

SPACE

- SPACE

- SPACE XL

- SPACE XXL

DEA[®]

move as you like



IT Operatore elettromeccanico per porte sezionali
Istruzioni d'uso ed avvertenze

EN Sectional door electromechanical operator
Operating instructions and warnings

FR Moto-reducteur pour portes sectionnelles
Notice d'emploi et avertissements

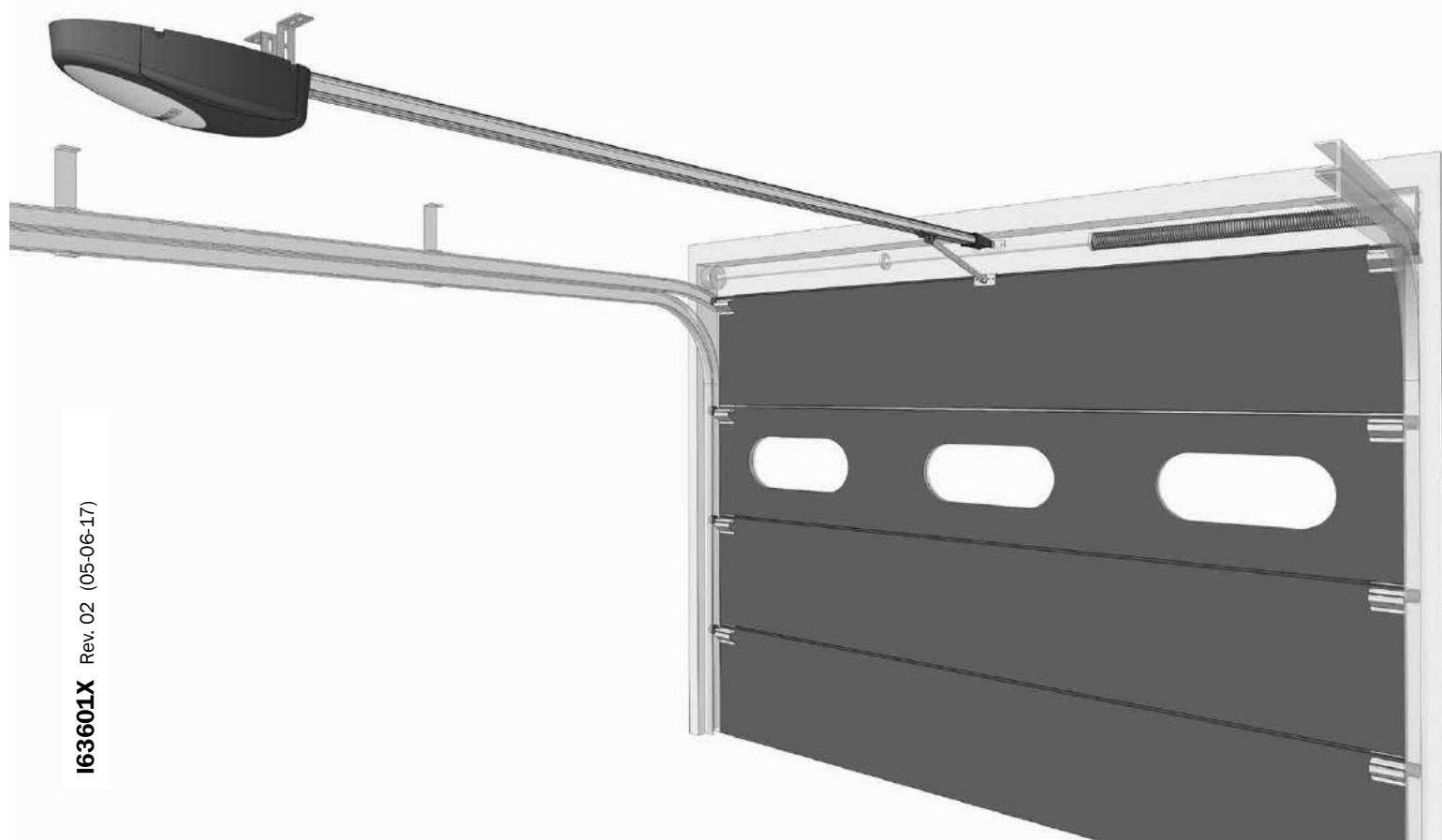
DE Elektromechanischer Antrieb für Schwing- und Sektionaltore
Bedienungsanleitung und Hinweise

ES Operador electromecánico para puertas seccionales
Instrucciones de uso y advertencias

PT Operador electromecânico para portas seccionais
Instruções para utilização e advertências

PL Urządzenie elektromechaniczne do bram segmentowych
Instrukcja montażu i użytkowania

RU Электро-механический привод для секционных ворот
Инструкции и предупреждения



SPACE




**Operatore elettromeccanico
per porte sezionali**
Istruzioni d'uso ed avvertenze

Sommario

1	Riepilogo Avvertenze	1	6	Programmazione Standard	10
2	Descrizione Prodotto	3	7	Programmazione Avanzata	12
3	Dati Tecnici	4	8	Messaggi visualizzati sul Display	17
4	Installazione e Montaggio	4	9	Messa in Servizio	18
5	Collegamenti Elettrici		10	Manutenzione	18
5.1	- SPACE	6	11	Dismissione Prodotto	19
5.2	- SPACE XL/SPACE XXL	8			


SIMBOLI


In questo manuale vengono riportati i seguenti simboli per indicare eventuali pericoli.


	Avviso importante per la sicurezza. La mancata osservanza di questo avviso può causare lesioni personali fino a lesioni fatale. Lesioni. La mancata osservanza di queste istruzioni può causare gravi danni o addirittura la distruzione del prodotto portare.
	Avviso importante per la sicurezza. Il contatto con la tensione di alimentazione può provocare lesioni a persone fino a immediate lesioni fatale.
	Nota importante per l'installazione professionale, la programmazione e la messa in servizio.

1 RIEPILOGO AVVERTENZE

ATTENZIONE! IMPORTANTI ISTRUZIONI DI SICUREZZA. LEGGERE E SEGUIRE ATTENTAMENTE TUTTE LE AVVERTENZE E LE ISTRUZIONI CHE ACCOMPAGNANO IL PRODOTTO POICHÉ UN'INSTALLAZIONE ERRATA PUÒ CAUSARE DANNI A PERSONE, ANIMALI O COSE. LE AVVERTENZE E LE ISTRUZIONI FORNISCONO IMPORTANTI INDICAZIONI RIGUARDANTI LA SICUREZZA, L'INSTALLAZIONE, L'USO E LA MANUTENZIONE. CONSERVARE LE ISTRUZIONI PER ALLEGARLE AL FASCICOLO TECNICO E PER CONSULTAZIONI FUTURE.

 **ATTENZIONE** L'apparecchio può essere utilizzato da bambini di età non inferiore agli 8 anni, persone con ridotte capacità fisiche, mentali o sensoriali, o in generale da qualunque persona priva di esperienza o comunque della necessaria esperienza, purché sotto sorveglianza oppure che le stesse abbiano ricevuto una corretta formazione all'uso sicuro dell'apparecchio e alla comprensione dei pericoli ad esso inerenti.


 **ATTENZIONE** Comando ad installazione fissa (pulsanti, ecc) devono essere situati fuori dalla portata dei bambini ad almeno 150 cm di altezza da terra. Non permettere ai bambini di giocare con l'apparecchio, i comandi fissi o con i radiocomandi dell'impianto.


 **ATTENZIONE** L'utilizzo del prodotto in condizioni anomale non previste dal costruttore può generare situazioni di pericolo; rispettare le condizioni previste dalle presenti istruzioni.


DESTINAZIONE D'USO:


La motorizzazione è progettata per l'automazione di porte da garage non commerciali, porte da garage bilanciate con protezione anticaduta integrata e nei limiti tecnici determinati.


 **ATTENZIONE DEA** System ricorda che la scelta, la disposizione e l'installazione di tutti i dispositivi ed i materiali costituenti l'assieme completo della chiusura, devono avvenire in ottemperanza alle Direttive Europee 2006/42/CE (Direttiva macchine), 2014/30/UE (compatibilità elettromagnetica), 2014/35/UE (apparecchi elettrici a bassa tensione). Per tutti i Paesi extra Unione Europea, oltre alle norme nazionali vigenti, per un sufficiente livello di sicurezza si consiglia il rispetto anche delle prescrizioni contenute nelle Direttive sopraccitate.


 **ATTENZIONE** In nessun caso utilizzare l'apparecchio in presenza di atmosfera esplosiva o in ambienti che possano essere aggressivi e danneggiare parti del prodotto. Verificare che le temperature nel luogo di installazione siano idonee e rispettino le temperature dichiarate nell'etichetta del prodotto.

 **ATTENZIONE** Quando si opera con il comando "uomo presente", assicurarsi che non ci siano persone nella zona di movimentazione dell'automatismo.


 **ATTENZIONE** Verificare che a monte della rete di alimentazione dell'impianto, vi sia un interruttore o un magnetotermico onnipolare che consenta la disconnessione completa nelle condizioni della categoria di sovratensione III.



 **ATTENZIONE** Per una adeguata sicurezza elettrica tenere nettamente separati (minimo 4 mm in aria o 1 mm attraverso l'isolamento) il cavo di alimentazione 230 V da quelli a bassissima tensione di sicurezza (alimentazione motori, comandi, elettroserratura, antenna, alimentazione ausiliari) provvedendo eventualmente al loro fissaggio con adeguate fascette in prossimità delle morsettiere.

 **ATTENZIONE** Se il cavo di alimentazione è danneggiato, esso deve essere sostituito dal costruttore o dal suo servizio di assistenza tecnica o comunque da una persona con qualifica simile, in modo da prevenire ogni rischio.

 **ATTENZIONE** Qualsiasi operazione d'installazione, manutenzione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato; operare sempre in mancanza di alimentazione e seguire scrupolosamente tutte le norme vigenti nel paese in cui si effettua l'installazione, in materia di impianti elettrici.

La pulizia e la manutenzione destinata ad essere effettuata dall'utilizzatore non deve essere effettuata da bambini senza sorveglianza.

 **ATTENZIONE** L'utilizzo di parti di ricambio non indicate da **DEA** System e/o il riassettaggio non corretto possono causare situazioni di pericolo per persone, animali e cose; possono inoltre causare malfunzionamenti al prodotto; utilizzare sempre le parti indicate da **DEA** System e seguire le istruzioni per l'assemblaggio.

  **ATTENZIONE REGOLAZIONE DELLA FORZA:**
Cambiare la regolazione della forza in chiusura, può portare a situazioni di pericolo. Pertanto, l'aumento della forza in chiusura, deve essere eseguito solo da personale qualificato. Dopo la regolazione, il rispetto dei valori dei limiti normativi deve essere rilevato con uno strumento per misure delle forze d'impatto. La sensibilità del rilevamento ostacoli può essere adeguata in modo graduale alla porta (vedi istruzioni per la programmazione). Dopo ogni regolazione manuale della forza, si deve verificare il funzionamento del dispositivo anti schiacciamento. Una modifica manuale della forza può essere effettuata solo da personale qualificato eseguendo test di misurazione secondo EN 12445. Una modifica della regolazione forza deve essere documentata nel libretto macchina.

ATTENZIONE La conformità del dispositivo di rilevamento degli ostacoli interno ai requisiti della norma EN12453 è garantito solo se con utilizzo in abbinamento con motori provvisti di encoder.

ATTENZIONE Eventuali dispositivi di sicurezza esterni utilizzati per il rispetto dei limiti delle forze d'impatto devono essere conformi alla norma EN12978.

ATTENZIONE In ottemperanza alla Direttiva UE 2012/19/CE sui rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (WEEE), questo prodotto elettrico non deve essere smaltito come rifiuto municipale misto. Si prega di smaltire il prodotto portandolo al punto di raccolta municipale locale per un opportuno riciclaggio.

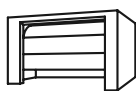
TUTTO QUELLO CHE NON È ESPRESSAMENTE PREVISTO NEL MANUALE D'INSTALLAZIONE, NON È PERMESSO. IL BUON FUNZIONAMENTO DELL'OPERATORE È GARANTITO SOLO SE VENGONO RISPETTATI I DATI RIPORTATI. LA DITTA NON RISPONDE DEI DANNI CAUSATI DALL'INOSSERVANZA DELLE INDICAZIONI RIPORTATE IN QUESTO MANUALE. LASCIANDO INALTERATE LE CARATTERISTICHE ESSENZIALI DEL PRODOTTO, LA DITTA SI RISERVA DI APPORTARE IN QUALUNQUE MOMENTO LE MODIFICHE CHE ESSA RITIENE CONVENIENTI PER MIGLIORARE TECNICAMENTE, COSTRUTTIVAMENTE E COMMERCIALMENTE IL PRODOTTO, SENZA IMPEGNARSI AD AGGIORNARE LA PRESENTE PUBBLICAZIONE.

2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

2.1 Modelli e contenuto imballo

Con la denominazione SPACE, viene identificata una famiglia di operatori elettromeccanici 24V per l'automazione di porte basculanti a molle e sezionali. Tutti i modelli motorizzati, prevedono l'utilizzo di centrali di comando (serie NET). La motorizzazione SPACE è progettata per l'automazione di porte da garage non commerciali, porte da garage bilanciate con protezione anticaduta integrata e nei limiti tecnici determinati.

La motorizzazione può essere utilizzato sui seguenti tipi di porte:



Porte sezionali



Porte sezionali laterali

Ispeziona il "Contenuto dell'imballo" (Fig. 1) confrontandolo con il tuo prodotto, ti potrà essere utile durante l'assemblaggio.

2.2 Trasporto e stoccaggio

SPACE è sempre fornito imballato in scatole che forniscono una adeguata protezione al prodotto; fare comunque attenzione a tutte le indicazioni eventualmente fornite sulla scatola stessa per lo stoccaggio e la manipolazione. La fornitura del prodotto può variare a seconda della versione e del tipo di binario rispetto le illustrazioni in questo manuale. La motorizzazione è da stoccare/trasportare sdraiata a -20°C a +40°C e con umidità relativa del RF 20 - 80% in assenza di condensa. L'altezza massima delle pile, sono di 6 teste motore, 6 binari oppure 6 Kit completi confezionati in scatole di cartone. Le unità impilate devono essere assicurate contro il ribaltamento.

3 DATI TECNICI

MOTORE			
	SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Tensione alimentazione motore (V)	24 V ===		
Potenza assorbita (W)	100	180	230
Forza di spinta Max (N)	600	1200	1200
Ciclo di lavoro (cicli/ora)	20	25	35
N° max manovre in 24 ore	60	75	150
Temperature limite di funzionamento (°C)	-20+50 °C		
Velocità (cm/s)	17	16	13
Peso del prodotto con imballo (Kg)	5		6
Pressione sonora emessa (dBA)	< 70		
Grado di protezione	IP 20		
CENTRALE			
	NET724N	NET724N XL	
Tensione alimentazione (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
Potenza nominale trasformatore (VA)	150 VA (230/25V)		
Fusibile F1 (A)	T2A 250V (ritardato)		
Uscita alimentazione ausiliari	-	24 V ===	
Uscita stabilizzata per alimentazione sicurezze	24 V === max 200mA	(24V_AUX + 24V_ST = max 200mA)	
Uscita 1 configurabile	24 V === max 5 W		
Uscita 2 configurabile	24 V === max 5 W		
Frequenza ricevitore radio	433,92 MHz		
Tipo di codifica radiocomandi	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch (selezionabile)		
N° max radiocomandi gestiti	100		

4 INSTALLAZIONE E MONTAGGIO

4.1 Per una soddisfacente posa in opera del prodotto è importante:



- **La motorizzazione può essere montata solo su porte da garage in perfette condizioni meccaniche:**

La porta va controllata completamente - in particolare molle, ruote / supporti ruote, corde e cerniere - per verificare la presenza di usura e danni. Inoltre, controllare che tutti i fissaggi a vite, siano avvitati in modo solido e stabile.

- **Verificare la scorrevolezza e il bilanciamento della porta:**

La manovra manuale della porta deve poter essere effettuata facilmente su tutta la corsa della porta stessa;

Se fermata nella posizione di apertura, chiusura o in qualsiasi posizione intermedia, la porta deve mantenere la posizione senza mettersi in movimento.

Prima di installare la motorizzazione, se si notano danni - usure o difficoltà nella scorrevolezza del portone, smettere immediatamente di utilizzarlo e fare riparare la porta da del personale qualificato!

- Verificare che l'ingombro del motoriduttore/binario (Fig. 7a - d) sia compatibile con la zona prescelta per il montaggio.
- Per l'alimentazione del dispositivo è necessaria una presa alimentata in 230V. Questa deve essere installata da un elettricista qualificato a ca. 50cm dalla centralina di comando.

4.2 Preparazione al montaggio (Fig. 7)

- Misurare la larghezza della portone e riportare la mezzera con un segno sul bordo alto della porta e anche sull'architrave.
- Consiglio per il montaggio corretto del binario nell'asse longitudinale del portone. Aprire completamente la porta garage e riportare il segno fatto sul bordo alto della porta, anche a soffitto.
- Aprire e chiudere completamente il portone individuando il punto più alto (TLP) raggiunto della porta. Il "TLP" è il punto con la distanza più piccola tra bordo portone e soffitto.
- La distanza ottimale tra il TLP ed il binario/testa motore è di 10-20mm. È buona cosa mantenere un angolo pari (o inferiore) a 30° tra il braccio di trascinamento e il binario a soffitto.
- Assicurarsi che una volta montato, il binario sia perfettamente orizzontale rispetto al soffitto.
- Nel caso il montaggio venga effettuato in condizioni diverse da quanto previsto, potrebbe rendersi necessario l'utilizzo di angolari e/o staffe assolate aggiuntive. Tutte le eventuali staffe aggiuntive, dovranno necessariamente essere tagliate, sbavate e montate come illustrato in Fig. 7.
- Per motivi di sicurezza, il taglio delle staffe di sospensione, dovrà sempre essere eseguito nettamente sotto la corrispondenza del foro che si intende utilizzare per il fissaggio (Fig. 7d).

4.3 Montaggio

MONTAGGIO DEL BINARIO (Fig. 3)

Unire le due metà del binario utilizzando il giunto (fare attenzione alla verso d'inserimento) spingere fino al fermo ricavato nel binario.

REGOLAZIONE DEL TENDI-CINGHIA (Fig. 4)

La tensione della cinghia va registrata con il tensionatore situato all'estremità del binario. Al fine di evitare danni alla meccanica dell'automazione, la cinghia non va tensionata in modo eccessivo.

MONTAGGIO DEL BINARIO AL SOFFITTO (Fig. 7)

Montare il binario a cinghia al centro rispetto la vostra porta.

Nota: Il centro garage ed il centro del portone, potrebbero essere diversi.

Utilizzare strumenti e materiali di fissaggio adeguati alle condizioni del sito di installazione.

MONTAGGIO DELLA TESTA MOTORE SU BINARIO A SOFFITTO (Fig. 6)

Allineare la testa motore: Fare combaciare il punto di fissaggio anteriore della testa motore con il supporto sul binario e inserirlo; Assicurare la testa motore contro la caduta. Se non dovesse inserirsi perfettamente: girare leggermente la puleggia di traino della cinghia/catena e ritentare. Avvitare la testa motore con le viti e le rondelle dentellate fornite.

4.4 Come sbloccare il motoriduttore (Fig. 5)

In caso di malfunzionamenti o mancanza di corrente, sbloccare il motore come in Fig. 5a o 5b e muovere manualmente la porta.

ATTENZIONE L'efficacia e la sicurezza della manovra manuale dell'automatismo viene garantita da **DEA System** solamente se l'impianto è stato montato correttamente e con accessori originali.

5.1 COLLEGAMENTI ELETTRICI PER SPACE



! Pericolo di malfunzionamenti dovuti a installazione impropria !



! Pericolo di lesioni e danni materiali dovute a scosse elettriche !

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni dello schema (Pag. 7).

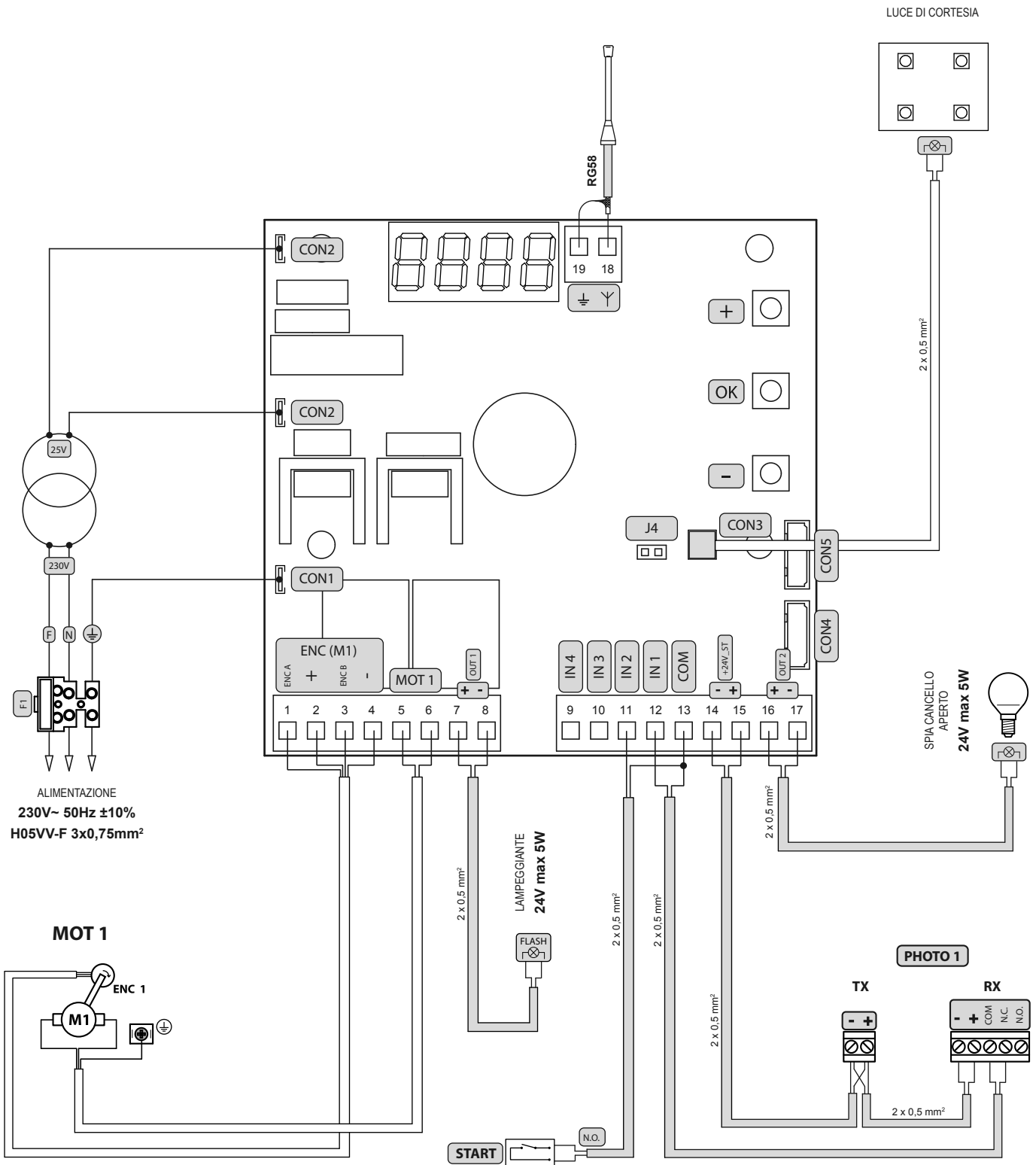
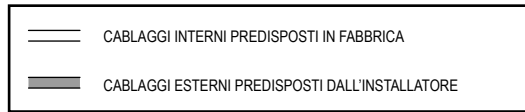
ATTENZIONE Per una adeguata sicurezza elettrica tenere nettamente separati (minimo 4 mm in aria o 1 mm attraverso l'isolamento) il cavo di alimentazione 230 V da quelli a bassissima tensione di sicurezza (alimentazione motori, comandi, elettroserratura, antenna, alimentazione ausiliari) provvedendo eventualmente al loro fissaggio con adeguate fascette in prossimità delle morsettiere.

ATTENZIONE Collegarsi alla rete 230 V ~ $\pm 10\%$ 50 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti = 3 mm.

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

1-2-3-4		Uscita encoder motore 1	
5-6		Uscita motore 1 max 5A	
7-8	7 (+)	Uscita 1 configurabile 24V === max 5W (vedi P066 per i valori selezionabili)	Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato. Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".
	8 (-)		
9-13	9 - N.O.	Input 4. Non utilizzato	
	13 - Com		
10-13	10 - N.O.	Input 3. Non utilizzato	
	13 - Com		
11-13		Input 2 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione"(P049=0) o "passo - passo" (P049=1).	
	13 - Com		
12-13		Input 1 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se non utilizzato ponticellare.	
	13 - Com		
14-15	+24V_ST	Uscita stabilizzata 24 V === alimentazione dispositivi di sicurezza controllati max 200mA	
	15 (+)		
16-17	16 (+)	Uscita 2 configurabile 24V === max 5W (vedi P062 per i valori selezionabili)	
	17 (-)		
18		Ingresso segnale antenna radio	
19		Ingresso massa antenna radio	
CON 1		Connessione parti metalliche dei motori	
CON 2	25V ~	Ingresso alimentazione 25 V ~ da trasformatore	
CON 3		Uscita luce di cortesia	
CON 4		Ingresso connettore NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Ingresso connettore NET-EXP	
J4 (jumper)		Jumper selezione modalità di funzionamento: (chiuso) = Funzionamento normale; (aperto) = Modalità programmazione	

SCHEMA ELETTRICO SPACE



5.2 COLLEGAMENTI ELETTRICI PER SPACE XL/SPACE XXL



! Pericolo di malfunzionamenti dovuti a installazione impropria !



! Pericolo di lesioni e danni materiali dovute a scosse elettriche !

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni dello schema (Pag. 9).

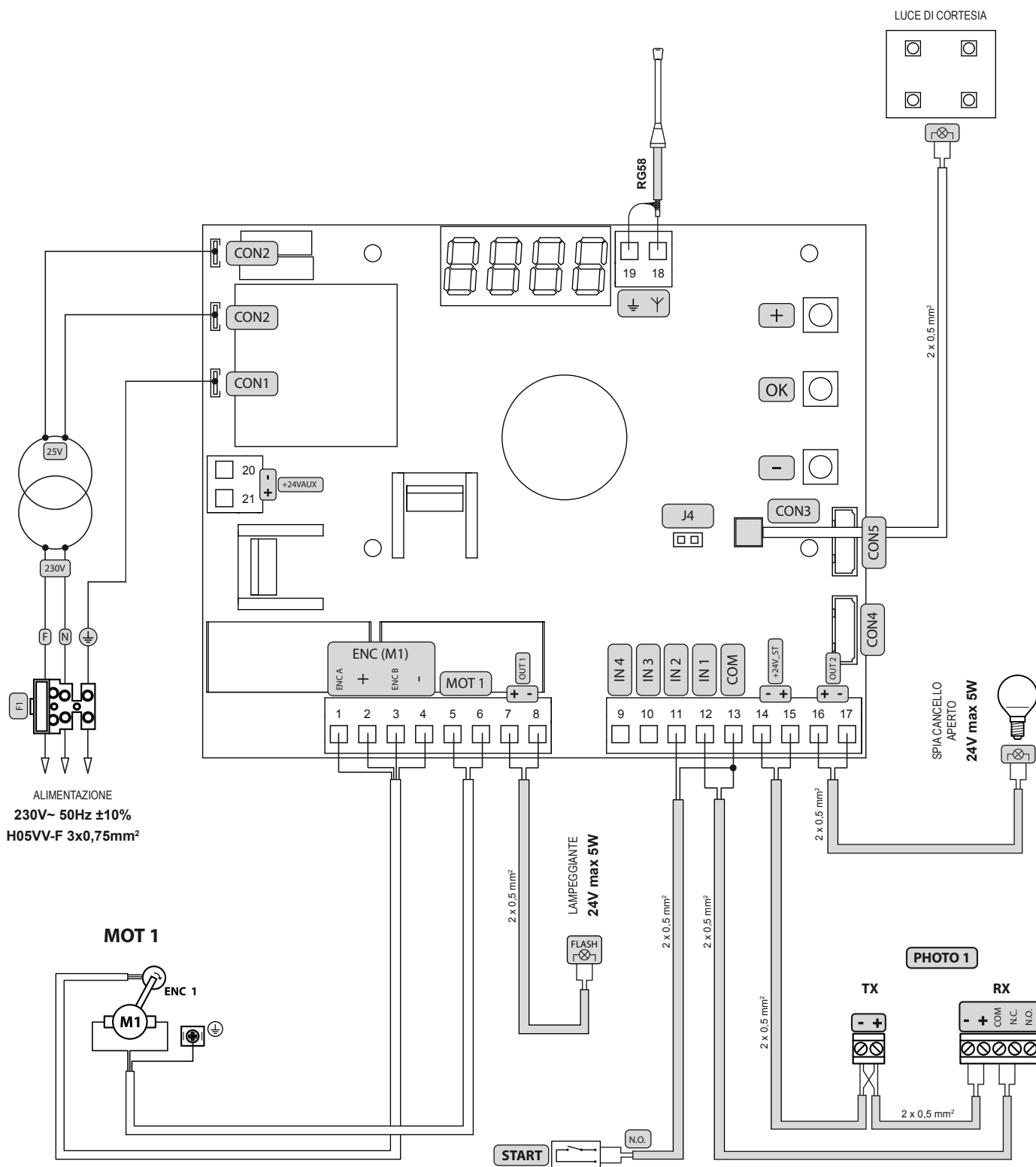
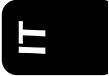
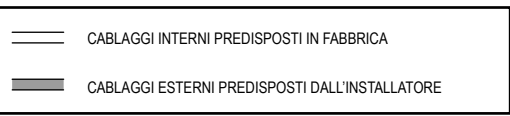
ATTENZIONE Per una adeguata sicurezza elettrica tenere nettamente separati (minimo 4 mm in aria o 1 mm attraverso l'isolamento) il cavo di alimentazione 230 V da quelli a bassissima tensione di sicurezza (alimentazione motori, comandi, elettroserratura, antenna, alimentazione ausiliari) provvedendo eventualmente al loro fissaggio con adeguate fascette in prossimità delle morsettiere.

ATTENZIONE Collegarsi alla rete 230 V ~ \pm 10% 50 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti = 3 mm.

Tabella 2 "collegamento alle morsettiere"


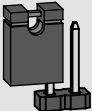
1-2-3-4		Uscita encoder motore 1	
5-6		Uscita motore 1 max 5A	
7-8	7 (+)	Uscita 1 configurabile 24V === max 5W (vedi P066 per i valori selezionabili)	Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato. Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".
	8 (-)		
9-13	9 - N.O.	Input 4. Non utilizzato	
	13 - Com		
10-13	10 - N.O.	Input 3. Non utilizzato	
	13 - Com		
11-13		Input 2 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione"(P049=0) o "passo - passo" (P049=1).	
	13 - Com		
12-13		Input 1 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se non utilizzato ponticellare.	
	13 - Com		
14-15	+24V_ST	Uscita stabilizzata 24 V === alimentazione dispositivi di sicurezza controllati	(AUX + ST) = max 200mA
	15 (+)		
20-21	+24VAUX	Uscita 24 V === alimentazione ausiliari	
	21 (+)		
16-17	16 (+)	Uscita 2 configurabile 24V === max 5W (vedi P062 per i valori selezionabili)	
	17 (-)		
18		Ingresso segnale antenna radio	
19		Ingresso massa antenna radio	
CON 1		Connessione parti metalliche dei motori	
CON 2	25 V ~	Ingresso alimentazione 25 V ~ da trasformatore	
CON 3		Uscita luce di cortesia	
CON 4		Ingresso connettore NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Ingresso connettore NET-EXP	
J4 (jumper)		Jumper selezione modalità di funzionamento: (chiuso) = Funzionamento normale; (aperto) = Modalità programmazione	

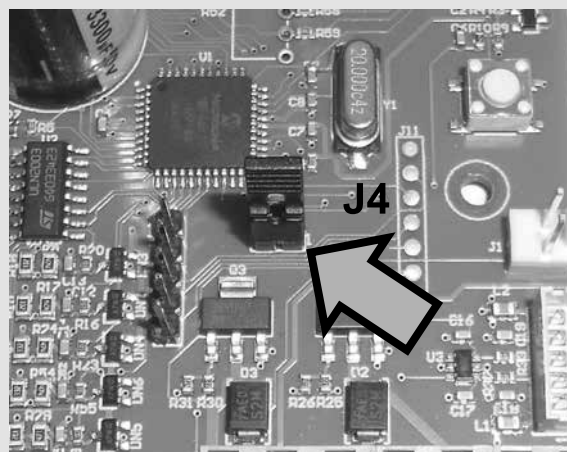
SCHEMA ELETTRICO SPACE XL/SPACE XXL



6 PROGRAMMAZIONE STANDARD

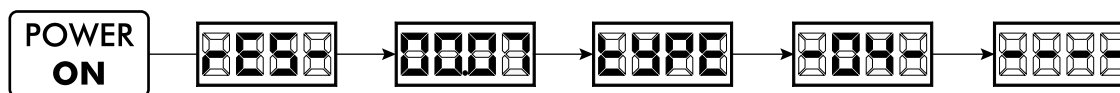
Per accedere alle funzioni di programmazione della centrale, **rimuovere il coperchio della scatola elettrica e togliere il Jumper J4** dalla scheda.

