifs de sécurité et il se désactive après un «stop total» de sécurité ou en absence d'énergie électrique. Le temps d'attente peut être réglé de 1'' à 180''

Note : Le temps de fermeture automatique (voir F 19) ne doit pas être désactivé.

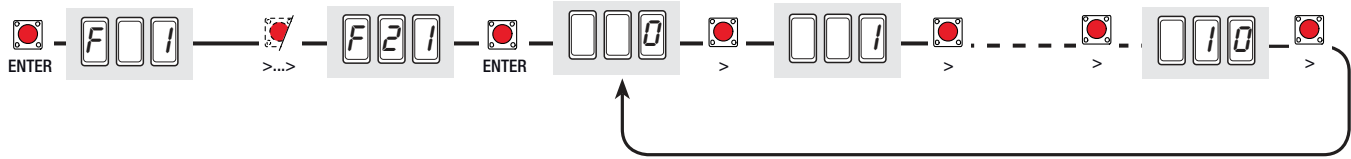
1 = 1 seconde ; 2 = 2 secondes ; 5 = 5 secondes (**par défaut**) ; 180 = 180 secondes.



F 21 (Temps de préclignotement) : après une commande d'ouverture ou de fermeture, le clignotant raccordé sur (10-E), clignote pendant un temps réglable avant de commencer la manœuvre.

Le temps de préclignotement peut être désactivé ou réglé de 1'' à 10''

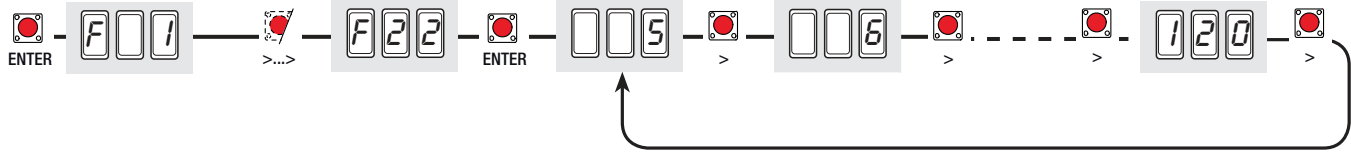
0 = Désactivée (**par défaut**) ; 1 = 1 seconde ; 2 = 2 secondes ; 10 = 10 secondes.



F 22 (Durée de fonctionnement) : temps de fonctionnement des moteurs dans la phase d'ouverture ou de fermeture.

Le temps de fonctionnement peut être réglé de 5'' à 120''

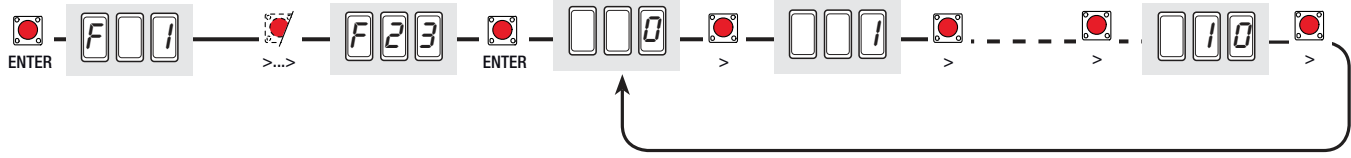
5 = 5 secondes ; 120 = 120 secondes (**par défaut**).



F 23 (Temps de retard en ouverture) : après une commande d'ouverture, le vantail du motoréducteur (M1) part en retard par rapport au motoréducteur (M2) pendant un temps réglable.

Le temps de retard peut être désactivé ou réglé de 1'' à 10''

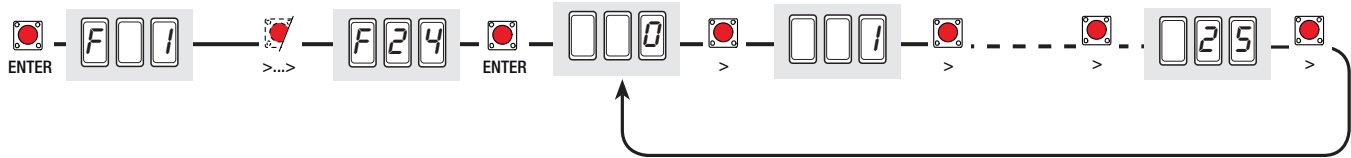
0 = Désactivée (**par défaut**) ; 1 = 1 seconde ; 2 = 2 secondes ; 10 = 10 secondes.



F 24 (Temps de retard en fermeture) : après une commande de fermeture ou après une fermeture automatique, le vantail du motoréducteur (M2) part en retard par rapport au motoréducteur (M1) pendant un temps réglable.

Le temps de retard peut être désactivé ou réglé de 1'' à 25''

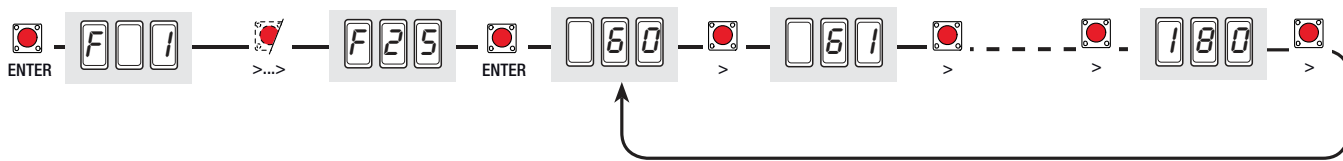
0 = Désactivée (**par défaut**) ; 1 = 1 seconde ; 2 = 2 secondes ; 25 = 25 secondes.



F 25 (Temps lampe de courtoisie) : lampe supplémentaire raccordée sur (10-E), elle reste allumée pendant le temps nécessaire au cours des manœuvres d'ouverture/fermeture du portail.

Le temps peut être réglé de 60" à 180"

60 = 60 secondes (**par défaut**) ; 61 = 61 secondes; 180 = 180 secondes.

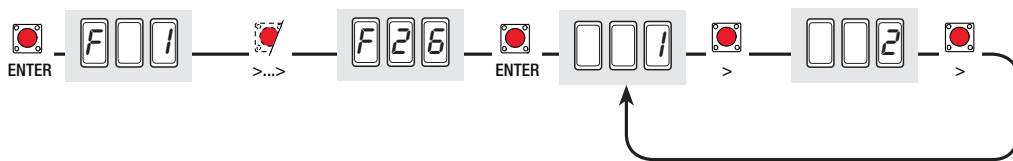


F 26 (Temps coup de bélier) : temps de poussée du motoréducteur en butée de fermeture et d'ouverture après chaque commande.

Le temps peut être réglé de 1" à 2".

Note : cette fonction ne s'affiche que pour les motoréducteurs des séries Myto, Frog-J, Stylo-RME et Amico.

1 = 1 seconde (**par défaut**) ; 2 = 2 secondes .

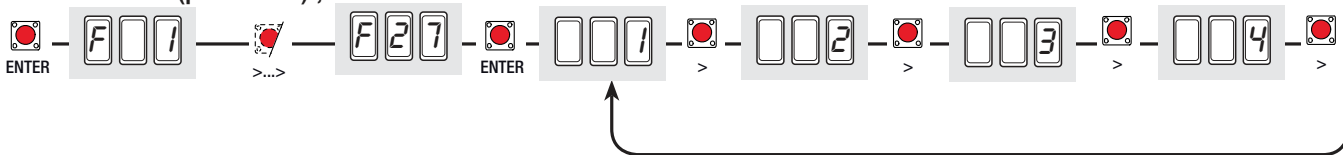


F 27 (Temps serrure) : temps d'intervention pour le déblocage de l'électroserrure à chaque commande d'ouverture ou de fermeture (voir F17).

Le temps peut être réglé de 1" à 4".

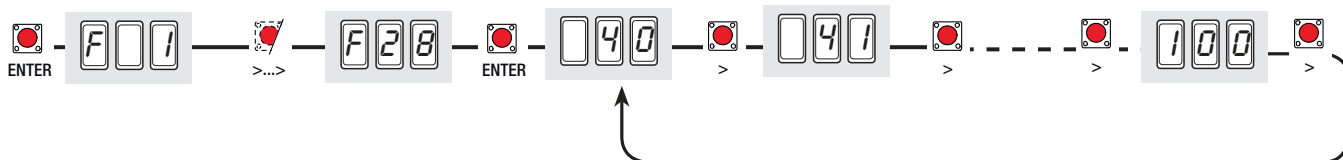
Note : cette fonction ne s'affiche que pour les motoréducteurs des séries Myto, Frog-J, Stylo-RME et Amico.

1 = 1 secondes (**par défaut**) ; 4 = 4 secondes.



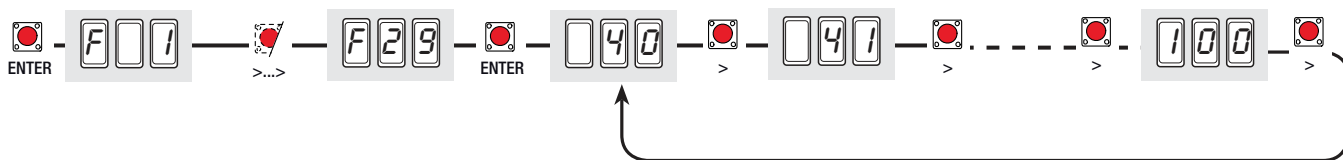
F 28 (Vitesse de manœuvre du moteur M1) : configuration de la vitesse pendant les manœuvres du moteur M1, calculée en pourcentage.

40 = 40% de la vitesse du moteur (minimum) ; 100 = 100% de la vitesse du moteur (maximum, par défaut).



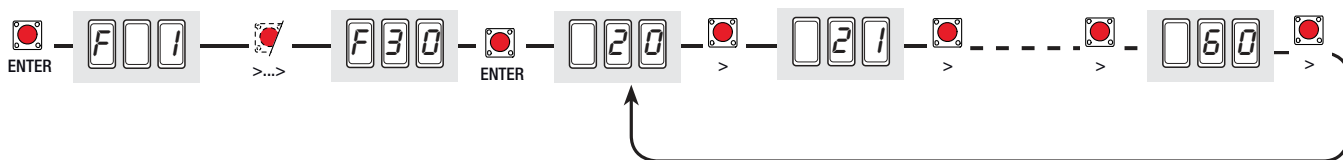
F 29 (Vitesse de manœuvre du moteur M2) : configuration de la vitesse pendant les manœuvres du moteur M2, calculée en pourcentage.

40 = 40% de la vitesse du moteur (minimum) ; 100 = 100% de la vitesse du moteur (maximum, par défaut).



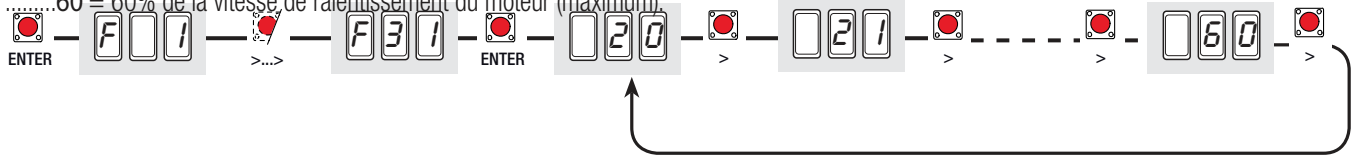
F 30 (Vitesse de ralentissement du moteur M1) : configuration de la vitesse pendant les ralentissements du moteur M1, calculée en pourcentage.

20 = 20% de la vitesse de ralentissement du moteur (minimum) ; 50 = 50% de la vitesse de ralentissement du moteur (**par défaut**) ; 60 = 60% de la vitesse de ralentissement du moteur (maximum).



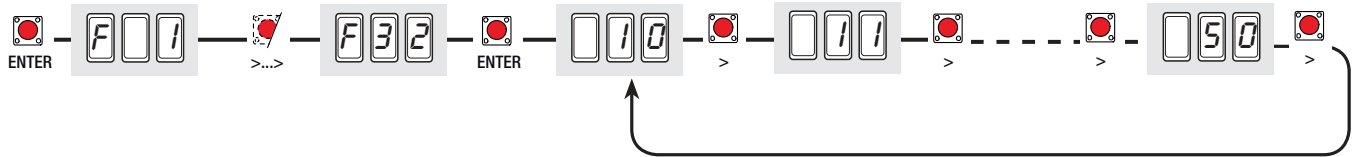
F 31 (Vitesse de ralentissement du moteur M2) : configuration de la vitesse pendant les ralentissements du moteur M2, calculée en pourcentage.

20 = 20% de la vitesse de ralentissement du moteur (minimum) ; 50 = 50% de la vitesse de ralentissement du moteur (**par défaut**) ;
..... 60 = 60% de la vitesse de ralentissement du moteur (maximum).



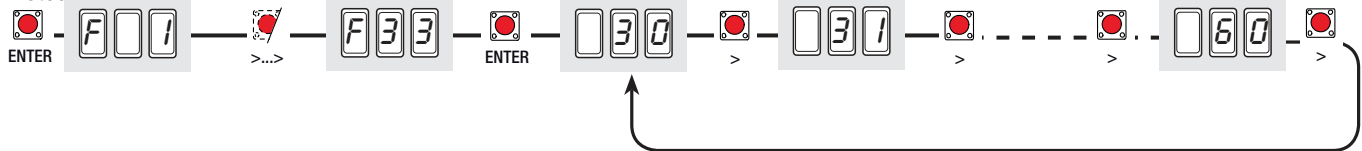
F 32 (Ralentissement supplémentaire en fermeture pour moteurs M1+M2) : configuration d'un ralentissement supplémentaire de la vitesse pendant la phase de ralentissement en fermeture pour les moteurs M1+M2 avec bras droit ; la vitesse réduite est calculée en pourcentage.

Note : cette fonction ne s'affiche que pour les motoréducteurs des séries Myto et Stylo avec bras droit. 10 = 10% de la vitesse de ralentissement du moteur (minimum) ; 50 = 50% de la vitesse de ralentissement du moteur (**maximum, par défaut**).



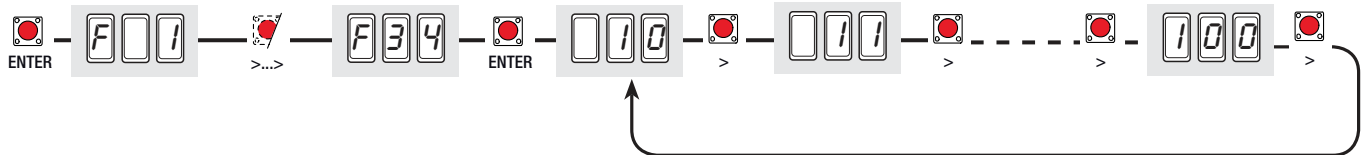
F 33 (Vitesse du calibrage) : configuration de la vitesse seulement pour la phase de calibrage du portail, calculée en pourcentage.

30 = 30% de la vitesse du moteur ; 50 = 50% de la vitesse du moteur (**par défaut**) ; 60 = 60% de la vitesse du moteur.



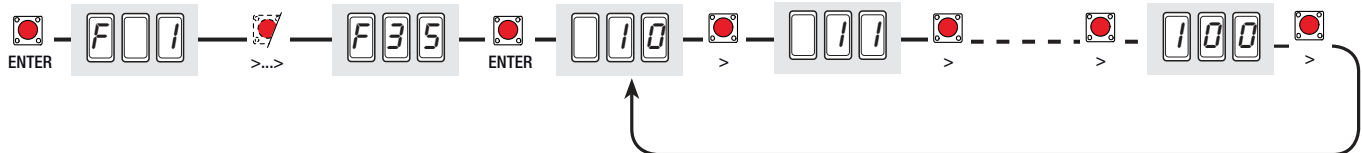
F 34 (Sensibilité de la course) : elle règle la sensibilité de détection d'obstacles pendant la manœuvre.

10 = sensibilité maximale ; 100 = sensibilité minimale (**par défaut**).



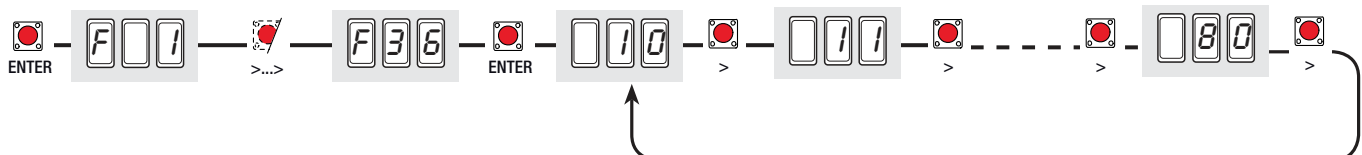
F 35 (Sensibilité des ralentissements) : elle règle la sensibilité de détection d'obstacles pendant le ralentissement.

10 = sensibilité maximale ; 100 = sensibilité minimale (**par défaut**).



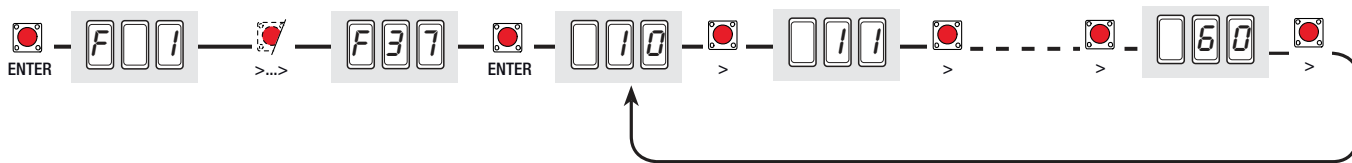
F 36 (Réglage ouverture partielle) : elle règle l'ouverture du vantail du deuxième moteur (M2) en pourcentage sur la course complète.

10 = 10% de la course (**par défaut**) ; 80 = 80% de la course.



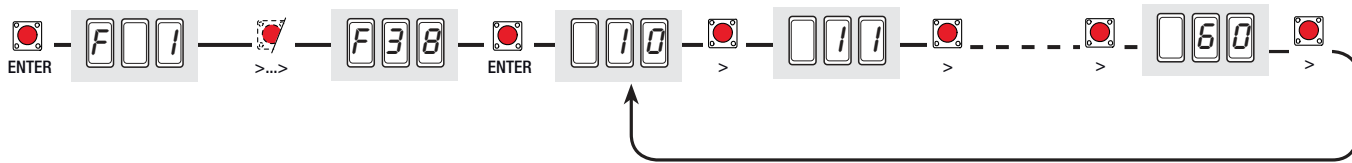
F 37 (Point de ralentissement ouverture du moteur M1) : elle règle le point de début du ralentissement du moteur (M1) avant le fin de course d'ouverture. Le point de début du ralentissement est calculé en pourcentage sur la course complète du vantail (voir par. illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement)

10 = 10% de la course ; 25 = 25% de la course (**par défaut**) ; 60 = 60% de la course.



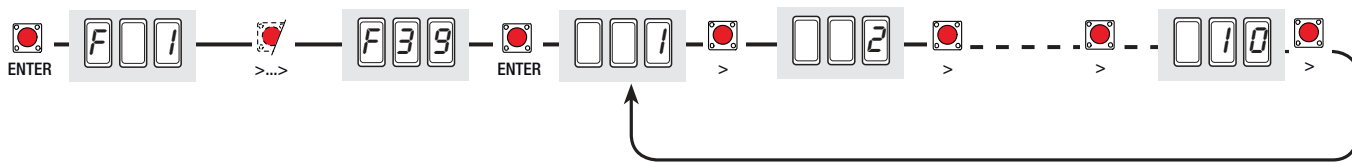
F 38 (Point de ralentissement fermeture du moteur M1) : elle règle le point de début du ralentissement du moteur (M1) avant le fin de course de fermeture. Le point de début du ralentissement est calculé en pourcentage sur la course complète du vantail (voir par. illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement)

10 = 10% de la course ; 25 = 25% de la course (**par défaut**) ; 60 = 60% de la course.



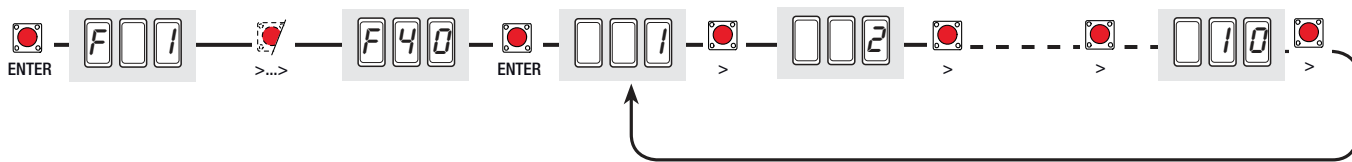
F 39 (Point de déplacement ouverture du moteur M1) : elle règle le point de début du déplacement du moteur (M1) avant le fin de course d'ouverture. Le point de début du déplacement est calculé en pourcentage sur la course complète du vantail. (voir par. illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement)

1 = 1% de la course ; 5 = 5% de la course (**par défaut**) ; 10 = 10% de la course.



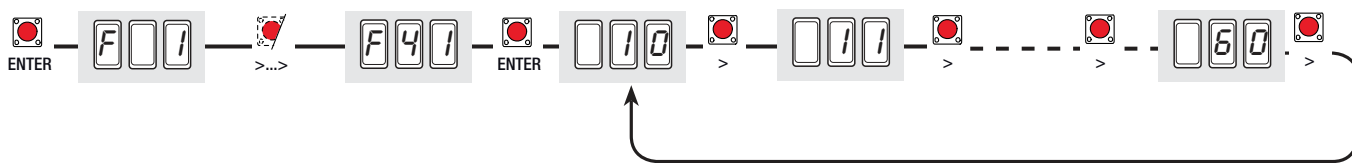
F 40 (Point de déplacement fermeture du moteur M1) : elle règle le point de début du déplacement du moteur (M1) avant le fin de course de fermeture. Le point de début du déplacement est calculé en pourcentage sur la course complète du vantail (voir par. illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement)

1 = 1% de la course ; 5 = 5% de la course (**par défaut**) ; 10 = 10% de la course.