	Jumper J4 CLOSE	FUNZIONAMENTO NORMALE
	Jumper J4 OPEN	MODALITÀ PROGRAMMAZIONE



1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte “rES-”, “0000” (oppure la versione firmware attualmente in uso) “TYPE”, “-114-” seguite dal simbolo di cancello chiuso “----”.



* Nel caso in cui la centrale sia già stata programmata e la riaccensione sia dovuta ad una interruzione dell'alimentazione, al primo impulso di START, verrà eseguita la procedura di reset posizione (vedi “rESP” in tabella Messaggi di Stato a pag. 17).

2 Apprendimento corsa motori

⚠ ATTENZIONE: Durante il ciclo di apprendimento non vi è alcuna protezione da parte del sensore rilevamento ostacoli!

1. Nel momento in cui si rimuove il Jumper J4, il display visualizza P003;

2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;

3. Alla scritta “L - !” lampeggiante, verificare il corretto movimento della porta agendo sui tasti **+** (APRE) e **-** (CHIUDE);

Attenzione: Se il movimento non dovesse corrispondere a quanto previsto, scollegare l'alimentazione, invertire i fili motore e ripetere l'operazione.

Portare la porta in posizione di completa chiusura;

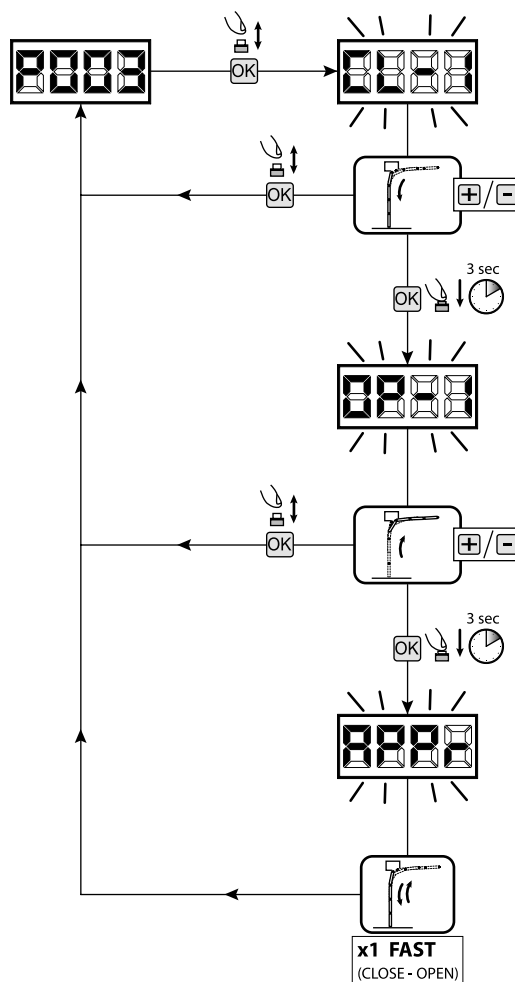
4. Premere il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 3 sec. (rilasciando prima la procedura viene interrotta);

5. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta “P - !” lampeggia;
Portare la porta nella posizione di apertura desiderata;

6. Premere il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 3 sec. (rilasciando prima la procedura viene interrotta);

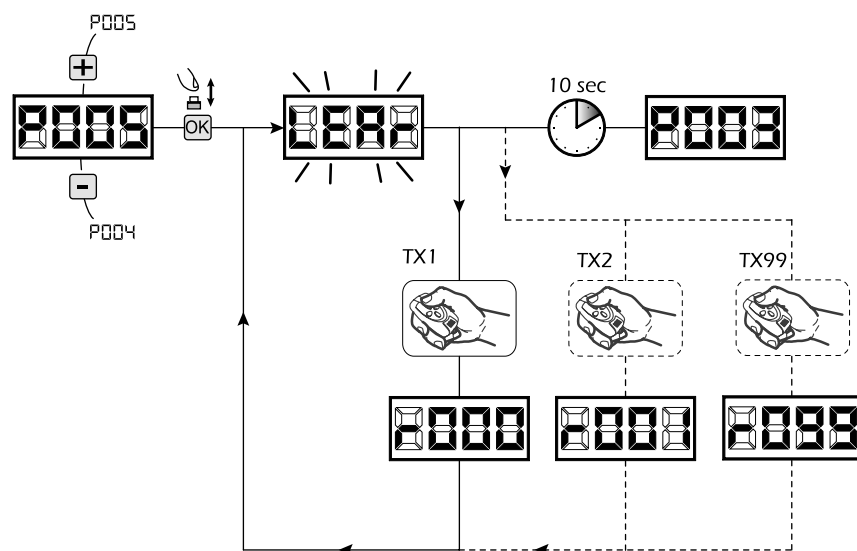
7. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta “RPP,r” lampeggia;

8. Seguiranno una manovra di chiusura ed una di apertura a velocità normale; Al termine della procedura sul display ricompare P003.



3 Apprendimento radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P005;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "LER", premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente "LER";
5. Ripetere l'operazione dal punto 3 per eventuali altri radiocomandi da memorizzare;
6. Concludere la memorizzazione, attendendo 10 sec fino alla visualizzazione sul display della scritta "P003".

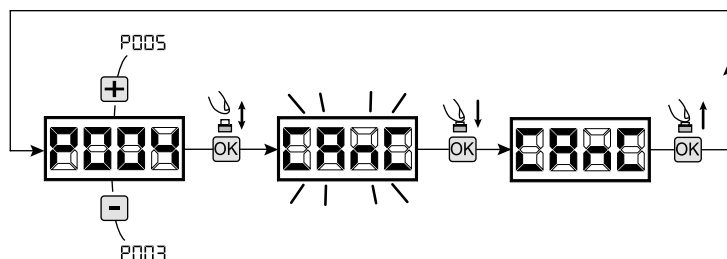


Attenzione: Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.

Attenzione: Nel caso di radiocomandi personalizzati, dopo l'accesso al P005 l'apprendimento del primo radiocomando personalizzato è possibile solo premendo il tasto nascosto. In seguito sarà possibile apprendere solo radiocomandi con la stessa chiave di criptazione del primo (effettuando la solita procedura), a meno che non si effettui un reset della memoria (P004).

4 Cancellazione di tutti i radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P004;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "LRN" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "LRN" smette di lampeggiare;
5. Tutti i radiocomandi memorizzati sono stati cancellati (sul display ricompare P004).



5 Programmazione conclusa

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, **reinserrire il Jumper J4, fino a visualizzare a display il simbolo " - - - "** e richiudere il coperchio della scatola elettrica. L'automatismo è ora in attesa di comandi per il funzionamento normale.

Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (modifica parametri, blocco/sblocco della programmazione, configurazione ingressi, ecc.), prosegui a pagina 12.

7 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

Di seguito vengono descritte alcune procedure di programmazione relative alla gestione della memoria radiocomandi e di configurazione avanzata degli ingressi di comando.

Per accedere alle funzioni di programmazione avanzata della centrale, **togliere il Jumper J4 dalla scheda**. Con i tasti **+** e **-**, portarsi sul P005 e mantenere premuto il tasto **+** per 5 secondi (a questo punto, tutti i parametri sono visibili e modificabili).

1 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P013;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Sul display viene mostrato lo "Stato Ingressi" (verificare che sia corretto):

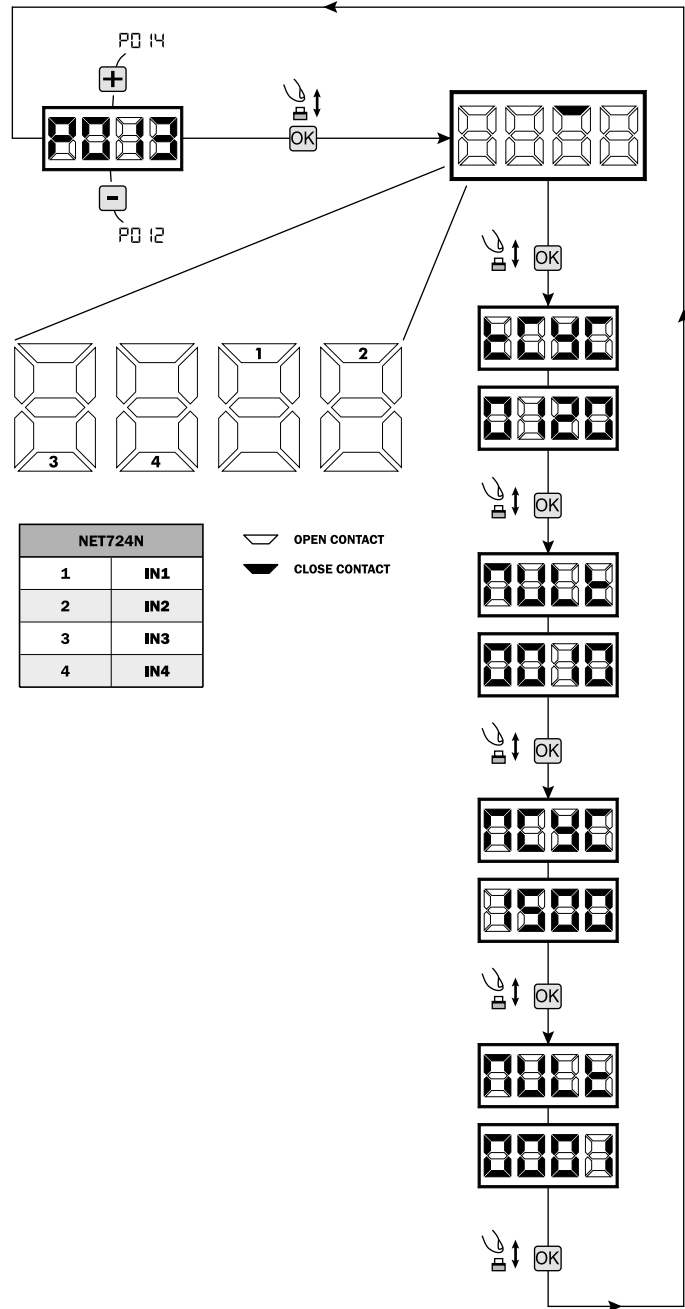
4. Premere nuovamente il tasto **OK**;
 5. Sul display viene mostrato il "Contamanovre Totale" $\overline{1234}$ seguito dal moltiplicatore $\overline{1000}$
- Per calcolare il numero di manovre eseguite, i due valori devono essere moltiplicati.

Ex: $\overline{1234} = 120 \times 10 = 1200$ manovre eseguite

6. Premere nuovamente il tasto **OK**;
 7. Sul display viene mostrato il "Contamanovre Manutenzione" $\overline{1500}$ seguito dal moltiplicatore $\overline{1000}$
- Per calcolare il numero di manovre rimanenti prima della richiesta di manutenzione, i due valori devono essere moltiplicati.

Ex: $\overline{1500} = 1500 \times 1 = 1500$ manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell'intervento di manutenzione

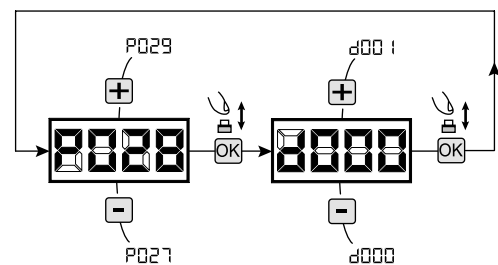
8. Premere nuovamente il tasto **OK** per uscire dal parametro (sul display ricompare P013).



2 Selezione tipo di motori

! IMPORTANTE !

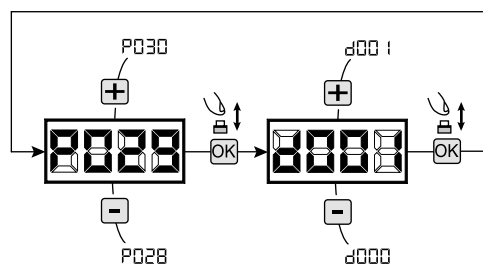
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P028;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d000 = SPACE
 - d002 = SPACE XL
 - d003 = SPACE XXL
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P028).



3 Selezione funzionamento encoder

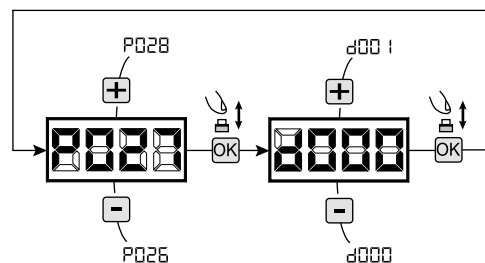
! IMPORTANTE !

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d001 = encoder a 1 canale;
 - d002 = encoder a 2 canali;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P029).



4 Selezione codifica radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**consigliato**);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P027).



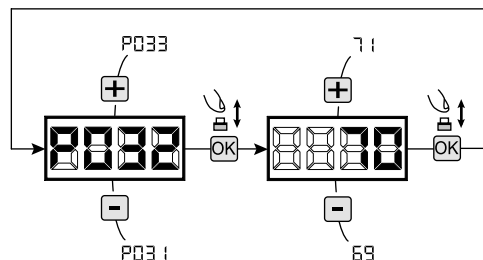
Attenzione: Nel caso in cui si renda necessario variare il tipo di codifica, e solo se in memoria sono già presenti dei radiocomandi con codifica diversa, è necessario eseguire la cancellazione della memoria (P004)

DOPO aver impostato la nuova codifica.

5 Modifica dei parametri di funzionamento

Nel caso in cui sia necessario modificare i parametri di funzionamento (es. forza, velocità, ecc.):

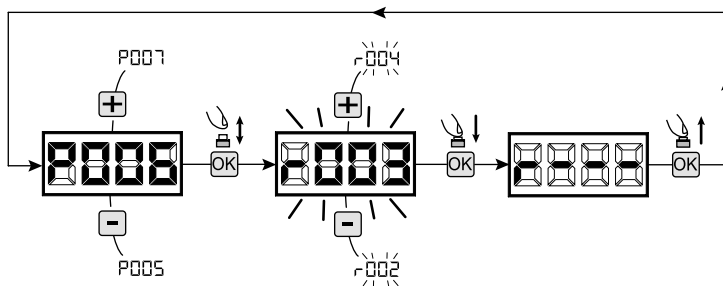
1. Scorrere con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display il parametro desiderato (es. P032);
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore desiderato;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare il parametro precedentemente selezionato).



Per la lista completa dei "Parametri di Funzionamento" consultare la tabella a pag. 21.

6 Ricerca e cancellazione di un radiocomando

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P006;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere il radiocomando che si desidera cancellare (es. r 003);
4. Alla scritta "r 003" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
5. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "r ---";
6. Il radiocomando selezionato è stato cancellato (sul display ricompare P006).

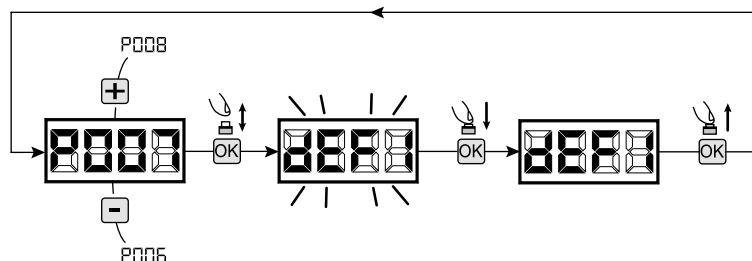


7 Ripristino parametri di default

ATTENZIONE Al termine della procedura, il display verrà bloccato su "L - !" lampeggiante e sarà necessario rieseguire l'apprendimento della corsa motore (P003) prima di poter effettuare qualsiasi altra operazione.

7.1 Ripristino parametri di funzionamento

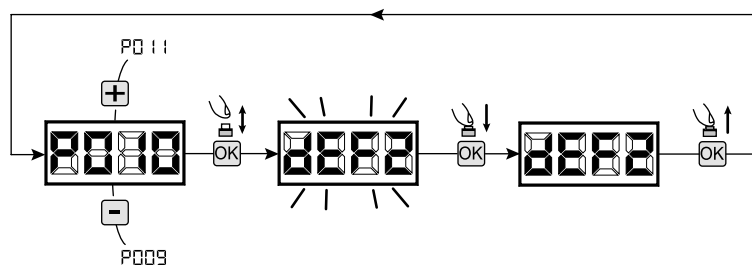
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P007;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "dEF !" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "dEF !" smette di lampeggiare;
Vengono ripristinati tutti i valori di default eccetto per i parametri dal P016 al P022;
5. A operazione conclusa sul display ricompare P007.



Attenzione: Dopo il ripristino dei parametri, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento.

7.2 Ripristino impostazioni "I/O" (Input/Output)

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P010;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "dEF 2" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "dEF 2" smette di lampeggiare;
Vengono ripristinati tutti i valori di default per i soli parametri dal P016 al P022;
5. A operazione conclusa sul display ricompare P010.

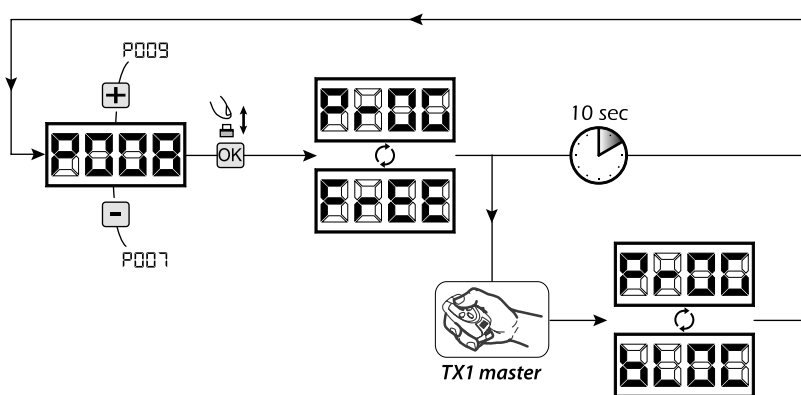


8 Blocco/Sblocco accesso alla programmazione

Utilizzando un radiocomando con codifica a "dip-switch" (indipendentemente dal tipo di radiocomandi eventualmente già memorizzati), è possibile bloccare e sbloccare l'accesso alla programmazione della centrale al fine di impedire manomissioni. L'impostazione del "dip-switch" sul radiocomando, costituisce il codice di blocco/sblocco verificato dalla centrale.

8.1 Blocco accesso alla programmazione

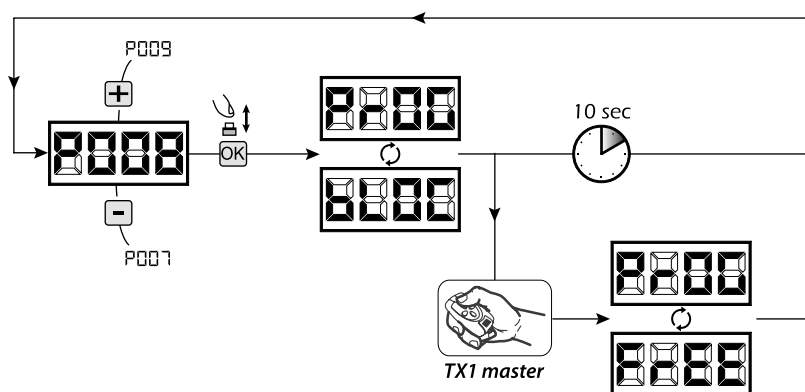
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte P-00/F-EE ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di blocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza P-00/bL00 prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è bloccato.



ATTENZIONE Il blocco/sblocco accesso alla programmazione può essere impostato anche da smartphone tramite l'APP DEInstaller. In questo caso viene impostato un codice installatore (diverso da zero) che può essere sbloccato esclusivamente tramite l'APP.

8.2 Sblocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti \oplus e \ominus fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK ;
3. Il display visualizza in modo alternato le scritte $\text{Pr}00/bL00$ ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di sblocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza $\text{Pr}00/FR EE$ prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



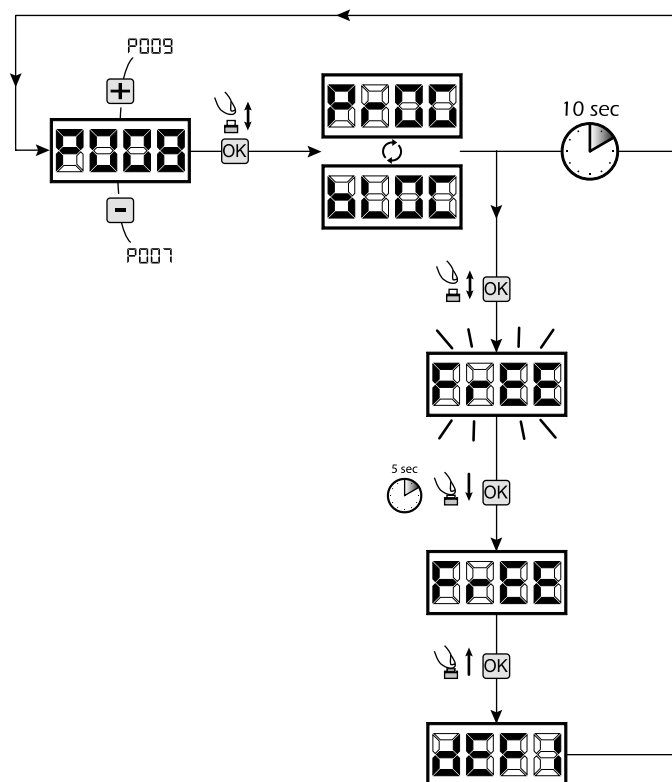
8.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

ATTENZIONE! questa procedura comporta la perdita di tutte le impostazioni memorizzate.

La procedura permette lo sblocco della centrale anche senza conoscere il relativo codice di sblocco.

Successivamente a questo tipo di sblocco, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento. Sarà inoltre necessario ripetere la misurazione delle forze d'impatto per garantire la conformità dell'impianto.

1. Scorrere i parametri con i tasti \oplus e \ominus fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK ;
3. Il display visualizza in modo alternato le scritte $\text{Pr}00/bL00$;
4. Premere il tasto OK , il display visualizza la scritta FR EE lampeggiante;
5. Premere nuovamente il tasto OK e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta): il display visualizza la scritta FR EE fissa seguita da $dEF \downarrow$, prima di ritornare alla lista dei parametri;
6. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



ATTENZIONE Al termine della procedura, il display verrà bloccato su "EL - !" lampeggiante e sarà necessario rieseguire l'apprendimento della corsa motore (P003) prima di poter effettuare qualsiasi altra operazione.

IT

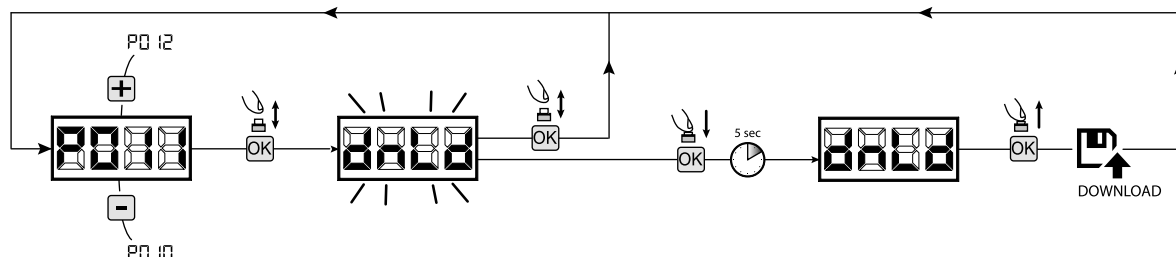
9 Scaricamento / caricamento memoria dati

9.1 Scaricamento dati su unità di memoria esterna (DOWNLOAD)

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P011;
 2. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta "dnl" lampeggiante;
 3. Premere nuovamente il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta);
 4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "dnl" smette di lampeggiare;
- Tutte le impostazioni della centrale (TYPE, parametri, radiocomandi, corsa motori, ecc..) vengono salvate sull'unità di memorizzazione esterna;

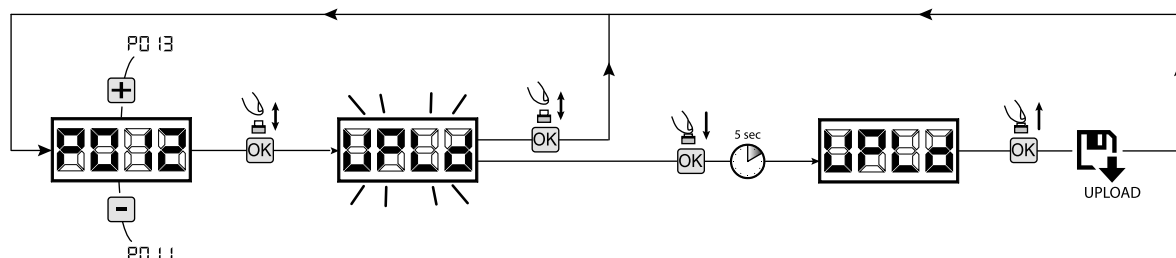
Attenzione: Se sull'unità di memoria esterna sono presenti dei dati, durante il download della memoria verranno sovrascritti.

5. A operazione conclusa sul display ricompare P011.



9.2 Caricamento dati da unità di memoria esterna (UPLOAD)

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P012;
 2. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta "upl" lampeggiante;
 3. Premere nuovamente il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta);
 4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "upl" smette di lampeggiare;
- Tutte le impostazioni (TYPE, parametri, radiocomandi, corsa motori, ecc..) contenute nell'unità di memoria esterna vengono caricate sulla centrale di comando collegata;
5. A operazione conclusa sul display ricompare P012.



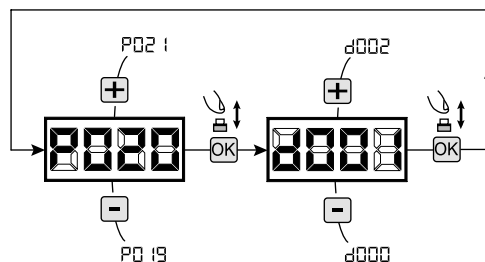
ATTENZIONE Se non sono collegate unità di memorizzazione esterne (MEMONET) oppure se il cavo di connessione viene disconnesso durante l'operazione di trasferimento dati, sul display compare $\text{E} \text{r} \text{r}$ dopodichè la centrale di comando viene totalmente resettata e sul display compare la scritta "TYPE" lampeggiante.

Fare riferimento all'istruzione di MEMONET per ripristinare il funzionamento della centrale di comando.

10 Configurazione ingressi

Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard descritto dallo schema elettrico, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato (es. START, FOTO, STOP, ecc...).

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare quello corrispondente all'ingresso desiderato:
 - P019=per INPUT 1;
 - P020=per INPUT 2;
 - P021=per INPUT 3;
 - P022=per INPUT 4;
2. Accedere al parametro (es. P020) premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore corrispondente al funzionamento desiderato (fare riferimento alla tabella "parametri di configurazione ingressi" a pag. 20);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P020).
5. Eseguire il collegamento all'ingresso appena configurato.



11 Programmazione conclusa

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, **reinserrire il Jumper J4, fino a visualizzare a display il simbolo "- - -"** e richiudere il coperchio della scatola elettrica. L'automatismo è ora in attesa di comandi per il funzionamento normale.

8 MESSAGGI VISUALIZZATI SUL DISPLAY

MESSAGGI DI STATO		
Mess.	Descrizione	
----	Cancello chiuso	
- -	Cancello aperto	
OPEN	Apertura in corso	
CLOS	Chiusura in corso	
STEP	Centrale in attesa di comandi dopo un impulso di start, con funzionamento passo-passo	
STOP	Intervenuto ingresso stop o rilevato un ostacolo con durata inversione limitata (P055 > 0 oppure P056 > 0)	
LL	Scheda in BOOT-MODE: Indica che il firmware è corrotto o in aggiornamento. Per procedere con il ripristino del firmware, usare l'APP DEAIstaller ed assicurarsi che il NET-NODE sia collegato nella porta corretta. Attenzione: Quando si procede all'aggiornamento firmware, la scheda perde tutti i dati (parametri e radiocomandi) presenti in memoria. Assicurarsi di avere un backup della memoria se si intendono ripristinare i dati dopo l'aggiornamento.	
RESP	Reset posizione in corso: è stata avviata la ricerca (in rallentamento) della battuta in chiusura.	
MESSAGGI DI ERRORE		
Mess.	Descrizione	Possibili soluzioni
BLOCK URTE	Si sta tentando di programmare la scheda quando è connesso un dispositivo NET-NODE.	Togliere alimentazione, scollegare il NET-NODE dalla porta di comunicazione e ridare alimentazione;
Err3	Fotocellule e/o dispositivi di sicurezza attivati o guasti.	Verificare il corretto funzionamento di tutti i dispositivi di sicurezza e/o fotocellule installate.
Err4	Possibile guasto/surriscaldamento del circuito di potenza della centrale di comando.	Togliere alimentazione per qualche minuto e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err5	Time-out corsa motori: Il/i motori, hanno superato il tempo di lavoro massimo (4min) senza mai arrestarsi.	- Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente.
Err6	Time-out rilevamento ostacolo: Con sensore anti-schiacciamento disabilitato, è stata comunque rilevata la presenza di un ostacolo che impedisce il movimento dell'anta da più di 10 sec.	- Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa; - Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente.
Err7	Movimento motori non rilevato.	- Verificare il corretto collegamento dei motori e dei relativi encoders. - Se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err9	Comunicazione con scheda di memoria esterna assente/interrotta.	- Controllare che il cavetto di connessione della scheda di memoria esterna sia collegato correttamente. - se si sta eseguendo un'operazione di trasferimento dati (DOWNLOAD/UPLOAD), accertarsi che non venga interrotta (es. scollegando la scheda prima del termine dell'operazione). Attenzione: l'interruzione di un UPLOAD, comporta anche un RESET totale della centrale di comando.
Err10 Err11	Possibile guasto/surriscaldamento del circuito di potenza della centrale di comando.	Togliere alimentazione per qualche minuto e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err12	Possibile guasto al circuito di potenza della centrale di comando o al circuito encoder.	Verificare cablaggio encoder e motore. Togliere e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete effettuare le seguenti verifiche. - Entrare nel P003 e movimentare la porta con i tasti + e -. - Se la porta si muove al massimo della velocità e il display visualizza Err7 sostituire la scheda encoder del motore. - Se il motore resta sempre fermo sostituire la centrale di comando.
Err15	Sono stati modificati dei parametri di regolazione sensibili tramite l'APP DEAIstaller, senza aver eseguito l'apprendimento della corsa motori al termine dell'operazione.	Eseguire l'apprendimento della corsa motore (P003) prima di poter effettuare qualsiasi altra operazione.
Err16	Si sta cercando di apprendere un motore avente un numero di canali encoder diverso dal valore impostato nel parametro P029.	Impostare correttamente il valore del parametro P029.
ErrB1	NET-NODE collegato alla porta di comunicazione errata	Collegare il NET-NODE nella porta corretta secondo quanto indicato dallo schema della centrale

9 MESSA IN SERVIZIO

La fase di messa in servizio è molto importante per garantire la massima sicurezza dell'impianto ed il rispetto delle normative e regolamenti, in particolare tutti i requisiti della norma EN 12445 che stabilisce i metodi di prova per la verifica degli automatismi per cancelli.

DEA System ricorda che qualsiasi operazione d'installazione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato che deve farsi carico di tutte le prove richieste in funzione del rischio presente;

Controllare prima della messa in servizio ripetutamente aprendo e chiudendo il funzionamento impeccabile della porta e dell'automazione.

Assicurarsi in questo modo che non siano presenti errore di installazione o di regolazione. Controllare la forza d'impatto durante il rilevamento ostacoli come previsto dalla norma EN 12445.

9.1 Istruzioni per L'utilizzatore

Assicurarsi che il proprietario / utilizzatore viene istruito durante la messa in servizio, sul funzionamento sicuro della macchina. Si consiglia di spiegare o di dimostrare le funzioni direttamente sull'oggetto:

- L'utilizzo sicuro dell'impianto nel rispetto di tutte le norme di sicurezza;
- La posizione e la funzione di tutti i comandi e i dispositivi di sicurezza e il loro effetto durante i vari condizioni di funzionamento;
- L'uso sicuro di meccanismo di sblocco manuale;
- La disposizione e il significato di avvertimenti;
- Condizioni operative.

ATTENZIONE L'utilizzo di parti di ricambio non indicate da **DEA System** e/o il riassettaggio non corretto possono causare situazioni di pericolo per persone, animali e cose; possono inoltre causare malfunzionamenti al prodotto; utilizzare sempre le parti indicate da **DEA System** e seguire scrupolosamente le istruzioni per l'assemblaggio.

9.2 Sblocco e manovra manuale

In caso di anomalie dell'impianto o semplice mancanza di corrente, sbloccare il motoriduttore (Fig. 5) ed eseguire la manovra manuale dell'anta.

ATTENZIONE L'efficacia e la sicurezza della manovra manuale dell'automatismo viene garantita da **DEA System** solamente se l'impianto è stato montato correttamente e con accessori originali.

10 MANUTENZIONE

Una buona manutenzione preventiva ed una regolare ispezione al prodotto ne assicurano una lunga durata. Nella tabella a fianco, sono elencate le operazioni di ispezione/manutenzione da programmare ed effettuare periodicamente.

In caso di guasto si può far riferimento alla tabella "GUIDA RICERCA GUASTI". Se i consigli riportati non portano alla soluzione contattare **DEA System**.

TIPO DI INTERVENTO	PERIODICITA'
Lubrificare leggermente la catena e i perni mobili. Rimuovere lubrificante in eccesso. La cinghia dentata non deve essere lubrificata. Pulire l'automazione con un panno asciutto oppure con un aspirapolvere.	6 mesi
Controllare i serraggi delle viti	6 mesi
Controllare il tensionamento di eventuali cinghie o catene (vedi Fig. 4)	6 mesi

GUIDA RICERCA GUASTI	
Descrizione	Possibili soluzioni
Attivando il comando di apertura o chiusura la porta non si muove ed il motore elettrico dell'operatore non entra in funzione.	L'operatore non è correttamente alimentato; controllare i collegamenti, i fusibili e le condizioni del cavo di alimentazione ed eventualmente provvedere alla loro sostituzione/riparazione. Se la porta non si chiude controllare anche il corretto funzionamento delle fotocellule.
Attivando il comando di apertura il motore entra in funzione ma il cancello non si muove.	Controllare che lo sblocco del motore sia chiuso (vedi Fig. 5); Controllare che il motore non spinga al contrario, ciò potrebbe essere causato da un cablaggio invertito
Durante il movimento l'operatore funziona a scatti, è rumoroso, si ferma a metà o non parte	La porta non ha un movimento libero; sbloccare il motore e sistemare i punti di rotazione La potenza del motoriduttore potrebbe essere insufficiente rispetto alle caratteristiche della porta; verificare la scelta del modello

11 SMONTAGGIO E SMALTIMENTO

SMONTAGGIO

Lo smantellamento dell'automazione deve essere effettuato da personale qualificato in conformità alla prevenzione e sicurezza e con riferimento alle istruzioni di montaggio ma in ordine inverso. Prima di iniziare lo smontaggio togliere l'alimentazione elettrica e proteggere contro una eventuale riconnessione.

SMALTIMENTO

Lo smaltimento dell'automazione deve essere eseguito in conformità alle normative nazionali e locali di smaltimento. Il prodotto (o le singole parti di esso) non deve essere smaltito con altri rifiuti domestici.



ATTENZIONE In ottemperanza alla Direttiva 2012/19/EG sui rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (WEEE), questo prodotto elettrico non deve essere smaltito come rifiuto municipale misto. Si prega di smaltire il prodotto portandolo al punto di raccolta municipale locale per un opportuno riciclaggio.

PAR.	PROCEDURA	VALORI SELEZIONABILI
P001	Non utilizzato	
P002	Non utilizzato	
P003	Apprendimento corsa motori	
P004	Cancellazione radiocomandi	
P005	Apprendimento radiocomandi	
P006	Ricerca e cancellazione di un radiocomando	
P007	Ripristino dei parametri di funzionamento	
P008	Blocco accesso programmazione	
P009	Apprendimento dispositivi DE@NET collegati (attualmente non utilizzato)	
P010	Ripristino delle impostazioni "I/O" (input/output)	
P011	Scaricamento dati su unità di memoria esterna	
P012	Caricamento dati da unità di memoria esterna	
P013	Visualizzazione stato ingressi e contamanovre	
P014	Non utilizzato	
P015	Non utilizzato	

PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE

PAR.	DESCRIZIONE PARAMETRO	VALORI SELEZIONABILI	VALORI DI DEFAULT		
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P016	Selezione tipo ingresso INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN2 type=contatto pulito 001: IN2 type=resist. costante 8K2 	000	000	000
P017	Selezione funzionamento Pulsante ▲	<p>Attenzione: è possibile selezionare solamente valori compresi tra 000 e 007</p>	003	003	003
P018	Selezione funzionamento Pulsante ▼		004	004	004
P019	Selezione funzionamento INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (non utilizzato) 001: START (start) 002: PED. (pedonale) 003: OPEN (apre separato) 004: CLOSE (chiude separato) 005: OPEN_PM (apre uomo pres.) 006: CLOSE_PM (chiude uomo pres.) 007: ELOCK_IN (uscita 2 configurabile. Vedi P062) 008: PHOTO 1 (fotocellula 1) 009: PHOTO 2 (fotocellula 2) 010: SAFETY 1 (costa di sicurezza 1) 011: STOP (blocco) 012: FCA1 (finecorsa apert. Mot1) 013: Non Disponibile 014: FCC1 (finecorsa chius. Mot1) 015: Non Disponibile 016: SAFETY 2 (costa di sicurezza 2) 017: Non Disponibile 018: Non Disponibile 019: AUX_IN (uscita 1 configurabile. Vedi P066) 	008	008	008
P020	Selezione funzionamento INPUT_2		001	001	001
P021	Selezione funzionamento INPUT_3		000	000	000
P022	Selezione funzionamento INPUT_4		000	000	000

PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE DEI CANALI RADIO	P023	Assegnazione CANALE 1 radiocomandi	CH1	001	001
	P024	Assegnazione CANALE 2 radiocomandi	CH2	000	000
	P025	Assegnazione CANALE 3 radiocomandi	CH3	000	000
	P026	Assegnazione CANALE 4 radiocomandi	CH4	000	000
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE MOTORI	P027	Selezione tipo di radiocomando		000	000
	P028	Selezione tipo di motori		000	000
	P029	Selezione tipo encoder		002	002
	P030	Non utilizzato		/	/
	P031	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura		050	050
	P032	Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura		100	100
	P033	Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura		070	070
	P034	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in chiusura		050	050
	P035	Regolazione durata rallentamento in apertura		015	015
	P036	Regolazione durata rallentamento in chiusura		025	025
PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	P037	Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)		050	050
	P038	Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)		050	050
	P039	Regolazione forza secondaria in chiusura: regola la forza motore nell'ultimo tratto di corsa in chiusura definito dal P058		060	060
	P040	Non utilizzato		/	/
	P041	Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata)		000	000
	P042	Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata)		000	000
	P043	Regolazione durata della corsa pedonale		030	030
	P044	Regolazione tempo di prelampeggio		000	000
	P045	Non utilizzato		/	/
	P046	Non utilizzato		/	/

- 000: NONE (non utilizzato)
- 001: START (start)
- 002: PEDESTRIAN (pedonale)
- 003: OPEN (apre separato)
- 004: CLOSED (chiude separato)
- 005: Non utilizzato
- 006: Non utilizzato
- 007: ELOCK_IN (uscita 2 configurabile. Vedi P062)
- 008: AUX_IN (uscita 1 configurabile. Vedi P066)
- 009: COURTESY_IN (comando luce di cortesia)

- 000: HCS fix-code
- 001: HCS rolling-code
- 002: Dip-switch

- 000: ADVANCE - SPACE - VIP 60
- 001: VIP 80
- 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL
- 003: SPACE XXL

- 001: Encoder a 1 canale
- 002: Encoder a 2 canali

15%.....100%

15%.....100%

15%.....100%

15%.....100%

0%.....80%

0%.....80%

1%.....100%

1%.....100%

1%.....100%

Osec.....255sec

Omin.....255min

5%.....50%

Osec.....10sec

Attenzione: modificando i valori di questi parametri, all'uscita della modalità di programmazione, verrà richiesto un nuovo apprendimento della corsa motore.

Attenzione: Chiusura automatica deve essere utilizzata solo in concomitanza con i dispositivi di sicurezza supplementari!

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P047	Funzione condominiale: disabilita gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica		000	000	000
P048	Non utilizzato		/	/	/
P049	Selezione modalità "inversione" (durante la manovra un impulso di comando inverte il moto) o "passo-passo" (durante la manovra un impulso di comando arresta il moto. L'impulso successivo riavvia nel senso di marcia opposto).		001	001	001
P050	Funzionamento ingresso FOTO: se=0 fotocellula abilitata in chiusura, in partenza da cancello fermo, se=1 fotocellula sempre abilitata; se=2 fotocellula abilitata solo in chiusura. Quando abilitato, l'attivazione dell'ingresso FOTO provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se=3-4-5, il funzionamento è identico rispettivamente ai valori 0-1-2 ma con funzione "chiudi subito" abilitata: in ogni caso, durante l'apertura e/o il tempo di pausa, alla rimozione di un eventuale ostacolo il cancello richiude automaticamente dopo un ritardo fisso di 2 sec.		002	002	002
P051			002	002	002
P052	Selezione modalità di funzionamento dell'uscita warning: Se>1 "luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato).		030	030	030
P053	Non utilizzato		/	/	/
P054	Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche. Attenzione: impostare il valore del P054=2 solo se il rilevamento degli ostacoli è disabilitato (P037 e/o P038 =100)		001	001	001
P055	Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un ostacolo durante l'apertura.		003	003	003
P056	Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un ostacolo durante la chiusura.		003	003	003
P057	Non utilizzato		/	/	/
P058	Regolazione durata forza secondaria in chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa in chiusura nella quale la forza è gestita separatamente con il P039. Il valore impostato indica il numero di giri del rotore.		050	050	050
P059	Regolazione margine battuta chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, provocando l'arresto del motore e non un'inversione su ostacolo. Il valore impostato indica il numero di giri del rotore.		015	015	015
P060	Regola la forza nel margine battuta la cui durata viene impostata con il P059.		050	050	050
P061	Funzione "Energy saving": Se=1 dopo 10sec di inattività, la centrale spegne le uscite 24V (P062 e/o P066 =8) ed il display che verranno riaccesi al primo comando ricevuto (utilizzo consigliato con alimentazione a batterie e/o pannello solare).		000	000	000
P062	Selezione funzionamento OUTPUT 2: Se=0 uscita "boost" per alimentazione elettroserratura art. 110; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno); Se=2 uscita lampeggiante intermittente; Se=3 Spia cancello aperto fissa" (uscita sempre ON quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura); Se=4 Spia cancello aperto intermittente" (uscita intermittente lento durante apertura e veloce durante chiusura, sempre ON con cancello aperto, sempre OFF solo al termine di una manovra di chiusura); Se=5 Luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato); Se=6 uscita 24V per elettroserratura in modalità fissa; Se=7 uscita 24V per elettroserratura in modalità invertita; Se=8 uscita per alimentazione accessori; Se=9 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità impulsiva; Se=10 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità bistabile; Se>10 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi). Attenzione: Se P062=8, il funzionamento dell'uscita viene determinato dal funzionamento previsto nei parametri P061 (Energy Saving) e P071 (Autotest sicurezza).		004	004	004

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P053	Non utilizzato		/	/	/
P054	Non utilizzato		/	/	/
P055	Contamanoivre manutenzione: Se=0 azzerà il cantatore e disabilita la richiesta d'intervento. Se>0 indica il numero di manovre (x 500) da effettuare prima che la centrale esegua un pre-lampeggio di 4sec aggiuntivi ad indicare la necessità di intervento di manutenzione. Es.: Se P065=050, numero manovre = 50x500=25000 Attenzione: Prima di impostare un nuovo valore del contamanoivre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= "nuovo valore".		000	000	000
P055	Selezione funzionamento OUTPUT_1: Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno); Se=2 uscita lampeggiante intermittente; Se=3 spia cancello aperto fissa" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura); Se=4 spia cancello aperto intermittente" (uscita intermittente lento durante apertura e veloce durante chiusura, sempre ON con cancello aperto, sempre OFF solo al termine di una manovra di chiusura); Se=5 Luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento; OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato); Se=6 uscita 24V per elettroserratura in modalità fissa; Se=7 uscita 24V per elettroserratura in modalità invertita; Se=8 uscita per alimentazione accessori; Se=9 uscita 24V comandata da ingresso AUX_IN in modalità impulsiva; Se=10 uscita 24V comandata da ingresso AUX_IN in modalità bistabile; Se>10 uscita 24V comandata da ingresso AUX_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi). Attenzione: Se P066=8, il funzionamento dell'uscita viene determinato dal funzionamento previsto nei parametri P061, (Energy Saving) e P071. (Autotest sicurezze).		002	002	002
P057	Funzionamento ingresso SFT: se=0 costa sensibile sempre abilitata; se=1 costa sensibile abilitata solo in chiusura; se=2 costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento; se=3 costa sensibile abilitata solo in apertura; se=4 costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento; Come per il rilevamento ostacolo da sensore antischiacciamento interno, anche l'attivazione degli ingressi SFT1 e SFT2 provoca l'inversione totale o parziale secondo quanto impostato con P055 (durata inversione su ostacolo in apertura, e P056 (durata inversione su ostacolo in chiusura).		001	001	001
P058	Safety 2		001	001	001
P059	Non utilizzato		/	/	/
P070	Regolazione durata spunto Attenzione: Se soft start attivato, lo spunto viene disattivato indipendentemente dal valore di P070.		108	108	108
P071	Autotest sicurezze: se=0 uscita 24V == con autotest disabilitato; se=1 uscita 24V == per sicurezze con autotest (spegne l'uscita e verifica l'apertura del contatto prima di ogni manovra). Attenzione: Per funzionare in modalità autotest, tutti i dispositivi devono essere collegati all'uscita 24V configurabile (7-8 per OUTPUT_1) (16-17 per OUTPUT_2) con P062 e/o P066 = 8, ed essere cablati ed allineati prima dell'apprendimento della corsa (P003).		000	000	000
P072	Attivazione funzione SAS (solo per NET_EXP): l'uscita SAS viene collegata ad un ingresso STOP/SAS INPUT di una seconda centrale, provocando il funzionamento "porta bancaria" (disabilitazione dell'apertura della seconda porta fintanto che la prima non è completamente chiusa). Se questo parametro viene abilitato, in seguito ad un reset esegue un "RESP automatico" (se attivo) durante il quale l'uscita SAS non si attiva. Se presenti finecorsa e dopo un reset essi sono schiacciati, il RESP non viene eseguito. Attenzione: se entrambe le ante vengono manualmente sbloccate e spostate dalla posizione di chiusura si crea la condizione di interblocco. Sarà quindi necessario chiudere manualmente almeno una delle due ante.		000	000	000

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P073	Non utilizzato	/	/	/
P074	Non utilizzato	/	/	/
P075	Non utilizzato	/	/	/
P076	<p>Abilitazione Salvataggio posizione porta in memoria allo spegnimento della centrale (vedi RESP in tabella errori a display), se P076=0 allo spegnimento della centrale, non viene salvata la posizione della porta ed al successivo riavvio viene sempre eseguito il reset position.</p> <p>se P076=1, allo spegnimento della centrale, viene salvata la posizione della porta in memoria ed alla riaccensione non viene eseguito il reset position.</p> <p>Attenzione: Eseguire un nuovo apprendimento della corsa motore (P003) ad ogni modifica del parametro.</p> <p>Funzionamento freno elettronico di posizione.</p> <p>Attenzione: Se attivo (P077=1) è NECESSARIO impostare il parametro P076=0 ed installare il fermo meccanico (art. AB/FM non fornito) sul binario in posizione di apertura.</p>	001	001	001
P077	<p>Funzionamento freno elettronico di posizione.</p> <p>Attenzione: Se attivo (P077=1) è NECESSARIO impostare il parametro P076=0 ed installare il fermo meccanico (art. AB/FM non fornito) sul binario in posizione di apertura.</p>	000	000	000
P078 --- P099	Parametri di configurazione dedicati alla scheda espansione NET_EXP (per una descrizione approfondita dei parametri, fare riferimento al manuale d'istruzione).	/	/	/

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

SPACE

Sectional door electromechanical operator




Operating instructions and warnings

Index

1	Warnings Summary	25	6	Standard Programming	34
2	Product Description	27	7	Advanced Programming	36
3	Technical data	28	8	Messages shown on the Display	41
4	Installation and Assembly	28	9	Start-up	42
5	Electrical Connections		10	Maintenance	42
5.1	- SPACE	30	11	Product Disposal	43
5.2	- SPACE XL/SPACE XXL	32			


SYMBOLS


The following symbols are used within this manual to indicate potential hazards.


	Important safety notice. Any failure to observe this notice could result in personal injuries or even death. Injuries. Any failure to observe these instructions could result in serious damage or even the complete destruction of the product.
	Important safety notice. Contact with the electrical power components could result in personal injuries or even death.
	Important notice for professional installation, programming and commissioning.

1 WARNINGS SUMMARY

WARNING! IMPORTANT SAFETY INSTRUCTIONS. CAREFULLY READ AND FOLLOW ALL WARNINGS AND INSTRUCTIONS THAT ACCOMPANY THE PRODUCT SINCE INCORRECT INSTALLATION COULD CAUSE HARM TO PEOPLE, ANIMALS OR THINGS. WARNINGS AND INSTRUCTIONS PROVIDE IMPORTANT INFORMATION REGARDING SAFETY, INSTALLATION, USE AND MAINTENANCE. KEEP THE INSTRUCTIONS TOGETHER THE TECHNICAL DOCUMENTATION AND FOR FUTURE REFERENCE.


 **WARNING** The device may be used by children of less than 8 years of age, people with reduced physical, mental or sensory impairment, or generally anyone without experience or, in any case, the required experience provided the device is used under surveillance or that users have received proper training on safe use of the device and are aware of the dangers related to its use.


 **WARNING** Fixed installation command (buttons, etc.) must be situated out of the reach of children at a height of at least 150 cm from the ground. Do not allow children to play with the device, the fixed commands or the radio controls of the system.


 **WARNING** Product use in abnormal conditions not foreseen by the manufacturer may generate hazardous situations; meet the conditions indicated in these instructions.


INTENDED USE:


The drive unit is designed for the automation of non-commercial garage doors and balanced garage doors with integrated fall protection, within the specified technical limits.


 **WARNING DEA** System reminds all users that the selection, positioning and installation of all materials and devices which make up the complete automation system, must comply with the European Directives 2006/42/CE (Machinery Directive), 2014/30/UE (electromagnetic compatibility), 2014/35/UE (low voltage electrical equipment). In order to ensure a suitable level of safety, besides complying with local regulations, it is advisable to comply also with the above mentioned Directives in all extra European countries.


 **WARNING** Under no circumstances use the device in an explosive atmosphere or in areas that may be corrosive or could damage product parts. Check that the temperatures at the installation site are suitable and comply with the temperatures declared on the product label.

 **WARNING** When working with the “dead man” switch, make sure that there are no people in the area where the automatism is being used.


 **WARNING** Check that there is a switch or an omni polar magneto-thermal circuit breaker that enables complete disconnection in case of over voltage category III conditions installed upstream from the power system.



 **WARNING** To ensure an appropriate level of electrical safety always keep the 230V power supply cables apart (minimum 4mm in the open or 1 mm through insulation) from low voltage cables (motors power supply, controls, electric locks, aerial and auxiliary circuits power supply), and fasten the latter with appropriate clamps near the terminal boards.


 **WARNING** If the power cable is damaged, it must be replaced by the manufacturer or its technical assistance service or, in any case, by a person with similar qualifications to prevent any risk.

 **WARNING** All installation, maintenance, cleaning or repair operations on any part of the system must be performed exclusively by qualified personnel with the power supply disconnected working in strict compliance with the electrical standards and regulations in force in the nation of installation.

Cleaning and maintenance destined to be performed by the user must not be performed by unsupervised children.

 **WARNING** Using spare parts not indicated by **DEA** System and/or incorrect re-assembly can create risk to people, animals and property and also damage the product. For this reason, always use only the parts indicated by **DEA** System and scrupulously follow all assembly instructions.

  **FORCE ADJUSTMENT WARNING:** Changing the closure force could result in hazardous situations. The closure force must therefore only be increased by qualified personnel. After adjustment, compliance with regulatory limits values should be detected with a force impact measuring instrument. The sensitivity of the obstacle detection may be adjusted gradually to the door (see programming instructions). The anti-crushing device operation must be checked after each manual adjustment. Manual modification of the force can only be done by qualified personnel by performing the measurement test according to EN 12445. Modifications to the force adjustment must be documented in the machine manual.

 **WARNING** The compliance of the internal sensing obstacles device to requirements of EN12453 is guaranteed only if used in conjunction with motors fitted with encoders.

⚠ WARNING Any external security devices used for compliance with the limits of impact forces must conform to standard EN12978.

WARNING In compliance with EU Directive 2012/19/EU on waste electrical and electronic equipment (WEEE), this electrical product should not be treated as municipal mixed waste. Please dispose of the product and bring it to the collection for an appropriate local municipal recycling.

EVERYTHING THAT IS NOT EXPRESSLY PROVIDED FOR IN THE INSTALLATION MANUAL IS NOT ALLOWED. CORRECT OPERATOR OPERATION IS ONLY ENSUED WHEN THE REPORTED DATA IS RESPECTED. THE COMPANY DOES NOT RESPOND FOR DAMAGE CAUSED BY FAILURE TO COMPLY WITH THE INSTRUCTIONS CONTAINED IN THIS MANUAL. WITHOUT AFFECTING THE ESSENTIAL FEATURES OF THE PRODUCT, THE COMPANY RESERVES THE RIGHT TO MAKE ANY CHANGES DEEMED APPROPRIATE AND AT ANY TIME IN ORDER TO TECHNICALLY, STRUCTURALLY AND COMMERCIALY IMPROVE THE PRODUCT WITHOUT BEING REQUIRED TO UPDATE THIS DOCUMENT.

2 PRODUCT DESCRIPTION

2.1 Models and contents of the package

The SPACE product range consists of a family of 24V electromechanical operators for balanced spring-operated doors and sectional doors. All the motorized models require the use of control units (NET series). The SPACE drive unit is designed for the automation of non-commercial garage doors and balanced garage doors with integrated fall protection, within the specified technical limits.

The drive unit can be used on the following types of doors:



Sectional doors



Side tilting doors

Check the "Packaging content" (Fig. 1) and compare them with your product; this could be useful during assembly.

2.2 Transport and storage

The SPACE models are always delivered in boxes that provide the product with adequate protection; always respect the storage and handling indications shown on the boxes themselves. Depending on the version and the track type, the furnished product may differ from the illustrations contained within this manual. The drive unit must be stored/transported lying down at a temperature of -20°C to $+40^{\circ}\text{C}$, with a relative humidity value of RF 20 - 80%, without condensation. The maximum height of the stacks are as follows: 6 motor heads, 6 tracks or else 6 complete Kits packed in cardboard boxes. The stacked units must be secured in order to prevent tipping.

3 TECHNICAL DATA

OPERATOR			
	SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Motor power supply voltage (V)	24 V ===		
Absorbed power (W)	100	180	230
Max Thrust (N)	600	1200	1200
Work cycle (cycles/hour)	20	25	35
Maximum n° of operations in 24	60	75	150
Operating temperature range (°C)	-20+50 °C		
Opening speed (cm/s)	17	16	13
Weight of product with package (Kg)	5		6
Sound pressure emitted (dBA)	< 70		
Protection degree	IP 20		
CONTROL BOARD			
	NET724N	NET724N XL	
Power supply (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
Rated power transformer (VA)	150 VA (230/25V)		
Fuse F1 (A)	T2A 250V (retarded)		
Auxiliaries power supply output	-	24 V ===	
Stabilized power supply output for safety devices	24 V === max 200mA	(24V_AUX + 24V_ST = max 200mA)	
Configurable Output 1	24 V === max 5 W		
Configurable Output 2	24 V === max 5 W		
Receiver frequency	433,92 MHz		
Transmitters type of coding	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch (selectable)		
Max remote controllers managed	100		

4 INSTALLATION AND ASSEMBLY

4.1 For a satisfactory installation of the product is important to:



- **The drive unit can only be mounted on garage doors that are in perfect mechanical condition:**

The door must be thoroughly inspected (with particular regard to the springs, wheels/wheel supports, ropes, and hinges) in order to check for any wear and/or damage. Furthermore, check to make sure that all the fastening screws have been tightened in a secure and stable manner.

- **Check the door's balance and smoothness of movement:**

The door must be easy to manoeuvre manually along its entire stroke;

The door must maintain its position without moving when stopped in its open or closed positions, or at any intermediate position.

If any damage is encountered prior to installing the drive unit (wear or difficulties moving the door), stop using the door immediately and have it repaired by qualified personnel!

- Check to make sure that the encumbrance of the drive unit/ track (Fig. 7a - d) is compatible with the selected installation zone.
- The device requires a 230V power outlet. This must be installed at about 50 cm from the control unit by a qualified electrician.

4.2 Preparation for assembly (Fig. 7)

- Measure the width of the door, and mark the centre line on the top edge of the door and on the lintel.
- Recommendation for the track's proper assembly on the door's longitudinal axis. Open the garage door completely and mark the sign previously made on the top edge of the door on the ceiling as well.
- Open and close the door completely, and take note of the highest point reached by the door (TLP). The "TLP" is the point with the smallest distance between the edge of the door and the ceiling.
- The distance between the TLP and the track/motor head should be 10-20 mm. It is recommended to maintain an angle equal to or less than 30° between the towing arm and the track on the ceiling.
- Make sure that the track is perfectly horizontal with respect to the ceiling once assembled.
- If the installation is to be carried out under conditions different from those indicated, it may be necessary to use additional angular and/or slotted mounting brackets. Any additional brackets must be cut, deburred, and mounted as shown in Fig. 7.
- For safety reasons, the suspension brackets must always be cut well below the holes to be used for fastening (Fig. 7d).

4.3 Assembly

ASSEMBLING THE TRACK (Fig. 3)

Join the two halves of the track using the coupling (verify the proper insertion side), and push until the stopper in the track is reached.

ADJUSTING THE BELT-TENSIONER (Fig. 4)

The belt's tension must be adjusted using the tensioner on the end of the track. In order to avoid damaging the automation's mechanical components, the belt must not be overtightened.

MOUNTING THE TRACK ON THE CEILING (Fig. 7)

Mount the belt track in the centre with respect to your door.

Note: The centre of the garage and the centre of the door may be different.

Use tools and fastening materials that are suitable for the installation site's conditions.

ASSEMBLING THE MOTOR HEAD ON THE CEILING TRACK (Fig. 6)

Align the motor head: Align the motor head's front attachment with the support on the track, and insert it; Secure the motor head against the risk of falling. If it cannot be inserted perfectly: turn the belt/chain drive pulley slightly and try again. Screw in the motor head using the supplied screws and toothed washers.

4.4 How to release the gear motor (Fig. 5)

In the event of a malfunction or power failure, the motor can be released as shown in Fig. 5a or 5b in order to move the door manually.

CAUTION The safety and efficacy of moving the automation manually is only guaranteed by **DEA** System if the system has been properly installed using original accessories.

5.1 ELECTRICAL CONNECTIONS FOR THE SPACE MODEL



! Risk of malfunction due to improper installation !



! Risk of personal injury and property damage due to electric shocks !

Execute the wiring following the directions of “Table 1” and diagram (Pag. 31).

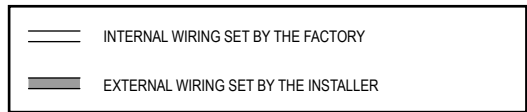
WARNING To ensure an appropriate level of electrical safety always keep the 230V power supply cables apart (minimum 4mm in the open or 1 mm through insulation) from low voltage cables (motors power supply, controls, electric locks, aerial and auxiliary circuits power supply), and fasten the latter with appropriate clamps near the terminal boards.

WARNING Connect to the power supply 230 V $\sim \pm 10\%$ 50 Hz through a multi pole switch or a different device that can ensure multi pole disconnection from the power supply, with a contact opening of 3 mm.

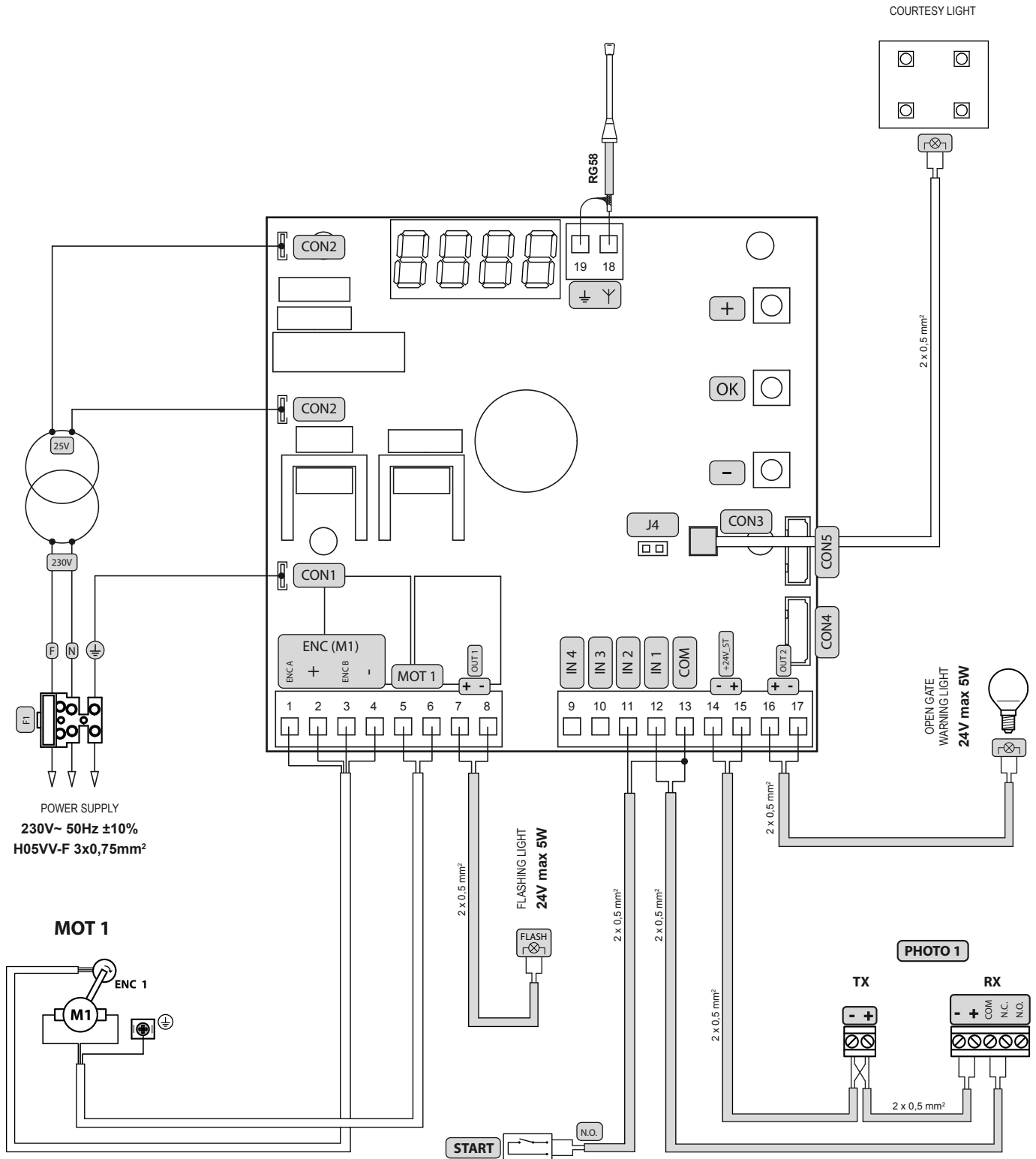
Table 1 “terminal board connections”

1-2-3-4		Motor 1 encoder output	
5-6		Motor 1 output max 5A	
7-8	7 (+)	Configurable 24V === output 1 max 5W (see P066 for values that can be selected)	If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate. Refer to Chapter “Advanced Programming”.
	8 (-)		
9-13	9 - N.O.	Input 4. Unused	
	13 - Com		
10-13	10 - N.O.	Input 3. Unused	
	13 - Com		
11-13		Input 2 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as “inversion” mode (P049=0) or “step by step” mode (P049=1).	
	13 - Com		
12-13		Input 1 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). If unused, short circuit.	
	13 - Com		
14-15	+24V_ST	Stabilized 24 V === power supply output for tested safety devices max 200mA	
	14 (-)		
16-17	16 (+)	Configurable 24V === output 2 max 5W (see P062 for values that can be selected)	
	17 (-)		
18		Aerial signal input	
19		Ground aerial input	
CON 1		Connection of motors metallic parts	
CON 2	25V ~	25 V ~ transformer power supply input	
CON 3		Courtesy light output	
CON 4		Input for NET-NODE / MEMONET connector	
CON 5		Input for NET-EXP connector	
J4 (jumper)		Operating mode selection jumper: (closed) = Normal functioning; (open) = Programming mode;	

SPACE WIRING DIAGRAM



EN



5.2 ELECTRICAL CONNECTIONS FOR THE SPACE XL/SPACE XXL MODEL



! Risk of malfunction due to improper installation !



! Risk of personal injury and property damage due to electric shocks !

Execute the wiring following the directions of “Table 2” and diagram (Pag. 33).

WARNING To ensure an appropriate level of electrical safety always keep the 230V power supply cables apart (minimum 4mm in the open or 1 mm through insulation) from low voltage cables (motors power supply, controls, electric locks, aerial and auxiliary circuits power supply), and fasten the latter with appropriate clamps near the terminal boards.

WARNING Connect to the power supply 230 V $\sim \pm 10\%$ 50 Hz through a multi pole switch or a different device that can ensure multi pole disconnection from the power supply, with a contact opening of 3 mm.