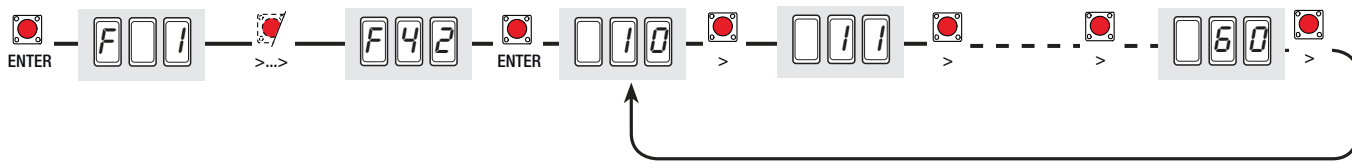
F 41 (Point de ralentissement ouverture du moteur M2) : elle règle le point de début du ralentissement du moteur (M2) avant le fin de course d'ouverture. Le point de début du ralentissement est calculé en pourcentage sur la course complète du vantail (voir par. illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement)

10 = 10% de la course ; 25 = 25% de la course (**par défaut**) ; 60 = 60% de la course.



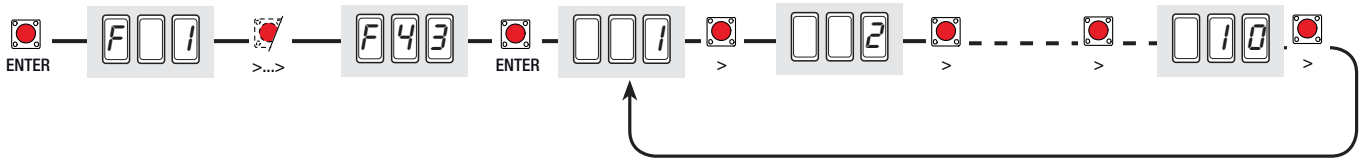
F 42 (Point de ralentissement fermeture du moteur M2) : elle règle le point de début du ralentissement du moteur (M2) avant le fin de course de fermeture. Le point de début du ralentissement est calculé en pourcentage sur la course complète du vantail. (voir par. illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement)

10 = 10% de la course ; 25 = 25% de la course (**par défaut**) ; 60 = 60% de la course.



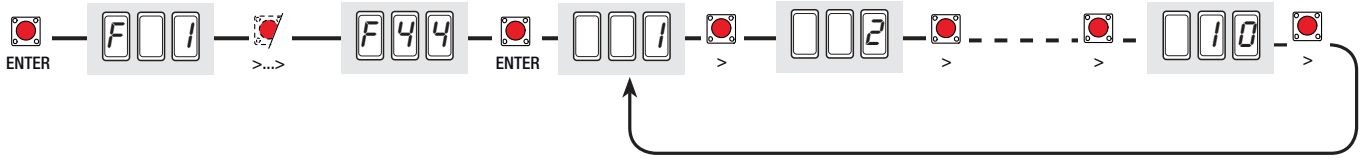
F 43 (Point de déplacement ouverture du moteur M2) : elle règle le point de début du déplacement du moteur (M2) avant le fin de course d'ouverture. Le point de début du déplacement est calculé en pourcentage sur la course complète du vantail (voir par illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement)

1 = 1% de la course ; 5 = 5% de la course (**par défaut**) ; 10 = 10% de la course.



F 44 (Point de déplacement fermeture du moteur M2) : elle règle le point de début du déplacement du moteur (M2) avant le fin de course de fermeture. Le point de début du déplacement est calculé en pourcentage sur la course complète du vantail. (voir par illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement)

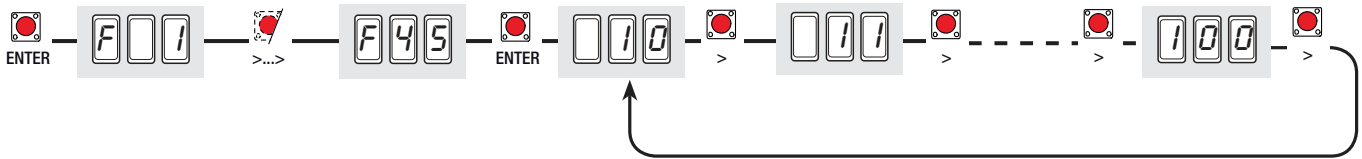
1 = 1% de la course ; 5 = 5% de la course (**par défaut**) ; 10 = 10% de la course.



F 45 (Point supplémentaire de ralentissement en fermeture) : elle règle le point de début du ralentissement supplémentaire en fermeture, calculée en pourcentage sur le ralentissement.

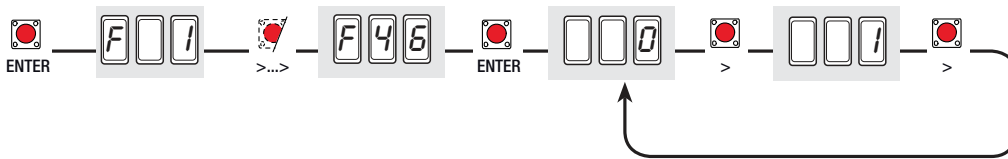
Note : cette fonction ne s'affiche que pour les motoréducteurs Myto et Stylo avec bras droit.

10 = 10% de la course de ralentissement ; 50 = 50% de la course de ralentissement (**par défaut**) ; 100 = 100% de la course de ralentissement.



F 46 (Numéro des moteurs) : configuration du numéro des moteurs raccordés à l'armoire de commande.

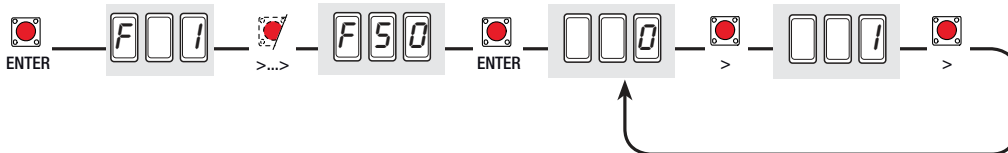
0 = Activation des deux moteurs (M1+M2) (**par défaut**) ; 1 = Activation d'un seul moteur (M2)



F 50 (Sauvegarde des données) : elle sauvegarde les usagers et toutes les configuration dans la memory roll.

Note : cette fonction ne s'affiche que si la memory roll est introduite sur la carte mère.

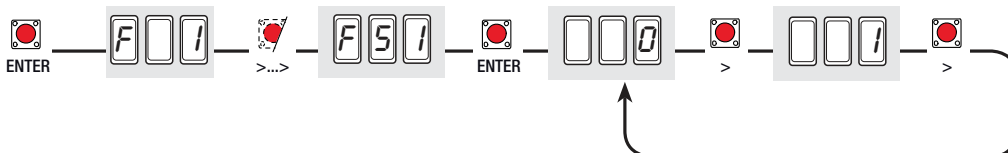
0 = Désactivée ; 1 = Activée



F 51 (Lecture des données) : elle charge les données de la memory roll dans la carte mère.

Note : cette fonction ne s'affiche que si la memory roll est introduite sur la carte mère.

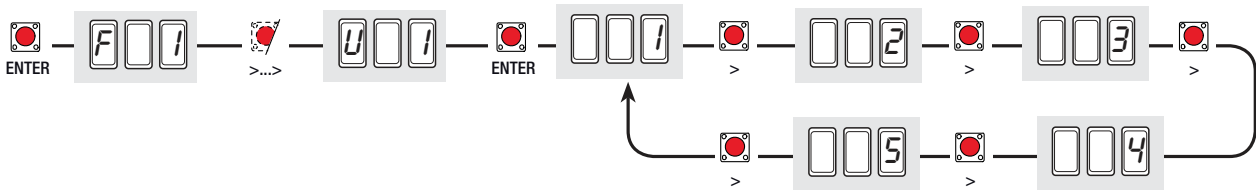
0 = Désactivée ; 1 = Activée.



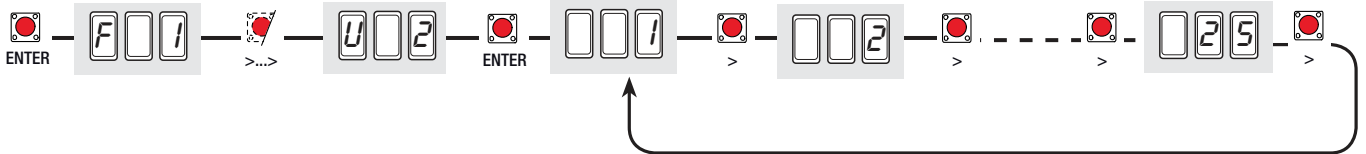
Menu usagers

U 1 (Introduction usager avec commande associée) : introduction usager (max. 25 usagers) associé à une commande par émetteur ou un autre dispositif (voir paragraphe introduction usager avec commande associée).

1 = commande pas-à-pas (ouverture-fermeture) ; 2 = commande séquentielle (ouverture-stop-fermeture-stop) ; 3 = commande seulement ouverture ; 4 = commande pour piétons/ partielle (voir fonctions "F8") ; 5 = sortie contact B1-B2.

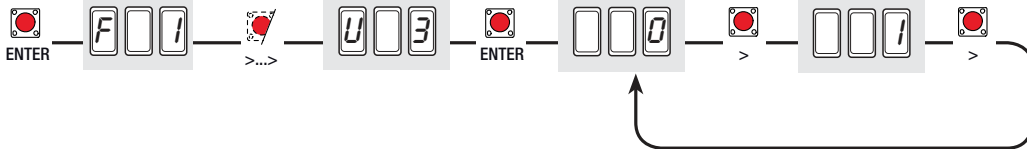


U 2 (Suppression usager) : suppression d'un seul usager (voir paragraphe suppression d'un seul usager)



U 3 (Suppression usagers) : suppression de tous les usagers mémorisés. Confirmez la suppression avec la touche Enter.

0 = Désactivé ; 1 = Suppression de tous les usagers



Menu info

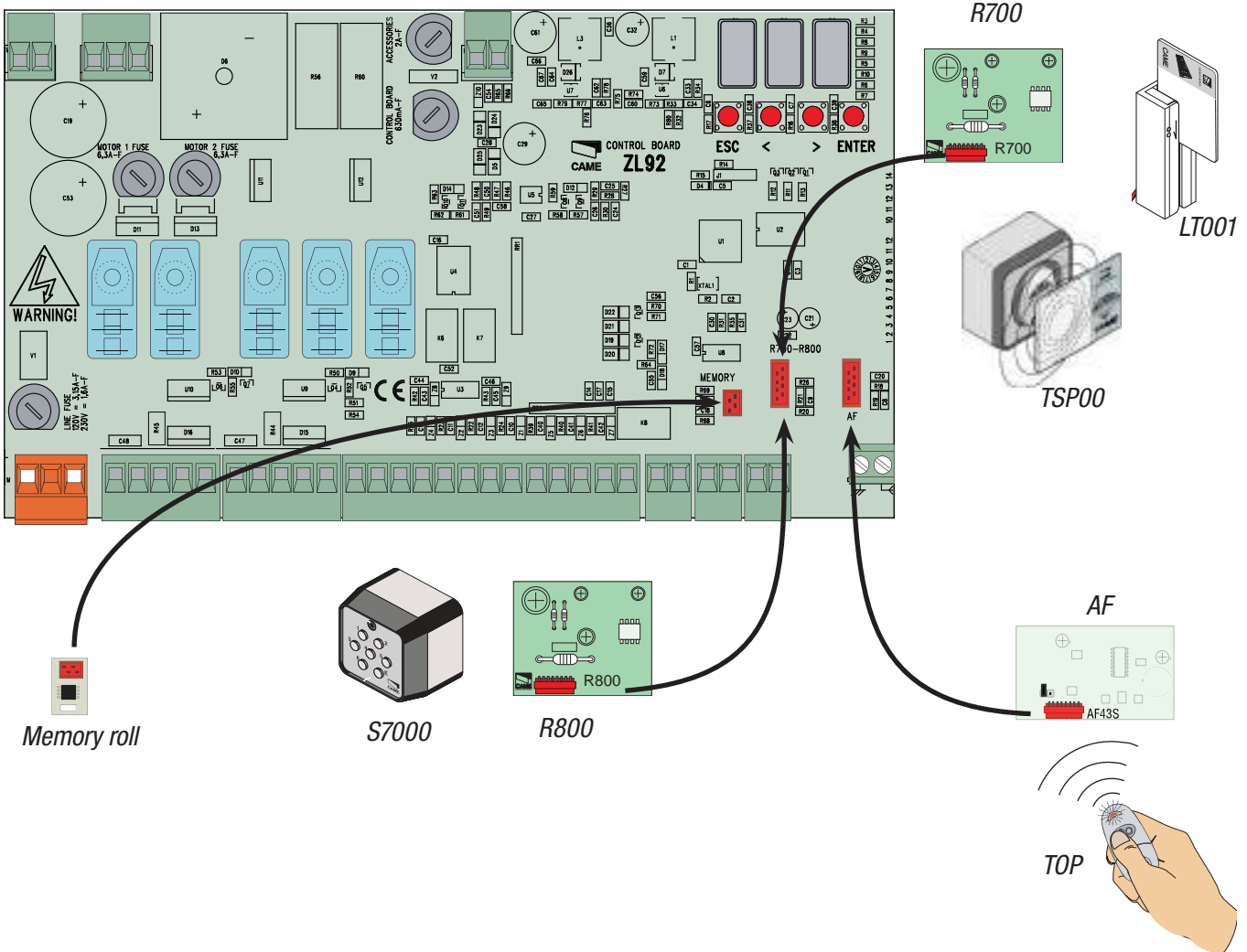
H 1 (Version) : la version du logiciel s'affiche.

Carte de décodage

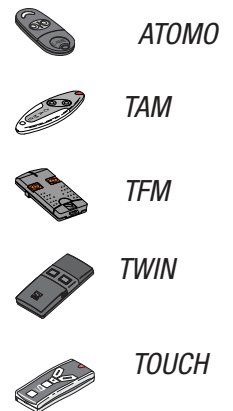
Pour introduire, modifier et supprimer les usagers ou pour commander l'automatisme par radio commande, introduisez la carte F43S.

Si vous utilisez le transpondeur ou le lecteur de cartes, introduisez la carte R700 ou, dans l'alternative, la carte R800 pour le sélecteur à clavier à code.

Introduisez la memory roll pour sauvegarder et charger les usagers enregistrés dans une autre carte.

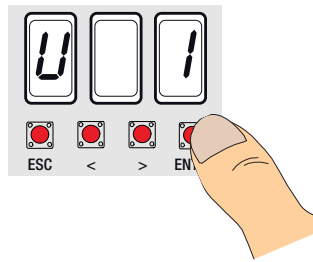


Fréquence/MHz	Carte	Emetteur
FM 26.995	AF130	TFM
FM 30.900	AF150	TFM
AM 26.995	AF26	TOP
AM 30.900	AF30	TOP
AM 433.92	AF43S	TAM / TOP ATOMO / TWIN
AM 433.92	AF43TW	TWIN
AM 40.685	AF40	TOUCH
AM 868.35	AF868	TOP

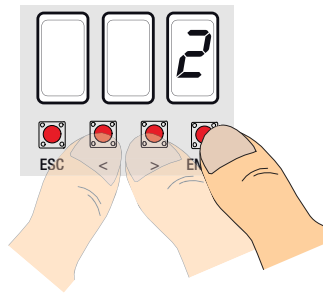


N.B.: avant de procéder, enlevez la carte memory roll.

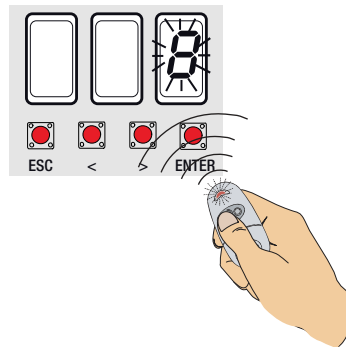
1) Sélectionnez "U 1".
Appuyez sur ENTER pour confirmer.



2) Choisissez la commande (1= pas-à-pas, 2= séquentielle, 3=ouverture, 4=ouverture pour piétons/partielle, 5=sortie contact B1-B2) à associer à l'utilisateur en utilisant les flèches.
Appuyez sur ENTER pour confirmer. ...



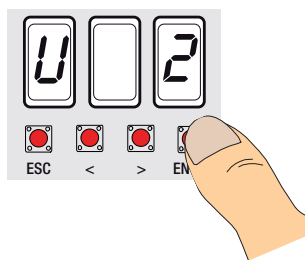
3) ... un numéro disponible de 1 à 25 clignotera pendant quelques secondes, ce numéro sera attribué à l'utilisateur après avoir envoyé le code avec l'émetteur ou par un autre dispositif de commande.



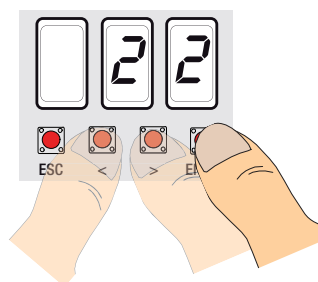
Usager	Commande associée
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Suppression d'un seul usager

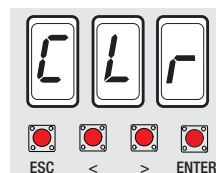
1) Sélectionnez "U 2".
Appuyez sur ENTER pour confirmer



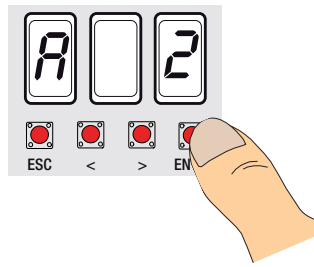
2) Choisissez le numéro de l'utilisateur à supprimer en utilisant les touches avec les flèches.
Appuyez sur ENTER pour confirmer. ...



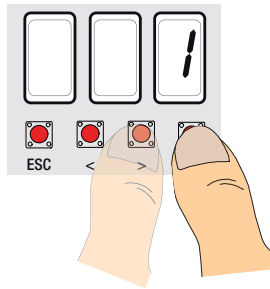
3) ... l'indication "Clr" s'affichera pour confirmer la suppression.



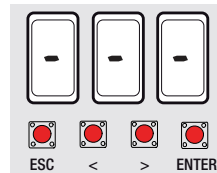
1) Sélectionnez "A 2".
Appuyez sur ENTER pour confirmer



2) Sélectionnez 1 pour activer le test.
Appuyez sur ENTER pour confirmer ...

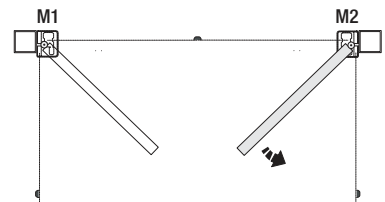
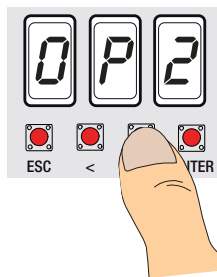


3) ... l'indication "---" s'affichera en attente de la commande...



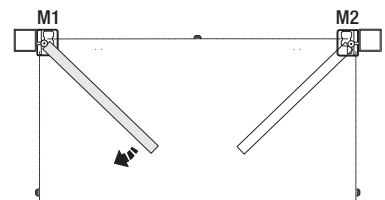
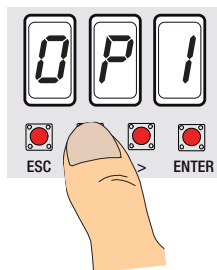
4) Appuyez sans relâcher sur la touche avec la flèche ">" et assurez-vous que le vantail du deuxième moteur (M2) effectue une manœuvre d'ouverture.

Note : si le vantail accomplit une manœuvre de fermeture, inversez les phases du moteur (M2 avec N2).



5) Effectuez la même procédure avec la touche indiquée avec la flèche "<" pour contrôler le vantail du premier motoréducteur (M1).

Note : si le vantail accomplit une manœuvre de fermeture, inversez les phases du moteur (M1 avec N1).

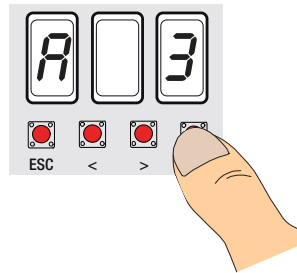


Calibrage de la course

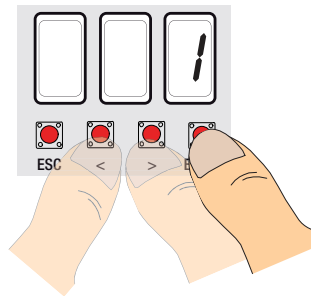
N.B. : avant d'effectuer le calibrage de la course, contrôlez s'il n'y a pas d'obstacle dans la zone de manœuvre et assurez-vous de la présence d'une butée d'arrêt mécanique en ouverture et une en fermeture.

Important ! Pendant le calibrage, tous les dispositifs de sécurité seront désactivés jusqu'au terme du calibrage sauf celui pour le "stop total".

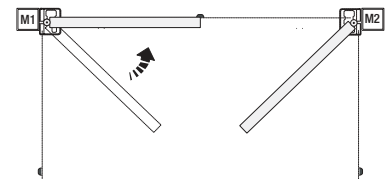
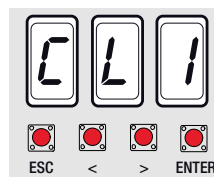
- 1) Sélectionnez "A 3".
Appuyez sur ENTER pour confirmer.



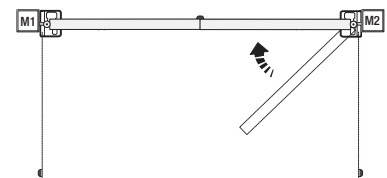
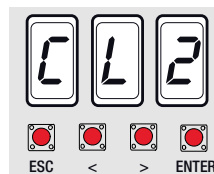
- 2) Sélectionnez 1 et appuyez sur ENTER pour confirmer l'opération de calibrage automatique de la course...



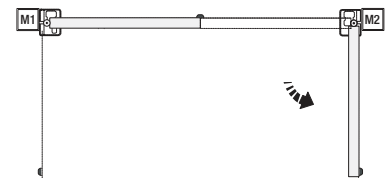
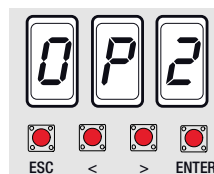
- 3) Le vantail du premier moteur effectuera une manœuvre de fermeture jusqu'à la butée d'arrêt...



- 4) ... ensuite le vantail du deuxième moteur effectuera la même manœuvre...



- 5) ... successivement le vantail du deuxième moteur, effectuera une manœuvre d'ouverture jusqu'à la butée d'arrêt...



- 6) ... après quoi, le vantail du premier moteur effectuera la même manœuvre.