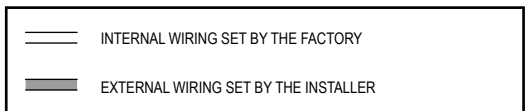
Table 2 “terminal board connections”

1-2-3-4		Motor 1 encoder output	
5-6		Motor 1 output max 5A	
7-8		7 (+)	Configurable 24V === output 1 max 5W (see P066 for values that can be selected)
		8 (-)	
9-13		9 - N.O.	Input 4. Unused
		13 - Com	
10-13		10 - N.O.	Input 3. Unused
		13 - Com	
11-13		11 - N.O.	Input 2 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as “inversion” mode (P049=0) or “step by step” mode (P049=1).
		13 - Com	
12-13		12 - N.C.	Input 1 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). If unused, short circuit.
		13 - Com	
14-15	+24V_ST	14 (-)	Stabilized 24 V === power supply output for tested safety devices
		15 (+)	
20-21	+24VAUX	20 (-)	24 V === power supply output for auxiliary devices
		21 (+)	
16-17		16 (+)	Configurable 24V === output 2 max 5W (see P062 for values that can be selected)
		17 (-)	
18		Aerial signal input	
19		Ground aerial input	
CON 1		Connection of motors metallic parts	
CON 2	25 V ~	25 V ~ transformer power supply input	
CON 3		Courtesy light output	
CON 4		Input for NET-NODE / MEMONET connector	
CON 5		Input for NET-EXP connector	
J4 (jumper)		Operating mode selection jumper: (closed) = Normal functioning; (open) = Programming mode;	

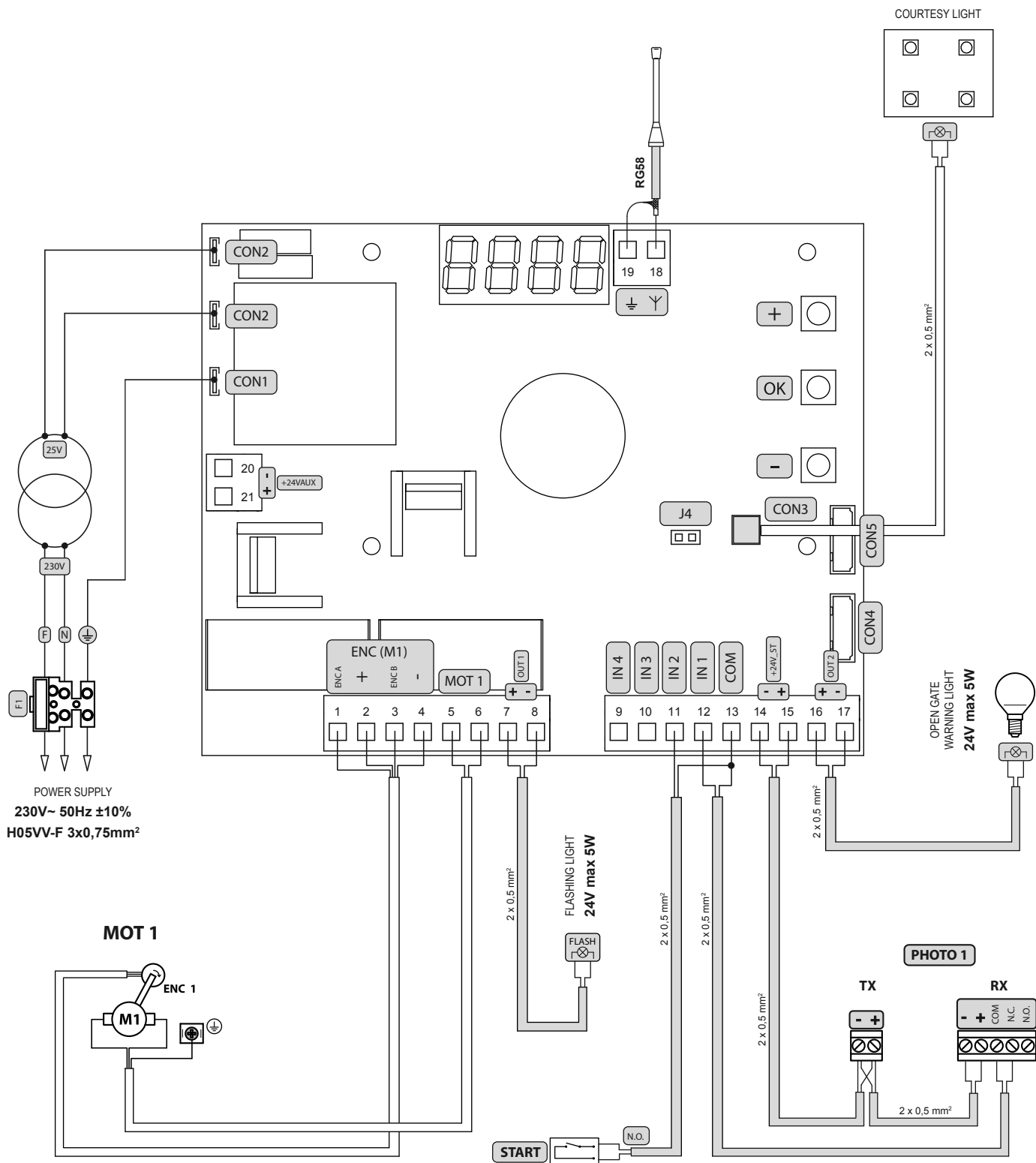
If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate.
Refer to Chapter “Advanced Programming”.

**(AUX + ST)
= max 200mA**

SPACE XL/SPACE XXL WIRING DIAGRAM

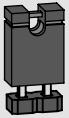
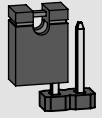


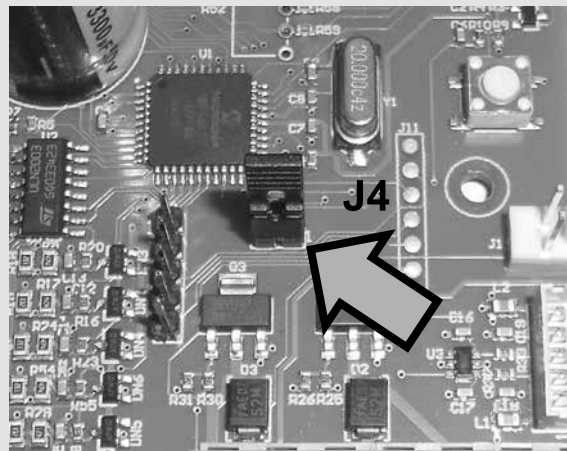
EN



6 STANDARD PROGRAMMING

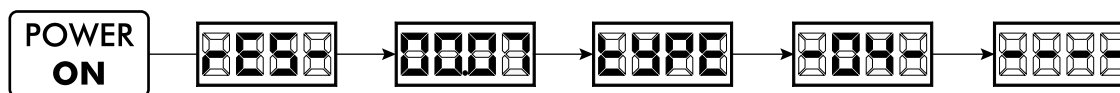
To access the control unit programming functions, **remove the lid from the electric box and remove Jumper J4** from the board.

	Jumper J4 CLOSE	NORMAL FUNCTIONING
	Jumper J4 OPEN	PROGRAMMING MODE



1 Power Supply

When turned on, “rES-”, “0000” (or the current firmware version) “TYPE”, “-14-” appear on the display in sequence followed by the closed gate symbol “----”.



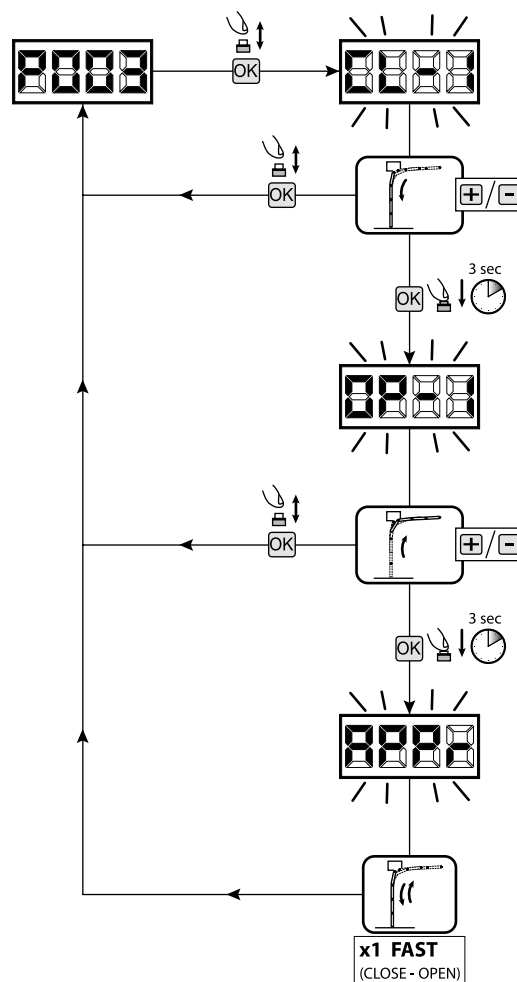
* If the control panel has already been programmed and the power fails or is switched off - once power is returned and a START command is given, the position reset procedure is performed (see “RESP” in the table “WORKING STATUS MESSAGES” on page 41).

2 Motors stroke learning



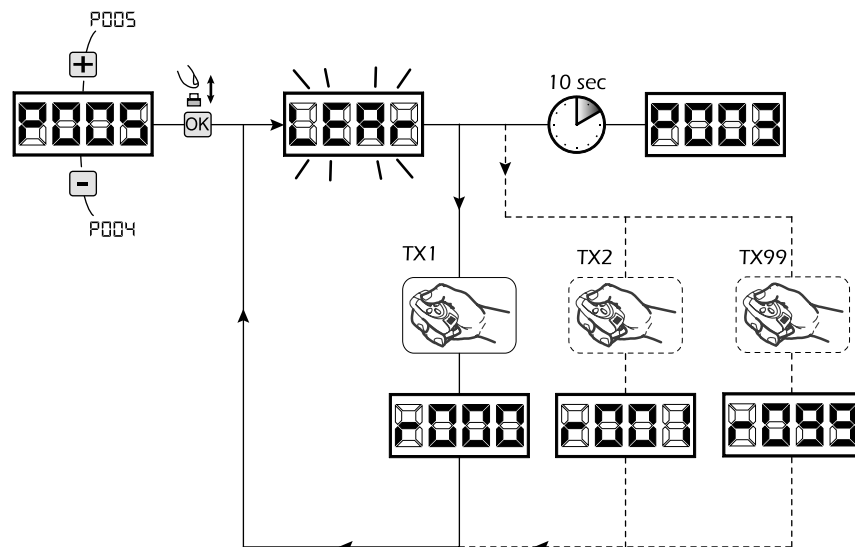
ATTENTION: during the learning cycle there is no protection by the obstacles detection sensor!

- When you remove the Jumper J4, the display will show P003;
- Press **OK** button to go on with the setting;
- As you see the message “L - I” blinking, verify the right door movements using the buttons **+** (OPEN) and **-** (CLOSE);
Attention: if the movement is not correct, switch off the power supply, invert the motor connections and repeat the check.
Set the door in the position of total closure;
- Push the **OK** button and hold it for 3 sec. (if you leave it before 3 sec., the operation will be interrupted);
- Release the **OK** button as soon as the “P- I” message start blinking;
Set the door in open position;
- Push the **OK** button and hold it for 3 sec. (if you leave it before 3 sec., the operation will be interrupted);
- Release the **OK** button as soon as the “RPPr” message start blinking;
- An opening and closing manoeuvre will follow, at normal speed; at the end of the procedure the display will show P003.



3 Transmitters learning

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P005;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When the symbol "LER" appears, press on any key of the transmitter you want to memorize;
4. The display visualizes the number of the transmitter just memorized and then "LER";
5. Memorize all necessary transmitters repeating this procedure from step 3;
6. Wait 10 seconds before quitting the memorization mode, display shows now "P003".

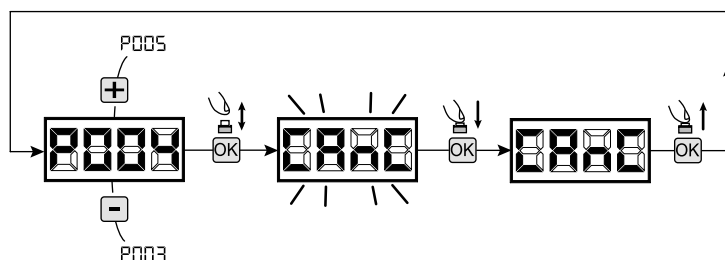


Warning: In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.

Warning: When using personalized transmitters, after entering P005 the learning of the first personalized transmitter is possible only by pressing its hidden button. Afterwards, only transmitters personalized with the same encryption key can be memorized (through the usual procedure), unless a memory reset is carried out (P004).

4 Deletion of all transmitters

1. Scroll down the parameters until you visualize P004;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When "LER" is flashing, press the **OK** key for a few seconds;
4. Release the **OK** key as soon as "LER" stops flashing;
5. All memorized transmitters have been deleted (display shows again P004).



5 Programming complete

WARNING At the end of the programming procedure, **re-introduce Jumper J4, until " - - - " is shown on the display** and close the lid of the electric box. The automatism is now in stand-by for normal operating commands.

To perform any "Advanced Programming" operations (parameters modification, programming block/release, configuration of inputs etc.), go to page 36.

7 ADVANCED PROGRAMMING

Below find the description of some programming procedures relative to the management of the radio-commands memory and advanced configuration of the command inputs.

To access the control unit advanced programming functions, **remove the Jumper J4 from the board**. Use the **+** and **-** keys to go to P005 and hold the **+** key down for 5 seconds (at this point, all of the parameters are visible and can be modified).

1 Visualisation of inputs and operations-counter status

1. Scroll the parameters with the **+** and **-** keys until the screen reads P013;
2. Access the parameter by pressing the **OK** button;
3. The "Input Status" is shown on the screen (check that this is correct):

OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

4. Press the **OK** button again;
 5. The "Total Operation Counter" Σ appears on the screen followed by the multiplier.
- To calculate the number of completed operations, the two values must be multiplied.

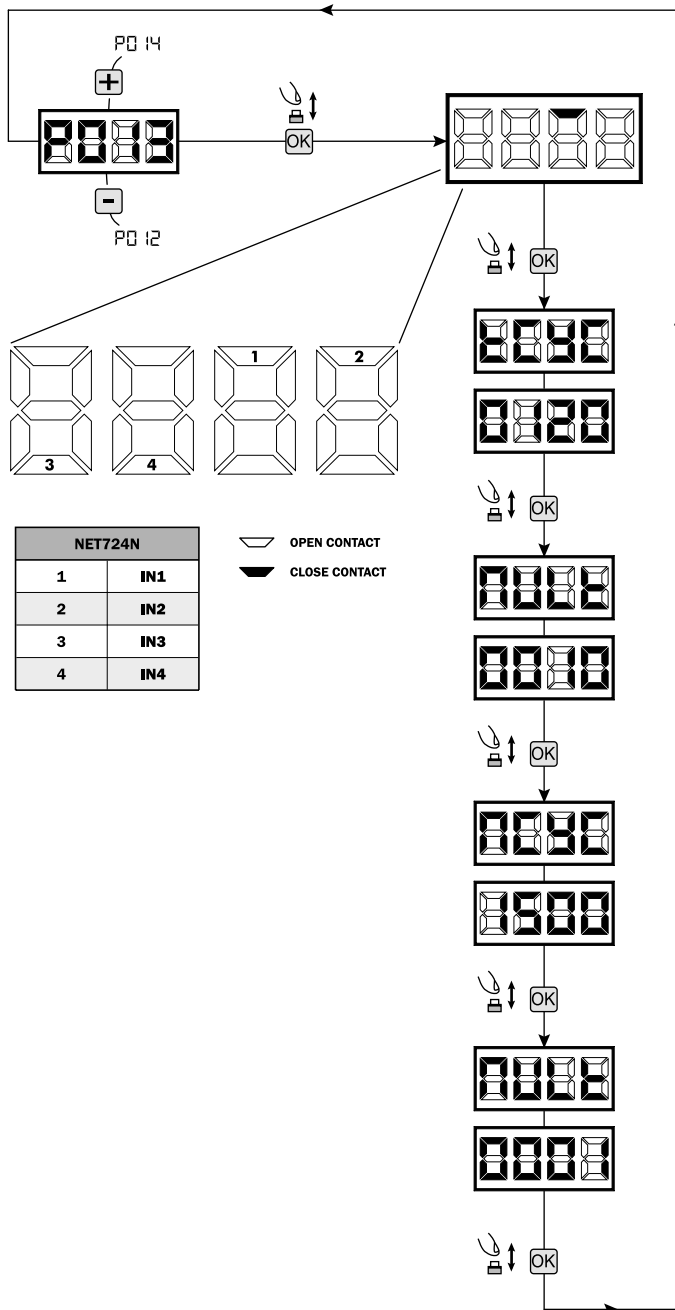
i.e.: $\Sigma = 120 \times 10 = 1200$ operations completed

6. Press the **OK** button again;
7. The "Total Maintenance Counter" Γ appears on the screen followed by the multiplier.

To calculate the number of operations remaining before the maintenance request, the two values must be multiplied.

i.e.: $\Gamma = 1500 \times 1 = 1500$ operations yet to be completed before the maintenance request

8. Press the **OK** button again to exit the parameters (P013 is shown on the screen again).



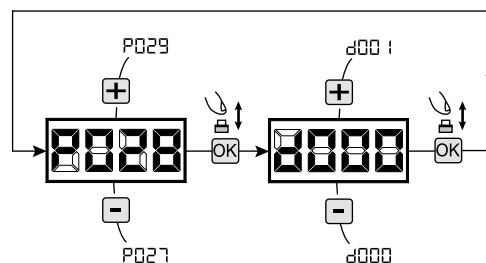
NET724N	
1	IN1
2	IN2
3	IN3
4	IN4

OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

2 Selection type of operators

! IMPORTANT !

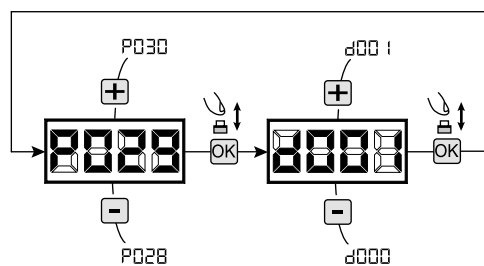
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d000 = SPACE
 - d002 = SPACE XL
 - d003 = SPACE XXL
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P028).



3 Selection operating with or without encoder

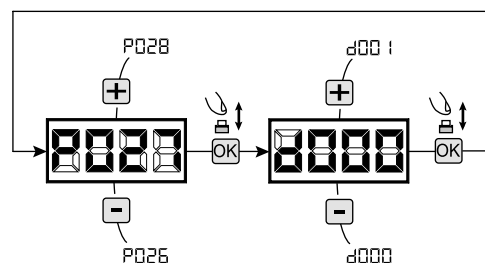
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d001 = 1 channel encoder;
 - d002 = 2 channel encoder;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P029).

! IMPORTANT !



4 Transmitters coding selection

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P027;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. Select the type of transmitter by scrolling **+** and **-** keys:
 - d000=fix rolling-code (**suggested**);
 - d001=complete rolling-code;
 - d002=dip-switch;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P027).

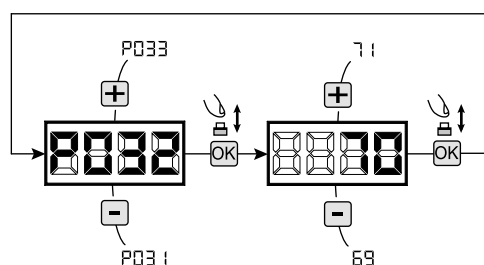


Warning: If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.

5 Adjustment of operating parameters

If you need to modify the operating parameters (force, speedness etc.):

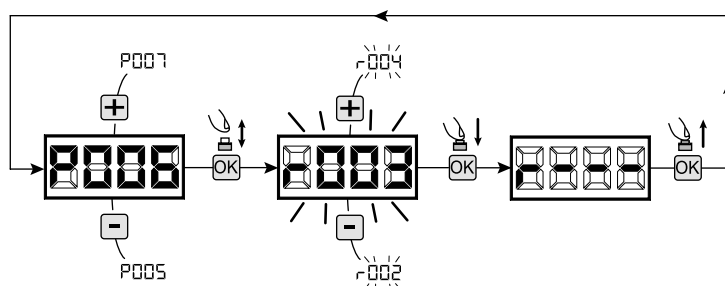
1. Scroll down the parameters until you visualize the desire parameter (i.g. P032);
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-**, set up the desired value;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows the parameters previously selected).



For the complete list of the "Operating Parameters" See the table on page. 45.

6 How to search and delete a transmitter

1. Scroll down the parameters until you visualize P006;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-** keys, select the transmitter you want to delete (eg. r 003);
4. When "r 003" flashes, confirm the deletion by pressing the **OK** key for a few seconds;
5. Release the **OK** key when appears "r ---";
6. The selected transmitter is deleted (display shows again P006).

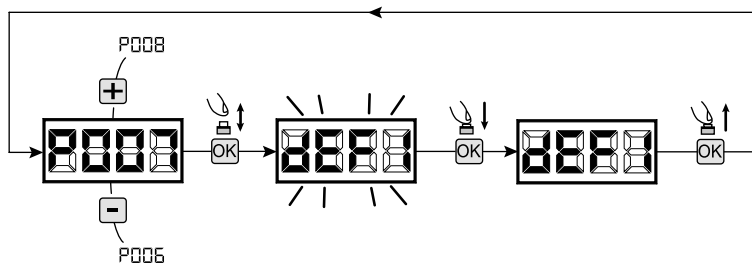


7 Restoring default parameters

WARNING At the end of the procedure, the display will be blocked on flashing “ \square - !” and motor stroke learning must be carried out again before any other operation can be carried out.

7.1 Restoring operating parameters

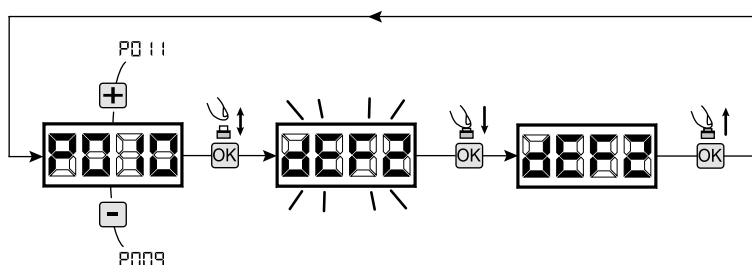
1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P007;
2. Confirm by pressing on the OK key;
3. When “dEF !” is flashing, press the OK key for a few seconds;
4. Release the OK key as soon as “dEF !” stops flashing; All the default values are restored except for the parameters from P016 to P022;
5. At the end of the operation display returns to P007.



Warning: After you restore the default parameters, you must program the control panel again and adjust all operating parameters.

7.2 Restoring “I/O” setting (Input/Output)

1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P010;
2. Confirm by pressing on the OK key;
3. When “dEF 2” is flashing, press the OK key for a few seconds;
4. Release the OK key as soon as “dEF 2” stops flashing; All the default values only for the parameters from P016 to P022 are restored;
5. At the end of the operation display returns to P010.

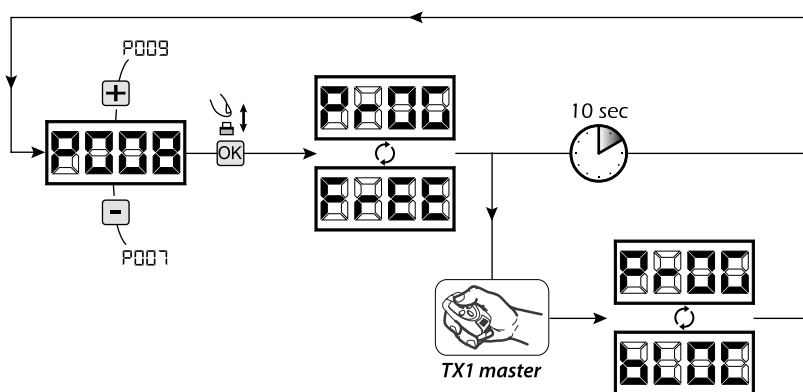


8 Locking-Unlocking access to programming

By using a “dip-switch” remote (regardless of the type of remotes already memorized) it’s possible to lock-unlock access to the programming of the control panel to avoid tampering. The remote setting is the locking-unlocking code verified by the control board.

8.1 Locking access to programming

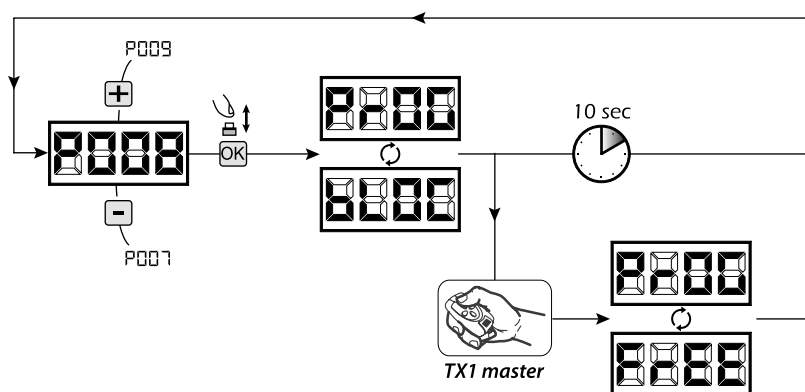
1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK ;
3. The display shows alternately the writing P-00 / F-EE to indicate that the control board is waiting for the transmission of the block code;
4. Within 10 seconds press CH1 on the “TX Master”, the display shows P-00 / bL 00 before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is locked.



WARNING Programming lock/unlock can also be set via Smartphone using the DEAIstaller APP. In this case, an installer code is set (other than zero) that can only be unlocked via APP.

8.2 Unlocking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK ;
3. The display shows alternately the writing $\text{P-00} / \text{bL00}$ to indicate that the control board is waiting for the transmission of the unlocking code;
4. Within 10 sec. press the CH1 of the "TX Master", the display shows $\text{P-00} / \text{FrEE}$ before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is unlocked.



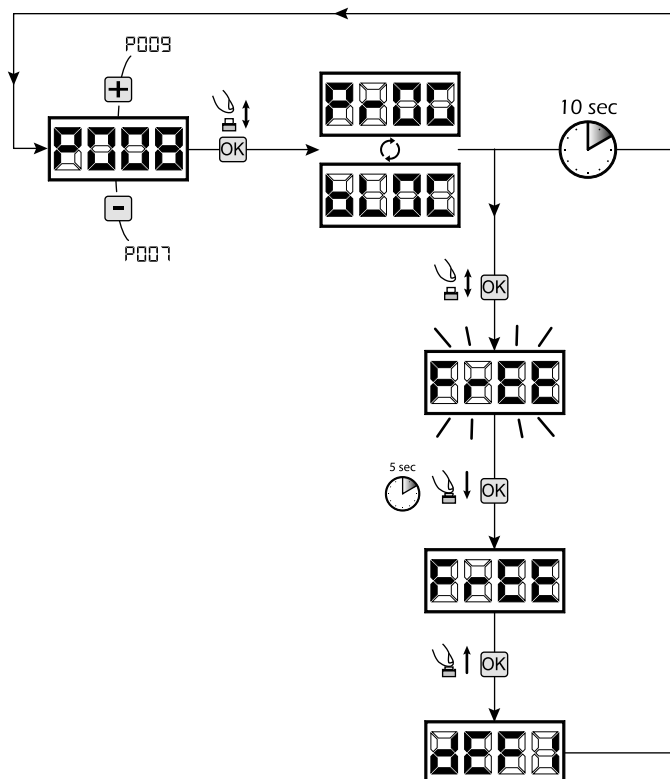
8.3 Unlocking access to programming and global reset

WARNING! This procedure involves the loss of all stored settings.

The procedure allows the unlocking of the control panel without having to know its unlocking code.

Following this release, you must program the control panel again and adjust all operating parameters, in particular, remember to properly set the configuration of parameters. You will also need to repeat the measurement of impact forces to ensure the installation compliance to standards.

1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK ;
3. The display shows alternately the writing $\text{P-00} / \text{bL00}$;
4. Press the button OK , the display shows the flashing writing FrEE ;
5. Press the button again and hold for 5 seconds (releasing it before, the procedure is terminated): The display shows the fixed writing FrEE followed by dEF ↓, before returning to the list of parameters;
6. Access to programming is unlocked.



WARNING At the end of the procedure, the display will be blocked on flashing "FL - !" and motor stroke learning must be carried out again before any other operation can be carried out.

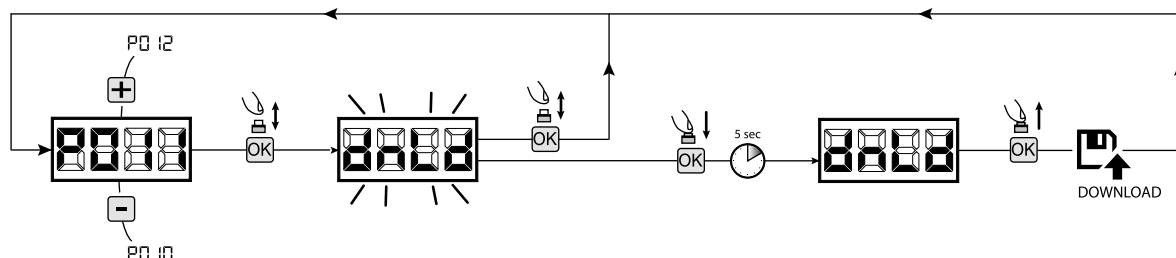
9 Downloading/uploading data memory

9.1 Downloading data to an external memory unit (DOWNLOAD)

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualize P011;
 2. Press the **OK** key, the display visualizes the word “**↓**” flashing;
 3. Press the **OK** again and continue pressing it for 5 sec (if you release it before this period, the procedure is stopped);
 4. Release the **OK** key as soon as the word “**↓**” stops flashing;
- All the control panel configurations (TYPE, parameters, remotes, operators stroke, etc..) are saved in the external memory unit;

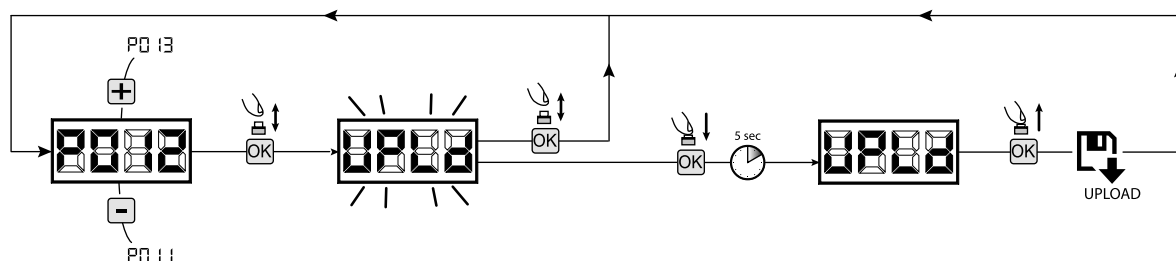
Warning: If there is any data in the external memory, during the memory download they will be overwritten.

5. At the end of the operation display returns to P011.



9.2 Uploading data from an external memory unit (UPLOAD)

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualize P012;
 2. Press the **OK** key, the display visualizes the word “**↑**” flashing;
 3. Press the **OK** again and continue pressing for 5 sec (if you release it before this period, the procedure is stopped);
 4. Release the **OK** key as soon as the word “**↑**” stops flashing;
- All the control panel configurations (TYPE, parameters, remotes, operators stroke, etc..) contained in the external memory unit are uploaded in the connected control panel;
5. At the end of the operation display returns to P012.

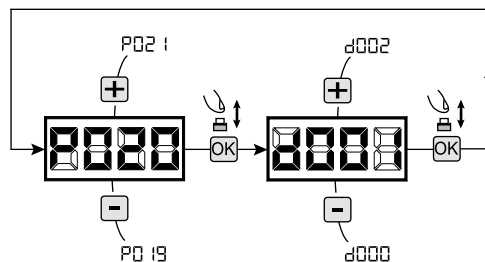


WARNING If you are not connected to any MEMONET units or if the connecting cable is disconnected during the data transfer operation, the display will visualize **---**, then the control unit is entirely reset and the display shows the word “**TYPE**” flashing. Refer to the MEMONET instruction to restore command unit functioning.

10 Inputs configuration

Where the installation requires different commands and / or additional to the standard ones described by plan, you can configure each input for the operation desired (eg. START, PHOTOS, STOP, etc ...).

1. Scroll down the parameters with the **+** and **-** to see that corresponding to the desired one:
 - P019=for INPUT 1;
 - P020=for INPUT 2;
 - P021=for INPUT 3;
 - P022=for INPUT 4;
2. Confirm by pressing on the **OK** key to get access to the parameter (eg. P020);
3. Scroll down with the **+** and **-**, keys to set the value corresponding to the desired operation (refer to table “Input Configuration parameters” on page 44);
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P020).
5. Execute the new connection to the input just reconfigured.



11 Programming complete

WARNING At the end of the programming procedure, **re-introduce Jumper J4**, until “**---**” is shown on the display and close the lid of the electric box. The automatism is now in stand-by for normal operating commands.

8 MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY

WORKING STATUS MESSAGES		
Mess.	Description	
----	Gate is closed	
— —	Gate is opened	
OPEN	Opening under way	
CLOS	Closing under way	
STEP	While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command	
STOP	Stop input intervened or an obstacle is detected with limited inversion duration (P055 > 0 or P056 > 0)	
— —	Board in BOOT-MODE: Indicates that the firmware is corrupted or updating. To restore the firmware, use the DEInstaller APP and make sure NET-NODE is corrected to the correct port. Warning: When updating the firmware, all data in the board memory (settings and radio commands) are lost. Make sure you have backed up the memory to be restore data after the update.	
RESP	Position reset under way: the research of the closing stop (in low speed) has started	
ERROR MESSAGES		
Mess.	Description	Possible solutions
BLDC URTE	Board programming attempted when a NET-NODE device is connected.	Turn off power, disconnect the NET-NODE from the communication port and turn back on;
Err3	External photocells and/or safety devices are activated or out of order.	- Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly.
Err4	Possible fault/overheating in the control unit's power circuit.	Turn off power for several minutes and turn back on. Give a start command: if the message is repeated, replace the control unit.
Err5	Time-out operators run: The engine/s exceeded the maximum operating time (4min) without ever stopping.	- Give a start pulse to start the position reset procedure; - Ensure that this operation is successful.
Err6	Time-out obstacle detection: With anti-crushing sensor disabled, was still detected the presence of an obstacle that prevents movement of the leaf for a period of 10 seconds more.	- Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully.
Err7	Operators movement not detected.	- Make sure that operators and encoders connections are well done. - If this error appears again, replace the control panel.
Err9	No/interrupted communication with remote memory board (also NET-EXP or NET-NODE).	- Check that the connecting cable of the external memory card is connected properly. - If you are performing a data transfer operation (DOWNLOAD / UPLOAD), make sure that it is not interrupted (eg by unplugging the card before the end of the operation). Please note: the interruption of an UPLOAD, also involves a total RESET of the control unit.
Err10 Err11	Possible fault/overheating in the control unit's power circuit.	Turn off power for several minutes and turn back on. Give a start command: if the message is repeated, replace the control unit.
Err12	Possible malfunction in the control unit's power circuit or in the encoder circuit.	Check the wiring of the encoder and the motor. Shut the power supply off and on again. Give a start command: if the message is repeated, perform the following checks. - Enter P003 and move the door using the + and - buttons. - If the door moves at maximum speed and the display shows Err7, replace the motor's encoder card. - If the motor still remains stationary, replace the control unit.
Err15	Sensitive regulation parameters were edited via DEInstaller APP without running motor stroke learning at the end of the operation.	Run motor stroke learning (P003) first to be able to run any other operation.
Err16	You are trying to learn a motor with a number of encoder channels different than the value set in parameter P029.	Set the parameter value P029 correctly.
Err18	NET-NODE connected to the incorrect communication port.	Connect NET-NODE to the correct port according to that indicated in the control unit diagram.

9 COMMISSIONING

The commissioning phase is extremely important for ensuring maximum system safety, as well as legal and regulatory compliance, namely with all the requirements of EN 12445, which establishes the testing methods for gate automation units.

DEA System would like to emphasize that any system installation, cleaning or repair operations must only be carried out by qualified personnel, who must conduct all the tests necessary based on the risks present;

Check prior to activation by repeatedly opening and closing the door and automation unit, and verifying their perfect functionality.

This will allow you to verify that there are no installation or adjustment errors. Check the impact force during the obstacle detection phase, as required by EN 12445.

9.1 Instructions for the user

Ensure that the owner/user is instructed during commissioning regarding safe operation of the machine. It is recommended to explain or demonstrate the functions directly on the object:

- Safe use of the plant with respect of all safety regulations;
- The position and function of all commands and safety devices and their effect during the various operating conditions;
- The safe use of the manual release mechanism;
- The arrangement and meaning of warnings;
- Operational conditions.

WARNING Using spare parts not indicated by **DEA** System and/or incorrect re-assembly can create a risk to people, animals and property and also damage the product. For this reason, always use only the parts indicated by **DEA** System and scrupulously follow all assembly instructions.

9.2 Unlocking and Manual operation

In the event of any system anomalies or power failures, release the gear motor (Fig. 5) and manoeuvre the door leaf manually.

WARNING The efficacy and safety of manual operation of the automation is guaranteed by **DEA** System only if the installation has been installed correctly and with original accessories.

10 MAINTENANCE

Good preventive maintenance and regular inspection ensure long working life. In the table below you will find a list of inspections/maintenance operations to be programmed and executed periodically.

Consult the TROUBLE-SHOOTING" table whenever anomalies are observed in order to find the solution to the problem and contact **DEA** System directly whenever the solution required is not provided.

INTERVENTION TYPE	PERIODICITY
Lightly lubricate the chain and the movable pins. Remove any excess lubricant. The toothed belt must not be lubricated. Clean the automation unit with a dry cloth or a vacuum cleaner	6 months
Check screw tightness	6 months
Check the tension of any belts or chains (see Pic. 4)	6 months

TROUBLE-SHOOTING	
Description	Possible solutions
By activating the open or close command, the door does not move and the operator electric motor does not start to operate.	The operator is not powered correctly; check the connections, the fuses and the conditions of the power supply cables and replace/repair them, if necessary. If the door does not close, also check that the photocells operate correctly.
By activating the open command, the motor starts to operate by the gate does not move.	Check that the motor release is closed (see Pic. 5). Check that the motor does not push in the opposite direction; this could be caused by inverted wiring.
During the movement the operator functions in a jerky manner, it is noisy and stops half-way or does not start.	The door does not have free movement; release the motor and organise the points of rotation. The power of the gear motor could be insufficient with respect to the features of the door; check the choice of model.

11 PRODUCT DISPOSAL

DISASSEMBLY

The automation unit must be dismantled by qualified personnel, in accordance with the current accident prevention and safety regulations, and with reference to the installation instructions, but in the reverse order. Before initiating the disassembly operations, disconnect the electrical power and make sure it cannot be reconnected.

DISPOSAL

The automation unit must be disposed of in accordance with the current local and national waste disposal regulations. The product (or its individual parts) must not be disposed of together with other household waste materials.



WARNING In line with EU Directive 2012/19/EU for waste electrical and electronic equipment (WEEE), this electrical product must not be disposed of as unsorted municipal waste. Please dispose of this product by returning it to your local municipal collection point for recycling.

PAR.	PROCEDURE	SETTABLE VALUES
P001	Unused parameter	
P002	Unused parameter	
P003	Memorization of the motors' stroke	
P004	Deletion of transmitters	
P005	Transmitters memorizing	
P006	Search and deletion of a transmitter	
P007	Restoring the operating parameters	
P008	Lock access to programming	
P009	How to learn connected DE@NET devices (unused at the moment)	
P010	Restoring the "I/O" configurations (input/output)	
P011	Downloading data on the external memory unit	
P012	Uploading data from an external memory unit	
P013	Visualisation of inputs and operations-counter status	
P014	Unused parameter	
P015	Unused parameter	

PROGRAMMING PROCEDURES

PAR.	PARAMETER DESCRIPTION	SETTABLE VALUES	DEFAULT VALUES		
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P016	INPUT_2 selecting input type	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN2 type=free contact 001: IN2 type=constant resistance 8K2 	000	000	000
P017	Selection of pushbutton ▲ operation	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (unused parameter) 001: START (start) 002: PED. (pedestrian) 003: OPEN (separated open) 004: CLOSE (separated close) 005: OPEN_PM (man present open) 006: CLOSE_PM (man present close) 007: ELOCK_IN (configurable Output 2. See P062) 008: PHOTO 1 (photocell 1) 009: PHOTO 2 (photocell 2) 010: SAFETY 1 (safety rib 1) 011: STOP (lock) 012: FCA1 (opening limit switches Mot1) 013: Not Available 014: FCC1 (closing limit switches Mot1) 015: Not Available 016: SAFETY 2 (safety rib 2) 017: Not Available 018: Not Available 019: AUX_IN (configurable Output 1. See P066) 	003	003	003
P018	Selection of pushbutton ▼ operation		▲	004	004
P019	INPUT_1 operating selection	Warning: select a value between 000 and 007	004	004	004
P020	INPUT_2 operating selection		IN1	008	008
P021	INPUT_3 operating selection		IN2	001	001
P022	INPUT_4 operating selection		IN3	000	000
P022	INPUT_4 operating selection		IN4	000	000

INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL	
INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS	P023	Allocation of CHANNEL 1 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (unused) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) • 004: CLOSED (separated close) • 005: Unused • 006: Unused • 007: ELOCK_IN (configurable Output 2. See P062) • 008: AUX_IN (configurable Output 1. See P066) • 009: COURTESY_IN (courtesy light control) 	CH1	001	001
	P024	Allocation of CHANNEL 2 of remotes		CH2	000	000
	P025	Allocation of CHANNEL 3 of remotes		CH3	000	000
	P026	Allocation of CHANNEL 4 of remotes		CH4	000	000
OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS	P027	Selection of type of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 		000	000
	P028	Selection type of operators	<ul style="list-style-type: none"> • 000: ADVANCE - SPACE - VIP 60 • 001: VIP 80 • 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL • 003: SPACE XXL 		000	000
	P029	Select encoder type	<ul style="list-style-type: none"> • 001: 1 channel encoder • 002: 2 channel encoder 		002	002
	P030	Unused parameter			/	/
	OPERATING PARAMETERS	P031	Operators speed adjustment during slow-down while opening	15%.....100%	050	050
		P032	Operators speed adjustment during the stroke while opening	15%.....100%	100	100
		P033	Operators speed adjustment during the stroke while closing	15%.....100%	070	070
		P034	Operators speed adjustment during slow-down while closing	15%.....100%	050	050
		P035	Slow down duration adjustment while opening	0%.....80%	015	015
		P036	Slow down duration adjustment while closing	0%.....80%	025	025
	P037	Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)		050	050	
	P038	Operator n.1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)		050	050	
P039	Secondary force adjustment in closing: adjusts the motor's force during the last part of the closing movement defined by P058		060	060		
P040	Unused parameter		/	/		
P041	Automatic closing times adjustment (if = 0 automatic closing deactivated)	<p>Warning: automatic closure must be used only in concomitance with the additional safety devices!</p>	Osec.....255sec	000	000	
P042	Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated)		Omin.....255min	000	000	
P043	Pedestrian stroke duration adjustment		5%.....50%	030	030	
P044	Pre-flashing time adjustment		Osec.....10sec	000	000	
P045	Unused parameter		/	/		
P046	Unused parameter		/	/		

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P047	Collectivity function: if it is activated it deactivates both opening and closing inputs for the whole duration of automatic opening and closing		000	000	000
P048	Unused parameter		/	/	/
P049	"Reversal" mode selection (during the manoeuvre a command impulse reverse the movement) or "step by step" (during the manoeuvre a command impulse stops the movement). A next impulse restart the operator to the opposite direction.		001	001	001
P050	PHOTO 1 PHOTO input functioning: If=0: photocell enabled while closing and starting when the gate is stopped; if=1 photocells are always enabled; if=2 photocells are enabled while closing only. When enabled, its activation provokes: the inversion (while closing), the stop (while opening) and prevent the starting (when gate is closed). If=3-4-5, the operation is the same as the values 0-1-2 but with "close immediately" enabled: in any case, during the opening and/or the pause time, removal of a possible obstacle causes the gate automatically closes after a fixed delay of 2 sec.		002	002	002
P051	PHOTO 2		002	002	002
P052	Operation mode selection of the warning light output: If > 1, "courtesy light" (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay)		030	030	030
P053	Unused parameter		/	/	/
P054	"soft start" function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures Warning: Set the value of P054=2 only if the obstacle detection is disabled (P037 and/or P038 =100)		001	001	001
P055	Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated). If = 0 it makes a complete inversion, if > 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the opening.		003	003	003
P056	Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated). If = 0 it makes a complete inversion, if > 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the closing.		003	003	003
P057	Unused parameter		/	/	/
P058	Duration adjustment for the secondary force in closing: adjusts the duration of the last part of the closing movement, in which the force is managed separately with P039. The value is expressed in number of revolutions of the rotor.		050	050	050
P059	Adjustment of the stop-margin in closing: adjusts the duration of the last part of the closing movement, in which an obstacle is seen as a stop, causing the motor to stop without reversal on the obstacle. The value is expressed in number of revolutions of the rotor.		015	015	015
P060	Force adjustment in the stop margin in closing, its duration is set through P059.		050	050	050
P061	"Energy saving" mode: if=1 after 10sec of inactivity, the control panel turns the 24V outputs and the display off that will be turned on at first command received (use recommended battery-powered and / or solar panel).		000	000	000
P062	OUTPUT_2 functioning selection: If=0 "boost" output for electric lock power supply art. 110; if=1 fixed flashing output (for flashing lights with internal intermittent circuit); If=2 intermittent flashing output; If=3 Fixed open gate LED" (output always On when the gate is open, OFF at the end of a closure manoeuvre); If=4 Intermittent open gate LED" (slow intermittent output during opening and fast during closing, always ON with gate open, always OFF only at the end of a closing manoeuvre); If=5 Courtesy light" (output ON during every movement, OFF when the motor stops, after the delay set); If=6 24V output for electric lock in fixed mode; If=7 24V output for electric lock in inverted mode; If=8 output for accessories power supply; If=9 24V commanded by ELOCK_IN input in impulse mode; If=10 24V output commanded by ELOCK_IN input in bistable mode; If=11 24V output commanded by ELOCK_IN input in bistable mode (the value set indicates the switch-off delay in seconds). Warning: If P062=8, output functioning is determined by the functioning envisioned in parameters P061 (Energy Saving) and P071 (Safety devices autotest).		004	004	004

OPERATING PARAMETERS

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P063	Unused parameter		/	/	/
P064	Unused parameter		/	/	/
P065	Maintenance Operations-counter: if = 0 reset the counter and disables the intervention request, if > 0 indicates the number of operations (x 500) to be made before the control panel executes a 4 second additional pre-flash to indicate the need of maintenance. i.g.: if P065 = 050, operations number = 50x500 = 25000 operations Warning: Before you set a new value of the counter-manoevres maintenance, the same must be reset by setting P065= 0 and only later P065 = "new value".		000	000	000
P066	OUTPUT_1 functioning selection: if=1 flashing output (for flashing lights with internal intermittent circuit); if=2 intermittent flashing output; if=3 Fixed open gate LED" (output always On when the gate is open, OFF at the end of a closure manoeuvre); if=4 Intermittent open gate LED" (slow intermittent output during opening and fast during closing, always ON with gate open, always OFF only at the end of a closing manoeuvre); if=5 Courtesy light" (output ON during every movement, OFF when the motor stops, after the delay set); if=6 24V output for electric lock in fixed mode; if=7 24V output for electric lock in inverted mode; if=8 output for accessories power supply; if=9 24V output commanded by AUX_IN input in impulse mode; if=10 24V output commanded by AUX_IN input in bistable mode; if>10 24V output commanded by AUX_IN input in timed mode (the value set indicates the switch-off delay in seconds). Warning: if P066=8, output functioning is determined by the functioning envisioned in parameters P061 (Energy Saving) and P071 (Safety devices autotest).		002	002	002
P067	SAFETY 1 Operation of the SFT input; if = 0 safety edge always enabled, if = 1 safety edge enabled only while closing, if = 2 safety edge enabled only while closing and before any movement, if = 3 safety edge enabled only when opening, if = 4 safety edge enabled only while opening and before any movement; as for the obstacle detection with internal anti-crushing sensor, also the activation of the inputs SFT1 and SFT2 causes the complete or partial reversal as set by P055 (duration of inversion on obstacles while opening, and P056 (duration of reversal on obstacle while closing)		001	001	001
P068	SAFETY 2		001	001	001
P069	Unused parameter		/	/	/
P070	Adjustment of acceleration durability Warning: if soft start is activated, the acceleration is deactivated independently from P070 value.		108	108	108
P071	Safeties self-test: if = 0 24V output with autotest disabled; if = 1 24V output for safeties with self-test (it turn the output off and check the contact opening before each maneuver). Warning: In order to work in self-test mode, all devices must be connected to the configurable 24V output (7-8 for OUTPUT_1) (16-17 for OUTPUT_2) with P062 and/or P066 = 8, and be wired and aligned before the motor stroke learning (P003).		000	000	000
P072	Activation of SAS function (with NET_EXP only): SAS output is connected to an input STOP / SAS INPUT of a second control panel, causing the operation "trap man" (disabling the opening of the second door as long as the first is not completely closed). If this parameter is enabled after a reset, it performs an automatic RESP during which the SAS output is not activated. If limit switches are present and they are crushed after a reset, the RESP is not executed. Warning: if both doors are manually unlocked and moved from the closed position creates the interlock condition. You will then need to manually close at least one of the two doors.		000	000	000

OPERATING PARAMETERS

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P073	Unused parameter		/	/	/
P074	Unused parameter		/	/	/
P075	Unused parameter		/	/	/
P076	Enable Save port position in memory at server shutdown (see RESP in screen error table). if P076=0 at server shutdown, the port position is not saved and the position is always reset at next boot. if P076=1 at server shutdown, the port position is saved in the memory and the position is not reset at next boot. Warning: Perform a new motor stroke learning (P003) every time you change the parameter.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: RESP active • 001: RESP not active 	001	001	001
P077	Electronic positioning brake. Caution: If active (P077=1), it is NECESSARY to set parameter P076 = 0 and install the mechanical stop (Art. AB/FM not supplied) on the rail in the open position.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: not active • 001: active 	000	000	000
P078 --- P099	Configuration parameters dedicated to the expansion card NET_EXP (for a detailed description of the parameters, refer to the instruction manual).				

OPERATING PARAMETERS

SPACE




Opérateur électromécanique pour portes sectionnelles
Notice d'emploi et avertissements

Sommario

1	Récapitulatif des avertissements	49	6	Programmation Standard	58
2	Description du Produit	51	7	Programmation Avancée	60
3	Données Techniques	52	8	Messages affichés sur le Display	65
4	Installation et Montage	52	9	Mise en Service	66
5	Branchements électriques		10	Maintenance	66
5.1	- SPACE	54	11	Élimination du produit	67
5.2	- SPACE XL/SPACE XXL	56			

SYMBOLES


Pour indiquer des dangers éventuels, ce manuel contient les symboles suivants.


	Avis important pour la sécurité. Le non-respect de cet avis pourrait provoquer des lésions personnelles qui peuvent être mortelles. Lésions. Le non-respect de ces instructions peut provoquer de graves dommages, voire la destruction du produit.
	Avis important pour la sécurité. Le contact avec la tension d'alimentation peut provoquer des lésions aux personnes qui peuvent être immédiatement fatales.
	Remarque importante pour l'installation professionnelle, la programmation et la mise en service.


FR

1 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

ATTENTION! IMPORTANTES INSTRUCTIONS DE SÉCURITÉ. LIRE ET SUIVRE ATTENTIVEMENT TOUTES LES MISES EN GARDE ET LES INSTRUCTIONS QUI ACCOMPAGNENT LE PRODUIT CAR UNE INSTALLATION ERRONÉE PEUT PROVOQUER DES DOMMAGES AUX PERSONNES, ANIMAUX OU CHOSSES. LES MISES EN GARDE ET LES INSTRUCTIONS FOURNISSENT D'IMPORTANTES INDICATIONS AU SUJET DE LA SÉCURITÉ, L'INSTALLATION, L'UTILISATION ET LA MAINTENANCE. CONSERVER LES INSTRUCTIONS POUR LES JOINDRE AU DOSSIER TECHNIQUE ET POUR DE FUTURES CONSULTATIONS.


 **ATTENTION** L'appareil peut être utilisé par des enfants de plus de 8 ans, les personnes possédant des capacités physiques, mentales ou sensorielles réduites, ou en général, par n'importe quelle personne sans expérience ou, quoi qu'il en soit, de l'expérience nécessaire, pourvu que ceci ait lieu sous surveillance ou bien si celles-ci ont reçu une bonne formation sur l'utilisation sécuritaire de l'appareil et sur la compréhension des risques qu'il comporte.


 **ATTENTION** Les commandes à installation fixe (boutons, etc.) doivent être situées hors de la portée des enfants à au moins 150 cm de hauteur du sol. Ne pas permettre aux enfants de jouer avec l'appareil, les commandes fixes ou avec les radiocommandes de l'installation.


 **ATTENTION** L'utilisation du produit dans des conditions anormales, non autorisées par le fabricant, peut entraîner des situations de danger ; respecter les conditions prévues sur cette notice d'utilisation.


DESTINATION D'USAGE:


La motorisation est conçue pour l'automatisation des portes de garage non commerciales, portes de garage équilibrées avec une protection anti-chute intégrée dans les limites techniques déterminées.


 **ATTENTION** **DEA** System vous rappelle que le choix, la position et l'installation de tous les dispositifs et les matériaux qui constituent l'ensemble complet de la fermeture, doivent être exécutés conformément aux Directives Européennes 2006/42/CE (Directive Machines) et ses modifications ultérieures, 2014/30/UE (compatibilité électromagnétique), 2014/35/UE et ses modifications ultérieures (appareils électriques à basse tension). Dans tous pays extracommunautaires, non seulement vous devez suivre les normes spécifiques en vigueur mais, pour atteindre un niveau de sûreté suffisant, on vous conseille d'observer aussi les prescriptions des Directives susmentionnées.


 **ATTENTION** N'utiliser en aucun cas l'appareil en présence d'une atmosphère explosive ou dans des environnements qui peuvent être agressifs et endommager des parties du produit. Vérifier que les températures dans le lieu d'installation soient appropriées et respectent les températures déclarées sur l'étiquette du produit.

 **ATTENTION** Quand on opère avec la commande à « action maintenue », s'assurer que personne ne se trouve dans la zone de manutention de l'automatisme.


 **ATTENTION** Vérifier qu'en amont du réseau d'alimentation de l'installation, il y ait un interrupteur ou un disjoncteur magnétothermique omnipolaire qui permette la déconnexion complète dans les conditions de la catégorie de la surtension III.

 **ATTENTION** Afin d'assurer une sécurité électrique, gardez toujours nettement séparés (minimum 4 mm en air ou 1 mm à travers l'isolation) le câble d'alimentation 230V des câbles à très basse tension de sécurité (alimentation des moteurs, commandes, électro-serrure, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) éventuellement en les fixant à l'aide de pattes d'attache appropriées à proximité des bornes.

 **ATTENTION** Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le constructeur ou par son service d'assistance technique ou, quoi qu'il en soit, par une personne possédant une qualification similaire, de manière à empêcher tous les risques.

 **ATTENTION** Toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou de réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié. Opérez toujours quand l'alimentation est coupée, et conformez-vous rigoureusement à toutes les normes en matière d'installations électriques en vigueur dans le pays où cette automatisation doit être installée.

Le nettoyage et la maintenance destinée à être effectués par l'utilisateur ne doivent pas être accomplis par des enfants sans surveillance.

 **ATTENTION** L'utilisation de pièces de rechange non indiquées par **DEA** System et/ou un réassemblage incorrect peuvent être potentiellement dangereux pour les personnes, les animaux et les choses. De plus, cela peut provoquer des dysfonctionnements du produit. Par conséquent, utilisez toujours les pièces indiquées par **DEA** System et suivez les instructions données pour l'assemblage.

⚠ ⚠ **ATTENTION RÉGULATION DE LA FORCE:**

La modification de la régulation de la force au moment de la fermeture, peut mener à des situations dangereuses. Par conséquent, l'augmentation de la force au moment de la fermeture, doit être accomplie uniquement par le personnel qualifié. Après le réglage, le respect des valeurs des limites règlementaires doit être détecté à l'aide d'un outil pour mesurer les forces d'impact. La sensibilité de la détection des obstacles peut être adaptée graduellement à la porte (voir les instructions pour la programmation). Après chaque réglage manuel de la force, vérifier le fonctionnement du dispositif anti-écrasement. Une modification manuelle de la force peut être effectuée uniquement par un personnel qualifié en effectuant un test de mesure selon EN 12445. Une modification du réglage de la force doit être documentée dans le livret de la machine.

⚠ **ATTENTION** La conformité aux exigences de la norme EN12453 du dispositif de détection d'obstacles interne est garantie seulement si utilisé en conjonction avec des moteurs équipés d'encodeurs.

⚠ **ATTENTION** Tout dispositif de sécurité externe éventuellement utilisé afin de respecter les limites des forces d'impact doit être conformes à la norme EN12978.

ATTENTION Conformément à la Directive 2012/19/EU sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.

TOUT CE QUI N'EST PAS PRÉVU EXPRESSÉMENT DANS LE MANUEL D'INSTALLATION, EST INTERDIT. LE BON FONCTIONNEMENT DE L'OPÉRATEUR EST GARANTI UNIQUEMENT SI LES DONNÉES MENTIONNÉES SONT RESPECTÉES. LA FIRME NE RÉPOND PAS DES DOMMAGES CAUSÉS PAR LE NON-RESPECT DES INDICATIONS MENTIONNÉES DANS CE MANUEL. EN LAISSANT INALTÉRÉES LES CARACTÉRISTIQUES ESSENTIELLES DU PRODUIT, DEA SYSTEM SE RÉSERVE LE DROIT D'APPORTER À TOUT MOMENT LES MODIFICATIONS QU'ELLE RETIENT IMPORTANTES POUR AMÉLIORER SUR LE CARACTÈRE TECHNIQUE, DE CONSTRUCTION ET COMMERCIAL LE PRODUIT, SANS S'ENGAGER À METTRE À JOUR LA PRÉSENTE PUBLICATION.

2 DESCRIPTION DU PRODUIT

2.1 Modèles et contenu de l'emballage

La dénomination SPACE identifie une famille d'opérateurs électromécaniques 24V pour l'automatisation de portes basculantes à ressorts et sectionnelles. Tous les modèles motorisés prévoient l'utilisation de centrales de commande (série NET). La motorisation SPACE est conçue pour l'automatisation des portes de garage non commerciales, portes de garages équilibrées avec une protection anti-chute intégrée dans les limites techniques déterminées.

La motorisation peut être utilisée sur les types de portes suivants:



Portes sectionnelles



Portes basculantes latérales

Vérifier le « Contenu de l'emballage » (Fig. 1) en le comparant avec votre produit, ceci pourrait servir durant l'assemblage.

2.2 Transport et stockage

SPACE est toujours fourni emballé dans des boîtes qui procurent une protection appropriée au produit ; faire, quoi qu'il en soit, attention à toutes les indications qui sont éventuellement fournies sur la boîte pour le stockage et la manipulation. La fourniture du produit peut varier selon la version et le type de rail par rapport aux illustrations dans ce manuel. La motorisation doit être stockée/transportée couchée de -20 °C à +40 °C et avec une humidité relative du RF de 20 - 80% en l'absence de condensation. La hauteur maximale des piles, est de 6 têtes du moteur, 6 rails ou bien 6 Kits complets conditionnés dans des boîtes en carton. Les unités empilées doivent être assurées contre le renversement.

3 DONNÉES TECHNIQUES

MOTEUR			
	SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Tension d'alimentation moteur (V)	24 V ===		
Puissance absorbée (W)	100	180	230
Poussée maximale (N)	600	1200	1200
Cycle de travail (cycles/heure)	20	25	35
N° max de manœuvres en 24h	60	75	150
Témp. limite de fonctionnement (°C)	-20+50 °C		
Vitesse (cm/s)	17	16	13
Poids du produit avec emballage (Kg)	5		6
Pression sonore émise (dBA)	< 70		
Degré de protection	IP 20		
ARMOIRE DE COMMANDE			
	NET724N	NET724N XL	
Tension alimentation (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
Puissance nominale du transformateur (VA)	150 VA (230/25V)		
Fusible F1 (A)	T2A 250V (retardé)		
Sortie alimentation auxiliaires	-	24 V ===	
Alimentation stabilisée pour dispositifs de sécurité	24 V === max 200mA	(24V_AUX + 24V_ST = max 200mA)	
Sortie 1 configurable	24 V === max 5 W		
Sortie 2 configurable	24 V === max 5 W		
Fréquence récepteur radio	433,92 MHz		
Type de codage télécommandes	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch (sélectionnable)		
N° maximale de télécommandes gérées	100		

4 INSTALLATION ET MONTAGE

4.1 Pour une mise en œuvre satisfaisante du produit il est important:



- **La motorisation peut être montée uniquement sur les portes de garage en parfaites conditions mécaniques:**

La porte doit être complètement contrôlée - notamment les ressorts, roues/ supports des roues, cordes et charnières - pour vérifier la présence d'usure et de dommages. En outre, contrôler que toutes les fixations à vis sont vissées de manière solide et stable.

- **Vérifier le coulissement et l'équilibre de la porte:**

La manœuvre manuelle de la porte doit pouvoir être effectuée facilement sur toute la course de la porte ;

Si elle est arrêtée sur la position d'ouverture, de fermeture ou sur n'importe quelle position intermédiaire, la porte doit conserver la position sans se mettre en mouvement.

Avant d'installer la motorisation, si on constate la présence de dommages - usures ou de difficultés dans le coulissement du portail, cesser immédiatement de l'utiliser et le faire réparer par un personnel qualifié!

- Vérifier que l'encombrement du motoréducteur/rail (Fig. 7a - d) est compatible avec la zone choisie pour le montage.
- Pour l'alimentation du dispositif il est nécessaire de disposer d'une prise alimentée en 230V. Cette dernière doit être installée par un électricien qualifié à environ 50 cm de la centrale de commande.

4.2 Préparation au montage (Fig. 7)

- Mesurer la largeur du portail et indiquer le milieu avec un signe sur le bord haut de porte et même sur l'architrave.
- Conseil pour le juste montage du rail dans l'axe longitudinal du portail. Ouvrir complètement la porte du garage et apposer le signe fait sur le bord haut de la porte, même sur le plafond.
- Ouvrir et fermer complètement le portail en localisant le point le plus élevé (TLP) atteint par la porte. Le « TLP » est le point avec la distance la plus courte entre le bord du portail et le plafond.
- La distance optimale entre le TLP et le/la rail/tête du moteur est de 10-20mm. Il est bon de maintenir un angle égal (ou inférieur) à 30° entre le bras d'entraînement et le rail au plafond.
- S'assurer qu'une fois qu'il est monté, le rail est parfaitement horizontal au plafond.
- Si le montage a lieu dans des conditions différentes de ce qui a été prévu, l'usage de cornières et/ou brides fendues supplémentaires pourrait s'avérer nécessaire. Toutes les éventuelles brides supplémentaires devront être obligatoirement coupées, ébarbées et montées comme il est illustré sur la Fig. 7.
- Pour des motifs de sécurité, la découpe des brides de suspension devra toujours être effectuée nettement sous la correspondance du trou que l'on compte utiliser pour la fixation (Fig. 7d).

4.3 Montage

MONTAGE DU RAIL (Fig. 3)

Unir les deux moitiés du rail à l'aide du joint (faire attention au sens de l'introduction) pousser jusqu'à la butée dans le rail.

RÉGULATION DU TENDEUR DE CHAÎNE (Fig. 4)

La tension de la courroie doit être réglée avec le tendeur situé à l'extrémité du rail. Pour éviter des dommages à la mécanique de l'automatisation, la courroie ne doit pas être trop tendue.

MONTAGE DU RAIL AU PLAFOND (Fig. 7)

Monter le rail avec courroie au centre par rapport à votre porte.

Remarque : Le centre du garage et le centre du portail pourraient être différents.

Utiliser des outils et des matériels de fixation appropriés aux conditions du lieu d'installation.

MONTAGE DE LA TÊTE DU MOTEUR SUR LE RAIL AU PLAFOND (Fig. 6)

Aligner la tête du moteur : Faire coïncider le point de fixation avant de la tête du moteur avec le support sur le rail et l'insérer ; assurer la tête du moteur contre la chute. S'il ne s'insère pas parfaitement : tourner légèrement la poulie d'entraînement de la courroie/chaîne et réessayer. Visser la tête du moteur avec les vis et les rondelles dentées qui sont fournies.

4.4 Comment débloquer le motoréducteur (Fig. 5)

En cas de dysfonctionnements ou de coupure de courant, débloquer le moteur comme sur la Fig. 5a ou 5b et déplacer manuellement la porte.

ATTENTION L'efficacité et la sécurité de la manœuvre manuelle de l'automatisme sont garanties par **DEA System** uniquement si l'installation a été montée correctement avec des accessoires originaux.

5.1 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES POUR SPACE



! Risque de dysfonctionnements à cause d'une installation incorrecte !



! Risque de lésions et de dégâts matériels en raison de décharges électriques !

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la Table 1 et des schéma (Pag. 55).

ATTENTION Afin d'assurer une sécurité électrique, gardez toujours nettement séparés (minimum 4 mm en air ou 1 mm à travers l'isolation) le câble d'alimentation 230V des câbles à très basse tension de sécurité (alimentation des moteurs, commandes, électro-serrure, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) éventuellement en les fixant à l'aide de pattes d'attache appropriées à proximité des bornes.