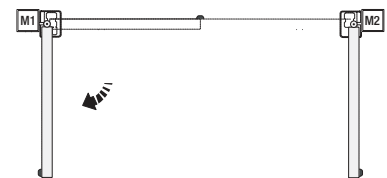
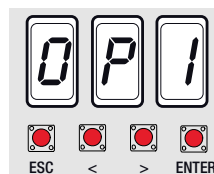
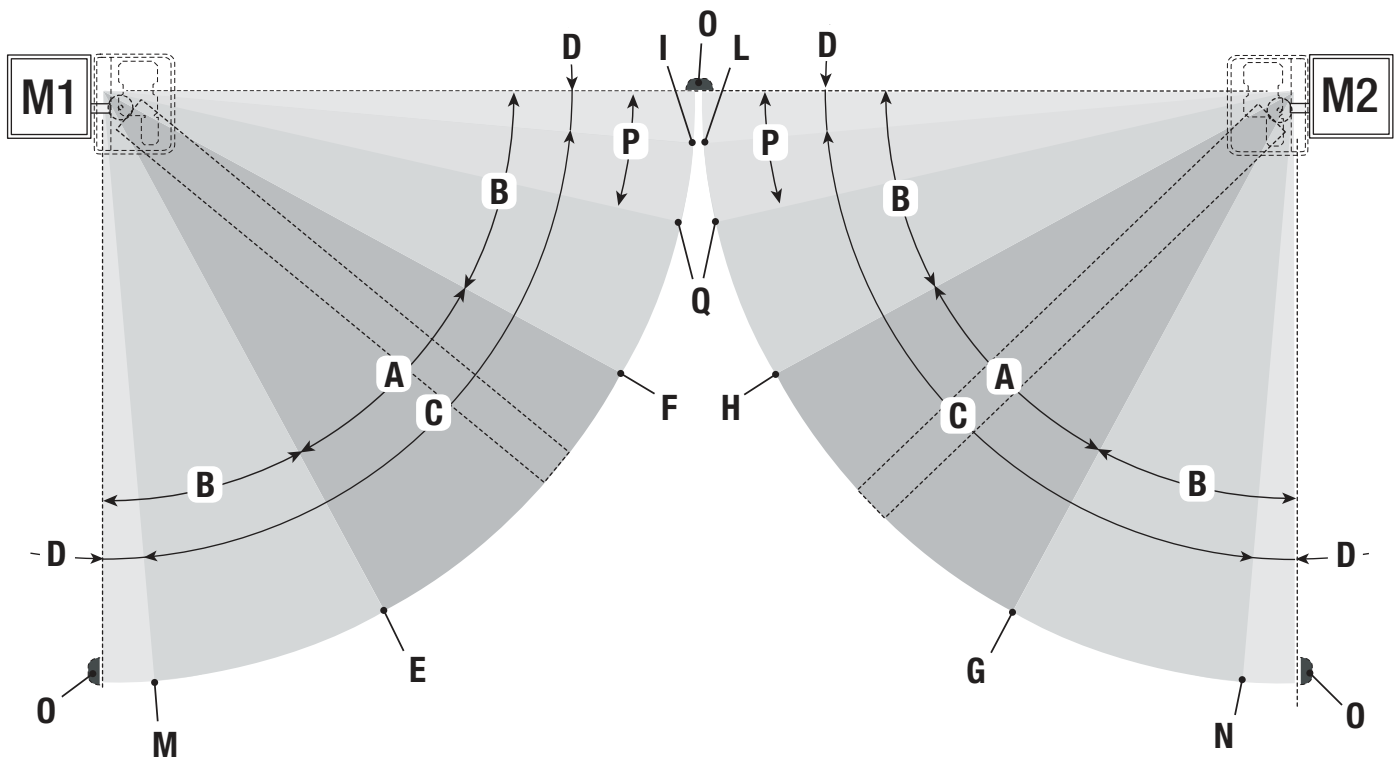


Illustration des zones et des points de ralentissement et de déplacement

Note : les zones de la course et les points de ralentissement et de déplacement sont testés selon les paramètres des Normes Techniques EN 12445 et EN 12453 pour la compatibilité des forces d'impact engendrées par le vantail en mouvement.



A = Zone de mouvement à vitesse normale

B* = Zone de mouvement à vitesse ralentie

C = Zone d'intervention de l'encodeur avec inversion du mouvement

D = Zone d'intervention de l'encodeur avec arrêt du mouvement

E = Point de début du ralentissement en ouverture (M1 Rall. AP%)

F = Point de début du ralentissement en fermeture (M1 Rall. CH%)

G = Point de début du ralentissement en ouverture (M2 Rall. AP%)

H = Point de début du ralentissement en fermeture (M2 Rall. CH%)

I** = Point de début du déplacement en fermeture (M1 Acc. CH%)

L** = Point de début du déplacement en fermeture (M2 Acc. CH%)

M** = Point de début de déplacement en ouverture (M1 Acc. AP%)

N** = Point de début du déplacement en ouverture (M2 Acc. AP%)

O = Butées d'arrêt

P = Zone de mouvement à vitesse ultérieurement ralentie en fermeture, seulement pour les moteurs avec bras droit (Stylo et Myto)

Q = Point du début du ralentissement supplémentaire en fermeture, seulement pour les moteurs avec bras droit (Stylo et Myto)

* Minimum 600 mm de la butée d'arrêt

** Configurez le pourcentage de déplacement de la fonction "F39" - "F40" pour le premier moteur (M1) et "F41" - "F42" pour le deuxième moteur (M2) de manière à obtenir une distance inférieure à 50mm du point de la butée d'arrêt.

Messages d'erreurs et avertissements

"Er1": calibrage du moteur M1 interrompu ; contrôlez si le raccordement et le fonctionnement du moteur M1 sont corrects.
"Er2": calibrage du moteur M2 interrompu ; contrôlez si le raccordement et le fonctionnement du moteur M2 sont corrects.
"Er3": encodeur cassé; adressez-vous à l'assistance.
"Er4": erreur test services ; contrôlez si le raccordement et le fonctionnement des dispositifs de sécurité sont corrects.
"Er5": durée de fonctionnement insuffisant ; vérifiez la configuration du temps configuré qui pourrait être insuffisant pour compléter le cycle travail.
"Er6": nombre maximal d'obstacles détectés.
"Er7": surchauffe du transformateur, à la première commande d'ouverture, les vantaux restent ouverts.
"C0": contact 1-2 (stop) n'est ni utilisé ni désactivé.
"C1/2/3/4/7/8": contacts CX et/ou CY ne sont ni utilisés ni désactivés.
Led rouge clignote : carte de commande non encore calibrée pour la course.

Démolition et élimination

 Pour garantir le respect et la sauvegarde de l'environnement CAME cancelli automatici S.p.A. dispose, au sein de son établissement, d'un Système de Gestion de l'environnement, certifié conforme à la norme UNI EN ISO 14001.

L'utilisateur est prié de continuer cet effort de sauvegarde de l'environnement, que CAME considère comme un des facteurs de développement de ses stratégies de fabrication et commerciales, en suivant ces brèves indications concernant le recyclage:

ÉLIMINATION DE L'EMBALLAGE

Les éléments de l'emballage (carton, plastique, etc.) sont tous des produits assimilables aux déchets solides urbains. Ils peuvent donc être éliminés sans aucun problème, tout simplement en les triant pour pouvoir les recycler.

Avant de procéder, s'informer sur la réglementation en vigueur en la matière dans le pays où le dispositif est monté.

NE PAS JETER N'IMPORTE OÙ !

ÉLIMINATION DU DISPOSITIF

Nos produits sont constitués de différents types de matériaux. La plupart d'entre eux (aluminium, plastique, fer et câbles électriques) sont assimilables aux déchets solides urbains. Ils peuvent donc être recyclés en les triant et en les portant dans un des centres spécialisés pour le ramassage des déchets.

Par contre, les autres composants (cartes électroniques, piles des radiocommandes, etc.) peuvent contenir des substances polluantes.

Il faut donc les confier aux sociétés chargées du traitement et de l'élimination des déchets.

Avant de procéder, il est nécessaire de s'informer sur la réglementation en vigueur en la matière dans le pays où le dispositif est monté.

NE PAS JETER N'IMPORTE OÙ !

Déclaration CE de conformité

Déclaration **CE** - Came Cancelli Automatici S.p.A. déclare que ce produit est conforme aux exigences essentielles et aux dispositions pertinentes établies par les directives 2006/95/CE et 2014/30/UE.

La copie conforme à l'original de la déclaration de conformité est disponible sur demande.



Français - Code manuel : 319V21FR ver. 4 04/2017 © CAME cancelli automatici S.p.A.
Les indications et les renseignements fournis dans ce manuel peuvent subir des modifications à tout moment sans avis préalable de la part de CAME cancelli automatici S.p.A.

- IT** • Per ogni ulteriore informazione su azienda, prodotti e assistenza nella vostra lingua:
- EN** • For any further information on company, products and assistance in your language:
- FR** • Pour toute autre information sur la société, les produits et l'assistance dans votre langue :
 - DE** • Weitere Infos über Unternehmen, Produkte und Kundendienst bei:
- ES** • Por cualquier información sobre la empresa, los productos y asistencia en su idioma:
 - NL** • Voor meer informatie over het bedrijf, de producten en hulp in uw eigen taal:
- PT** • Para toda e qualquer informação acerca da empresa, de produtos e assistência técnica, em sua língua:
- PL** • Wszystkie inne informacje dotyczące firmy, produktów oraz usług i pomocy technicznej w Waszym języku znajdują się na stronie:
- RU** • Для получения дополнительной информации о компании, продукции и сервисной поддержке на вашем языке:
- HU** • A vállalatra, termékeire és a műszaki szervizre vonatkozó minden további információért az Ön nyelvén:
 - HR** • Za sve dodatne informacije o poduzeću, proizvodima i tehničkoj podršci:
- UK** • Для отримання будь-якої іншої інформації про компанію, продукцію та технічну підтримку:



www.came.com



CAMEGROUP

CAME Cancelli Automatici S.p.A.

Via Martiri Della Libertà, 15

31030 **Dosson Di Casier** (TV)

📞 (+39) 0422 4940

📠 (+39) 0422 4941

Assistenza Tecnica/Numero Verde 800 295830



CE

319V21RU

БЛОК УПРАВЛЕНИЯ
ЭЛЕКТРОПРИВОДАМИ 24 В



ИНСТРУКЦИЯ ПО УСТАНОВКЕ
ZL92



Русский

RU



¡ATENCIÓN!

Importantes instrucciones de seguridad:

¡LEER ATENTAMENTE!



Condiciones preliminares

• Este producto deberá destinarse sólo para el uso para el cual ha sido expresamente fabricado. Cualquier uso diferente, se debe considerar impropio y por lo tanto peligroso. CAME cancelli automatico s.p.a. no se hace responsable por eventuales daños causados debido a una utilización inadecuada, errónea o desmedida • Conservar estas advertencias junto a los manuales de instalación y utilización de los componentes de la instalación de automatización.

Antes de la instalación

(verificación preliminar de la instalación: en caso de resultado negativo, no proceder sin haber cumplido previamente las condiciones de puesta en seguridad)

• Controlar que la parte a automatizar esté en buen estado mecánico, balanceada y alineada y que se abra y cierre correctamente. Verificar además que existan adecuados bloques mecánicos de parada • Si la automatización debe instalarse a una altura inferior de 2,5 m desde el pavimento o desde otro nivel de acceso, verificar si se necesitan eventuales protecciones y/o advertencias • En caso que existan aperturas manuales en las hojas a automatizar, debe existir un sistema de bloqueo de la apertura durante el movimiento • Cercionarse que la apertura de la hoja automatizada no provoque situaciones de entrapado con las partesijas circundantes • No montar la automatización al revés o en elementos que pudieran plegarse. Si es necesario, agregar adecuados refuerzos en los puntos de fijación • No instalar en hojas colocadas en subida o en bajada (que no estén sobre un plano) • Controlar que los eventuales dispositivos de riego no mojen el motorreductor de abajo hacia arriba.

Instalación

• Señalar y delimitar adecuadamente toda la obra para evitar accesos imprudentes por parte de personas no pertinentes a los trabajos, especialmente niños • Prestar mucha atención a la manipulación de automatizaciones con un peso superior de 20 kg (véase manual de instalación). En dicho caso, utilizar instrumentos idóneos para su movimiento en condiciones seguras • Todos los mandos de apertura (botones, selectores de llave, lectores magnéticos, etc.) deben instalarse a una distancia de 1,85 m como mínimo desde el perímetro del área de maniobra de la cancela, o bien donde no pueden alcanzarse desde afuera de la cancela. Además los mandos directos (de botón, de membrana, etc.) deben instalarse a una altura mínima de 1,5 m y no deben ser accesibles al público • Todos los mandos en la modalidad "acción mantenida", deben ponerse en sitios desde los cuales sean completamente visibles las hojas en movimiento y las relativas áreas de tránsito o maniobra • Aplicar donde falte, una etiqueta permanente que indique la posición del dispositivo de desbloqueo • Antes de la entrega al usuario, verificar la conformidad de la instalación a la norma EN 12453 (pruebas de impacto), cercionarse que la automatización haya sido regulada adecuadamente y que los dispositivos de seguridad y protección

y el desbloqueo manual funcionen correctamente • Aplicar donde sea necesario y en forma visible los Símbolos de Advertencias (ej. placa cancela).

Instrucciones y recomendaciones particulares para los usuarios

• Mantener limpia y sin obstrucciones las zonas de maniobra de la cancela. Mantener limpia de vegetación el radio de acción de los fotocélulos • No permitir a los niños jugar con los dispositivos de mando fijos o en las zonas de maniobra de la cancela. Tener fuera del alcance de los mismos los dispositivos de mando a distancia (emisoras) • Controlar frecuentemente la instalación para verificar eventuales anomalías y desgastes o daños a las estructuras móviles, a los componentes de la automatización, a todos los puntos y dispositivos de fijación, a los cables y a las conexiones accesibles. Mantener lubricados y limpios los puntos de articulación (guznes) y de rozamiento (guías de deslizamiento) • Efectuar controles funcionales a fotocélulos y botres sensibles cada seis meses. Cercionarse que los cristales de los fotocélulos estén limpios (utilizar un paño ligeramente húmedo; no utilizar solventes u otros productos químicos) • Si fuese necesario efectuar reparaciones o modificaciones a las regulaciones de la instalación, desbloquear la automatización y no utilizarla hasta que no se restablezcan las condiciones de seguridad • Quitar la alimentación eléctrica antes de desbloquear la automatización para aperturas manuales. Consultar las instrucciones • SE PROHIBE al usuario efectuar OPERACIONES NO REQUERIDAS EXPRESAMENTE AL MISMO E INDICADAS en los manuales. Por reparaciones, modificaciones a las regulaciones o para operaciones de mantenimiento extraordinario, DIRIGIRSE A LA ASISTENCIA TÉCNICA • Anotar la ejecución de las verificaciones en el registro de mantenimiento periódico.

Instrucciones y recomendaciones particulares para todos en general

• Evitar operar cerca de guznes u órganos mecánicos en movimiento • No entrar en el radio de acción de la automatización mientras está en movimiento • No oponerse al movimiento de la automatización porque se podrían crear situaciones de peligro • Prestar mucha atención a los puntos peligrosos. Estos deberán estar señalados por los relativos pictogramas y/o bandas amarillos-negras • Durante la utilización de un selector o de un mando en la modalidad "acción mantenida", controlar continuamente que no haya personas en el radio de acción de la partes en movimiento hasta que no se suelte el mando • ¡La cancela puede moverse en cualquier momento! • Quitar siempre la alimentación eléctrica durante las operaciones de limpieza o de mantenimiento.

Условные обозначения



Данным символом обозначаются разделы, требующие особого внимания.



Данным символом обозначаются разделы, связанные с правилами техники безопасности.



Данным символом обозначаются разделы, предназначенные для ознакомления конечного пользователя.

Назначение и ограничения в использовании

Назначение

Блок управления ZL92 предназначен для управления автоматикой 24 В для распашных ворот серий STYLO, MYTO, FROG-J и AMICO.



Запрещается использовать устройство не по назначению и устанавливать его вразрез с указаниями, содержащимися в настоящей инструкции.

Ограничения в использовании

Длина и сечение применяемых проводов и кабелей должны соответствовать значениям, указанным в таблице «Тип и сечение кабелей».

Суммарная потребляемая мощность электроприводов, подключаемых к блоку управления, не должна превышать 300 Вт.

Описание

Изделие разработано и произведено CAME Cancelli Automatici S.p.A. в соответствии с действующими нормами безопасности.

Электропитание блока управления осуществляется напряжением ~230 В, частотой 50/60 Гц.

Устройства управления и безопасности, и прочие аксессуары питаются напряжением 24 В. Внимание! Суммарная мощность аксессуаров не должна превышать 50 Вт.

Трансформаторы оснащены системой защиты от перегрева, которая оставляет створки ворот открытыми в случае превышения допустимого значения температуры. Ворота закроются только после того, как температура опустится до безопасного уровня.

Все электрические соединения защищены плавкими предохранителями (смотрите таблицу).

Функции входных и выходных контактов, режимы работы и установки пользователя отображаются на дисплее платы управления.

Установка платы аварийного питания LB90 с комплектом аккумуляторов позволит в случае отключения основного питания автоматически открыть ворота. Когда электроснабжение восстановится, автоматически включится подзарядка аккумуляторов.

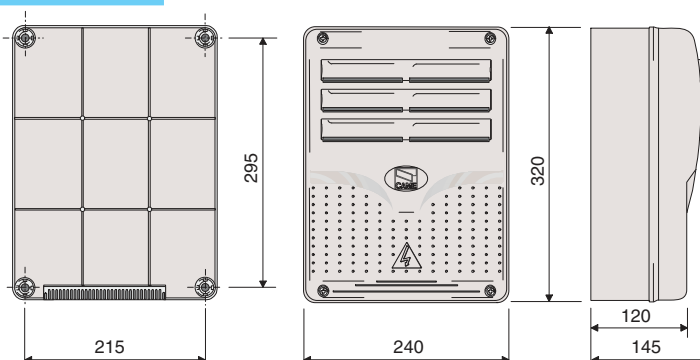
Технические характеристики

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	
Напряжение питания	230 В, 50/60 Гц
Максимальная мощность	300 Вт
Потребление в режиме ожидания	110 мА
Максимальная мощность аксессуаров 24 В	50 Вт
Класс изоляции	II
Материал корпуса	АБС-пластик
Класс защиты корпуса	IP54
Рабочий диапазон температур	-20 / +55°C

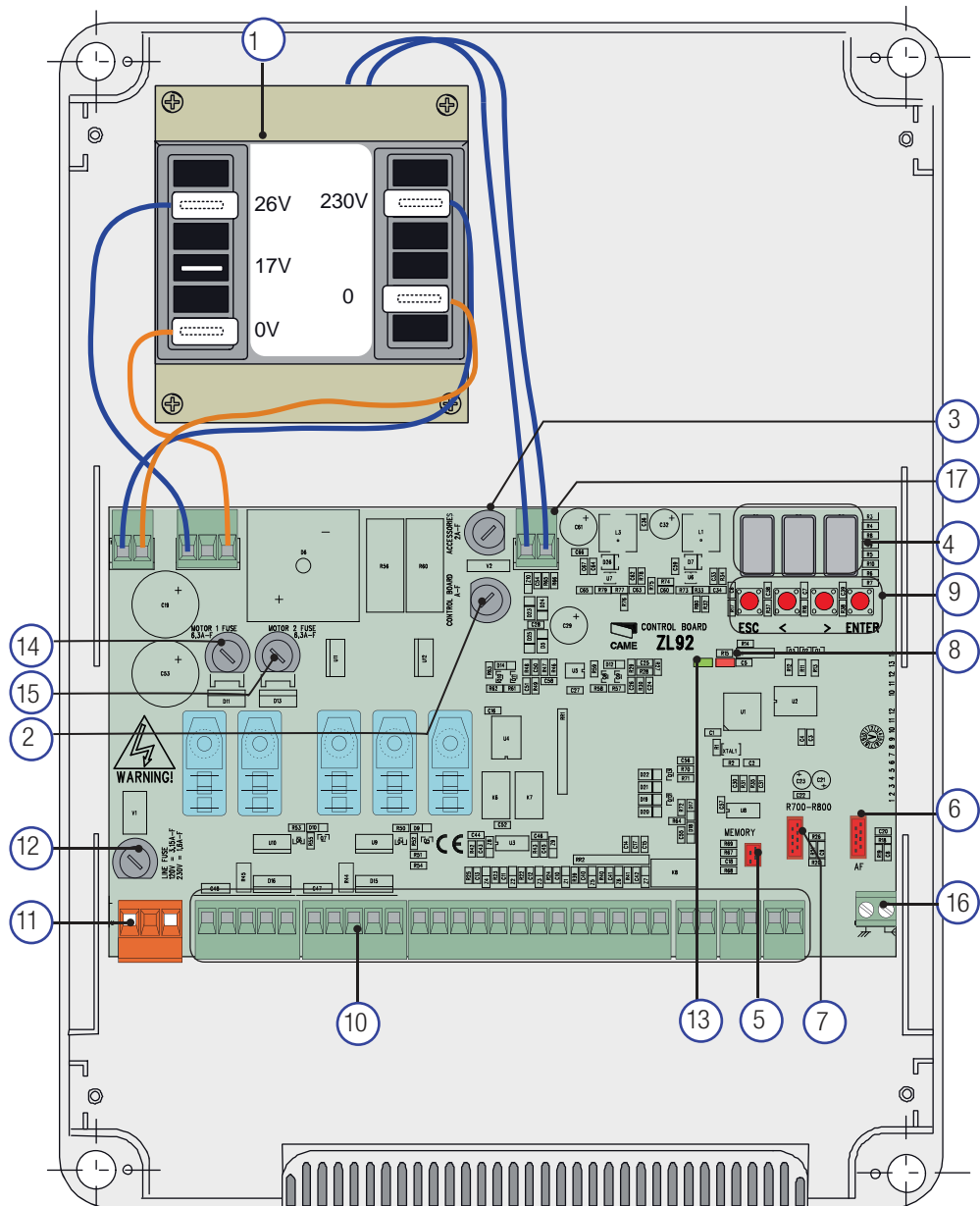
ПРЕДОХРАНИТЕЛИ	
защищаемая цепь	номинал
Электронная плата (питание)	3,15 А-F = 120 В 1,6 А-F = 230 В
Аксессуары 24 В	2А-F
Устройства управления (блок управления)	1 А-F
Двигатель 1 / Двигатель 2	6,3 А = 250 В

Габаритные и установочные размеры

(мм)



1. Трансформатор
2. Предохранитель платы
3. Предохранитель аксессуаров
4. Дисплей
5. Разъем для карты памяти
6. Разъем для платы радиоприемника AF
7. Разъем для карты R700 или R800
8. Светодиодный индикатор отсутствия регулировки
9. Кнопки программирования
10. Колодка подключений
11. Колодка для подключения питания 230 В
12. Сетевой предохранитель
13. Светодиодный индикатор напряжения
14. Предохранитель привода 1
15. Предохранитель привода 2
16. Клеммная колодка подключения антенны
17. Термостойкая контактная колодка



⚠ Внимание! Перед началом работ по эксплуатации, ремонту, проведению настроек или регулировок в блоке управления отключите сетевое электропитание или отсоедините аккумуляторы.