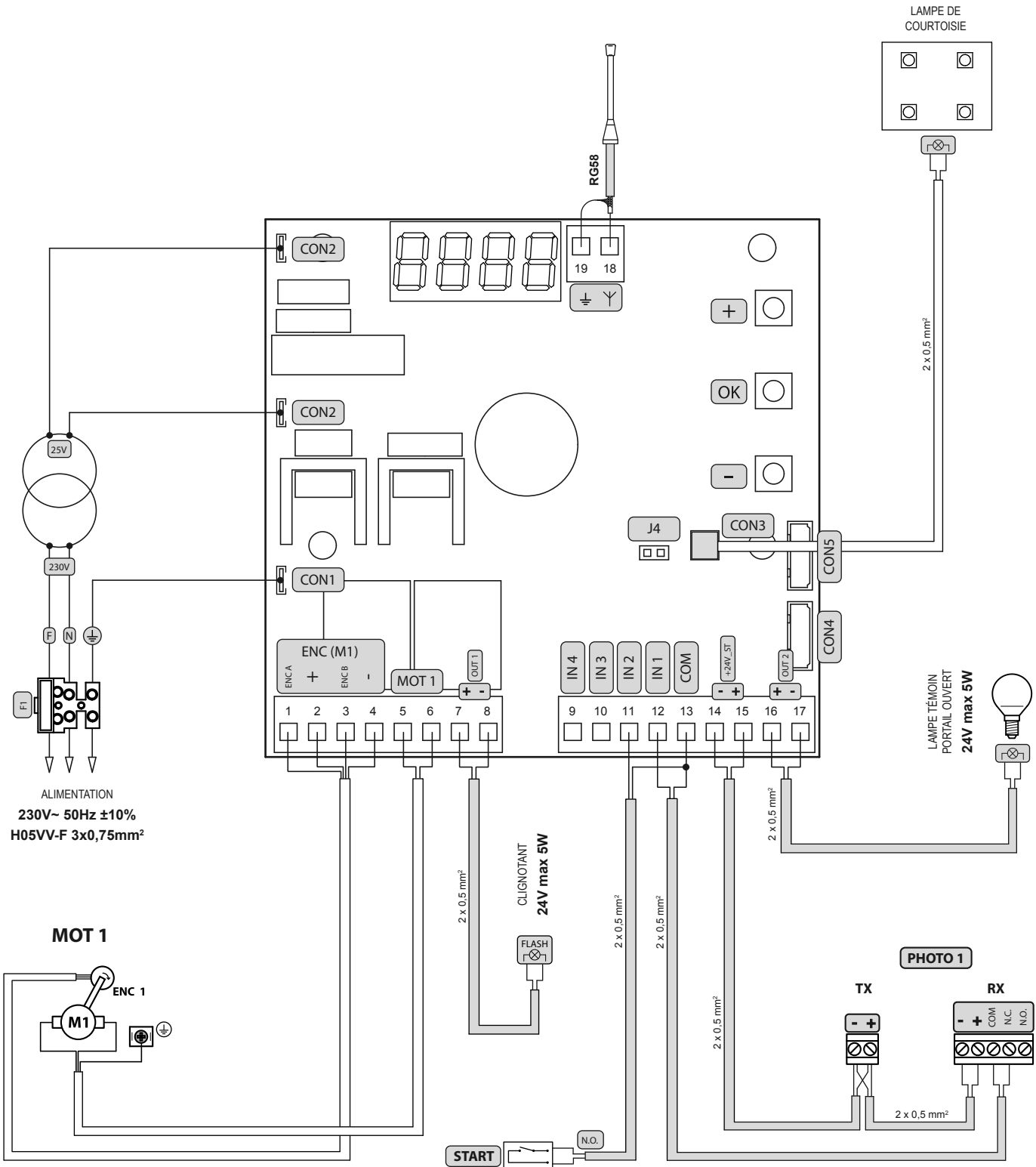
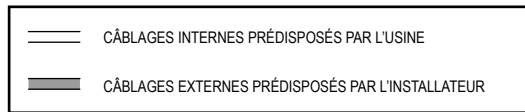
ATTENTION Branchez-vous au courant 230 V ~ ± 10% 50 Hz par un interrupteur omnipolaire ou un autre dispositif qui vous assure un débranchement omnipolaire du courant. La distance d'ouverture des contacts = 3 mm;

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2-3-4		Sortie codeur moteur 1	
5-6		Sortie moteur 1 max 5A	
7-8		7 (+)	OUTPUT 1 configurable 24V === max 5W (voir P066 pour les valeurs admissibles)
		8 (-)	
9-13		9 - N.O.	Input 4. Non utilisé
		13 - Com	
10-13		10 - N.O.	Input 3. Non utilisé
		13 - Com	
11-13		11 - N.O.	Input 2 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P049=0) ou pas-à-pas (P049=1).
		13 - Com	
12-13		12 - N.C.	Input 1 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.
		13 - Com	
14-15	+24V_ST	14 (-)	Alimentation stabilisée 24 V === pour dispositifs de sécurité avec autotest max 200mA
		15 (+)	
16-17		16 (+)	OUTPUT 2 configurable 24V === max 5W (voir P062 pour les valeurs admissibles)
		17 (-)	
18		Entrée signal antenne radio	
19		Entrée masse antenne radio	
CON 1		Connexion des parties métalliques du moteurs	
CON 2	25V ~	Entrée alimentation 25V ~ du transformateur	
CON 3		Sortie éclairage de courtoisie	
CON 4		Entrée connecteur NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Entrée connecteur NET-EXP	
J4 (jumper)		Jumper de sélection de la modalité de fonctionnement: (fermé) = Fonctionnement normal; (ouvert) = Modalité de programmation	

Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée.
Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".

SCHÉMA ÉLECTRIQUE SPACE



FR

5.2 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES POUR SPACE XL/SPACE XXL



! Risque de dysfonctionnements à cause d'une installation incorrecte !



! Risque de lésions et de dégâts matériels en raison de décharges électriques !

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la Table 2 et des schéma (Pag. 57).



ATTENTION Afin d'assurer une sécurité électrique, gardez toujours nettement séparés (minimum 4 mm en air ou 1 mm à travers l'isolation) le câble d'alimentation 230V des câbles à très basse tension de sécurité (alimentation des moteurs, commandes, électro-serrure, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) éventuellement en les fixant à l'aide de pattes d'attache appropriées à proximité des bornes.

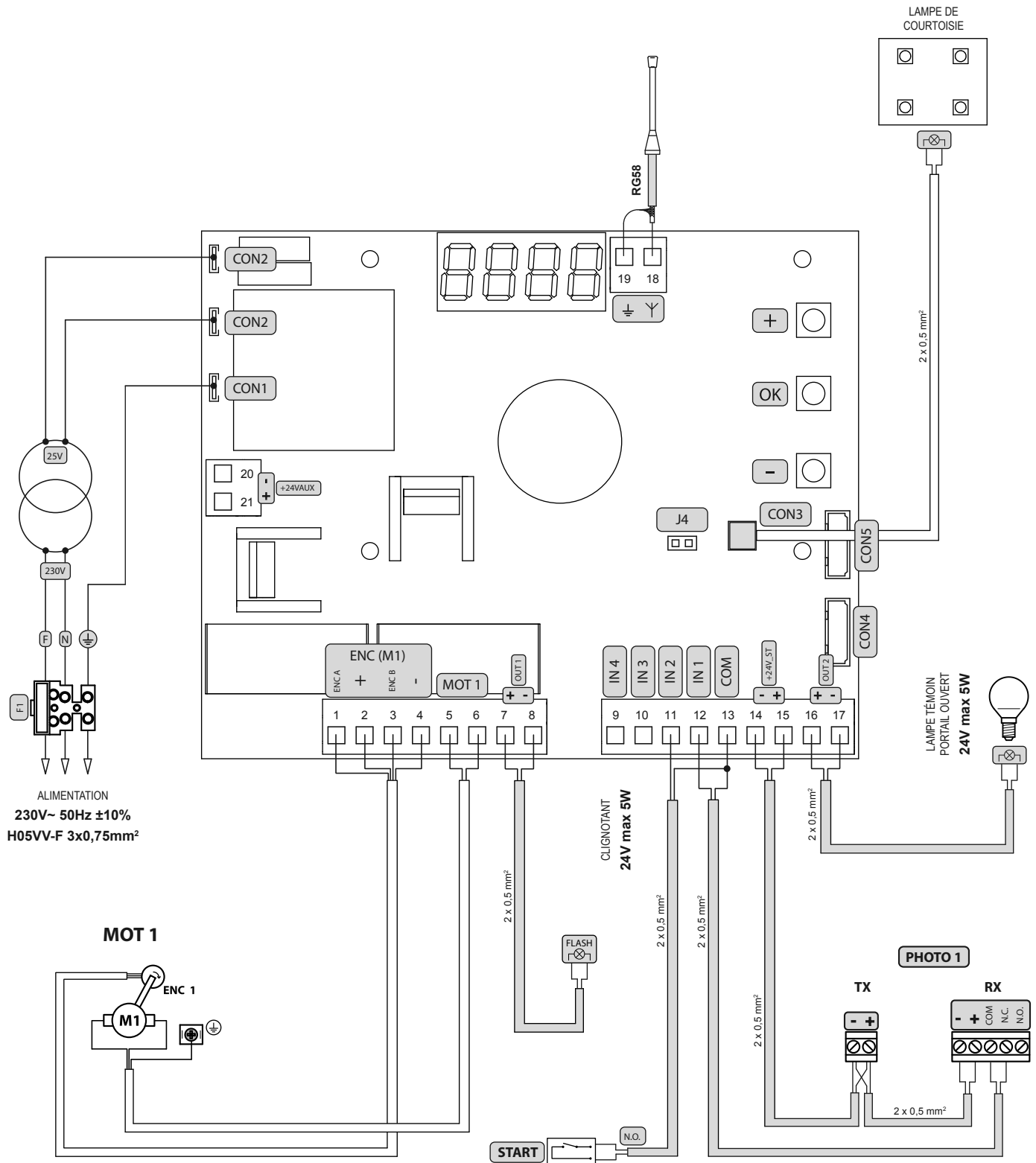
ATTENTION Branchez-vous au courant 230 V ~ ± 10% 50 Hz par un interrupteur omnipolaire ou un autre dispositif qui vous assure un débranchement omnipolaire du courant. La distance d'ouverture des contacts = 3 mm;

Table 2 "branchement aux borniers"

1-2-3-4		Sortie codeur moteur 1		
5-6		Sortie moteur 1 max 5A		
7-8		7 (+)	OUTPUT 1 configurable 24V === max 5W (voir P066 pour les valeurs admissibles)	Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée. Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".
		8 (-)		
9-13		9 - N.O.	Input 4. Non utilisé	
		13 - Com		
10-13		10 - N.O.	Input 3. Non utilisé	
		13 - Com		
11-13		11 - N.O.	Input 2 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P049=0) ou pas-à-pas (P049=1).	
		13 - Com		
12-13		12 - N.C.	Input 1 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.	
		13 - Com		
14-15	+24V_ST	14 (-)	Alimentation stabilisée 24 V === pour dispositifs de sécurité avec autotest	(AUX + ST) = max 200mA
		15 (+)		
20-21		20 (-)	Sortie 24 V === alimentation auxiliaire	
		21 (+)		
16-17		16 (+)	OUTPUT 2 configurable 24V === max 5W (voir P062 pour les valeurs admissibles)	
		17 (-)		
18		Entrée signal antenne radio		
19		Entrée masse antenne radio		
CON 1		Connexion des parties métalliques du moteurs		
CON 2	25V ~	Entrée alimentation 25V ~ du transformateur		
CON 3		Sortie éclairage de courtoisie		
CON 4		Entrée connecteur NET-NODE / MEMONET		
CON 5		Entrée connecteur NET-EXP		
J4 (jumper)		Jumper de sélection de la modalité de fonctionnement: <input checked="" type="checkbox"/> (fermé) = Fonctionnement normal; <input type="checkbox"/> (ouvert) = Modalité de programmation		

SCHÉMA ÉLECTRIQUE SPACE XL/SPACE XXL


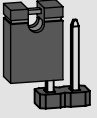
-  CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE
-  CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR

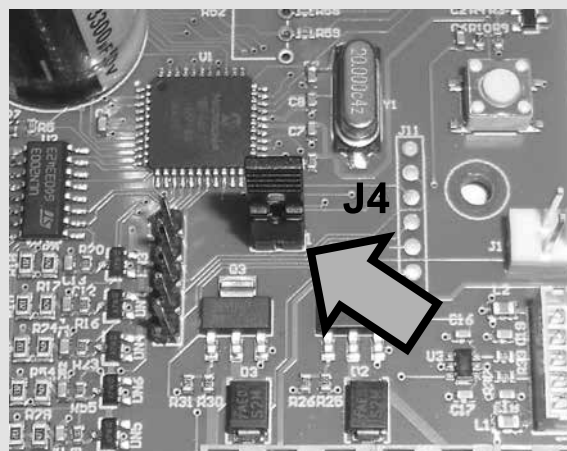


FR

6 PROGRAMMATION STANDARD

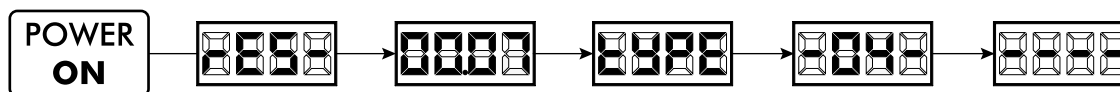
Pour accéder aux fonctions de programmation de la centrale, **retirer le couvercle du boîtier électrique et retirer le Jumper J4 de la carte.**

	Jumper J4 CLOSE	FUNCTIONNEMENT NORMAL
	Jumper J4 OPEN	MODALITE DE PROGRAMMATION



1 Alimentation

Activer l'alimentation, sur l'écran s'affichent l'une après l'autre les mentions "rES-", "0007" (ou bien la version firmware actuellement utilisée) "TYPE", "U4-" suivies par le symbole de grille fermée "----".



* Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 65).

2 Apprentissage de la course du moteur

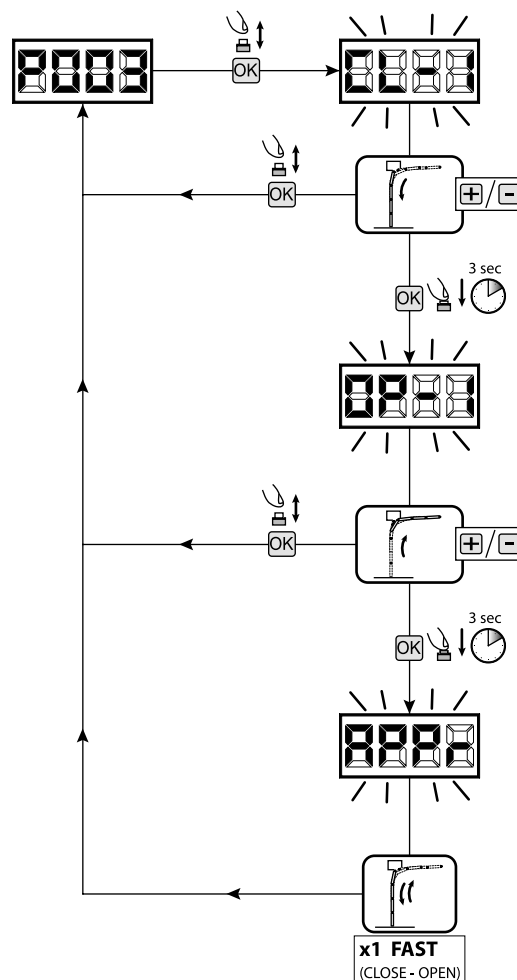
⚠ ATTENTION: Durant le cycle d'apprentissage il n'existe aucune protection à travers le capteur de détection des obstacles!

- Lors du retrait du Jumper J4, l'écran indiquera P003;
- Accéder au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
- Lorsque l'indication "L - !" se met à clignoter, vérifier le bon mouvement de la porte à l'aide des touches **+** (**OUVERTURE**) et **-** (**FERMETURE**);

Attention: Si le mouvement ne correspond pas à celui attendu, débrancher l'alimentation, inverser les câbles du moteur et répéter l'opération.

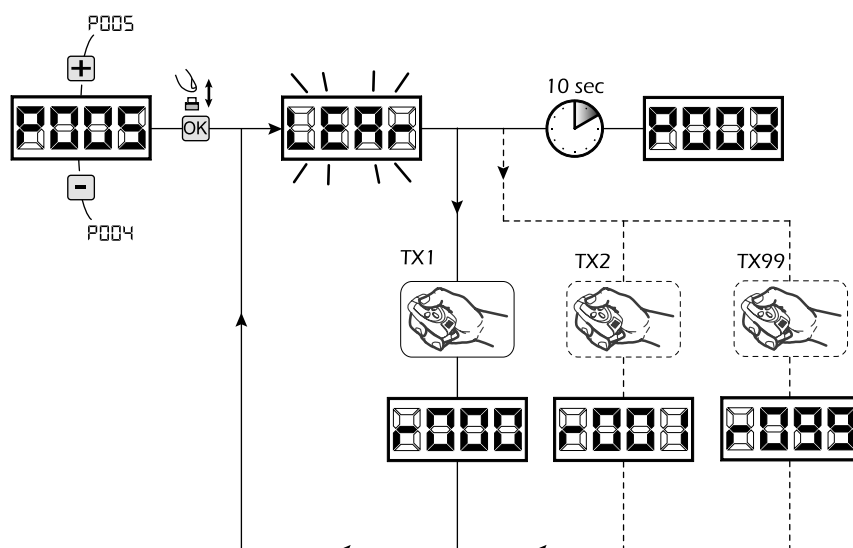
Mettre la porte en position complètement fermée;

- Appuyer sur la touche **OK** et la maintenir enfoncée pendant 3 secondes (si la touche est relâchée avant, la procédure sera interrompue);
- Relâcher la touche **OK** dès que l'indication "QP - !" clignote;
- Mettre la porte dans la position d'ouverture désirée;
- Appuyer sur la touche **OK** et la maintenir enfoncée pendant 3 secondes (si la touche est relâchée avant, la procédure sera interrompue);
- Relâcher la touche **OK**, dès que l'indication "APP -" clignote;
- Une manœuvre de fermeture et d'ouverture à vitesse normale sera alors effectuée. Une fois la procédure terminée, l'indication P003 s'affichera sur l'écran.



3 Apprentissage des émetteurs

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P005;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les symboles "LEFR" apparaît, appuyez sur la touche de l'émetteur que vous voulez mémoriser;
4. Le display indiquera le numéro de l'émetteur mémorisé et les symboles "LEFR";
5. Répétez l'opération à partir du point 3 si vous avez d'autres émetteurs à mémoriser;
6. Attendez 10 secondes jusqu'à ce que le display affiche "P003": l'apprentissage est effectué.

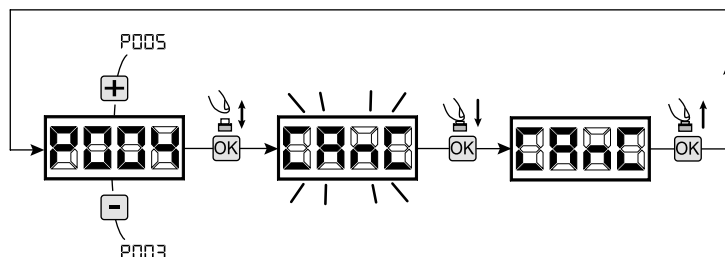


Attention: Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.

Attention: Dans le cas d'émetteurs personnalisés, après l'accès à P005 l'apprentissage du premier émetteur personnalisé est possible seulement en appuyant sur sa touche cachée. Ensuite, seuls les émetteurs personnalisés avec la même clé de cryptage peuvent être mémorisés (par la procédure habituelle), au moins qu'un effacement de la mémoire ne soit effectué (P004).

4 Effacement de tous les émetteurs

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P004;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Lorsque les symboles "LEFR" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
4. Rélâchez la touche **OK** dès que les symboles "LEFR" deviennent fixent;
5. Tous les émetteurs mémorisés ont été effacés (le display affiche de nouveau P004).



5 Programmation terminée

ATTENTION En fin de procédure de programmation, réinsérer le Jumper J4 jusqu'à ce que le symbole " - - - " s'affiche à l'écran, puis refermer le couvercle du boîtier électrique. L'automatisme est désormais prêt à recevoir les commandes de fonctionnement normal.

Pour effectuer toute opération éventuelle de « programmation avancée » (modification des paramètres, verrouillage/déverrouillage de la programmation, configuration des entrées, etc.), aller à la page 60.

7 PROGRAMMATION AVANCÉE

Quelques procédures de programmation relatives à la gestion de la mémoire des commandes radio et de configuration avancée des entrées de commande sont fournies ci-après.

Pour accéder aux fonctions de programmation avancée de l'unité de commandes, **déconnecter le Jumper J4 de la carte électronique.** En utilisant les touches **+** et **-**, faire défiler les paramètres jusqu'au paramètre P005 et appuyer sur la touche **+** pendant 5 secondes (à ce stade, tous les paramètres sont visibles et modifiables).

1 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

1. Faire défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser P013 sur l'écran;
2. Accéder au paramètre en pressant la touche **OK**;
3. Sur l'écran l'"État des Entrées" s'affiche (vérifier que ce soit correct):

4. Presser de nouveau la touche **OK**;
 5. Sur l'écran le "Compte-manœuvres Total" 12000 s'affiche, suivi par le multiplicateur 10000
- Pour calculer le nombre de manœuvres exécutées, les deux valeurs doivent être multipliées.

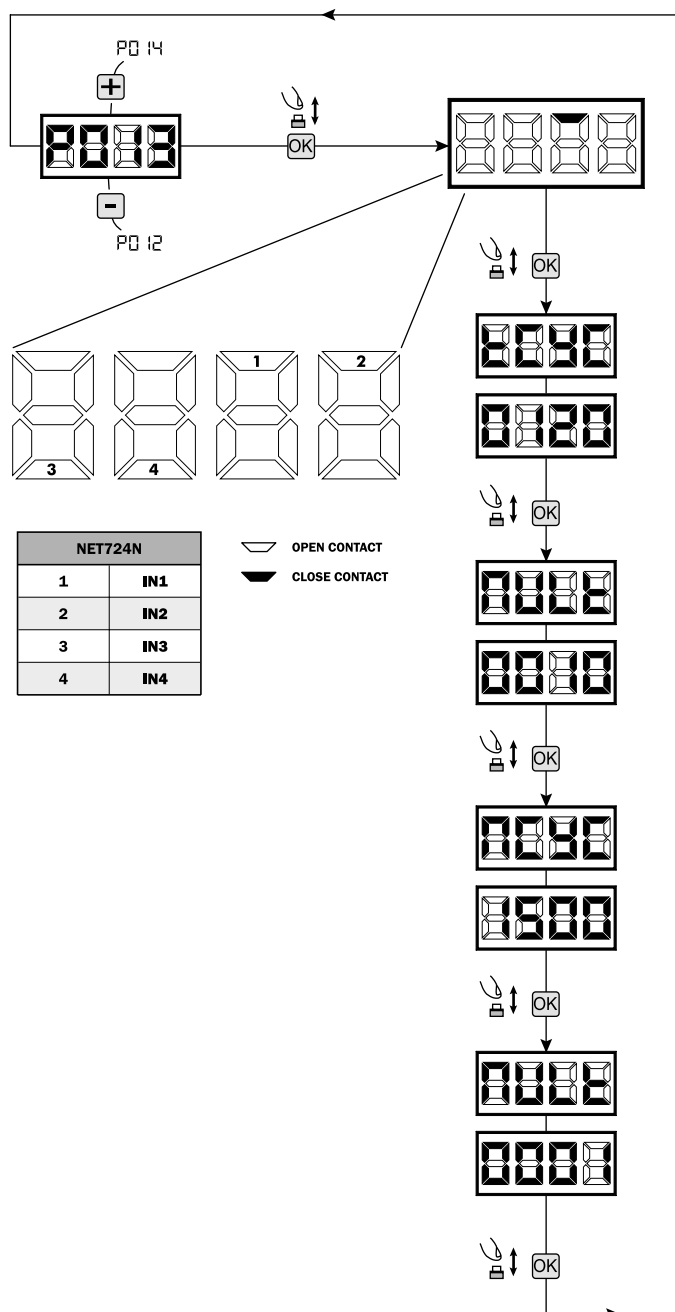
Ex: 12000 = 120x100 = 1200 manœuvres exécutées

6. Presser de nouveau la touche **OK**;
7. Sur l'écran le "Compte-manœuvres Total" 15000 s'affiche, suivi par le multiplicateur 10000

Pour calculer le nombre de manœuvres restantes avant la demande de maintenance, les deux valeurs doivent être multipliées.

Ex: 15000 = 1500x10 = 1500 manœuvres encore à exécuter avant la demande de l'intervention de maintenance.

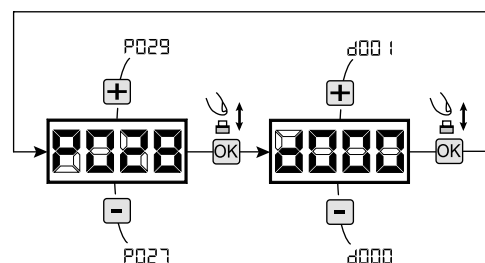
8. Presser de nouveau la touche **OK** pour sortir du paramètre (P013 s'affiche de nouveau sur l'écran).



2 Sélection du type des moteurs

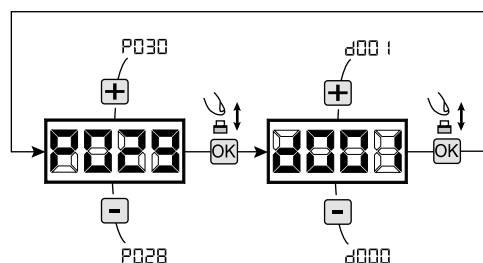
! IMPORTANT !

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P028;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
 - d000 = SPACE
 - d002 = SPACE XL
 - d003 = SPACE XXL
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P028).



3 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

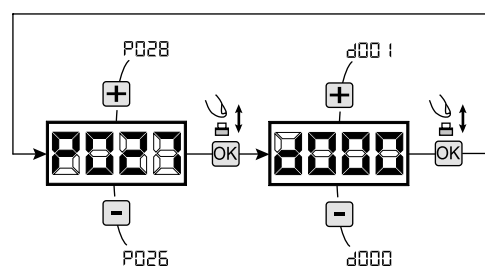
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
 - d001=Encodeur à 1 canal;
 - d002=Encodeur à 2 canal;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P029).



! IMPORTANT !

4 Sélection du codage des émetteurs

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches **+** et **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**suggéré**);
 - d001=rolling-code complet;
 - d002=dip-switch;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display affiche de nouveau P027).

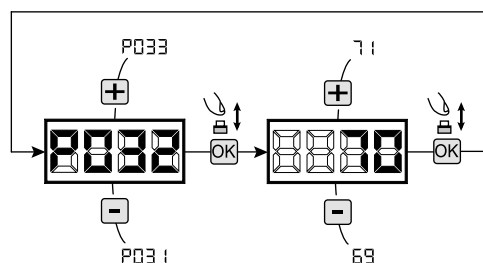


Attention: Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.

5 Modification des paramètres de fonctionnement

Au cas où il serait nécessaire de modifier les paramètres de fonctionnement (par exemple force, vitesse etc...):

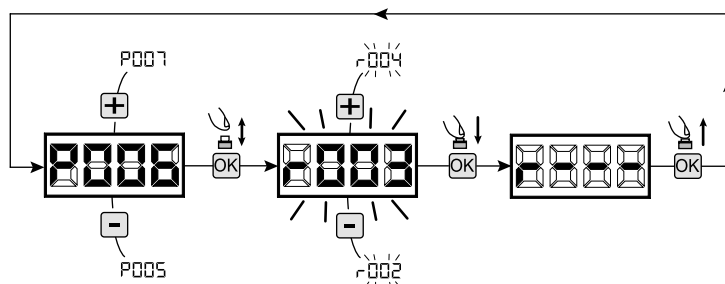
1. Parcourez avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display le paramètre désiré (par ex. P032);
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Réglez la valeur désirée avec les touches **+** et **-**;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display indique le paramètre sélectionné précédemment).



Consultez la table à la page 69 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".

6 Recherche et effacement d'un émetteur

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P006;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Choisissez l'émetteur que vous désirez effacer par l'intermédiaire des touches **+** et **-** (es. r-003);
4. Lorsque que les symboles "r-003" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
5. Relâchez la touche **OK** dès que les symboles "r-003" deviennent fixent;
6. L'émetteur sélectionné a été effacé (l'affichage indiquera de nouveau P006).

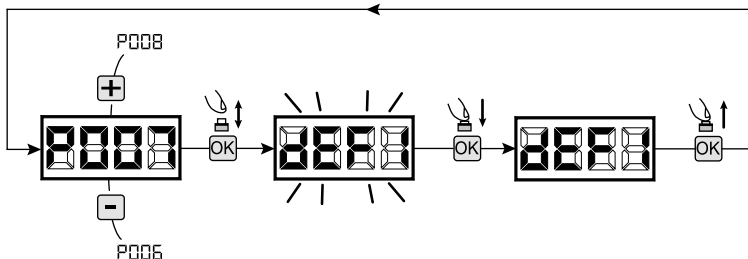


7 Restauration des paramètres par défaut

ATTENTION À la fin de la procédure, l'écran sera verrouillé avec l'indication "L - !" clignotante, et il sera nécessaire de procéder à l'apprentissage de la course du moteur avant de pouvoir effectuer toute autre opération.

7.1 Restauration des paramètres de fonctionnement

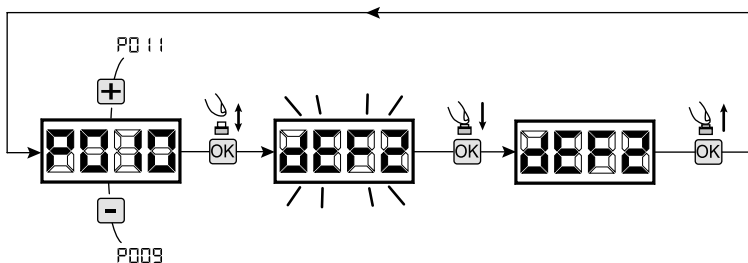
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P007;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les initiales "dEF !" clignotent, maintenez la touche **OK**;
4. Relâchez la touche **OK** lorsque "dEF !" arrête de clignoter;
Les paramètres de défaut sont rechargés pour la configuration en cours d'utilisation exceptés les paramètres du P016 au P022;
5. Une fois la manœuvre conclue, P007 apparaîtra sur l'écran.



Attention: Après avoir restauré les paramètres par défaut, vous devez exécuter la programmation de la centrale à nouveau et vous devez ajuster tous les paramètres de fonctionnement.

7.2 Restauration réglages "I/O" (Entrées/Sorties)

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P010;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les initiales "dEF 2" clignotent, maintenez la touche **OK**;
4. Relâchez la touche **OK** lorsque "dEF 2" arrête de clignoter;
Les valeurs de défaut sont rechargés pour la configuration en cours d'utilisation rien que pour les paramètres du P016 au P022;
5. Une fois la manœuvre conclue, P010 apparaîtra sur l'écran.

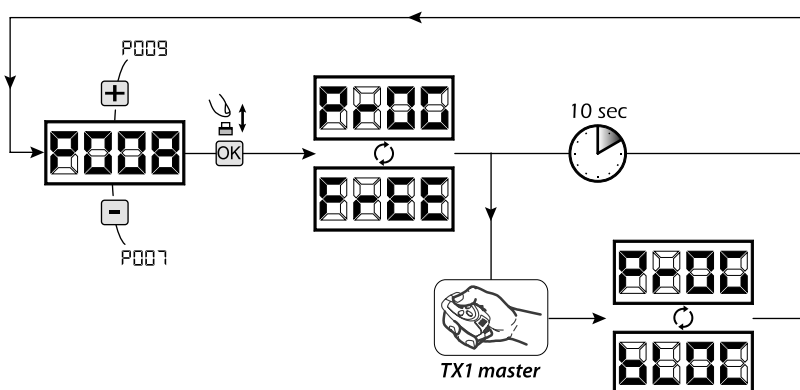


8 Blocage/Déblocage accès à la programmation

En utilisant une télécommande avec codage dip-switch (peu importe quel type d'émetteurs utilisés), il est possible de bloquer et débloquer l'accès à la programmation de la platine afin d'empêcher toute manipulation. Le réglage du dip-switch sur la télécommande constitue le code de blocage/déblocage vérifié par la platine.

8.1 Bloc accès à la programmation

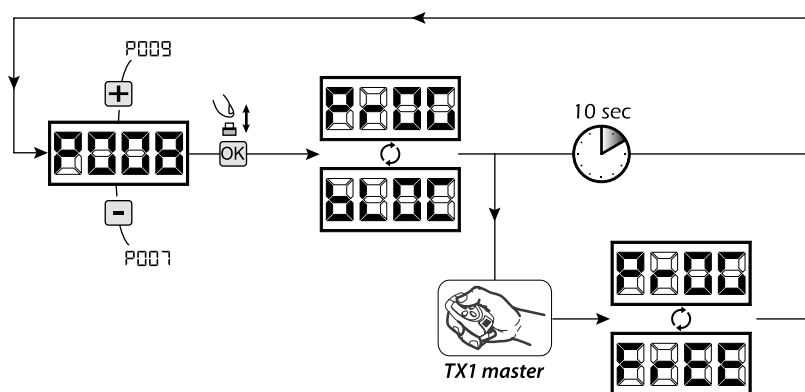
1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'écran affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'affichage affiche alternativement P-00 / F-EE pour indiquer que la platine est dans l'attente de la transmission du code de blocage;
4. Appuyer sur la touche CH1 du "TX master" dans les 10 secondes, l'écran affiche P-00 / bL0C avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est bloqué.



ATTENTION Le blocage/déblocage d'accès la programmation peut être configuré même depuis le smartphone à travers l'APP DEAI installer. Dans ce cas un code installateur est configuré (autre que zéro) qui peut être débloqué exclusivement à travers l'APP.

8.2 Déblocage accès à la programmation

1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'écran affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'affichage affiche alternativement **P-00 / bL00** pour indiquer que la platine est dans l'attente de la transmission du code de déblocage;
4. Appuyer sur la touche CH1 du "TX master" dans les 10 secondes, l'écran affiche **P-00 / F-EE** avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est débloqué.



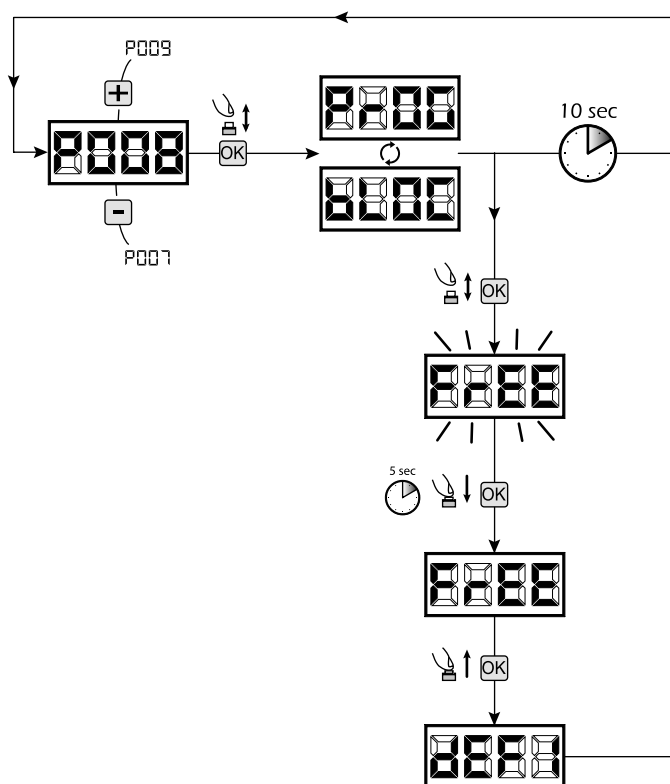
8.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

ATTENTION! Cette procédure implique la perte de tous les réglages mémorisés.

La procédure permet le déblocage de la platine même sans connaître son code de déblocage.

Suite à ce type de blocage, il faudra exécuter de nouveau la programmation de la platine et le réglage de tous les paramètres de fonctionnement. Il faudra aussi répéter la mesure des forces d'impact afin d'assurer la conformité de l'installation.

1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'affichage affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'écran affiche alternativement **P-00 / bL00**;
4. Appuyez sur la touche **OK**, l'écran affiche **F-EE** clignotant;
5. Appuyez de nouveau sur la touche **OK** et maintenez-la appuyée pour 5 secondes (en relâchant la touche avant que la procédure soit interrompue): l'affichage affiche **F-EE** fixe suivie par **dEF ↓**, avant de retourner à la liste des paramètres;
6. L'accès à la programmation est débloqué.



ATTENTION À la fin de la procédure, l'écran sera verrouillé avec l'indication "L - !" clignotante, et il sera nécessaire de procéder à l'apprentissage de la course du moteur avant de pouvoir effectuer toute autre opération.

9 Déchargement / chargement mémoire données

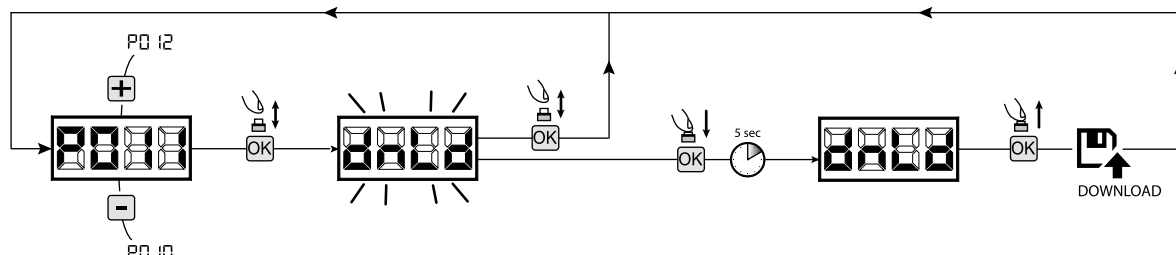
9.1 Transfert de données sur unité de mémoire externe (DOWNLOAD)

1. Parcourez les paramètres avec les touches \oplus et \ominus jusqu'à visualiser le paramètre P011;
2. Appuyer sur la touche OK , les initiales "dnl" clignotent;
3. Appuyer à nouveau sur la touche OK et maintenir enfoncé pendant 5 sec (si on relâche avant la procédure est interrompue);
4. Relâcher la touche OK dès que "dnl" arrête de clignoter;

Tous les réglages de la centrale (TYPE, paramètres, émetteurs, course moteurs, etc...) sont sauvegardés sur l'unité de mémoire externe;

Attention: si des données sont présentes sur l'unité de mémoire externe, elles seront remplacées lors du déchargement download.

5. Une fois terminé, P011 apparaîtra à nouveau sur l'écran.

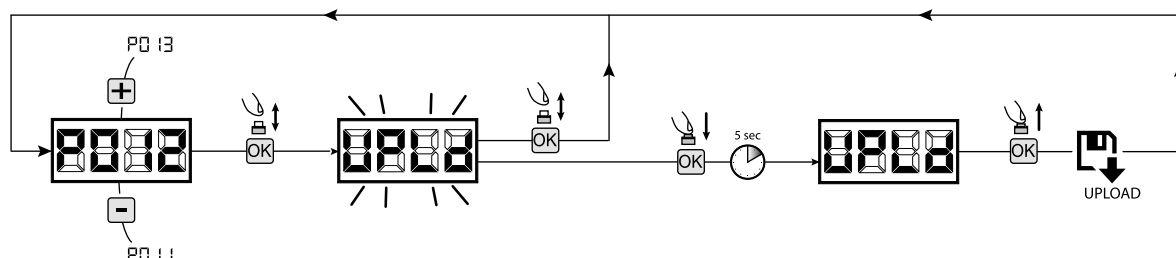


9.2 Chargement de données depuis une unité de mémoire externe (UPLOAD)

1. Parcourez les paramètres avec les touches \oplus et \ominus jusqu'à visualiser le paramètre P012;
2. Appuyer sur la touche OK , les initiales "upl" clignotent;
3. Appuyer à nouveau sur la touche OK et maintenir enfoncé pendant 5 sec (si on relâche avant la procédure est interrompue);
4. Relâcher la touche OK dès que "upl" arrête de clignoter;

Tous les réglages (TYPE, paramètres, émetteurs, course moteurs, etc...) contenus sur l'unité de mémoire externe sont chargés sur la centrale de commande branchée;

5. Une fois terminé, P012 apparaîtra à nouveau sur l'écran.

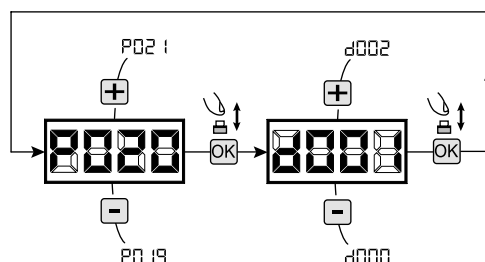


ATTENTION Si aucune unité MEMONET n'est branchée ou si le câble de connexion est débranché pendant le transfert des données, le message ERR s'affiche, après quoi la centrale de commande est complètement réinitialisée et "TYPE" clignote sur l'écran. Consulter les instructions de MEMONET pour restaurer le fonctionnement de l'unité de commande.

10 Configuration des entrées

Au cas où l'installation demanderait des commandes différentes et/ou supplémentaires par rapport à la configuration standard, il est possible de configurer chaque entrée pour le fonctionnement désiré (ex. START, PHOTO, STOP, ETC...).

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser ce qui correspond à l'entrée désirée:
 - P019=pour INPUT 1;
 - P020=pour INPUT 2;
 - P021=pour INPUT 3;
 - P022=pour INPUT 4;
2. Confirmez en appuyant sur la touche OK (par ex. P020);
3. Réglez la valeur correspondante au fonctionnement désiré avec les touches \oplus et \ominus (**référez-vous au tableau "paramètres de configuration entrées" page 68**);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche OK (l'affichage indiquera de nouveau P020).
5. Exécutez le nouveau branchement à l'entrée que vous venez de reconfigurer.



11 Programmation terminée

ATTENTION En fin de procédure de programmation, **réinsérer le Jumper J4 jusqu'à ce que le symbole " - - - " s'affiche à l'écran**, puis refermer le couvercle du boîtier électrique. L'automatisme est désormais prêt à recevoir les commandes de fonctionnement normal.

8 MESSAGES AFFICHÉS SUR LE DISPLAY

MESSAGES D'ÉTAT		
Mess.	Description	
----	Portail fermé	
- - - -	Portail ouvert	
OPEN	Ouverture en course	
CLOS	Fermeture en course	
STEP	L'armoire attend une commande après une impulsion de start, en mode de fonctionnement pas-à-pas	
STOP	L'entrée stop est intervenue ou un obstacle a été détecté avec durée d'inversion limitée (P055 > 0 ou P056 > 0)	
---	Carte en BOOT-MODE : elle indique que le firmware est corrompu ou en cours d'actualisation. Pour procéder au rétablissement du firmware, utiliser l'APP DEInstaller et s'assurer que le NET-NODE soit connecté sur le juste port. Attention : Quand on effectue l'actualisation du firmware, la carte perd toutes les données (paramètres et radiocommandes) qui se trouvent dans la mémoire. S'assurer d'avoir un backup de la mémoire si l'on compte rétablir les données après l'actualisation.	
RESP	Réinitialisation de la position en cours: une recherche de la position de butée en fermeture (en vitesse lente) a commencé	
MESSAGES D'ERREUR		
Mess.	Description	Solutions possibles
BLDC URTE	On essaie de programmer la carte quand un dispositif NET-NODE est connecté.	Couper l'alimentation, déconnecter le NET-NODE du port de communication et réactiver l'alimentation;
Err3	Photocellules et/ou dispositifs de sécurité extérieurs activés ou en panne.	Vérifiez le bon fonctionnement de tous les dispositifs de sécurité et/ou des photocellules installées.
Err4	Éventuel dommage/surchauffe au circuit de puissance de la centrale de commande.	Couper l'alimentation pendant quelques minutes et réactiver l'alimentation. Actionner une impulsion de démarrage, si le message se répète, remplacer la centrale de commande.
Err5	Time-out course moteurs: Le /les moteur/s a/ont dépassé le temps de travail maximale (4min) sans s'arrêter jamais.	- Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération se termine correctement.
Err6	Time-out détection d'obstacles: Avec le dispositif anti-écrasement désactivé, la présence d'un obstacle qui empêche le mouvement de plus de 10 secondes a été quand même détectée.	- Assurez-vous qu'il n'ya pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course; - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération est terminée avec succès.
Err7	Mouvement des moteurs non relevé.	Vérifiez le bon branchement des moteurs et leurs encodeurs; Si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.
Err9	Communication avec carte de mémoire externe (même NET-EXP ou bien NET-NODE) absente/interrompue.	- Vérifier que le câble de branchement de la carte de mémoire externe soit correctement branché. - Lorsque un transfert de données (DOWNLOAD/UPLOAD) est en cours, vérifier qu'il ne soit pas interrompu (par exemple en débranchant la carte avant la fin du transfert). Attention: l'interruption d'un UPLOAD causera un RESET totale de la centrale de commande.
Err10 Err11	Éventuel dommage/surchauffe au circuit de puissance de la centrale de commande.	Couper l'alimentation pendant quelques minutes et réactiver l'alimentation. Actionner une impulsion de démarrage, si le message se répète, remplacer la centrale de commande.
Err12	Éventuel dommage au circuit de puissance de la centrale de commande ou au circuit de l'encodeur.	Vérifier le câblage de l'encodeur et du moteur. Couper et remettre le courant. Actionner une impulsion de démarrage, si le message se répète, effectuer les contrôles suivants. - Entrer dans le P003 et manutentionner la porte à l'aide des touches + et -. - Si la porte se déplace à la vitesse maximale et l'écran affiche Err7, remplacer la carte encodeur du moteur. - Si le moteur reste toujours à l'arrêt, remplacer la centrale de commande.
Err15	Des paramètres de réglage sensibles ont été modifiés à l'aide de l'APP DEInstaller, sans avoir exécuté l'apprentissage de la course moteurs à la fin de l'opération.	Exécuter l'apprentissage de la course moteur (P003) avant de pouvoir effectuer toute autre opération.
Err16	Vous essayez d'apprendre un moteur avec un certain nombre de canaux de codeurs différents de la valeur définie dans le paramètre P029.	Réglez correctement la valeur du paramètre P029.
Err18	NET-NODE connecté au port de communication erroné.	Connecter le NET-NODE dans le port correct selon ce qui est indiqué sur le schéma de la centrale de commande.

9 MISE EN SERVICE

La phase de mise en service est importante pour garantir un maximum de sécurité de l'installation et le respect des lois et des règlements, notamment tous les critères de la norme EN 12445 qui prévoit les méthodes de preuve pour vérifier les automatismes pour les grilles.

DEA System rappelle que n'importe quelle opération d'installation, nettoyage ou réparation de toute l'installation doit être effectuée exclusivement par le personnel qualifié qui doit se charger d'accomplir tous les essais requis en fonction du risque présent ;

Avant la mise en service, contrôler, en ouvrant et fermant plusieurs fois, le fonctionnement impeccable de la porte et de l'automatisme.

S'assurer ainsi qu'il n'existe pas d'erreur d'installation ou de régulation. Contrôler la force d'impact durant la détection d'obstacles comme le prévoit la norme EN 12445.

9.1 Consignes pour l'utilisateur

S'assurer que le propriétaire / utilisateur est formé, durant la mise en service, au sujet du fonctionnement sécuritaire de la machine. Il est conseillé d'expliquer ou de démontrer les fonctions directement sur l'objet:

- L'utilisation sécuritaire de l'installation conformément à toutes les normes de sécurité ;
- La position et la fonction de toutes les commandes et des dispositifs de sécurité et leur effet durant les différentes conditions de fonctionnement ;
- L'utilisation du mécanisme de déblocage manuel ;
- La disposition et le sens des mises en garde ;
- Les conditions opérationnelles.

ATTENTION L'utilisation de pièces de rechanges non indiquées par **DEA System** et/ou un réassemblage incorrect peut être potentiellement dangereux pour les personnes, les animaux et les choses. De plus, cela peut provoquer des dysfonctionnements. Par conséquent, utilisez toujours les pièces indiquées par **DEA System** et suivez les instructions données pour l'assemblage.

9.2 Déverrouillage et manoeuvre manuelle

En cas d'anomalies de l'installation ou d'une simple coupure de courant, débloquent le motoréducteur (Fig. 5) et exécuter la manoeuvre manuelle du battant.

ATTENTION L'efficacité et la surtété de la manoeuvre manuelle de l'automatisation est garantie par **DEA System** seulement si l'installation a été montée correctement avec les accessoires fournis.

10 MAINTENANCE

Une bonne maintenance préventive et une inspection régulière du produit assure une durée de vie plus importante. Dans le tableau à côté vous pouvez vérifier les opérations d'inspection / entretien à programmer et qui doivent être effectuées périodiquement.

En cas de panne, vous pouvez consulter le tableau de "GUIDE DE RECHERCHE DES PANNES", pour chercher une solution au problème. Si les conseils indiqués n'apportent aucune solution, contactez **DEA System**.

TYP D'INTERVENTION	PÉRIODICITÉ'
Graisser légèrement la chaîne et les pivots mobiles. Éliminer la graisse en excès. La courroie dentée ne doit pas être graissée. Nettoyer l'automatisation à l'aide d'un chiffon sec ou d'un aspirateur.	6 mois
Contrôle du serrage des vis	6 mois
Vérifiez la tension de toutes les courroies ou les chaînes (voir Fig. 4)	6 mois

GUIDE DE RECHERCHE DES PANNES

Description	Solutions possibles
Lors de l'activation de la commande d'ouverture ou de fermeture, la porte ne bouge pas et le moteur électrique du mécanisme ne démarre pas.	Le mécanisme n'est pas correctement alimenté. Vérifier les branchements, les fusibles et les conditions du câble d'alimentation et, éventuellement, procéder à leur remplacement/réparation. Si la porte ne se ferme pas, vérifier également que les cellules photo électriques fonctionnent correctement.
Lors de l'activation de la commande d'ouverture, le moteur démarre mais la porte ne bouge pas.	Vérifier que le système de déblocage du moteur est fermé (voir Fig. 5). Vérifier que le moteur ne pousse pas dans le sens contraire. Le cas échéant, ceci pourrait provenir d'un inversement de câbles.
Durant le mouvement, le mécanisme fonctionne par à-coups, est bruyant, s'arrête à mi-course ou ne part pas.	La porte ne se déplace pas librement. Débloquent le moteur et arranger les points de rotation. La puissance du motoréducteur pourrait être insuffisante par rapport aux caractéristiques de la porte. Vérifier que le modèle choisi est adapté à l'utilisation souhaitée.

11 ÉLIMINATION DU PRODUIT

DÉMONTAGE

Le démantèlement de l'automatisation doit être effectué par un personnel qualifié conformément à la prévention et à la sécurité et selon les instructions de montage, mais dans l'ordre inverse. Avant de commencer le démontage couper le courant et protéger contre un éventuel nouveau raccordement.

DÉMANTÈLEMENT

Le démantèlement de l'automatisation doit être exécuté selon les réglementations nationales et locales d'élimination. Le produit (ou chaque partie de ce dernier) ne doit pas être éliminé avec d'autres déchets domestiques.



ATTENTION Conformément à la Directive 2012/19/EU sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.

PAR.	PROCÉDURE	VALEURS SÉLECTIONNABLES
P001	Non utilisé	
P002	Non utilisé	
P003	Apprentissage course moteurs	
P004	Effacement émetteurs	
P005	Apprentissage émetteurs	
P006	Recherche et effacement d'un émetteur	
P007	Restauration des paramètres de fonctionnement	
P008	Blocage accès à la programmation	
P009	Apprentissage des dispositifs DE@NET connectés (actuellement non utilisé)	
P010	Restauration réglages "I/O" (Entrées/Sorties)	
P011	Transfert de données sur unité de mémoire externe (DOWNLOAD)	
P012	Chargement de données depuis une unité de mémoire externe (UPLOAD)	
P013	Visualisation état des entrées et compteur-maneuvres	
P014	Non utilisé	
P015	Non utilisé	

PROCÉDURES DE PROGRAMMATION

PAR.	DESCRIPTION PARAMÈTRE	VALEURS SÉLECTIONNABLES	VALEURS DE DEFAULT		
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P016	Sélection type entrée INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN2 type=contact disponible 001: IN2 type=résistance constante 8K2 	000	000	000
P017	Sélection fonctionnement touche ▲	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (non utilisé) 001: START (start) 002: PED. (piétons) 003: OPEN (ouvre séparé) 004: CLOSE (ferme séparé) 005: OPEN_PM (ouvre homme présent) 006: CLOSE_PM (ferme homme présent) 007: ELOCK_IN (sortie 2 configurable. Voir P062) 008: PHOTO 1 (photocellule 1) 009: PHOTO 2 (photocellule 2) 010: SAFETY 1 (barre palpeuse 1) 011: STOP (bloc) 012: FCA1 (fins de course ouverture Mot1) 013: Pas Disponible 014: FCC1 (fins de course fermeture Mot1) 015: Pas Disponible 016: SAFETY 2 (barre palpeuse 2) 017: Pas Disponible 018: Pas Disponible 019: AUX_IN (sortie 1 configurable. Voir P066) 	003	003	003
P018	Sélection fonctionnement touche ▼		▲	004	004
P019	Sélection fonctionnement INPUT_1	<p>Attention: sélectionner une valeur comprise entre 000 et 007</p>	004	004	004
P020	Sélection fonctionnement INPUT_2		IN1	008	008
P021	Sélection fonctionnement INPUT_3		IN2	001	001
P022	Sélection fonctionnement INPUT_4		IN3	000	000
P022	Sélection fonctionnement INPUT_4		IN4	000	000

PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES	P023	Attribution CANAL 1 émetteurs	CH1	001	001
	P024	Attribution CANAL 2 émetteurs	CH2	000	000
	P025	Attribution CANAL 3 émetteurs	CH3	000	000
	P026	Attribution CANAL 4 émetteurs	CH4	000	000
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION MOTEURS	P027	Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur)		000	000
	P028	Sélection du type de moteurs		000	000
	P029	Sélection type encodeur		002	002
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P030	Non utilisé	/	/	/
	P031	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture		050	050
	P032	Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture		100	100
	P033	Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture		070	070
	P034	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en fermeture		050	050
	P035	Régulation durée ralentissement en ouverture		015	015
	P036	Régulation durée ralentissement en fermeture		025	025
	P037	Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)		050	050
	P038	Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)		050	050
	P039	Réglage de la force secondaire en fermeture: règle la force moteur dans la dernière partie de la course en fermeture définie par le P058.		060	060
	P040	Non utilisé		/	/
	P041	Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée)		000	000
	P042	Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée)		000	000
	P043	Régulation durée course piétons		030	030
	P044	Régulation temps de preclignotement		000	000
P045	Non utilisé		/	/	
P046	Non utilisé		/	/	

- 000: NONE (non utilisé)
- 001: START (start)
- 002: PEDESTRIAN (piétons)
- 003: OPEN (ouvre séparé)
- 004: CLOSED (ferme séparé)
- 005: Non utilisé
- 006: Non utilisé
- 007: ELOCK_IN (sortie 2 configurable. Voir P062)
- 008: AUX_IN (sortie 1 configurable. Voir P066)
- 009: COURTESY_IN (contrôle de la lampe de courtoisie)

- 000: HCS fix-code
- 001: HCS rolling-code
- 002: Dip-switch

- 000: ADVANCE - SPACE - VIP 60
- 001: VIP 80
- 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL
- 003: SPACE XXL

- 001 : Encodeur à 1 canal
- 002 : Encodeur à 2 canal

15%.....100%

15%.....100%

15%.....100%

15%.....100%

0%.....80%

0%.....80%

1%.....100%

1%.....100%

1%.....100%

Osec.....255sec

Omin.....255min

5%.....50%

Osec.....10sec

Attention: en modifiant les valeurs de ces paramètres, en quittant le mode de programmation, un nouvel apprentissage de la course du moteur sera demandé.

Attention: La fermeture automatique doit être utilisée uniquement en même temps que les dispositifs de sécurité supplémentaires!

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P047	Fonction "immeuble en copropriété": si cette fonction est activée, les entrées de commande en ouverture sont désactivées pour la durée complète de l'ouverture et du temps pause		000	000	000
P048	Non utilisé		/	/	/
P049	Sélection modalité "inversion" (pendant la manoeuvre une impulsion inverse le mouvement) ou "pas-à-pas" (pendant la manoeuvre une impulsion arrête le mouvement. L'impulsion suivante fait démarrer le moteur dans le sens inverse).		001	001	001
P050	Fonctionnement entrée PHOTO: si=0 photocellule active en fermeture et avant chaque démarrage; si=1 les photocellules sont toujours habilitées; si=2 les photocellules sont habilitées seulement en fermeture. Une fois habilitée, l'activation de l'entrée PHOTO provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé).		002	002	002
	Si=3-4-5, le fonctionnement est identique aux valeurs de 0-1-2, mais avec "ferme immédiatement" habilité: dans tous les cas, lors de l'ouverture et/ou le temps de pause, le retrait d'une éventuelle obstacle fait referme la porte automatiquement après un délai fixe de 2 sec.		002	002	002
P052	Fonctionnement du contact disponible: Si>1 "lumière de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard établi).		030	030	030
P053	Non utilisé		/	/	/
P054	Fonction "démarrage progressif": les moteurs accélèrent progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques. Attention: Définissez la valeur de P054=2 uniquement si la détection d'obstacle est désactivée (P037 et/ou P038 =100)		001	001	001
P055	Régulation durée de l' inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE); si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant l'ouverture.		003	003	003
P056	Régulation durée de l' inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE); si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant en fermeture.		003	003	003
P057	Non utilisé		/	/	/
P058	Réglage durée de la force secondaire en fermeture: règle la durée de la dernière partie de la course en fermeture dans laquelle la force est gérée séparément avec le paramètre P039. La valeur programmée indique le nombre de tours du moteur.		050	050	050
P059	Réglage marge de butée en fermeture: règle la durée de la dernière partie de la course en fermeture dans laquelle un éventuel obstacle est interprété comme butée, causant l'arrêt du moteur et non pas inversion sur obstacle. La valeur programmée indique le nombre de tours du moteur.		015	015	015
P060	Réglage de la force dans la marge de butée en fermeture, sa durée est programmée avec le P059.		050	050	050
P061	Fonction "Energy saving (économie d'énergie)": S1=1 après 10sec d' inactivité, la platine éteint les sorties 24V et l'écran, ils seront rallumés à la première commande reçue (utilisation conseillée avec alimentation à batteries et/ou panneau solaire).		000	000	000
P062	Sélection fonctionnement OUTPUT_2 : Si=0 Sortie "Boost" pour alimentation de la serrure électrique, art. 110. Si=1 Sortie feu clignotant fixe (pour les voyants avec circuit interne clignotant), Si=2 Sortie feu clignotant intermittent, Si=3 Voyant porte ouverte fixe* (sortie toujours ON lorsque la porte est ouverte, OFF en fin de fermeture), Si=4 Voyant porte ouverte intermittent* (sortie avec clignotement lent durant l'ouverture et rapide durant la fermeture, toujours ON avec porte ouverte, toujours OFF uniquement après une manoeuvre de fermeture), Si=5 Eclairage de courtoisie* (sortie ON durant chaque mouvement, OFF lorsque le moteur s'arrête, après le délai configuré), Si=6 Sortie 24V pour serrure électrique en mode fixe, Si=7 Sortie 24V pour serrure électrique en mode inversée, Si=8 Sortie pour alimentation accessoires, Si=9 Sortie 24V commandé par l'entrée ELOCK_IN en modalité impulsive, Si=10 Sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en mode bistable, Si>10 Sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en mode temporisé (la valeur de consigne indique le délai d'extinction en secondes). Attention: Si P062 = 8, le fonctionnement de la sortie est déterminé par le comportement configuré aux paramètres P061 (Économie d'énergie) et P071 (Autotest dispositifs de sécurité).		004	004	004

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P073	Non utilisé	/	/	/
P074	Non utilisé	/	/	/
P075	Non utilisé	/	/	/
P076	<p>Activation de l'enregistrement de la position de la porte en mémoire à l'extinction de la centrale (voir RESP sur le tableau erreurs sur l'affichage).</p> <p>si P076=0 au moment de l'extinction de la centrale, la position de la porte n'est pas enregistrée et au moment du redémarrage successful, la réinitialisation de la position est toujours effectuée.</p> <p>si P076=1 au moment de l'extinction de la centrale, la position de la porte en mémoire est enregistrée et, au moment du redémarrage, la réinitialisation de la position n'est pas effectuée.</p> <p>Avertissement: Effectuez un nouvel apprentissage du moteur (P003) chaque fois que vous modifiez le paramètre.</p>	001	001	001
P077	<p>Frein de positionnement électronique.</p> <p>Attention: si actif (P077 = 1), il est NECESSAIRE de régler le paramètre P076 = 0 et d'installer la butée mécanique (Art. AB / FM non fournie) sur le rail en position ouverte.</p>	000	000	000
P078 --- P099	Paramètres de configuration dédiés à la carte d'expansion NET_EXP (pour une description détaillée des paramètres, reportez-vous à la notice d'emploi).			

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

SPACE




Elektromechanischer Antrieb für Schwing- und Sektionaltore Bedienungsanleitung und Hinweise

Inhaltsverzeichnis

1	Zusammenfassung der Hinweise	73	6	Standardprogrammierung	82
2	Produktbeschreibung	75	7	Erweiterte Programmierung	84
3	Technische Daten	76	8	Displaymeldungen	89
4	Installation und Montage	76	9	Inbetriebnahme	90
5	Elektrische Anschlüsse		10	Wartung	90
5.1	- SPACE	78	11	Demontage und Entsorgung	91
5.2	- SPACE XL/SPACE XXL	80			

SYMBOLE


In der Montage- und Bedienungsanleitung werden verschiedene Symbole zum Hinweis auf Gefahren verwendet.


	Wichtiger Sicherheitshinweis. Die Nichtbeachtung dieser Hinweise kann zu Personenschäden bis hin zu unmittelbar tödlichen Verletzungen führen. Die Nichtbeachtung dieser Hinweise kann zu schweren Sachschäden bis hin zur Zerstörung des Produktes führen.
	Wichtiger Sicherheitshinweis. Kontakt mit Netzspannung kann zu Personenschäden bis hin zu unmittelbar tödlichen Verletzungen führen.
	Wichtiger Hinweis für fachgerechte Installation, Programmierung und Inbetriebnahme.


DE

1 ZUSAMMENFASSUNG DER HINWEISE

ACHTUNG! WICHTIGE SICHERHEITSVORSCHRIFTEN. AUFMERKSAM ALLE HINWEISE UND ANLEITUNGEN LESEN, DIE DEM PRODUKT BEIGELEGT SIND, DA DURCH FALSCHES INSTALLATION SCHÄDEN AN PERSONEN, TIEREN UND GEGENSTÄNDEN VERURSACHT WERDEN KÖNNEN. MIT DEN HINWEISEN UND ANLEITUNGEN WERDEN WICHTIGE ANGABEN BEZÜGLICH SICHERHEIT, INSTALLATION, GEBRAUCH UND WARTUNG GEGEBEN. DIE ANLEITUNGEN AUFBEWAHREN, UM DEN TECHNISCHEN UNTERLAGEN BEIZULEGEN UND FÜR SPÄTERE KONSULTATIONEN VERWENDEN ZU KÖNNEN.


 **ACHTUNG** Dieses Gerät ist nicht dafür bestimmt, durch Personen (einschließlich Kinder ab dem 8. Lebensjahr) mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangels Erfahrung und/oder mangels Wissen benutzt zu werden, es sei denn, sie werden durch eine für ihre Sicherheit zuständige Person beaufsichtigt oder erhalten von ihr Anweisungen, wie das Gerät zu benutzen ist.


 **ACHTUNG** Fest installierte Bedienelemente (Taster etc.) müssen außerhalb der Reichweite von Kindern in mindestens 150 cm Höhe angebracht werden. Kinder nicht mit der Maschine spielen lassen. Bedienelemente zur Fernbedienung müssen außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahrt werden.


 **ACHTUNG** Der Einsatz des Produkts unter nicht vom Hersteller vorgesehenen Bedingungen kann zu Gefahrensituationen führen.


BESTIMMUNGSGEMÄÑE VERWENDUNG:


Der Garagentorantrieb ist für die Automatisierung von nicht gewerblichen, gewichtsausgeglichenen Garagentoren mit integrierter Absturzsicherung innerhalb der technischen Einsatzgrenzen bestimmt.


 **ACHTUNG DEA** System weist darauf hin, dass alle Vorrichtungen und Materialien des kompletten Schließsystems im Einklang mit den EU-Richtlinien 2006/42/EG (Maschinenrichtlinie), 2014/30/EU (Elektromagnetische Verträglichkeit), 2014/35/EU (Niederspannungsgeräte) gewählt, bereitgestellt und installiert werden müssen. Für alle Nicht-EU-Länder wird empfohlen, für ein ausreichendes Sicherheitsniveau nicht nur die geltenden nationalen Richtlinien, sondern auch die von den oben genannten Richtlinien vorgesehenen Bestimmungen zu beachten.


 **ACHTUNG** Auf keinen Fall das Produkt in explosionsgefährdeten Bereichen oder Umgebungen mit potentiell aggressiven und für das Produkt schädlichen Substanzen verwenden. Prüfen, dass die Umgebungstemperaturen am Aufstellungsort angemessen sind und den am Produktschild angegebenen Werten entsprechen.

 **ACHTUNG** Wenn der Torantrieb in "Totmann" betrieben wird, sicherstellen, dass sich niemand im Bewegungsbereich des Automatiksystems befindet.


 **ACHTUNG** Prüfen, dass ein Allpolschalter oder - Leitungsschutzschalter der Stromzufuhr der Anlage vorgeschaltet ist, über den das System bei Bedingungen mit Überspannungskategorie III, komplett von der Stromzufuhr getrennt werden kann.



 **ACHTUNG** Um eine angemessene elektrische Sicherheit zu gewährleisten, muss eine streng getrennte Leitungsführung eingehalten werden (mindestens 4 mm ohne oder 1 mm, mit isolierten Leitern) zwischen dem 230V ~ Versorgungskabel und den Sicherheits-Kleinspannungskabeln (Motorenversorgung, Steuerungen, Elektroschloss, Antenne, Versorgung Hilfsvorrichtungen) und mit einer angemessenen Zugsentlastung versehen.

 **ACHTUNG** Sollte die Netzanschlussleitung beschädigt sein, muss dieses vom Hersteller, vom technischen Kundenservice oder jedenfalls von entsprechend qualifiziertem Fachpersonal ausgetauscht werden, um jegliches Risiko vorzubeugen.

 **ACHTUNG** Installations-, Wartungs-, Reinigungs- oder Reparaturarbeiten der gesamten Anlage dürfen nur von qualifiziertem Fachpersonal vorgenommen werden. Ziehen Sie vor allen Arbeiten am Antrieb immer den Netzstecker und sichern Sie ihn gegen ein Wiedereinstecken. Die bauseitige Elektroinstallation muss den jeweiligen örtlichen Schutzbestimmungen entsprechen.

Reinigungs- und Wartungsarbeiten sind vom Benutzer vorzunehmen und dürfen nicht unbeaufsichtigten Kindern überlassen werden.

 **ACHTUNG** Durch Verwendung von Ersatzteilen, die nicht von **DEA** System angegeben sind bzw. falschen Wiederausbau können Personen, Tiere gefährdet oder Gegenstände beschädigt werden; zudem können dadurch Produktdefekte verursacht werden. Immer die von **DEA** System angegebenen Teile verwenden und die Montageanleitungen befolgen.

  **ACHTUNG KRAFTEINSTELLUNG:** Das Verändern der Schließkrafteinstellung kann zu Verletzungen von Personen führen. Deshalb darf die Erhöhung der Schließkraft nur von einer sachkundigen Person durchgeführt werden. Nach der Verstellung muss die Einhaltung der normativen Werte mit geeignetem Messgerät nachgewiesen werden. Die Einstellung der Kraftabschaltung kann an das Tor angepasst werden. (siehe Programmieranleitung). Nach jeder manuellen Änderung der Krafteinstellung muss die Funktion der Hinderniserkennung / Kraftabschaltung geprüft werden. Eine manuelle Änderung der Krafteinstellung darf nur mit einer Messprüfung nach EN 12445 durch einen Sachkundigen ausgeführt werden. Eine Änderung der Krafteinstellung muss im Prüfbuch dokumentiert werden.

⚠ ACHTUNG Die Konformität des eingebauten Hinderniserkennungssystems mit den Anforderungen der Norm EN12453 ist nur gewährleistet, wenn Motoren mit Encoder verwendet werden.

⚠ ACHTUNG Eventuelle externe Sicherheitsvorrichtungen, die für die Einhaltung der Grenzwerte der Stoßkräfte vorgesehen sind, müssen der Norm EN12978 entsprechen.