Монтаж

⚠ Установка должна производиться квалифицированным персоналом в полном соответствии с требованиями действующих норм безопасности.

Предварительные проверки

- ⚠** Перед началом монтажных работ выполните следующие проверки:
- Убедитесь, что блок управления будет установлен в месте, защищенном от внешних воздействий, и закреплен на твердой поверхности. Проверьте также, чтобы был выбран подходящий крепеж.
 - Питание блока управления осуществляется от отдельной линии с соответствующим автоматическим выключателем, расстоянием между контактами должно быть не менее 3 мм.
 - ⚡ Обеспечьте дополнительную изоляцию электрической цепи от других токопроводящих частей механизма.
 - Приготовьте лотки и каналы для проводки кабеля, гарантирующие надежную защиту от механических повреждений.

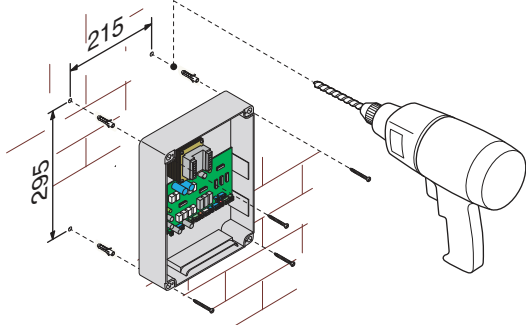
Инструменты и материалы

Перед началом монтажных работ убедитесь в наличии всех необходимых инструментов и материалов, которые позволят произвести установку системы в полном соответствии с действующими нормами безопасности. Вот несколько примеров.

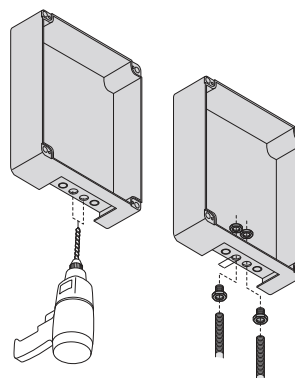


Крепление и монтаж корпуса

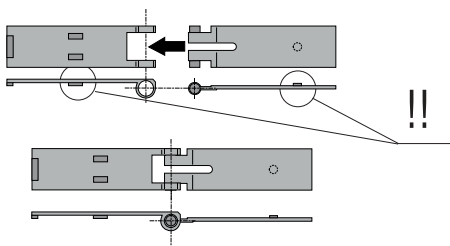
1) Установите основание корпуса в защищенном месте. Для крепления рекомендуются саморезы с полукруглой головкой под крестовую насадку с максимальным диаметром 6 мм.



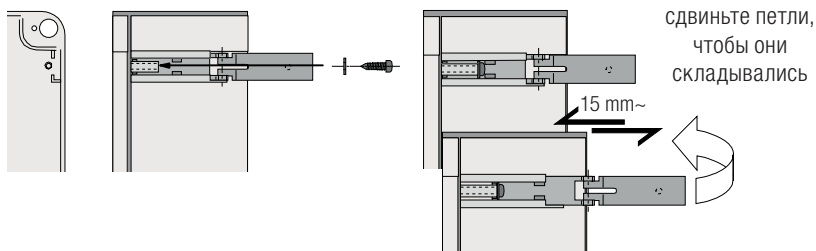
2) Рассверлите отверстия для гермовводов. Установите гермовводы с гофрированным шлангом для электрических кабелей. Важное примечание: диаметр отверстий — 20 мм.



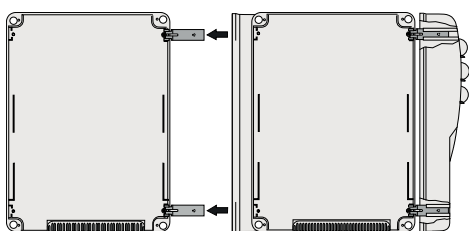
3) Соберите петли дверцы корпуса.



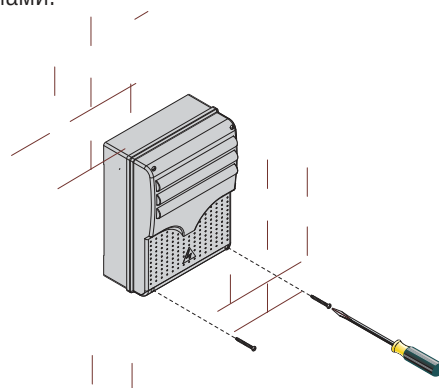
4) Вставьте петли в пазы корпус (справа или слева по выбору) и закрепите их с помощью прилагаемых винтов и шайб.



5) Установите дверцу корпуса на петли и закрепите прилагающимися винтами.



6) После проведения всех необходимых регулировок и подключений закройте и зафиксируйте крышку прилагающимися шурупами.



Электрические подключения

Тип и сечение кабелей

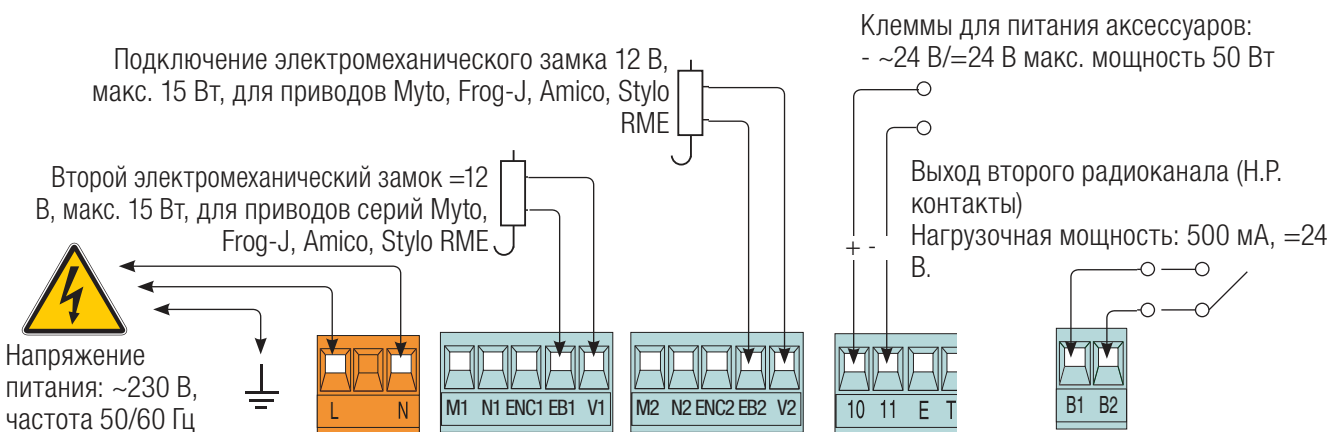
Подключение	Тип кабеля	Длина кабеля 1 < 10 м	Длина кабеля 10 < 20 м	Длина кабеля 20 < 30 м
Питание блока управления	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3G x 1,5 мм ²	3G x 1,5 мм ²	3G x 2,5 мм ²
Питание привода с энкодером *		3G x 1,5 мм ²	3G x 1,5 мм ²	3G x 2,5 мм ²
Питание привода с энкодером **		4G x 1,5 мм ²	4G x 1,5 мм ²	4G x 2,5 мм ²
Сигнальная лампа		2 x 1,5 мм ²	2 x 1,5 мм ²	2 x 1,5 мм ²
Фотоэлемент-передатчик		2 x 0,5 мм ²	2 x 0,5 мм ²	2 x 0,5 мм ²
Фотоэлемент-приемник		4 x 0,5 мм ²	4 x 0,5 мм ²	4 x 0,5 мм ²
Электропитание аксессуаров		2 x 0,5 мм ²	2 x 0,5 мм ²	2 x 1 мм ²
Устройства управления и безопасности		2 x 0,5 мм ²	2 x 0,5 мм ²	2 x 0,5 мм ²
Подключение антенны	RG58	макс. 10 м		

* MYTO ME - FROG J - AMICO - STYLO RME / ** STYLO ME

Важное примечание: если длина кабеля отличается от приведенной в таблице, то необходимо определить его надлежащее сечение исходя из фактической потребляемой мощности устройства в соответствии с указаниями норматива CEI EN 60204-1.

Для последовательного подключения нескольких устройств размеры, приведенные в таблице, должны быть пересмотрены с учетом их суммарной мощности и расстояния прокладки кабеля. Если подключаемое устройство не упомянуто в данной инструкции, следуйте инструкциям, содержащимся в документации на это устройство.

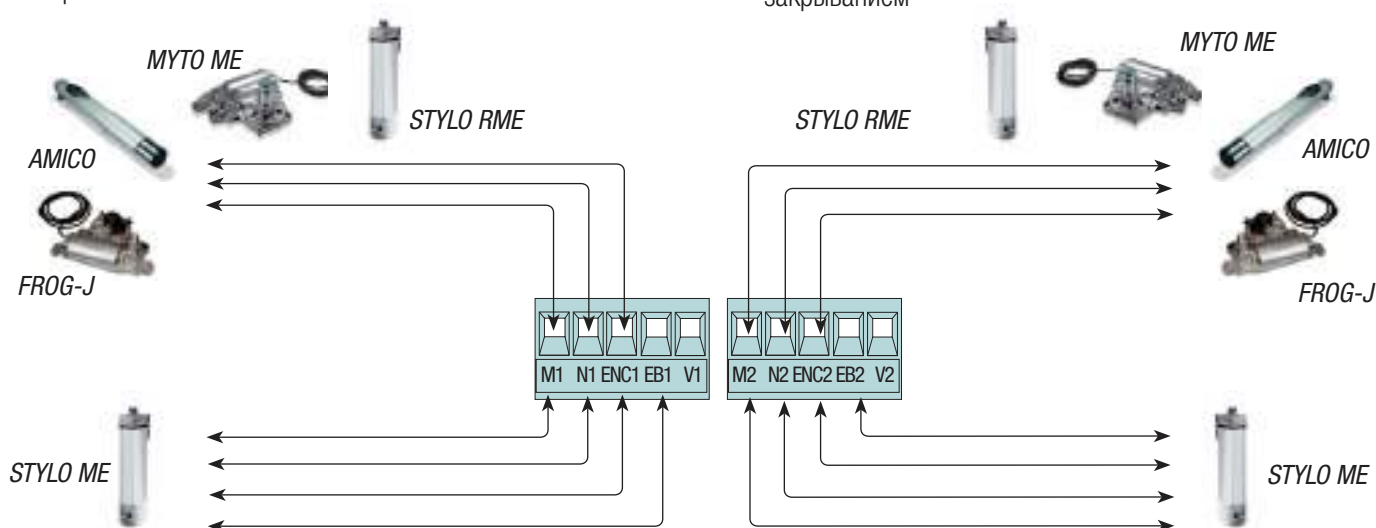
Электропитание и аксессуары



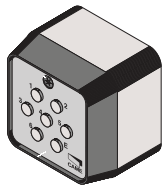
Привод

M1 - Подключение привода =24 В с замедленным открыванием

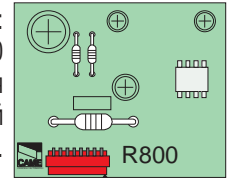
M2 - Подключение привода =24 В с замедленным закрыванием



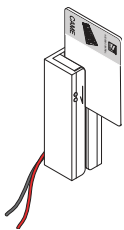
001S7000 – Кодонаборная клавиатура



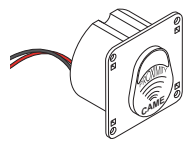
Важное примечание:
вставьте плату R800
для обнаружения
кодонаборной
клавиатуры S7000.



001LT001 – Считыватель магнитных карт

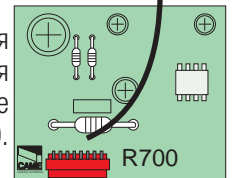


00TSP00 - Проксимити-считыватель



Красный
Черный

Важное примечание: Для подключения считывателя TSP00 или LT001 вставьте плату R700.



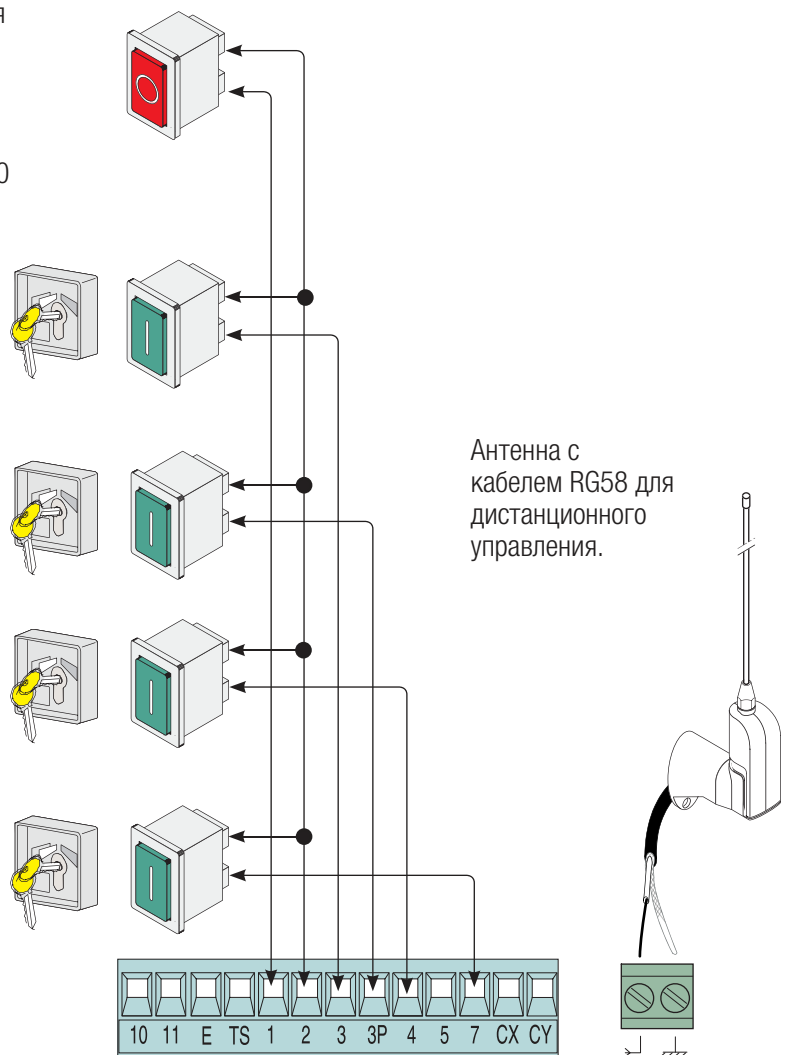
Контакты подключения кнопки СТОП (Н.З. контакт) — кнопка, останавливающая движение ворот, в том числе и при автоматическом закрывании. Для возобновления движения необходимо нажать на соответствующую кнопку управления или подать команду с брелока-передатчика.
Важное примечание: если кнопка не подключена, установите «F 1» в меню "Функции" в положение 0 (выкл.).

Контакты подключения устройств управления (ключа-выключателя или кнопки) (Н.О. контакт) для выполнения команды ОТКРЫТЬ.

Контакты подключения устройств управления (ключа-выключателя или кнопки) (Н.О. контакты) для команды частичного открывания для пропуска пешехода.

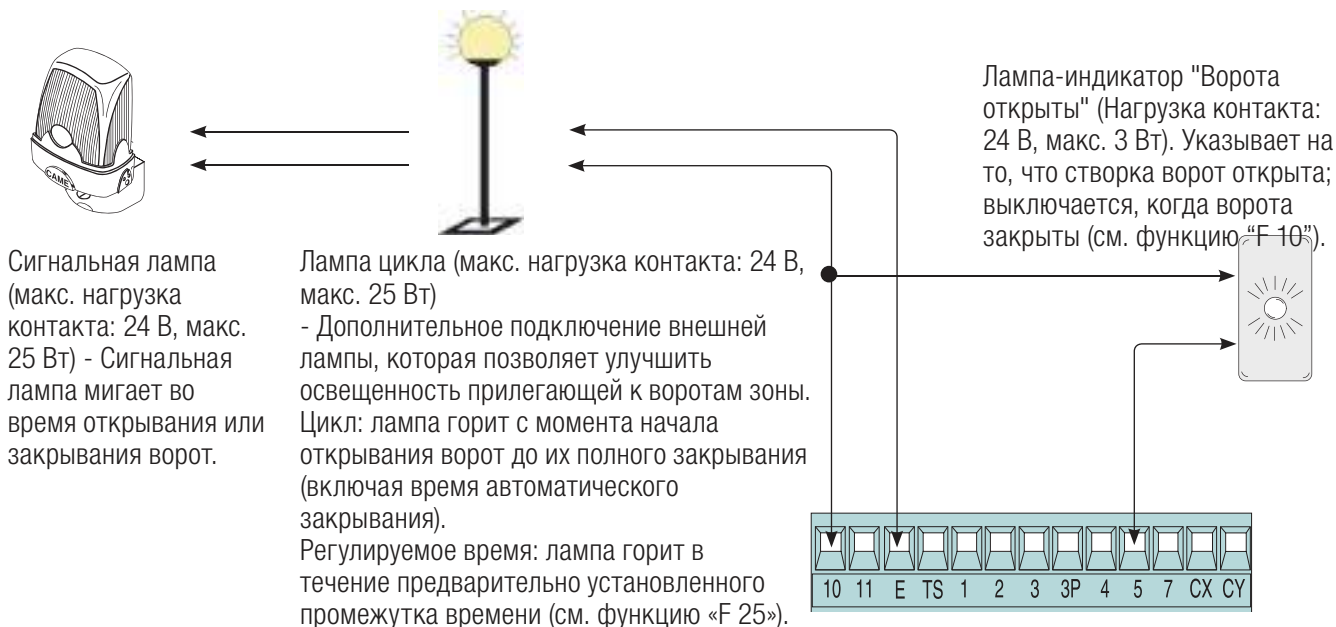
Контакты подключения устройств управления (ключа-выключателя или кнопки) (Н.О. контакт) для выполнения команды ЗАКРЫТЬ.

Контакты подключения устройств управления (ключа-выключателя или кнопки) (Н.О. контакт) для выполнения команды пошагового управления. Поворот ключа или нажатие на кнопку дает команду на движение, изменение направления движения или остановку привода (в зависимости от текущих настроек режима работы контактов 2-7 в меню "Функции" «F 7».



Антенна с кабелем RG58 для дистанционного управления.

Устройства сигнализации



Устройства безопасности

Выполните конфигурацию контакта CX или CY (Н.З.), используемого для подключения устройств безопасности, например, фотоэлементов, соответствующих стандарту EN 12978.

Режим работы контакта CX (Функция F2) или CY (Функция F3) выбирается в меню "Функции". Могут быть выбраны следующие режимы работы:

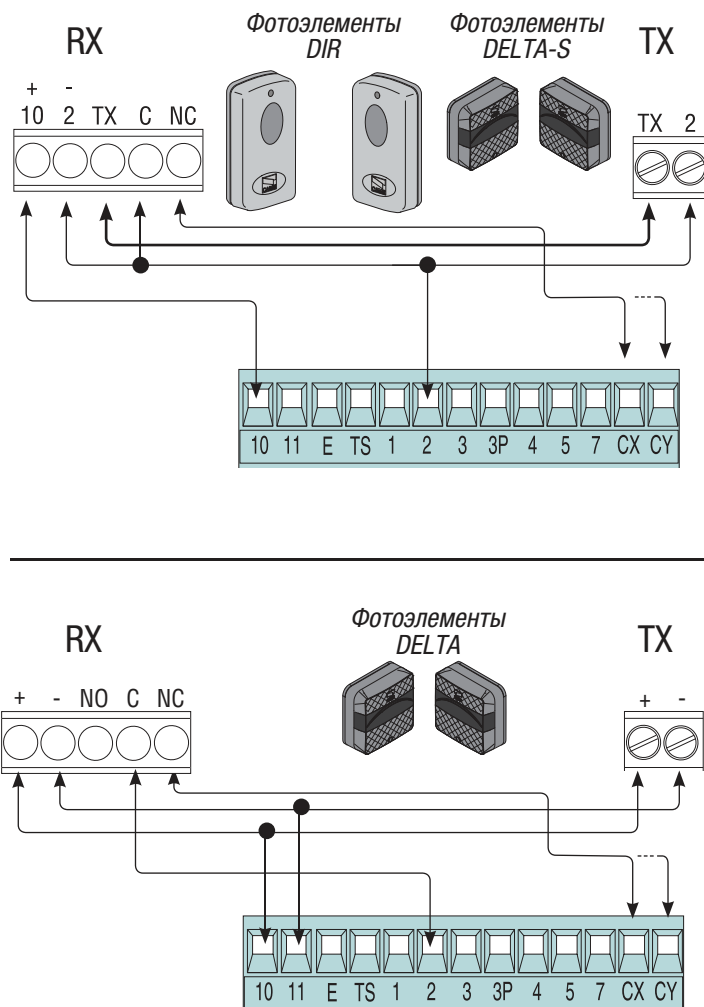
- С1 «повторное открывание в режиме закрывания». Размыкание контакта во время закрывания створок приводит к изменению направления движения вплоть до полного открывания ворот.

- С2 «повторное закрывание в режиме открывания». Размыкание контакта во время открывания створок приводит к изменению направления движения вплоть до полного закрывания ворот;

- С3 «частичный стоп». Остановка ворот и начало отсчета времени автоматического закрывания (если эта функция была выбрана).

- С4 «остановка перед препятствием». Ворота останавливаются при обнаружении препятствия и возобновляют движение после его исчезновения или устранения.

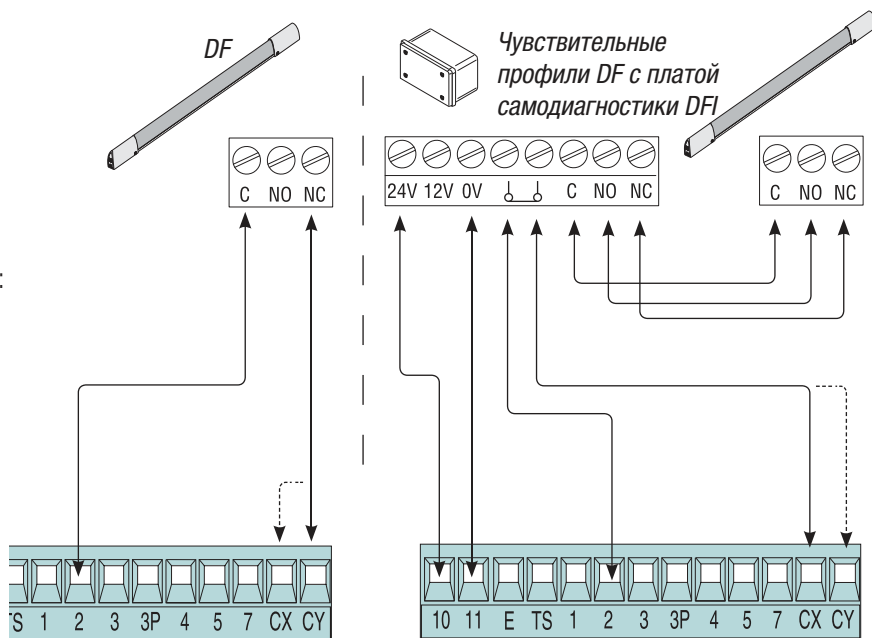
Важное примечание: если контакты CX и CY не используются, отключите их при программировании функций.



Выберите конфигурацию контакта СХ или СУ (НЗ), к которому могут быть подключены устройств безопасности, например, чувствительные профили, соответствующие требованиям норматива EN 12978. Режим работы контактов СХ (функция F2) или СУ (функция F3) выставляется в меню "Функции". Могут быть выбраны следующие режимы работы:

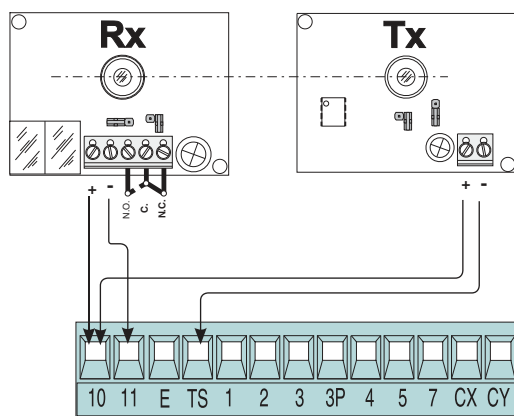
- С7 «повторное открывание в режиме закрывания». Размыкание контакта во время закрывания створок приводит к изменению направления движения вплоть до полного открывания ворот.
- С8 «повторное закрывание в режиме открывания». Размыкание контакта во время открывания створок приводит к изменению направления движения вплоть до полного закрывания ворот.

Важное примечание: если контакты СХ и СУ не используются, отключите их при программировании функций.

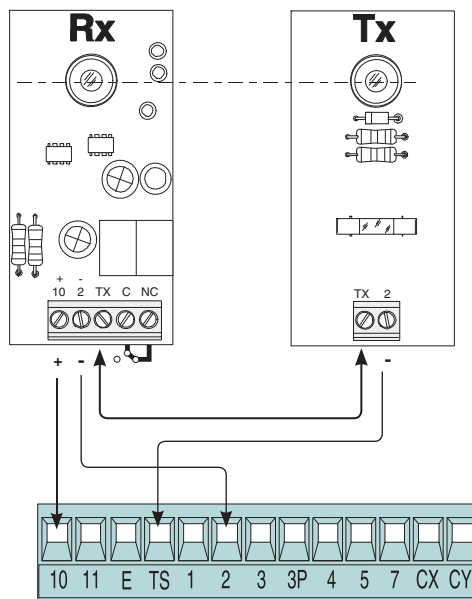


Электрические подключения фотоэлементов с функцией тестирования

DOC / DELTA



DIR / DELTA S



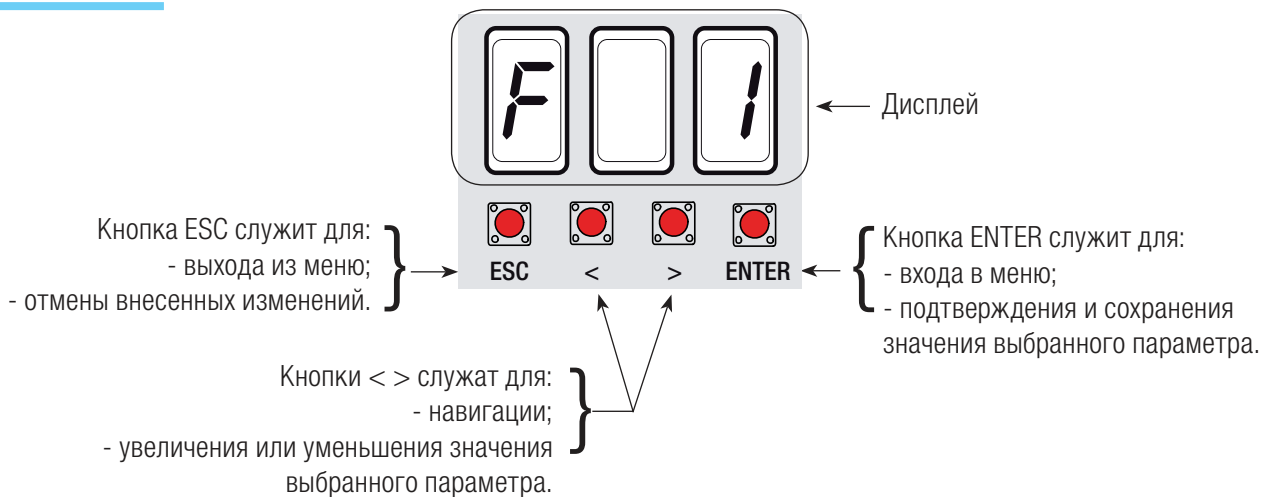
При каждой команде открыть или закрыть ворота плата проверяет эффективность работы устройств безопасности (фотоэлементов). На возможную неполадку в работе фотоэлементов указывает мигание светоиндикатора на электронной плате. Обнаружение неисправности приводит к отмене всех команд, подаваемых с брелоков-передатчиков или кодонаборной клавиатуры.

Электрические подключения фотоэлементов с функцией тестирования:

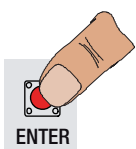
- соедините передатчик и приемник так, как это показано на рисунке;
- выберите функцию «F 5» для тех контактов, к которым подключены устройства, требующие проверки.

Программирование

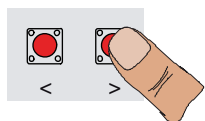
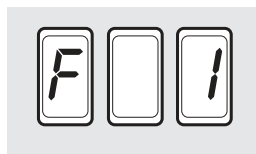
Описание команд



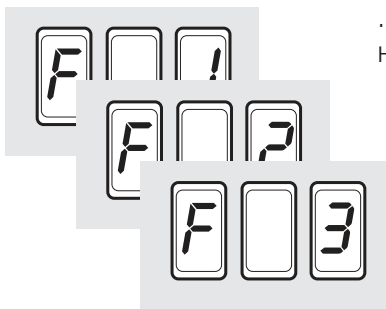
Navigazione menu



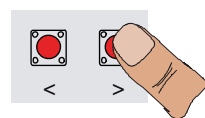
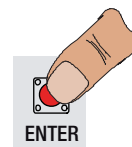
Чтобы войти в меню, нажмите на кнопку ENTER и удерживайте ее в этом положении не менее одной секунды.



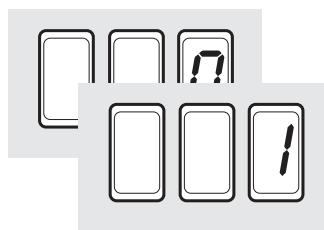
Используйте кнопки, обозначенные стрелками, чтобы перемещаться с одной строки меню на другую...



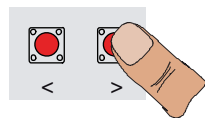
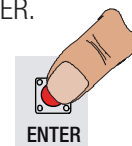
... затем нажмите на кнопку ENTER.



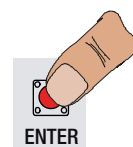
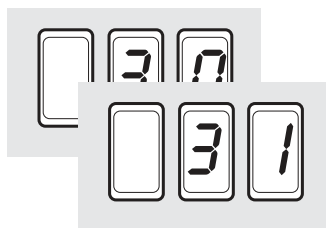
Те же кнопки используются для перехода в подменю...



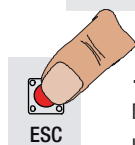
... затем нажмите на кнопку ENTER.



Чтобы увеличить или уменьшить значение, используйте кнопки, обозначенные стрелками...



... затем подтвердите введенное значение, нажав на кнопку ENTER...



...чтобы выйти из меню, подождите 10 секунд или нажмите на кнопку ESC.



- F 1 - Функция СТОП.
- F 2 - Выбор режима работы контакта СХ.
- F 3 - Выбор режима работы контакта СУ.
- F 5 - Функция проверки безопасности.
- F 6 - Функция ПРИСУТСТВИЕ ОПЕРАТОРА.
- F 7 - Выбор функции контактов 2-7.
- F 8 - Выбор функции контактов 2-8р.
- F 9 - Функция обнаружения препятствия при остановленном приводе.
- F 10 - Функция лампы-индикатора.
- F 11 - Отключение энкодера.
- F 12 - Функция замедленного начала движения.
- F 13 - Функция дожима.
- F 14 - Выбор считывателя.
- F 16 - Функция "молоток" (только для приводов Myto - Amico - Frog J - Stylo RME).
- F 17 - Функция "электрозамок" (только для приводов Myto - Amico - Frog J - Stylo RME).
- F 18 - Выбор режима работы вспомогательной лампы.
- F 19 - Регулировка времени автоматического закрывания.
- F 20 - Регулировка времени автоматического закрывания после частичного открывания.
- F 21 - Регулировка времени предварительного мигания сигнальной лампы.
- F 22 - Регулировка времени работы привода.
- F 23 - Регулировка времени задержки при открывании.
- F 24 - Регулировка времени задержки при закрывании.
- F 25 - Регулировка времени работы вспомогательной лампы.
- F 26 - Регулировка времени срабатывания функции "молоток" (только для приводов Myto - Amico - Frog J - Stylo RME).
- F 27 - Регулировка времени срабатывания функция "электрозамок" (только для приводов Myto - Amico - Frog J - Stylo RME).
- F 28 - Регулировка скорости привода M1.
- F 29 - Регулировка скорости привода M2.
- F 30 - Регулировка скорости замедления привода M1.
- F 31 - Регулировка скорости замедления привода M2.
- F 32 - Регулировка дополнительного замедления во время закрывания для приводов M1+M2 (только для приводов Myto и Stylo с прямым рычагом передачи)
- F 33 - Выбор скорости работы привода во время регулировки.
- F 34 - Чувствительность токовой системы во время движения.
- F 35 - Чувствительность токовой системы во время замедления.
- F 36 - Регулировка частичного открывания.
- F 37 - Установка начальной точки замедления во время открывания для привода M1.
- F 38 - Установка начальной точки замедления во время закрывания для привода M1.
- F 39 - Установка начала остановки во время открывания для привода M1.
- F 40 - Установка начала остановки во время закрывания для привода M1.
- F 41 - Установка начальной точки замедления во время открывания для привода M2.
- F 42 - Установка начальной точки замедления во время закрывания для привода M2.
- F 43 - Установка начала остановки во время открывания для привода M2.
- F 44 - Установка начала остановки во время закрывания для привода M2.
- F 45 - Регулировка дополнительного замедления во время закрывания (только для приводов Myto и Stylo RME с прямым рычагом передачи).
- F 46 - Установка количества электроприводов.
- F 50 - Сохранение данных в карте памяти.
- F 51 - Считывание данных с карты памяти.
- U 1 - Выбор команды, присваиваемой пользователю с помощью радиуправления.
- U 2 - Удаление отдельного пользователя.
- U 3 - Удаление всех пользователей.
- A 1 - Установка модели привода.
- A 2 - Проверка приводов.
- A 3 - Калибровка приводов.
- A 4 - Сброс значений параметров.
- H 1 - Версия программного обеспечения.

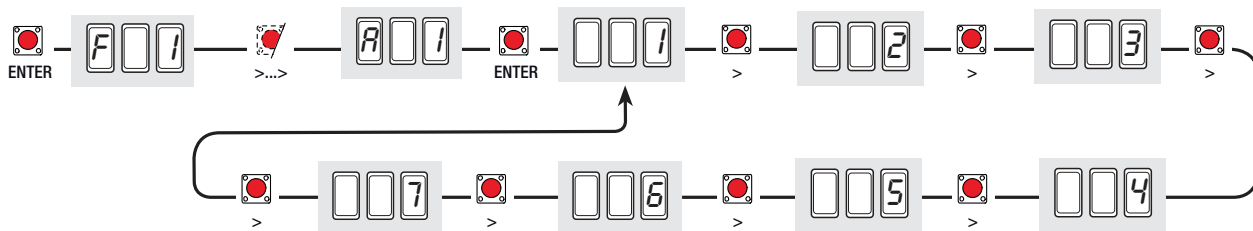
ВАЖНО! Перед установкой функций укажите сведения об используемых в системе приводах (А 1 – Модель привода), проверьте правильность направления движения приводов (А 2 – Проверка приводов) и отрегулируйте движение (А 3 – Калибровка приводов)

Примечание: выбрав значение для каждой функции, нажмите на кнопку ENTER для подтверждения внесенных изменений..

Меню проверки и калибровки приводов

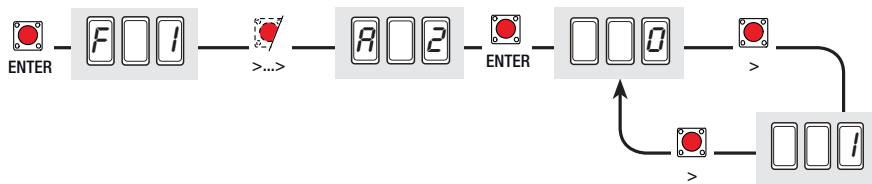
А 1 (Модель привода) : установка модели привода для распашных ворот, используемого системой.

1 = Stylo ME с шарнирным рычагом; 2 = Stylo ME с прямым рычагом; 3 = Myto; 4 = Frog-J; 5 = Amico;
6 = Stylo RME с шарнирным рычагом; 7 = Stylo RME с прямым рычагом



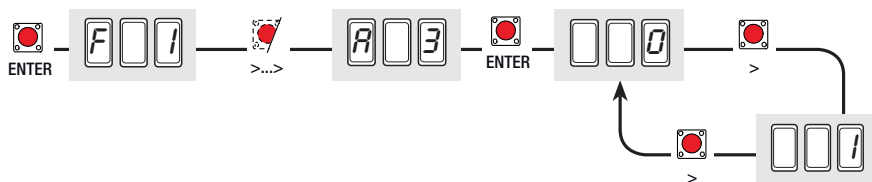
А 2 (Проверка приводов) : начать проверку, чтобы убедиться в правильности направления вращения привода (см. раздел "проверка приводов") .

0 = Выкл.; 1 = Вкл.



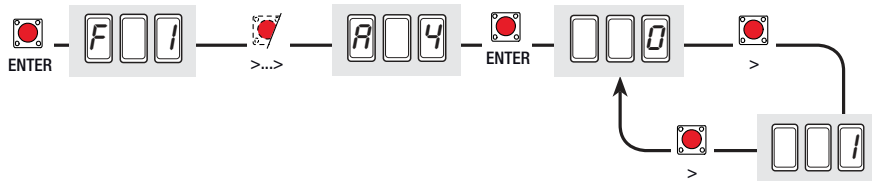
А 3 (Калибровка приводов) : автоматическая регулировка движения, выполняемая на обоих приводах(см. раздел "калибровка приводов").

0 = Выкл.; 1 = Вкл.



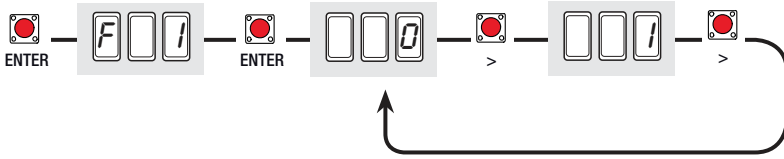
А 4 (Сброс параметров) : восстановление данных (установок по умолчанию) и отмена отрегулированных режимов работы приводов.

0 = Выкл.; 1 = Вкл.



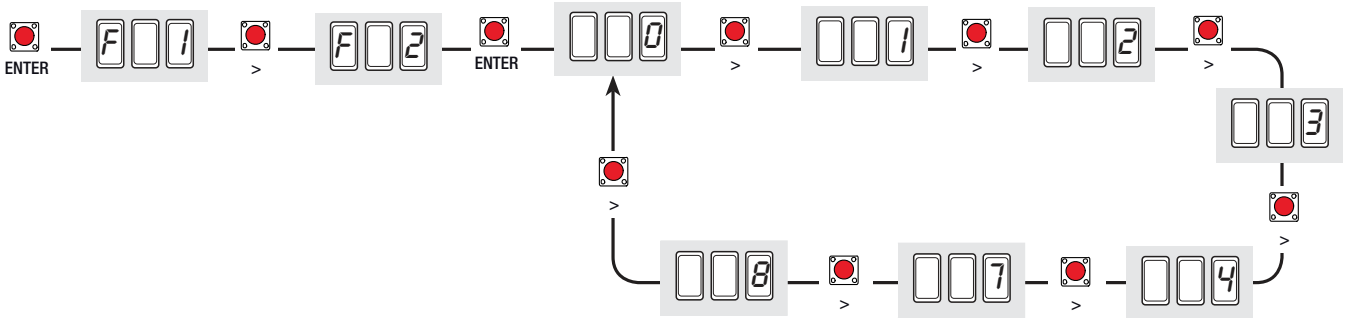
F 1 (СТОП) : контакт Н.З. Данная функция позволяет остановить ворота, в том числе и при автоматическом закрывании. Для возобновления движения ворот необходимо нажать на соответствующую кнопку брелока-передатчика или кодонaborной клавиатуры. Команда подается устройством безопасности, подключенным к контактам [1-2]. Если контакты не используются, выберите 0 (выкл.).

0 = Выкл.; 1 = Вкл. (по умолчанию).



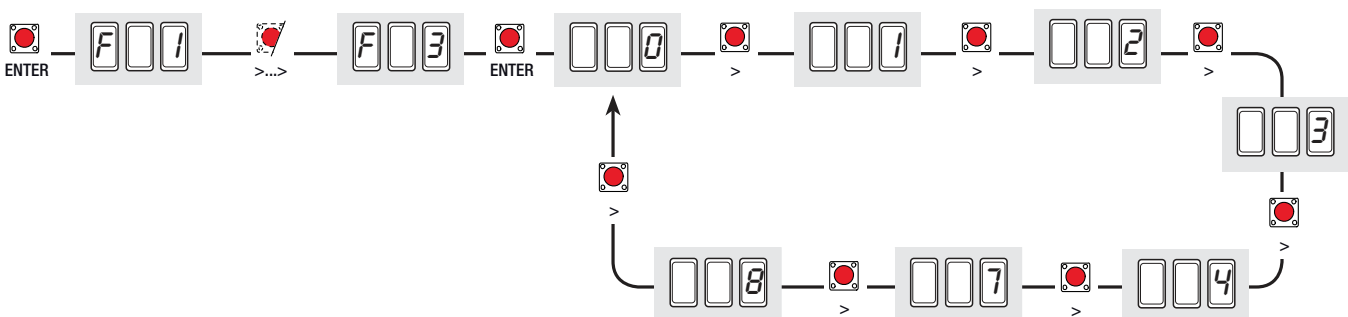
F 2 (контакт СХ) : выбор режима работы контакта СУ (Н.З.): С1 (повторное открывание в режиме закрывания), С2 (повторное закрывание в режиме открывания), С3 (частичный стоп), С4 (обнаружение препятствия), С7 (повторное открывание в режиме закрывания, для чувствительного профиля), С8 (повторное закрывание в режиме открывания, для чувствительных профилей). См. устройства безопасности в разделе «Электрические подключения».

0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = С1; 2 = С2; 3 = С3; 4 = С4; 7 = С7; 8 = С8.



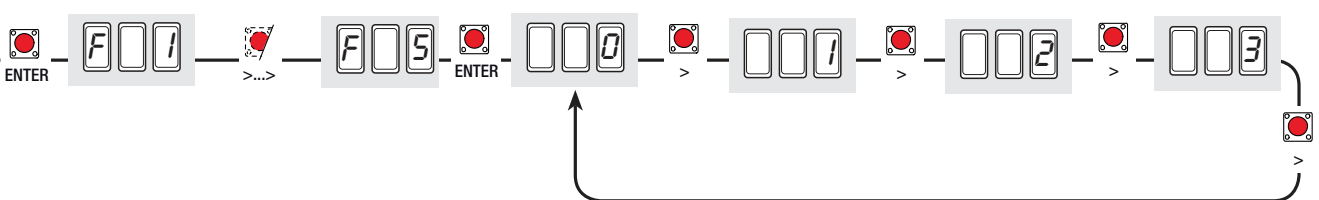
F 3 (контакт СУ) : выбор режима работы контакта СУ (Н.З.): С1 (повторное открывание в режиме закрывания), С2 (повторное закрывание в режиме открывания), С3 (частичный стоп), С4 (обнаружение препятствия), С7 (повторное открывание в режиме закрывания, для чувствительного профиля), С8 (повторное закрывание в режиме открывания, для чувствительных профилей). См. устройства безопасности в разделе «Электрические подключения».

0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = С1; 2 = С2; 3 = С3; 4 = С4; 7 = С7; 8 = С8.



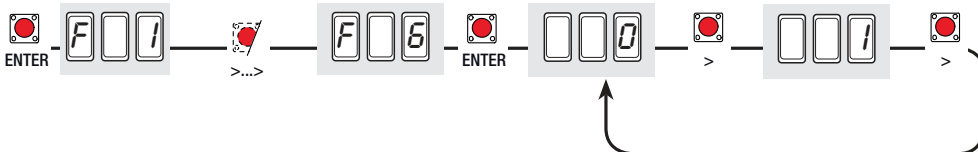
F 5 (Проверка системы безопасности) : позволяет плате проверять эффективность работы устройств безопасности (фотоэлементов) после каждой команды ОТКРЫТЬ или ЗАКРЫТЬ ворота.

0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = СХ; 2 = СУ; 3 = СХ+СУ



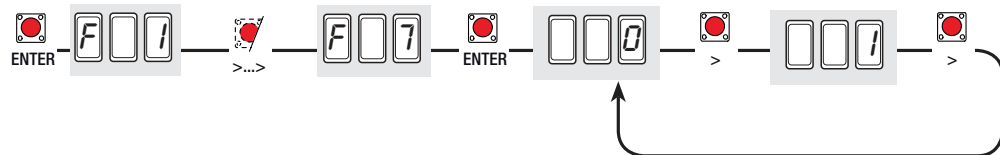
F 6 (Присутствие оператора) : ворота двигаются при постоянном нажатии на кнопку (кнопку, подключенную к контакту 2-3, чтобы открыть ворота, кнопку, подключенную к контакту 2-4, чтобы их закрыть). Исключает использование любых других устройств управления, включая радиуправление.

0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = Вкл.



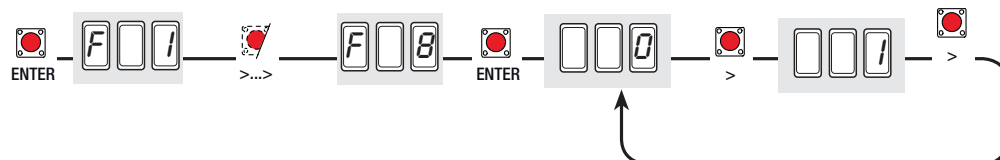
F 7 (устройство управления, подключенное к 2-7) : выбор режима работы контакта 2-7 между ОТКРЫТЬ-ЗАКРЫТЬ или ОТКРЫТЬ-СТОП-ЗАКРЫТЬ-СТОП.

0 = ОТКРЫТЬ-ЗАКРЫТЬ (по умолчанию); 1 = ОТКРЫТЬ-СТОП-ЗАКРЫТЬ-СТОП.



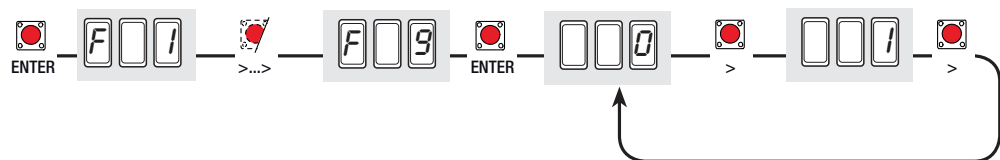
F 8 (устройство управления, подключенное к 2-3P) : установка контакта 2-3P в режим пропуска пешехода (полное открывание второй створки) или частичного открывания (частичное открывание второй створки, в зависимости от установленного процента в диапазоне от 10 до 80, функция "F 36").

0 = пропуск пешехода (по умолчанию); 1 = частичное открывание.



F 9 (Обнаружение препятствия) : при остановленном приводе (ворота закрыты, открыты или остановлены командой СТОП) этот режим препятствует движению ворот в том случае, если устройства безопасности (например, фотоэлементы) обнаруживают препятствие;

0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = Вкл.

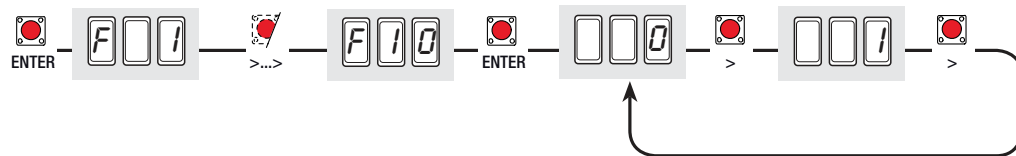


F 10 (Лампочка-индикатор "Ворота открыты") : лампочка подключена к контакту 10-5, указывает на положение ворот.

0 = ворота открыты и находятся в движении, продолжает гореть (по

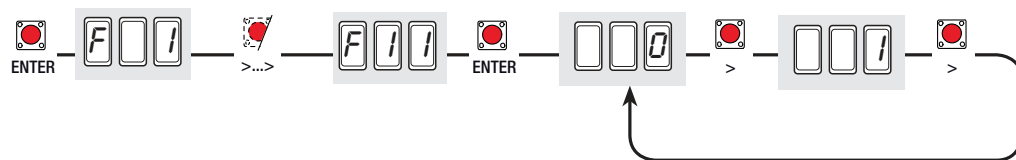
умолчанию)

- 1 = - ворота открываются, мигает с частотой в полсекунды;
- ворота закрываются, мигает с частотой в одну секунду;
- ворота открыты, остается гореть;
- ворота закрыты, выключена.



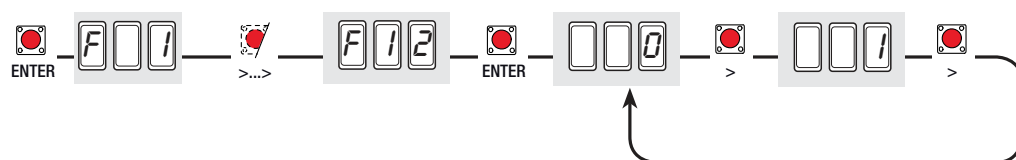
F 11 (Отключение энкодера) : Отключает управление функциями замедления, обнаружения препятствий и чувствительности токовой системы защиты.

0 = Энкодер вкл. (по умолчанию); 1 = Энкодер выкл.

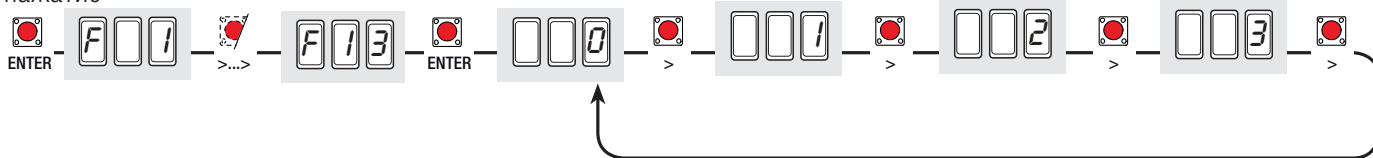


F 12 (Замедленное начало движения) : при получении команды открыть или закрыть ворота створки двигаются медленно первые несколько секунд.

0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = Вкл.

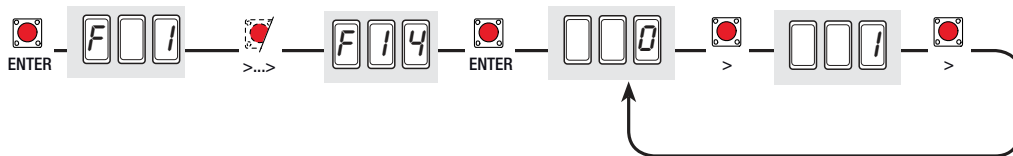


F 13 (Дожим при закрывании) : при закрывании створок приводы выполняют дожим в течение нескольких секунд.
 0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = Минимальное нажатие 2 = Среднее нажатие 3 = Максимальное нажатие



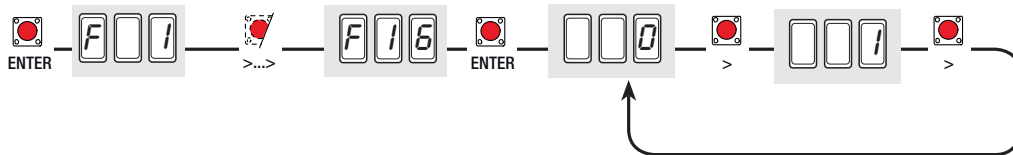
F 14 (Тип считывателя) : установка типа считывателя для управления автоматикой: проксимити-считывателя (TSP00) или считывателя магнитных карт (LT001) с платой R700 или кодонаборной клавиатурой S7000 с платой R800.

0 = TAG; 1 = S7000 (по умолчанию).



F 16 (функция "Молоток") : прежде чем выполнить команду открыть, ворота давят на механический упор в течение нескольких секунд, помогая тем самым открыть электрозамок (для установки времени нажатия см. функцию "F26").
 Примечание: эта функция есть только у приводов серий Myto, Frog-J, Stylo-RME и Amico.

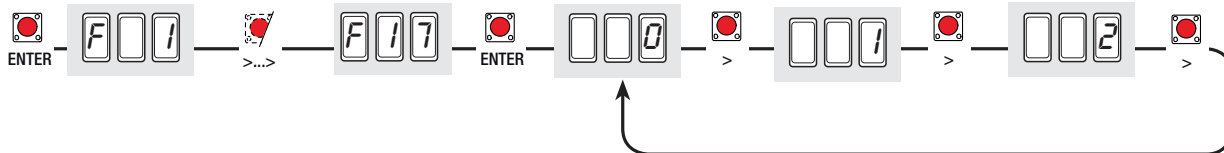
0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = Вкл.



F 17 (Электрозамок) : Разблокировка электрозамка в конечных упорах створок при открывании и закрывании (для установки времени см. функцию "F27")..

Примечание: эта функция есть только у приводов серий Myto, Frog-J, Stylo-RME и Amico.

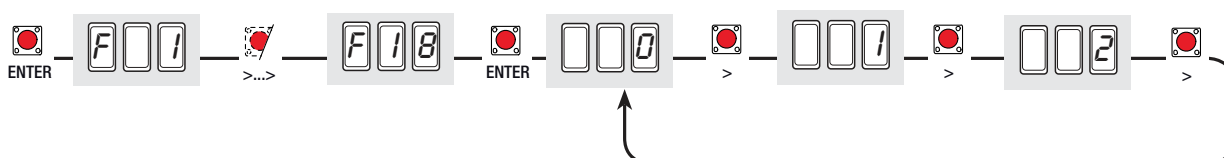
0 = с командой открывания (по умолчанию); 1 = с командой закрывания; 2 = с обеими командами.



F 18 (Лампа 10-E) : лампа, подключенная к выходу контакта 10-E с функцией:

- сигнальная лампа, мигает во время открывания или закрывания ворот;
- устанавливаемая снаружи лампа дополнительного освещения зоны въезда, с регулируемым временем работы (см. функцию "F25") или с фиксированным циклом, когда лампа горит только в период с начала открывания до полного закрывания ворот (включая время автоматического закрывания).

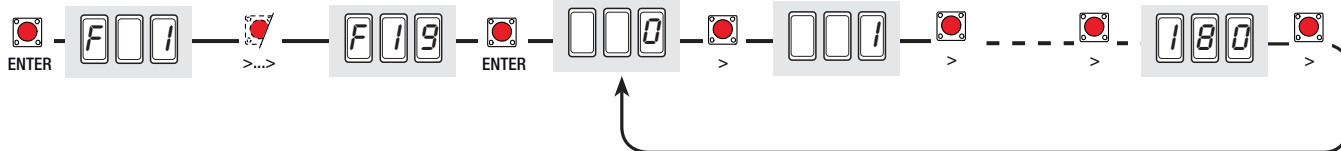
0 = Сигнальная лампа (по умолчанию); 1 = Цикл; 2 = Регулируемое время.



F 19 (Время автоматического закрывания) : Таймер автоматического закрывания включается в конце цикла открывания.. Предварительно заданное время может быть отрегулировано и зависит от возможного срабатывания устройств безопасности; после полной остановки системы или при отсутствии электроснабжения таймер не включается.

Время ожидания может быть отключено или составлять от 1 до 180 секунд.

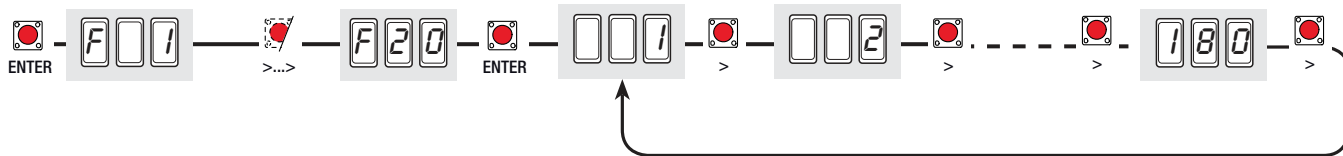
0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = 1 секунда; 2 = 2 секунды; 180 = 180 секунд.



F 20 (Время автоматического закрывания после частичного открывания или пропуска пешехода) : время автоматического закрывания створки после получения команды частичного открывания или пропуска пешехода.. По прошествии этого времени происходит автоматическое закрывание, которое тем не менее зависит от возможного срабатывания устройств безопасности; после полной остановки системы или при отключении электроснабжения таймер выключается. . Время ожидания может составлять от 1 до 180 секунд.

Примечание: время автоматического закрывания (см. F 19) не должно быть отключено.

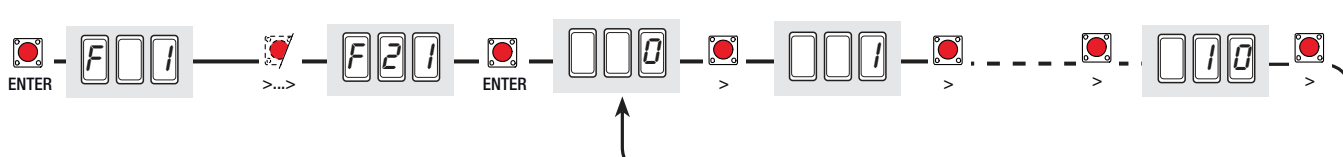
1 = 1 секунда; 2 = 2 секунды; 5 = 5 секунд (пол умолчанию); 180 = 180 секунд.



F 21 (Время предварительного включения лампы) : после команды открывания или закрывания сигнальная лампа, подключенная к (10-Е), мигает в течение времени, установленного перед началом движения.

Время предварительного включения может быть отключено или составлять от 1 до 10 секунд.

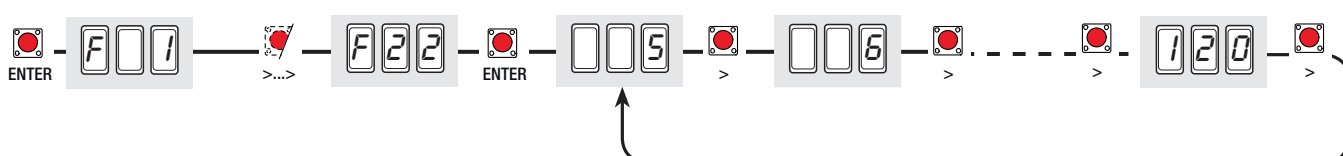
0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = 1 секунда; 2 = 2 секунды; 10 = 10 секунд.



F 22 (Время работы) : время работы приводов в режиме открывания или закрывания.

Время работы может составлять от 5 до 120 секунд.

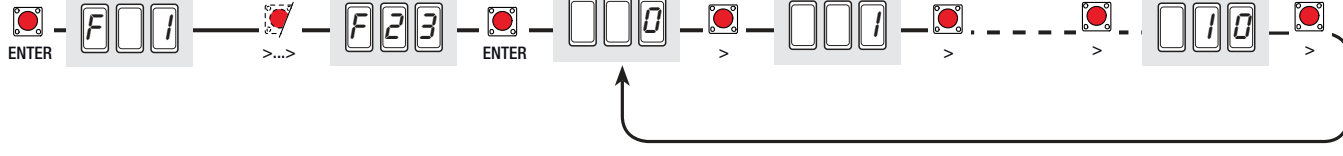
5 = 5 секунд; 120 = 120 секунд (по умолчанию).



F 23 (Время задержки при открывании) : после команды открыть ворота створка, управляемая приводом (M1), начинает двигаться с определенной задержкой по сравнению со створкой, управляемой приводом (M2); время задержки регулируется.

Время задержки может не устанавливаться или составлять от 1 до 10 секунд.

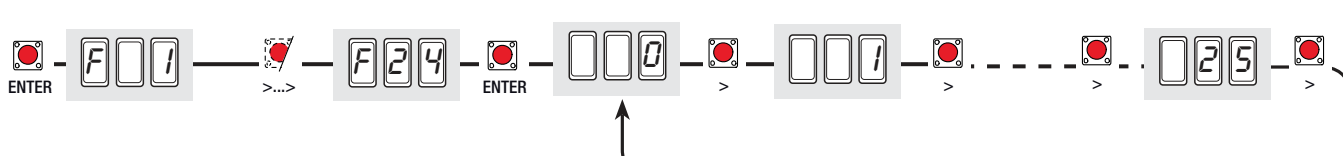
0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = 1 секунда; 2 = 2 секунды..... 10 = 10 секунд.



F 24 (Время задержки при закрывании) : после команды закрыть ворота или после автоматического закрывания створка, управляемая приводом (M2), начинает двигаться с определенной задержкой по сравнению со створкой, управляемой приводом (M1); время задержки регулируется.

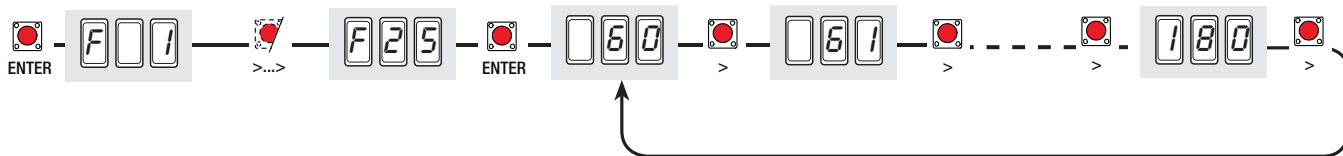
Время задержки может не устанавливаться или составлять от 1 до 25 секунд.

0 = Выкл. (по умолчанию); 1 = 1 секунда; 2 = 2 секунды..... 25 = 25 секунд.



F 25 (Время работы лампы вспомогательного освещения) : дополнительная лампа, подключенная к контакту (10-E), остается включенной в течение всего времени, необходимого для открывания/закрывания ворот. Это время может составлять от 60 до 180 секунд.

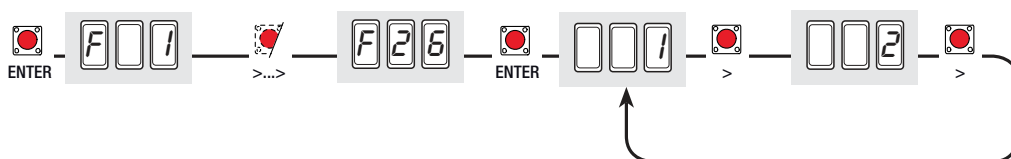
60 = 60 секунд (по умолчанию); 61 = 61 секунда.....; 180 = 180 секунд.



F 26 (Время функции "молотка") : время дополнительного тягового усилия привода в конечных положениях створки после получения команды открывания или закрывания. Оно может составлять от 1 до 2 секунд.

Примечание: эта функция есть только у приводов серий Myto, Frog-J, Stylo-RME и Amico.

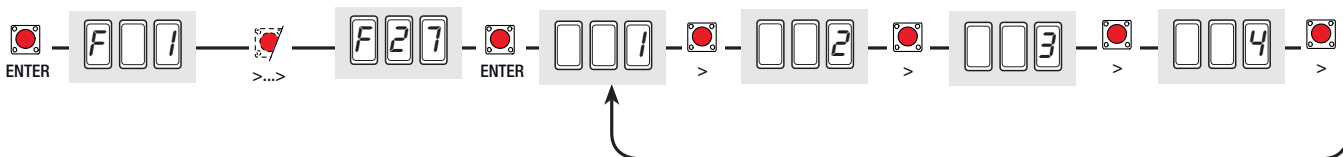
1 = 1 секунда (по умолчанию); 2 = 2 секунды.



F 27 (Время функции электрозамка) : время, требуемое для разблокировки электрозамка после получения команды открыть или закрыть ворота (см. F 17). Оно может составлять от 1 до 4 секунд.

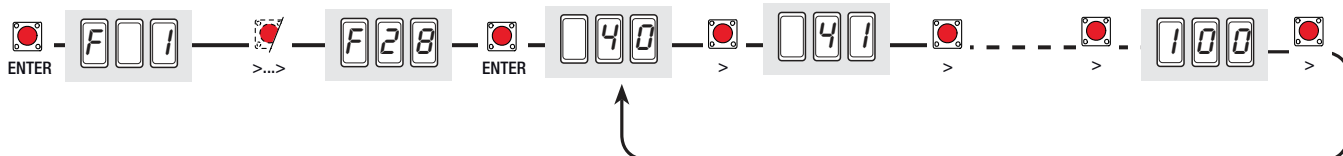
Примечание: эта функция есть только у приводов серий Myto, Frog-J, Stylo-RME и Amico.

1 = 1 секунда (по умолчанию); 4 = 4 секунды.



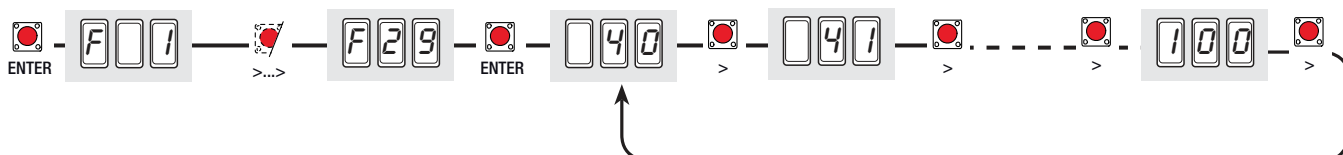
F 28 (Скорость работы привода M1) : установка скорости работы привода M1, в процентном отношении к номиналу.

40 = 40% от номинальной скорости привода (минимальная); 100 = 100% от номинальной скорости привода (максимальная, по умолчанию).



F 29 (Скорость работы привода M2) : установка скорости работы привода M2 в процентном отношении к номинальной.

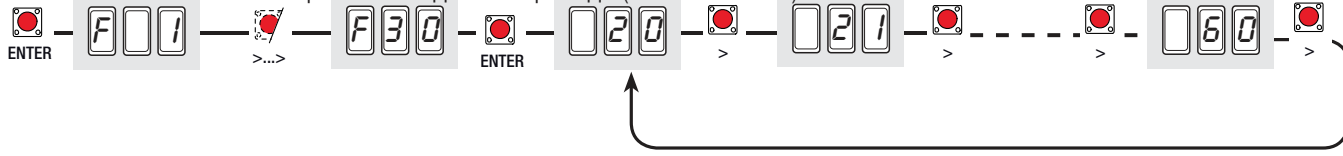
40 = 40% от номинальной скорости привода (минимальная); 100 = 100% от номинальной скорости привода (максимальная, по умолчанию).



F 30 (Скорость замедления привода M1) : установка скорости при замедлении привода M1, в процентном отношении к номинальной скорости.

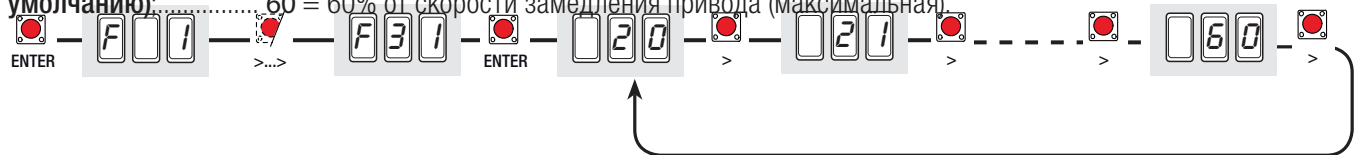
20 = 20% от скорости замедления привода (минимальная); 50 = 50% от скорости замедления привода (по умолчанию);

..... 60 = 60% от скорости замедления привода (максимальная).



F 31 (Скорость замедления привода M2) : установка скорости при замедлении привода M2, выраженной в процентах.

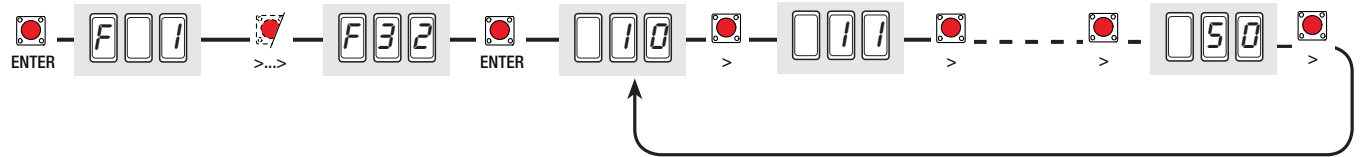
20 = 20% от скорости замедления привода (минимальная); 50 = 50% от скорости замедления привода (по умолчанию); 60 = 60% от скорости замедления привода (максимальная).



F 32 (Дополнительное замедление в режиме закрывания для приводов M1+M2) : установка дополнительного снижения скорости при замедлении в режиме закрывания для приводов M1+M2 с прямым рычагом; пониженная скорость выражена в процентах.

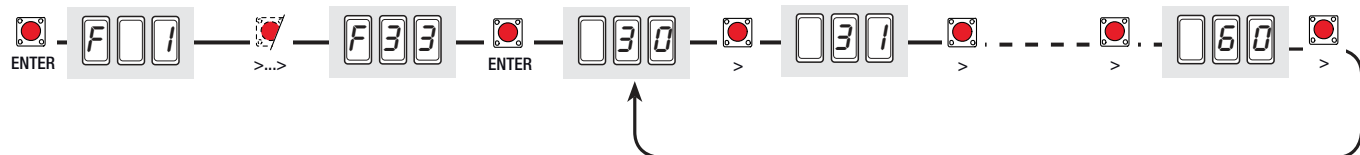
Примечание: эта функция есть только у приводов Myto и Stylo с прямым рычагом.

10 = 10% от скорости замедления привода (минимальная); 50 = 50% от скорости замедления привода (максимальная, по умолчанию).



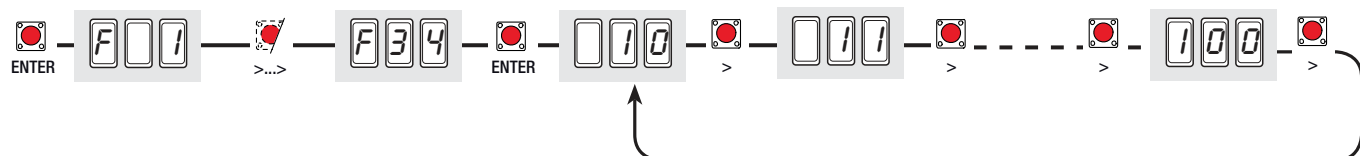
F 33 (Скорость регулировки) : установка скорости исключительно для фазы регулировки движения ворот, выражена в процентах.

30 = 30% от номинальной скорости привода; 50 = 50% от номинальной скорости привода (по умолчанию); 60 = 60% от номинальной скорости привода.



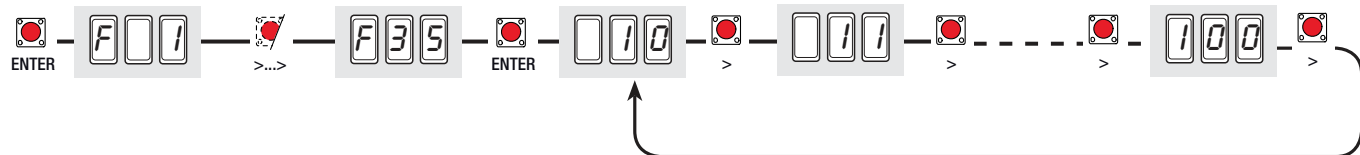
F 34 (Чувствительность при движении ворот) : регулирует чувствительность токовой системы обнаружения препятствий во время движения ворот.

10 = максимальная чувствительность; 100 = минимальная чувствительность (по умолчанию).



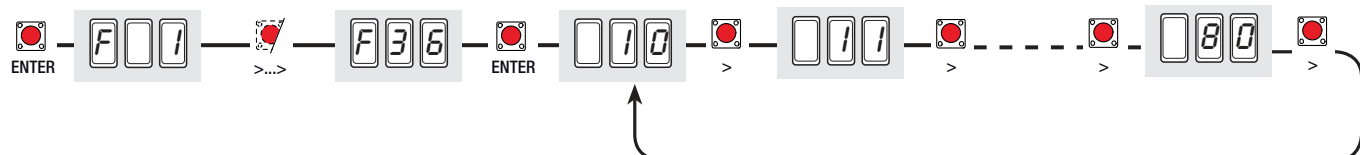
F 35 (Чувствительность при замедлении движения ворот) : регулирует чувствительность токовой системы обнаружения препятствий во время замедления движения ворот.

10 = максимальная чувствительность; 100 = минимальная чувствительность (по умолчанию).

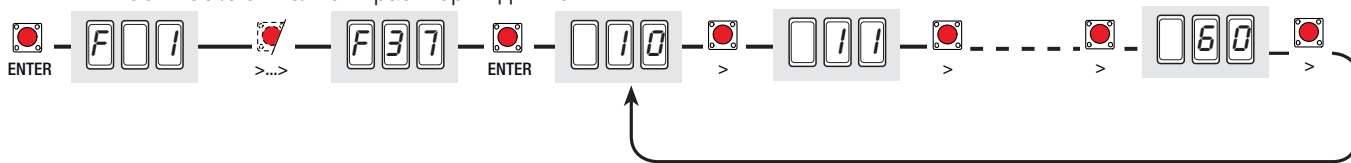


F 36 (Регулировка частичного открывания) : регулирует угол открывания створки, управляемой вторым приводом (M2), выраженный в процентном отношении участка ко всей траектории движения.

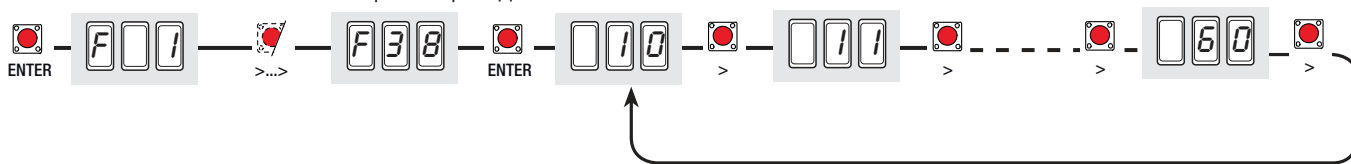
10 = 10% от полной траектории движения (по умолчанию); 80 = 80% от полной траектории движения.



F 37 (Место замедления во время открывания для привода M1) : регулирует начальную точку замедления привода (M1) перед механическим упором открывания. Начальная точка замедления выражена в процентном отношении участка ко всей пройденной траектории (см. раздел "Иллюстрация участков и мест замедления и остановки).
 10 = 10% от полной траектории движения; 25 = 25% от полной траектории движения (**по умолчанию**);
 60 = 60% от полной траектории движения.

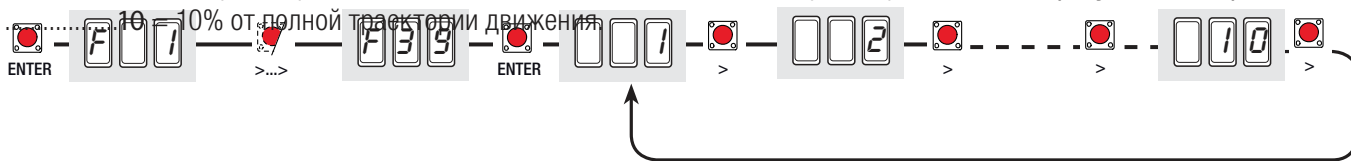


F 38 (Место замедления во время закрывания для привода M1) : регулирует начальную точку замедления привода (M1) перед механическим упором закрывания. Начальная точка замедления выражена в процентном отношении участка ко всей пройденной траектории (см. раздел "Иллюстрация участков и мест замедления и остановки).
 10 = 10% от полной траектории движения; 25 = 25% от полной траектории движения (**по умолчанию**);
 60 = 60% от полной траектории движения.



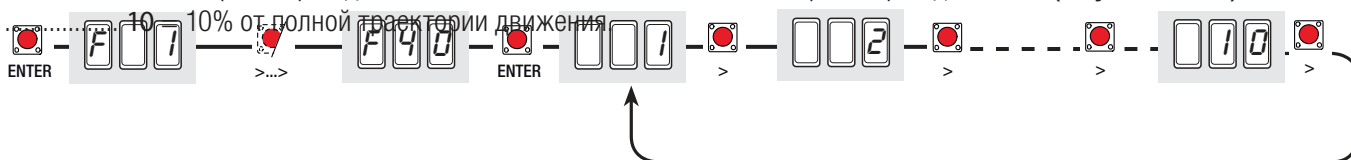
F 39 (Место остановки во время открывания створки приводом M1) : устанавливает начальную точку остановки для привода (M1) перед механическим упором открывания. Начальная точка остановки выражена в процентном отношении участка ко всей траектории движения створки. (см. раздел «Иллюстрация участков и мест замедления и остановки»)

1 = 1% от полной траектории движения; 5 = 5% от полной траектории движения (**по умолчанию**);



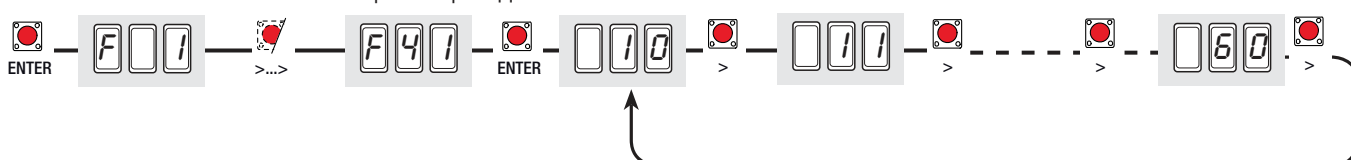
F 40 (Место остановки во время закрывания для привода M1) : устанавливает начальную точку остановки для привода (M1) перед механическим упором закрывания. Начальная точка остановки выражена в процентном отношении участка ко всей пройденной траектории (см. раздел "Иллюстрация участков и мест замедления и остановки").

1 = 1% от полной траектории движения; 5 = 5% от полной траектории движения (**по умолчанию**);



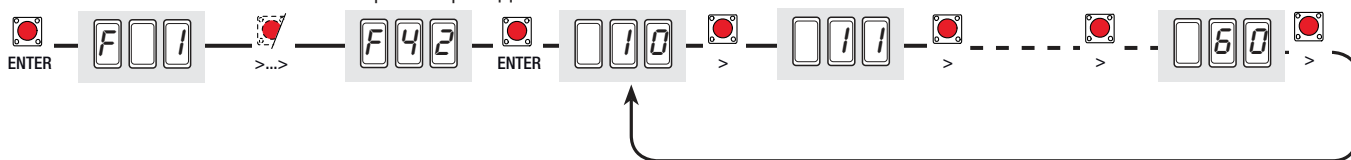
F 41 (Место замедления во время открывания для привода M2) : регулирует начальную точку замедления привода (M2) перед механическим упором открывания. Начальная точка замедления выражена в процентном отношении участка ко всей пройденной траектории (см. раздел "Иллюстрация участков и мест замедления и остановки).

10 = 10% от полной траектории движения; 25 = 25% от полной траектории движения (**по умолчанию**);
 60 = 60% от полной траектории движения.



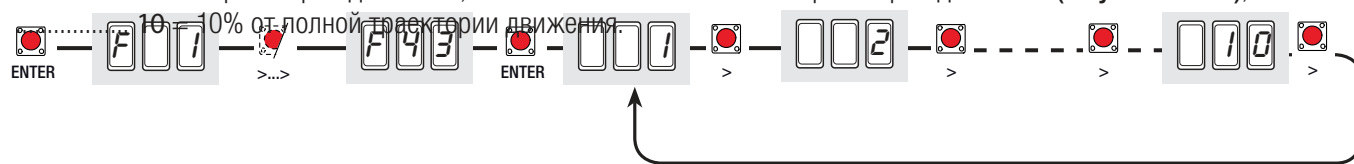
F 42 (Место замедления во время закрывания для привода M2) : регулирует начальную точку замедления привода (M2) перед механическим упором закрывания. Начальная точка замедления выражена в процентном отношении участка ко всей траектории движения створки. (см. раздел «Иллюстрация участков и мест замедления и остановки»)

10 = 10% от полной траектории движения; 25 = 25% от полной траектории движения (**по умолчанию**);
 60 = 60% от полной траектории движения.



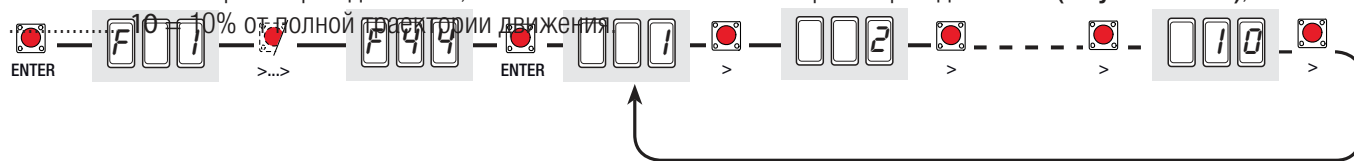
F 43 (Место остановки во время открывания для привода M2) : регулирует начальную точку остановки для привода (M2) перед механическим упором открывания. Начальная точка остановки выражена в процентном отношении участка ко всей пройденной траектории (см. раздел "Иллюстрация участков и мест замедления и остановки").

1 = 1% от полной траектории движения; 5 = 5% от полной траектории движения **(по умолчанию)**;



F 44 (Место остановки во время закрывания для привода M2) : регулирует начальную точку остановки для привода (M2) перед механическим упором закрывания. Начальная точка остановки выражена в процентном отношении участка ко всей траектории движения створки. (см. раздел «Иллюстрация участков и мест замедления и остановки»)

1 = 1% от полной траектории движения; 5 = 5% от полной траектории движения **(по умолчанию)**;

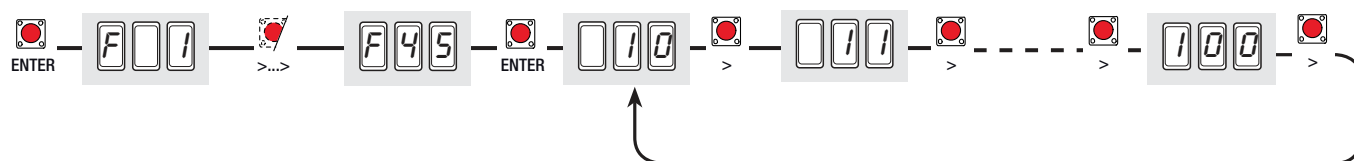


F 45 (Место дополнительного замедления при закрывании) : регулирует начальную точку дополнительного замедления в режиме закрывания, выраженную в процентном отношении этого дополнительного участка ко всему участку замедления.

Примечание: эта функция есть только у приводов Myto и Stylo с прямым рычагом передачи.

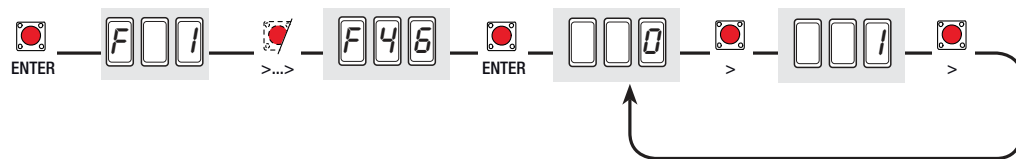
10 = 10% от всего участка замедления; 50 = от всего участка замедления **(по умолчанию)**;

..... 100 = 100% от всего участка замедления.



F 46 (Количество приводов) : количество приводов, подключенных к блоку управления.

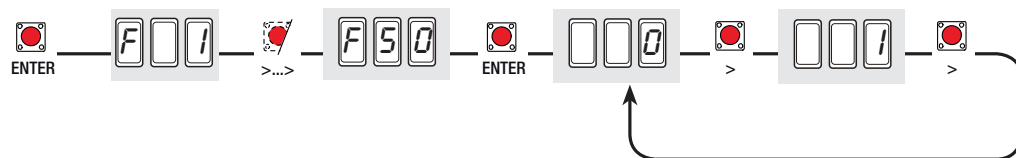
0 = Включение обоих приводов (M1+M2) **(по умолчанию)**; 1 = Включение только одного привода (M2)



F 50 (Сохранение данных) : сохраняет пользователей и все настройки в памяти.

Примечание: эта функция доступна только в том случае, если карта памяти вставлена в плату блока управления.

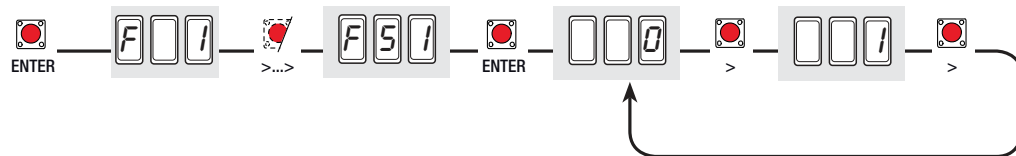
0 = Выкл. 1 = Вкл.



F 51 (Считывание данных) : загружает сохраненные в памяти данные в плату блока управления.

Примечание: эта функция доступна только в том случае, если память вставлена в плату блок управления..

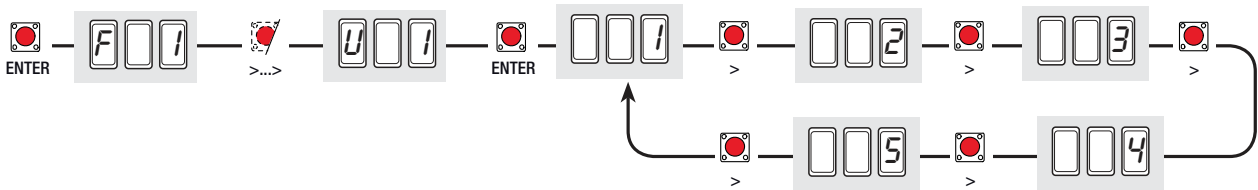
0 = Выкл.; 1 = Вкл.



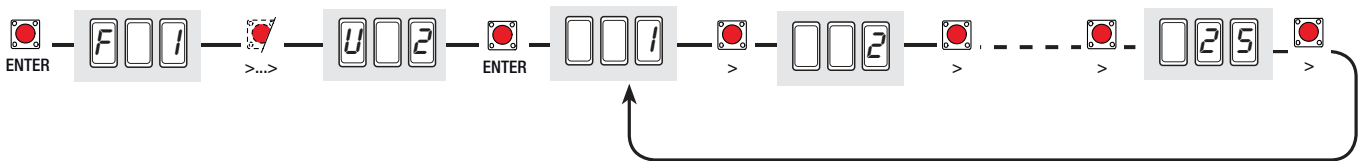
Меню пользователей

U 1 (Создание учетной записи пользователя с присвоенной командой) : создание пользователя (макс. 25 пользователей), которому присвоена команда с помощью передатчика или другого устройства управления (см. раздел «Создание учетной записи пользователя с присвоенной командой»).

1 = команда ОТКРЫТЬ-ЗАКРЫТЬ; 2 = команда ОТКРЫТЬ-СТОП-ЗАКРЫТЬ-СТОП; 3 = ТОЛЬКО ОТКРЫТЬ; 4 = команда ПРОПУСК ПЕШЕХОДА/ЧАСТИЧНОЕ ОТКРЫВАНИЕ (см. функцию “F8”); 5 = подключение к выходу контакта В1-В2.

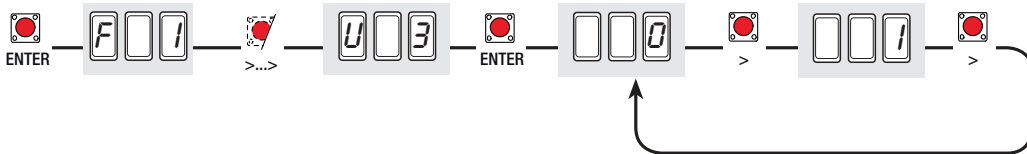


U 2 (Удаление отдельного пользователя) : удаление отдельно взятого пользователя (см. параграф «Удаление отдельного пользователя»).



U 3 (Удаление всех пользователей) : удаление всех сохраненных пользователей. Подтвердите удаление с помощью кнопки Enter.

0 = Выкл.; 1 = Удалить всех сохраненных пользователей.



Меню «Информация»

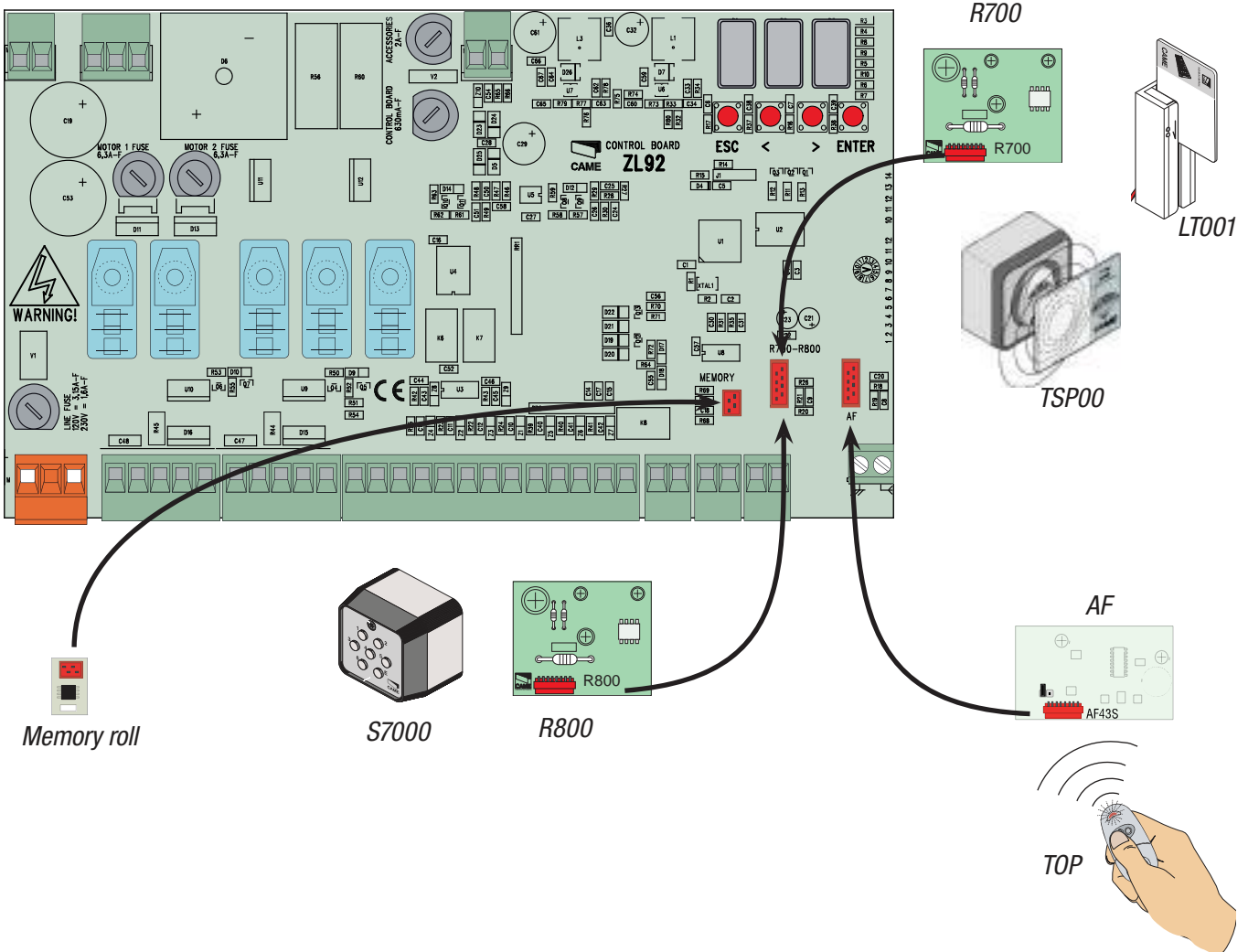
H 1 (Версия) : отображает версию программного обеспечения.

Платы кодирования

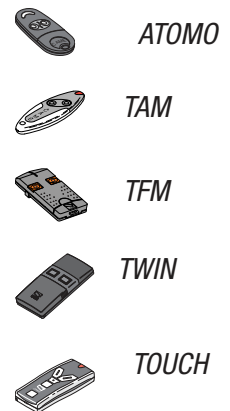
Чтобы создать, изменить или удалить пользователей или управлять автоматикой с помощью радиуправления, вставьте плату AF43S.

Если используется проксимити-считыватель или считыватель магнитных карт, вставьте плату R700 или, в качестве альтернативы, плату R800 для кодонаборной клавиатуры.

Вставьте карту памяти для сохранения зарегистрированных пользователей на другой плате и их загрузке.

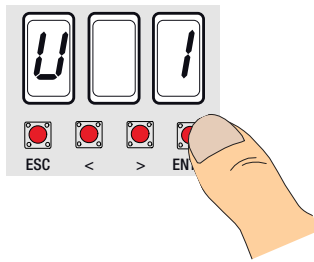


Частота / МГц	Плата	Передатчик
FM 26,995	AF130	TFM
FM 30,900	AF150	TFM
AM 26,995	AF26	TOP
AM 30,900	AF30	TOP
AM 433,92	AF43S	TAM / TOP ATOMO / TWIN
AM 433,92	AF43TW	TWIN
AM 40,685	AF40	TOUCH
AM 868,35	AF868	TOP

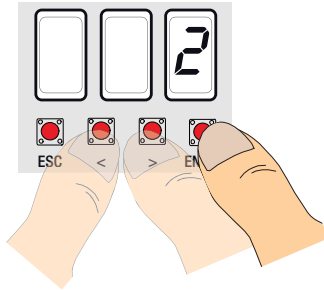


Важное примечание: перед выполнением процедуры вытащите карту памяти.

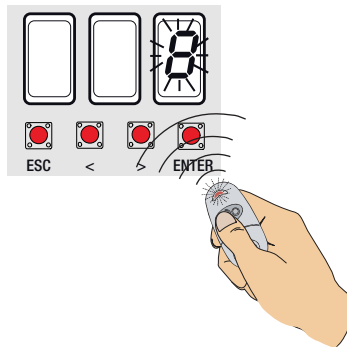
1) Выберите "U 1".
Подтвердите, нажав на кнопку ENTER.



2) Выберите ту команду (1=пошаговый режим, 2=последовательный режим, 3=открыть, 4=пропуск пешехода/неполное открывание, 5=выход контакта В1-В2), которую хотите присвоить пользователю посредством обозначенных стрелками кнопок..
Подтвердите, нажав на кнопку ENTER.



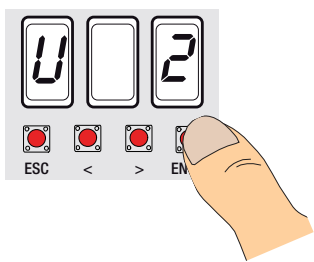
3) ... в течение нескольких секунд будет мигать свободное число от 1 до 25; оно будет присвоено пользователю после отправки кода с помощью передатчика или другого устройства управления. .



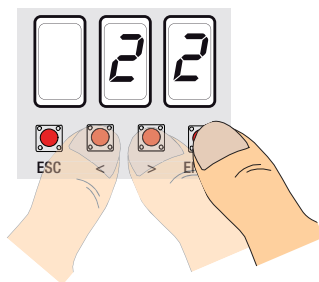
Пользователь	Присвоенная команда
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Удаление отдельного пользователя

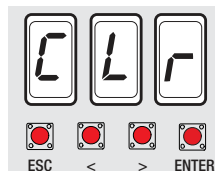
1) Выберите "U 2".
Подтвердите, нажав на кнопку ENTER.



2) Выберите число того пользователя, которого хотите удалить, посредством обозначенных стрелками кнопок.
Подтвердите, нажав на кнопку ENTER.

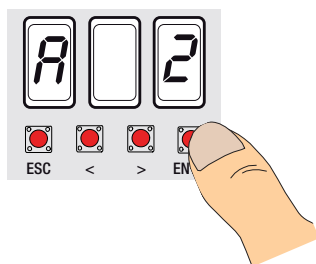


3) ... на дисплее появится надпись "CLr", подтверждающая удаление.

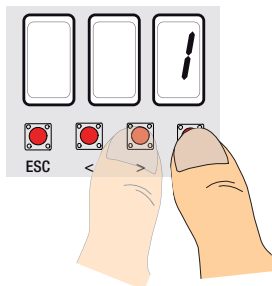


Проверка приводов

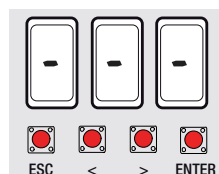
1) Выберите "A 2".
Подтвердите, нажав на кнопку ENTER.



2) Выберите 1, чтобы начать проверку.
Подтвердите, нажав на кнопку ENTER.

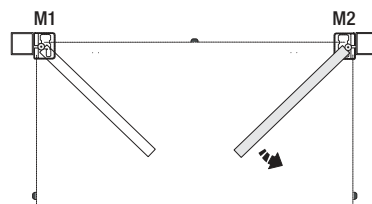
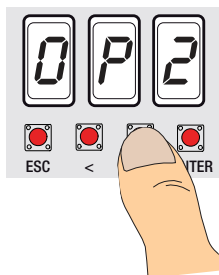


3) ... на дисплее появится надпись "---"
в ожидании команды...



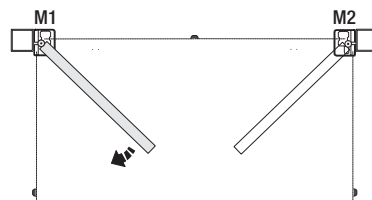
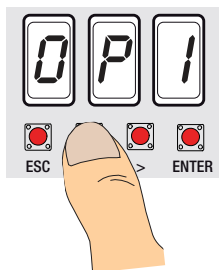
4) Нажмите на кнопку со стрелкой
«>» и убедитесь в том, что створка,
управляемая вторым приводом (M2),
начала открываться.

Примечание: если створка
закрывается, выполните инверсию фаз
привода (с M2 на N2).



5) Выполните ту же процедуру с
кнопкой, отмеченной стрелкой «<»,
чтобы проверить работу створки,
управляемой первым приводом (M1).

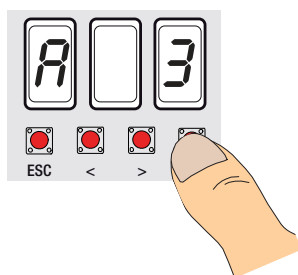
Примечание: если створка
закрывается, выполните инверсию фаз
привода (с M1 на N1).



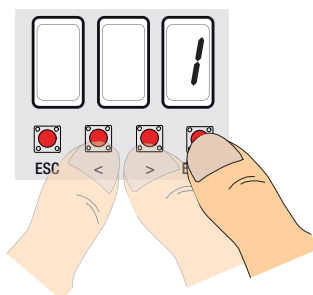
Важное примечание: перед тем как отрегулировать движение створок, убедитесь в отсутствии каких-либо препятствий и наличии механических упоров открывания и закрывания.

Важно! Все устройства безопасности будут отключены до полного завершения регулировки движения, за исключением устройства для функции СТОП.

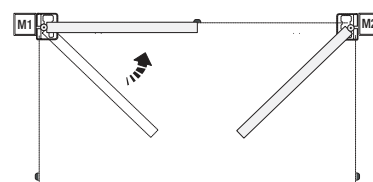
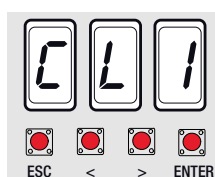
- 1) Выберите "А 3".
Подтвердите, нажав на кнопку ENTER.



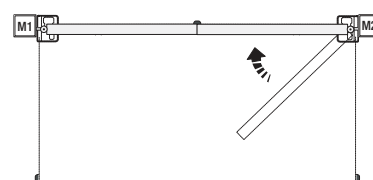
- 2) Выберите 1 и нажмите на кнопку ENTER, чтобы подтвердить выполнение автоматической регулировки движения ворот...



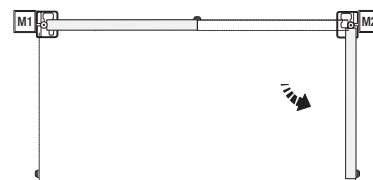
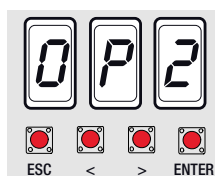
- 3) Створка, управляемая первым приводом, закроется до механического упора закрывания...



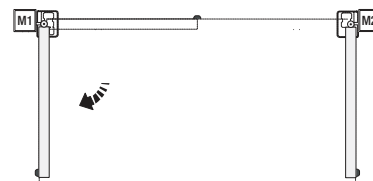
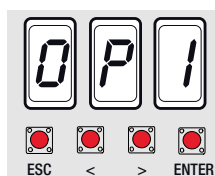
- 4) ...затем створка, управляемая вторым приводом, выполнит то же действие...



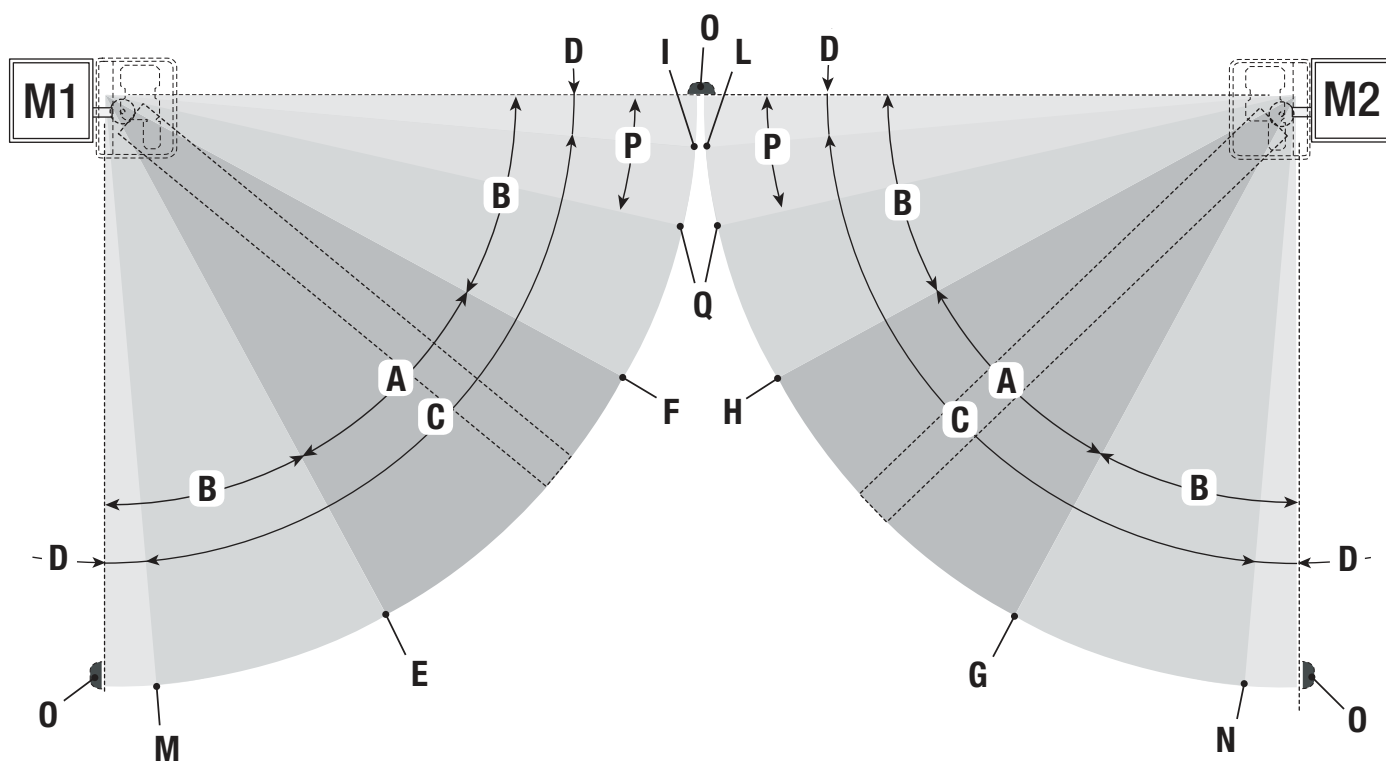
- 5) ... затем створка, управляемая вторым приводом, откроется до механического упора открывания...



- 6) ...после чего створка, управляемая первым приводом, выполнит то же действие...



Примечание: участки движения и места замедления и остановки створок были испытаны на соответствие параметрам технических нормативов EN 12445 и EN 12453 в отношении толкающего усилия движущейся створки.



A = Участок движения с нормальной скоростью

B* = Участок движения с замедленной скоростью

C = Зона действия энкодера с изменением направления движения

D = Зона действия энкодера с изменением направлением движения

E = Начальная точка замедления в режиме открывания (M1 Rall. AP%)

F = Начальная точка замедления в режиме закрывания (M1 Rall. CH%)

G = Начальная точка замедления в режиме открывания (M2 Rall. AP%)

H = Начальная точка замедления в режиме закрывания (M2 Rall. CH%)

I** = Начальная точка остановки в режиме закрывания (M1 Acc. CH%)

L** = Начальная точка остановки в режиме закрывания (M2 Acc. CH%)

M** = Начальная точка остановки в режиме открывания (M1 Acc. AP%)

N** = Начальная точка остановки в режиме открывания (M2 Acc. AP%)

O = Механические упоры

P = Участок движения с дополнительным замедлением при закрывании, только для приводов с прямым рычагом передачи (Stylo и Myto).

Q = Начальная точка дополнительного замедления при закрывании, только для приводов с прямым рычагом передачи (Stylo и Myto).


* На расстоянии не менее 600 мм от механического упора.

** Установите процент остановки с помощью функции «F39» - «F40» для первого привода (M1) и «F41» - «F42» для второго привода (M2) так, чтобы расстояние до механического упора было меньше 50 мм.

Сообщения об ошибках и предупреждения

“Er1” : калибровка привода M1 внезапно прервана; проверьте правильность подключения и исправность привода M1.
“Er2” : калибровка привода M2 внезапно прервана; проверьте правильность подключения и исправность привода M2.
“Er3” : энкодер неисправен: обратитесь в сервисную службу.
“Er4” : ошибка при проверке работы системы: проверьте правильность подключений и исправность устройств безопасности.
“Er5” : недостаточное время работы; проверьте заданное значение, возможно, его недостаточно для успешного завершения рабочего цикла.
“Er6” : максимальное количество обнаруженных препятствий.
“Er7” : перегрев трансформатора; при получении первой команды открыть ворота створки остаются открытыми.
“C0” : контакт 1-2 (стоп) не используется и не отключен.
“C1/2/3/4/7/8” : контакты CX и/или CY не используются и не отключены.
Мигает красный светодиодный индикатор: плата управления еще не отрегулирована для движения ворот.

Утилизация отходов

 В качестве гарантии защиты и охраны окружающей среды компания CAME CANCELLI AUTOMATICI S.p.A внедряет на территории своих учреждений систему управления окружающей средой, сертифицированную и полностью соответствующую международному стандарту UNI EN ISO 14001.

Мы убедительно просим вас продолжить начатую работу по защите окружающей среды, лежащую в основе оперативных и рыночных стратегий компании, следуя этим простым инструкциям по утилизации использованных материалов:

УТИЛИЗАЦИЯ УПАКОВКИ

Элементы упаковки (картон, пластмасса и т.д.) ассимилируются как твердые отходы и могут быть утилизированы без каких-либо проблем посредством дифференцированного сбора и последующей переработки.

Прежде чем приступить к работе, всегда целесообразно проверить особые нормативы, действующие на территории установки изделия.

НЕ ЗАГРЯЗНЯЙТЕ ОКРУЖАЮЩУЮ СРЕДУ!

УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

Наши изделия изготовлены из разных материалов. Большая их часть (алюминий, пластмасса, сталь, электрические кабели) ассимилируется как городские твердые отходы. Они могут быть переработаны в авторизованных центрах после сбора и дифференцированной утилизации.

Другие компоненты (электронные платы, элементы питания и т.д.), напротив, могут содержать загрязняющие вещества. Поэтому их необходимо извлечь и передать авторизованным фирмам, специализирующимся на их утилизации.

Прежде чем приступить к работе, всегда целесообразно проверить особые нормативы, действующие на территории утилизации изделия.

НЕ ЗАГРЯЗНЯЙТЕ ОКРУЖАЮЩУЮ СРЕДУ!

Декларация о соответствии ЕС

Декларация **CE** - Came Cancelli Automatici S.p.A. заявляет, что настоящее изделие соответствует основным требованиям и положениям, установленным Директивами 2006/95/CE и 2014/30/UE.

По требованию заказчика может быть предоставлена копия декларации, соответствующая оригиналу.



Русский - Код руководства: 319V21RU вер. 3 04/2017 © CAME cancelli automatici S.p.A.
Компания сохраняет за собой право на изменение содержащейся в этой инструкции информации в любое время и без предварительного уведомления.

- IT** • Per ogni ulteriore informazione su azienda, prodotti e assistenza nella vostra lingua:
EN • For any further information on company, products and assistance in your language:
FR • Pour toute autre information sur la société, les produits et l'assistance dans votre langue :
DE • Weitere Infos über Unternehmen, Produkte und Kundendienst bei:
ES • Por cualquier información sobre la empresa, los productos y asistencia en su idioma:
NL • Voor meer informatie over het bedrijf, de producten en hulp in uw eigen taal:
PT • Para toda e qualquer informação acerca da empresa, de produtos e assistência técnica, em sua língua:
PL • Wszystkie inne informacje dotyczące firmy, produktów oraz usług i pomocy technicznej w Waszym języku znajdują się na stronie:
RU • Для получения дополнительной информации о компании, продукции и сервисной поддержке на вашем языке:
HU • A vállalatra, termékeire és a műszaki szervizre vonatkozó minden további információért az Ön nyelvén:
HR • Za sve dodatne informacije o poduzeću, proizvodima i tehničkoj podršci:
UK • Для отримання будь-якої іншої інформації про компанію, продукцію та технічну підтримку:



www.came.com



CAMEGROUP

CAME Cancelli Automatici S.p.A.

Via Martiri Della Libertà, 15
31030 **Dosson Di Casier** (TV)

☎ (+39) 0422 4940

☎ (+39) 0422 4941

Assistenza Tecnica/Numero Verde 800 295830