ACHTUNG Im Einklang mit der EU-Richtlinie 2012/19/EG über Elektro- und Elektronik-Geräte (WEEE), darf dieses Elektrogerät nicht mit dem normalen Hausmüll entsorgt werden. Bitte bringen Sie das Produkt für die entsprechende Entsorgung zu einer lokalen Gemeinde-Sammelstelle.

ALLE VORGÄNGE, DIE NICHT AUSDRÜCKLICH IM INSTALLATIONSHANDBUCH VORGESEHEN SIND, SIND VERBOTEN. DIE FUNKTIONSTÜCHTIGKEIT DES ANTRIEBS KANN NUR GEWÄHRLEISTET WERDEN, WENN DIE ANGEGEBENEN DATEN BEACHTET WERDEN. DAS UNTERNEHMEN HAFTET NICHT FÜR SCHÄDEN INFOLGE VON MISSACHTUNG DER ANGABEN IN DIESEM HANDBUCH. UNTER BEIBEHALTUNG DER GRUNDMERKMALE DES PRODUKTS BEHÄLT SICH DAS UNTERNEHMEN DAS RECHT VOR, JEDERZEIT ÄNDERUNGEN VORZUNEHMEN, DIE SIE FÜR ZWECKMÄSSIG ERACHTET, UM IHR PRODUKT TECHNISCH, BAULICH UND GEWERBLICH ZU VERBESSERN, OHNE SICH ZU VERPFLICHTEN, DAS VORLIEGENDE HANDBUCH ZU AKTUALISIEREN.

2 PRODUKTBESCHREIBUNG

2.1 Modelle und Verpackungsinhalt

SPACE ist die Bezeichnung für eine Reihe von elektromechanischen 24V - Antrieben für die Automatisierung von Garagentore. Für alle Modelle ist die Verwendung von Torsteuerungen der Baureihe "NET" vorgesehen. Die Modelle SPACE sind für die Automatisierung von nicht gewerblichen, gewichtsausgeglichenen Garagentoren mit integrierter Absturzsicherung innerhalb der technischen Einsatzgrenzen bestimmt.

Der Garagentorantrieb kann an folgenden Tortypen verwendet werden:



Kontrollieren Sie den „Verpackungsinhalt“ (Abb. 1) und vergleichen Sie diesen mit Ihrem Produkt, da dies beim Zusammenbau hilfreich sein kann.

Geeignetes Zubehör ist in der Tabelle "PRODUKTZUBEHÖR" aufgeführt. (S. 183).

2.2 Transport und Lagerung

SPACE wird immer in Kartons verpackt geliefert, durch die das Produkt entsprechend geschützt ist; beachten Sie trotzdem etwaige Lager- und Handhabungshinweise auf dem Karton. Der Lieferumfang kann in Abhängigkeit von der Geräte- bzw. Schienenversion von den Abbildungen in dieser Anleitung abweichen. Der Garagentorantrieb ist bei -20°C bis $+40^{\circ}\text{C}$ und relativer Luftfeuchte RF 20 - 80 % nicht kondensierend liegend zu lagern / zu transportieren. Maximale Stapelhöhe jeweils 6 Motorköpfe oder Schienen oder im Kit-Karton verpackte Komplettgeräte. Gestapelte Geräte müssen gegen Umstürzen gesichert sein.

3 TECHNISCHE DATEN

ANTRIEB			
	SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Versorgungsspannung Motor (V)	24 V ===		
Leistungsaufnahme (W)	100	180	230
Schubkraft (N)	600	1200	1200
Arbeitszyklen (Bedienungen/Stunde)	20	25	35
Max. Anzahl Zyklen pro 24 Stunden	60	75	150
Betriebsgrenz-temperaturen (°C)	-20+50 °C		
Öffnungsdauer 90° (cm/s)	17	16	13
Produktgewicht mit Verpackung (kg)	5		6
Ausgestoßener Schalldruck (dBA)	< 70		
Schutzart	IP 20		
STEUERUNG			
	NET724N	NET724NXL	
Netzspannung (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
Nennleistung Transformator (VA)	150 VA (230/25V)		
Sicherung F1 (A)	T2A 250V (Träg)		
Ausgang Zubehör	-	24 V ===	
Ausgang Überwachung Sicherheitsvorrichtungen	24 V === max 200mA	(24V_AUX + 24V_ST = max 200mA)	
Ausgang 1 konfigurierbar	24 V === max 5 W		
Ausgang 2 konfigurierbar	24 V === max 5 W		
Frequenz Funkempfänger	433,92 MHz		
Kodierart Funksteuerungen	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch (Einstellbar)		
Max. Anz. verwalteter Handsender	100		

4 INSTALLATION UND MONTAGE

4.1 Für einen optimalen Einbau des Produkts ist Folgendes zu beachten:



- Der Garagentorantrieb darf nur an Garagentoren in technisch einwandfreiem Zustand montiert werden:

Das Tor ist vollständig – insbesondere Federn, Laufrollen / Laufrollenhalter, Seile und Scharniere – auf Verschleiß und Beschädigung zu prüfen. Zusätzlich alle Befestigungen und Schraubverbindungen auf Stabilität und Festigkeit überprüfen.

- Leichtgängigkeit und Gewichtsausgleich des Torblattes prüfen:

Manueller Handbetrieb des Tores muss über den gesamten Laufweg des Tores problemlos möglich sein;

Das Tor darf aus den Endlagen „Tor Auf“ oder „Tor Zu“ nicht selbsttätig in Bewegung starten;

Das Tor darf – wenn in beliebiger Zwischenposition gestoppt – nicht selbsttätig nachlaufen, öffnen oder schließen.

Tor nicht weiter betreiben und vor Montage des Garagentorantriebs durch qualifizierte Fachkraft instand setzen lassen, wenn Beschädigungen, Verschleiß oder Leichtgängigkeit zu bemängeln sind!

- Prüfen, ob der Platzbedarf des Antriebskopfes und der Deckenlaufschiene (Abb.7a - d) dem bauseitigen Einbaubereich entspricht.
- Für die Spannungsversorgung des Gerätes ist eine Schutzkontaktsteckdose erforderlich. Diese muss im Bereich von 50 cm vom Steuergehäuse durch eine Elektrofachkraft installiert werden.

4.2 Vorbereitung der Montage (Abb. 7)

- Torbreite messen und Tormitte an Toroberkante sowie Sturz anzeichnen (Abb. 7a).
- Empfehlung zur Ausrichtung des Antriebs in Längsachse des Tores: Tor vollständig öffnen und Markierung von Toroberkante an die Decke übertragen.
- Tor einmal vollständig Öffnen und Schließen, um den höchsten Torlaufpunkt (TLP) prüfen zu können: TLP ist die Stelle des geringsten Abstandes zwischen Toroberkante und Decke (Abb. 7d).
- Optimal sind 10-20 mm Abstand zwischen TLP und Antriebskopf/Deckenlaufschiene. Ideal ist ein Winkel gleich/kleiner 30° zwischen Schubstange und Deckenlaufschiene (Abb. 7b).
- Horizontale Ausrichtung der Schiene beachten.
- Bei abweichenden Einbaubedingungen kann zusätzliches Befestigungsmaterial notwendig sein.
- Abhängewinkel ggf. absägen, entgraten und gemäß Abbildung befestigen. Aus Sicherheitsgründen Sägeschnitt stets deutlich unterhalb des für die Befestigung passenden Langlochs ansetzen! (Abb. 7b)

4.3 Montage

MONTAGE DER SCHIENE (Abb. 3)

Je nach Geräteversion kann die Schiene in verschiedenen Vorfertigungsgraden angeliefert werden: einzelne Schritte können ggf. entfallen. Schiene auspacken – Verpackungshinweis beachten – und ablegen. Schienenteile beidseitig bis zum eingepressten Anschlag (Abb. 3a) in die Überwurfschiene(n) einstecken.

EINSTELLUNG DER KETTENSPIGUNG (Abb. 4)

Die Kettenspannung mit der Spannvorrichtung befindlich am Ende der Deckenschiene, einstellen (Abb. 4b). Die Kette darf nicht zu stark gespannt werden (Abb. 4c), um Schäden an der Schienenstruktur und dem Antriebskopf zu vermeiden.

MONTAGE DER DECKENLAUFSCHIENE (Abb. 7)

Montieren Sie die Deckenlaufschiene mittig Ihres Tores.

Hinweis: Garagen Mitte und Tor Mitte können unterschiedlich sein.

Wählen Sie geeignetes Befestigungsmaterial jeweils entsprechend den bauseitigen Bedingungen.

MONTAGE DES ANTRIEBSKOPFES AUF DER DECKENLAUFSCHIENE (Abb. 6)

Den Motorkopf ausrichten: Die vordere Befestigungsstelle des Motorkopfs auf der Halterung am Gleitarm platzieren und einführen. Den Motorkopf gegen etwaigen Sturz sichern. Sollte sich dieser nicht richtig einführen lassen: die Zugriemenscheibe des Riemens/der Kette leicht drehen und nochmals versuchen. Den Motorkopf mit den mitgelieferten Schrauben und Fächerscheiben festschrauben.

4.4 Entriegelung des Garagentorantrieb (Abb. 5)

Im Falle von Betriebsstörungen, oder Stromausfall entriegeln Sie den Laufschlitten gem. Abb. 5a oder 5b und bewegen das Tor manuell.

ACHTUNG Die Effizienz und Sicherheit der manuellen Entriegelung des Antriebes wird von **DEA** System nur gewährleistet, sofern die Anlage richtig und mit Originalteilen montiert wurde.

5.1 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE FÜR SPACE



! Gefahr von Funktionsstörungen durch unsachgemäße Installation !



! Gefahr von Personen- und Sachschäden durch elektrischen Schlag !

Der Elektroanschluss wie in „Tabelle 1“ und dem nachfolgenden Anschlussplan (s. 79) vornehmen.

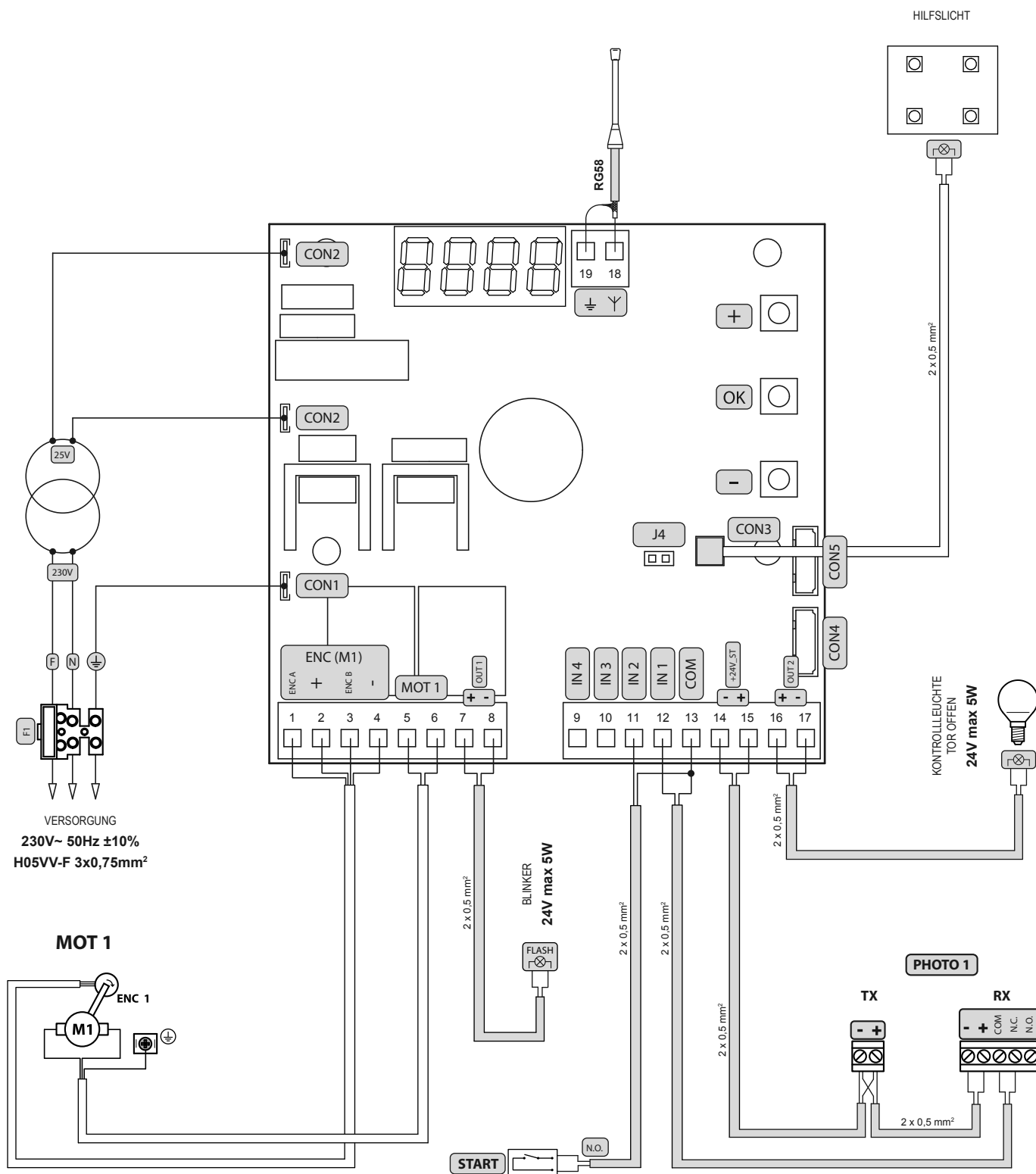
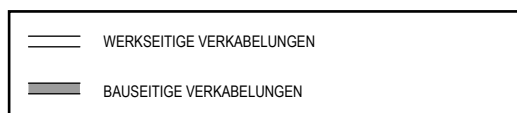
ACHTUNG Um eine angemessene elektrische Sicherheit zu gewährleisten, muss eine streng getrennte Leitungsführung eingehalten werden (mindestens 4 mm ohne oder 1 mm, mit isolierten Leitern). Verlegen Sie die Steuerleitungen des Antriebes (24VDC) in einem getrennten Installationssystem zu anderen Versorgungsleitungen (230VAC). und mit einer angemessenen Zugsentlastung versehen.

ACHTUNG Den Anschluss an das 230 V ~ ± 10% 50 Hz Netz mit einem allpoligen Schalter oder einer anderen Vorrichtung vornehmen, durch die eine allpolige Netzunterbrechung bei einem Öffnungsabstand der Kontakte von 3 mm gewährleistet wird.

Tabelle 1 “Anschluss an die Klemmleisten”

1-2-3-4		Ausgang Encoder Motor 1	
5-6		Ausgang Motor 1 max 5A	
7-8	7 (+)	Ausgang 1 , 24V === max 5W konfigurierbar (siehe P066 für die Funktionsauswahl)	Sollten aufgrund der Installation, andere Ansteuerungen notwendig sein, kann jeder Eingang für den gewünschten Betrieb konfiguriert werden. Es wird auf das Kapitel “Erweiterte Programmierung” verwiesen.
	8 (-)		
9-13	9 - N.O.	Input 4. Nicht benutzt	
	13 - Com		
10-13	10 - N.O.	Input 3. Nicht benutzt	
	13 - Com		
11-13		Input 2 START. Bei Auslösung wird eine Öffnung oder Schließung des Motors bewirkt. Kann im „Umkehrmodus“ (P049=0) oder „Schrittmodus“ (P049=1) funktionieren.	
	13 - Com		
12-13		Input 1 PHOTO 1. Falls aktiviert (siehe P050 in der Parametertabelle), löst die Unterbrechung des PHOTO 1 - Eingangs Folgendes aus: die Bewegungsumkehr (während des Schließens), den Halt der Bewegung (während des Öffnens), Startverhinderung (bei geschlossenem Tor). Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.	
	13 - Com		
14-15	+24V_ST	Stabilisierter Ausgang 24 V === Stromversorgung überwachtes Sicherheitszubehör max 200mA	
16-17	16 (+)	Ausgang 2 , 24V === max 5W konfigurierbar (siehe P062 für die Funktionsauswahl)	
	17 (-)		
18		Eingang Antennensignal	
19		Eingang Antennenabschirmung	
CON 1		Anschluss Erdleiter	
CON 2	25V ~	Stromversorgung 25 V ~ von Transformator	
CON 3		Ausgang Hilfslicht	
CON 4		Eingang Stecker NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Eingang Stecker NET-EXP	
J4 (jumper)		Jumper Auswahl Betriebsmodus: (geschlossen) = Normalbetrieb; (offen) = Programmiermodus	

ANSCHLUSSPLAN SPACE



5.2 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE FÜR SPACE XL/SPACE XXL



! Gefahr von Funktionsstörungen durch unsachgemäße Installation !



! Gefahr von Personen- und Sachschäden durch elektrischen Schlag !

Der Elektroanschluss wie in „Tabelle 2“ und dem nachfolgenden Anschlussplan (s. 81) vornehmen.

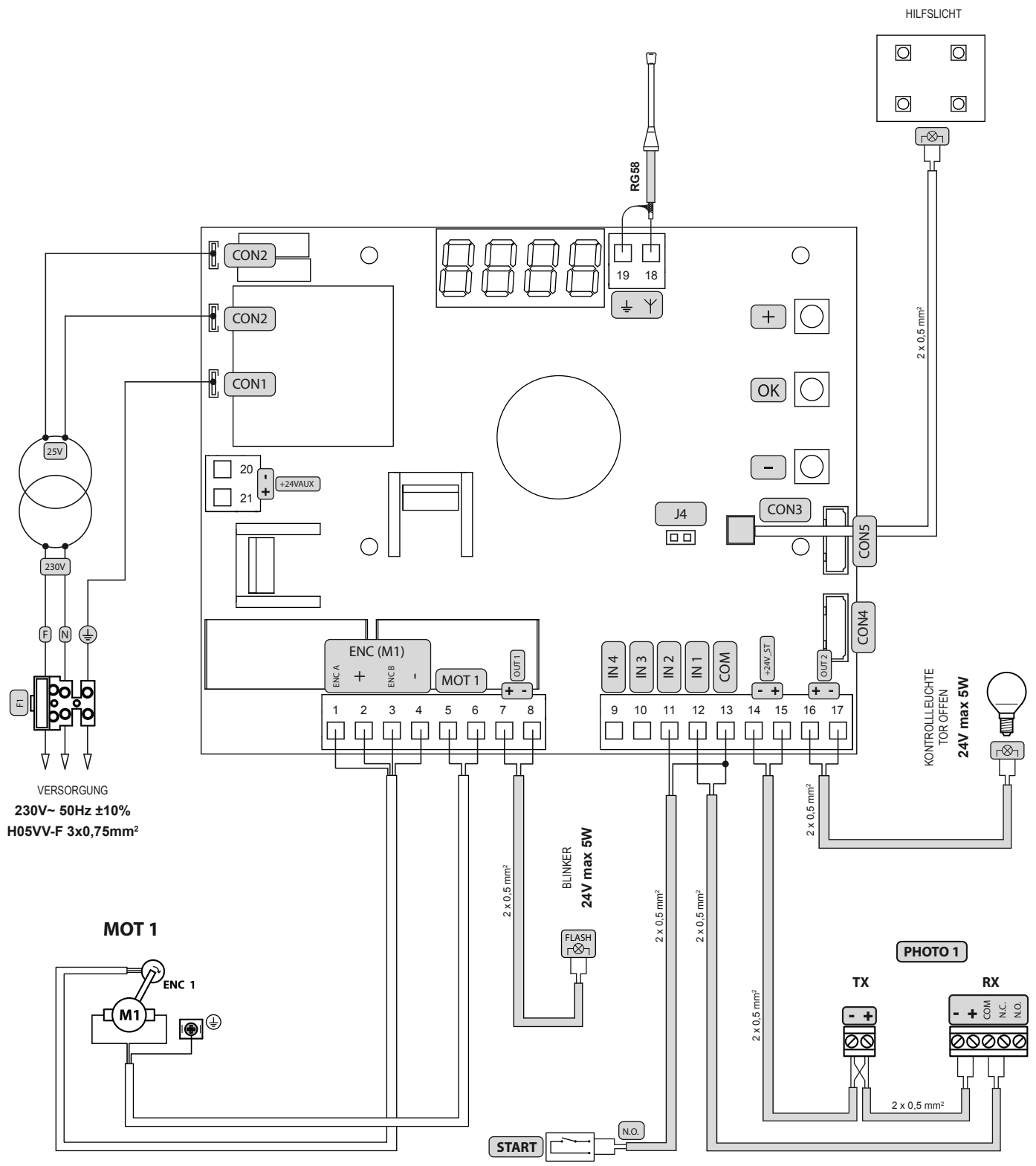
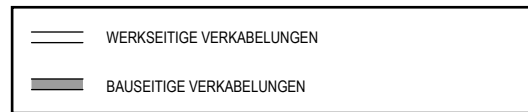
ACHTUNG Um eine angemessene elektrische Sicherheit zu gewährleisten, muss eine streng getrennte Leitungsführung eingehalten werden (mindestens 4 mm ohne oder 1 mm, mit isolierten Leitern). Verlegen Sie die Steuerleitungen des Antriebes (24VDC) in einem getrennten Installationssystem zu anderen Versorgungsleitungen (230VAC), und mit einer angemessenen Zugentlastung versehen.

ACHTUNG Den Anschluss an das 230 V ~ ± 10% 50 Hz Netz mit einem allpoligen Schalter oder einer anderen Vorrichtung vornehmen, durch die eine allpolige Netzunterbrechung bei einem Öffnungsabstand der Kontakte von 3 mm gewährleistet wird.

Tabelle 2 “Anschluss an die Klemmleisten”

1-2-3-4		Ausgang Encoder Motor 1		
5-6		Ausgang Motor 1 max 5A		
7-8	7 (+)	Ausgang 1 , 24V === max 5W konfigurierbar (siehe P066 für die Funktionsauswahl)	Sollten aufgrund der Installation, andere Ansteuerungen notwendig sein, kann jeder Eingang für den gewünschten Betrieb konfiguriert werden. Es wird auf das Kapitel „Erweiterte Programmierung“ verwiesen.	
	8 (-)			
9-13	9 - N.O.	Input 4. Nicht benutzt		
	13 - Com			
10-13	10 - N.O.	Input 3. Nicht benutzt		
	13 - Com			
11-13		Input 2 START. Bei Auslösung wird eine Öffnung oder Schließung des Motors bewirkt. Kann im „Umkehrmodus“ (P049=0) oder „Schrittmodus“ (P049=1) funktionieren.		
	13 - Com			
12-13		Input 1 PHOTO 1. Falls aktiviert (siehe P050 in der Parametertabelle), löst die Unterbrechung des PHOTO 1 - Eingangs Folgendes aus: die Bewegungsumkehr (während des Schließens), den Halt der Bewegung (während des Öffnens), Startverhinderung (bei geschlossenem Tor). Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.		
	13 - Com			
14-15	+24V_ST	Stabilisierter Ausgang 24 V === Stromversorgung überwachtes Sicherheitszubehör		(AUX + ST) = max 200mA
	15 (+)			
20-21	+24VAUX	Ausgang Stromversorgung Zubehör 24 V ===		
	21 (+)			
16-17	16 (+)	Ausgang 2 , 24V === max 5W konfigurierbar (siehe P062 für die Funktionsauswahl)		
	17 (-)			
18	Y	Eingang Antennensignal		
19	⊥	Eingang Antennenabschirmung		
CON 1		Anschluss Erdleiter		
CON 2	25 V ~	Stromversorgung 25 V ~ von Transformator		
CON 3		Ausgang Hilfslicht		
CON 4		Eingang Stecker NET-NODE / MEMONET		
CON 5		Eingang Stecker NET-EXP		
J4 (jumper)		Jumper Auswahl Betriebsmodus: (geschlossen) = Normalbetrieb; (offen) = Programmiermodus		


ANSCHLUSSPLAN SPACE XL/SPACE XXL

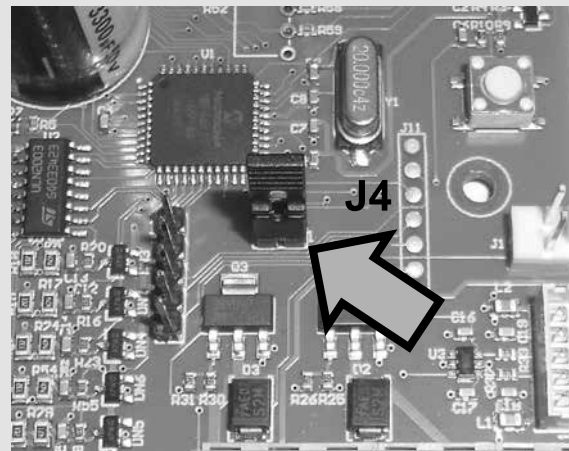


DE

6 STANDARDPROGRAMMIERUNG

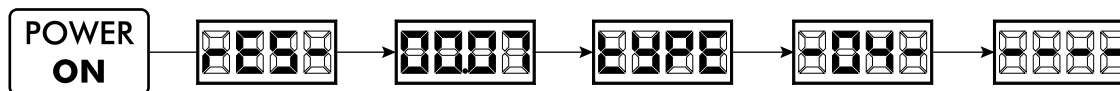
Zur Programmierung stellen Sie den **Jumper J4** auf **"PROGRAMMIERMODUS"** ein. Im Display erscheint **"P003"**.

	Jumper J4 CLOSE	NORMALBETRIEB
	Jumper J4 OPEN	PROGRAMMIERMODUS



1 Einschaltung

Die Netzspannung einschalten, auf dem Display erscheinen nacheinander die Anzeigen "r ES-", "0007" (oder die aktuelle verwendete Firmware-Version) "LYPE", "-LY-" und danach das Symbol für das geschlossene Tor "----".



* Sollte die Steuerung bereits programmiert sein und infolge einer Unterbrechung der Stromzufuhr wieder eingeschaltet werden, wird beim ersten START-Impuls, eine erneute Positionierung vorgenommen (siehe "RESP" in der Tabelle Statusmeldungen auf S. 89).

2 Lernlauf

⚠ ACHTUNG: Während der Lernfahrt besteht kein Schutz durch die Hinderniserkennung!

1. Taste **OK** drücken, im Display erscheint "L - !" blinkend;
2. Mit der Taste **-** Tor in gewünschte Position "ZU" fahren;

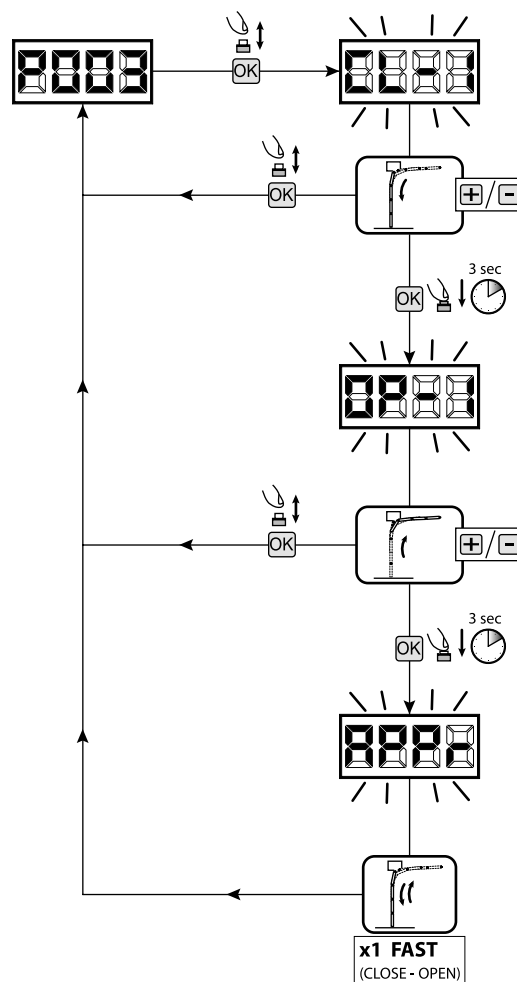
ACHTUNG: Sollte das Tor "AUF" fahren, Spannungsversorgung unterbrechen, Laufrichtung an den steuerseitigen Motorklemmen tauschen.

4. Taste **OK** gedrückt halten bis in der Anzeige "P - !" blinkt;
5. Mit der Taste **+** Tor in gewünschte Position "AUF" fahren;
6. Taste **OK** gedrückt halten bis in der Anzeige "PPP -" blinkt;

Der Antrieb startet nun automatisch die Lernfahrt. (Tor „ZU“ und Tor „AUF“)

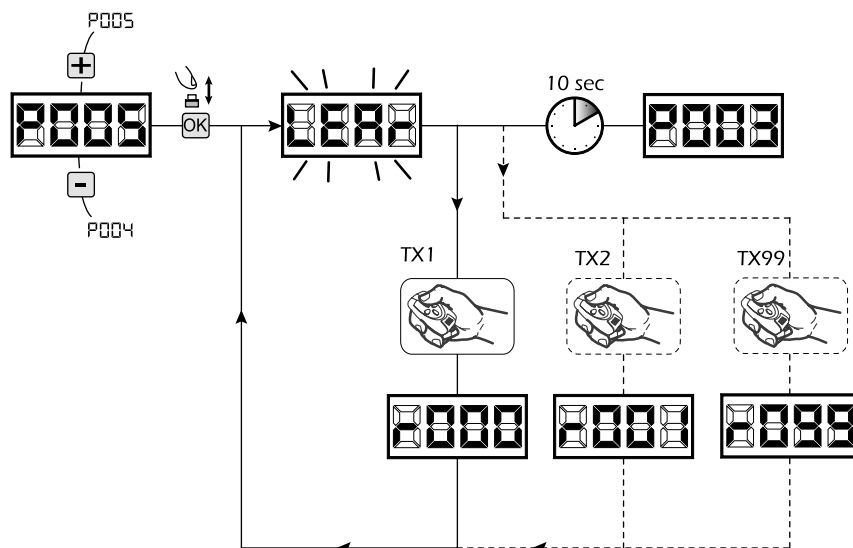
Im Display erscheint „P003“ Der Einlernmodus Laufweg und Kraft ist abgeschlossen!

Wenn keine weiteren Programmierungen vorgenommen werden, den Jumper J4 wieder auf Normalbetrieb stellen.



3 Handsender einlernen

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P005 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei der Anzeige "LEARN" eine Taste des einzulernenden Handsender, drücken;
4. Auf dem Display erscheint der Speicherplatz des soeben eingelernten Handsenders und gleich danach wieder "LEARN";
5. Den Vorgang ab Punkt 3 wiederholen, falls weitere Handsender gespeichert werden sollen;
6. Um den Speichervorgang zu beenden, 10 Sek. warten, bis auf dem Display die Meldung "P003" erscheint.

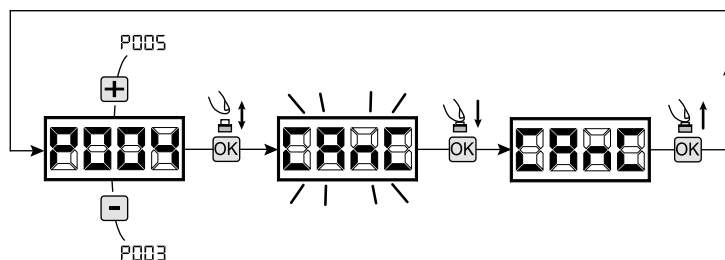


Achtung: Bei Handsendern (GT) mit Rolling-Code Kodierung kann der Empfänger in Lernmodus gesetzt werden, indem die versteckten Taste eines bereits vorher eingelernten Handsenders, betätigt wird. Nur mit Zustandsanzeige Tor AUF oder Tor ZU.

Achtung: Bei personalisierten Handsendern kann nach dem Aufruf von P005 das einlernen des ersten Handsender nur über die versteckte Taste vorgenommen werden. Danach können nur Handsender mit der gleichen Kodierungsart eingelernt werden (mit dem üblichen Verfahren), es sei denn, es wurde ein Reset des Empfängers durchgeführt (P004).

4 Löschen des gesamten Funkempfängers

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P004 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "LRN" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "LRN" zu blinken aufhört;
5. Alle gespeicherten Handsender wurden gelöscht (auf dem Display erscheint wieder P004).



5 Programmierung beenden

ACHTUNG Am Ende der Programmierung **den Jumper J4 wieder einsetzen, bis auf dem Display das Symbol „- - -“** erscheint und den Deckel des Steuerungsgehäuses wieder schließen. Jetzt ist der Garagentorantrieb wieder für den Normalbetrieb bereit.

7 ERWEITERTE PROGRAMMIERUNG

Nachfolgend werden einige Programmiervorgänge wie; Speicherverwaltung des Funkempfängers, Funktionsänderung der Eingänge, Programmiersperre usw., beschrieben.

Um die erweiterten Programmierfunktionen der Steuerung aufzurufen, **stellen Sie den Jumper J4 auf Programmiermodus**. Mit der Taste \oplus auf P005 gehen. Die Taste \oplus 5 Sek. gedrückt halten bis das Display auf die nachfolgenden Parameter springt.

1 Zustandanzeige Eingänge und Zykluszähler

- Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display P013 angezeigt wird;
- Den Parameter durch Betätigen der OK -Taste aufrufen;
- Auf dem Display wird der „Status Eingänge“ gezeigt (auf ihre Richtigkeit prüfen):

- Erneut die OK -Taste drücken;
- Auf dem Display werden die „Gesamtzyklen“ $\overline{\text{IN}}_1$ gezeigt und danach der Multiplikator $\overline{\text{MULT}}$.
Um die Anzahl der ausgeführten Bedienungen zu berechnen, müssen die beiden Werte multipliziert werden.

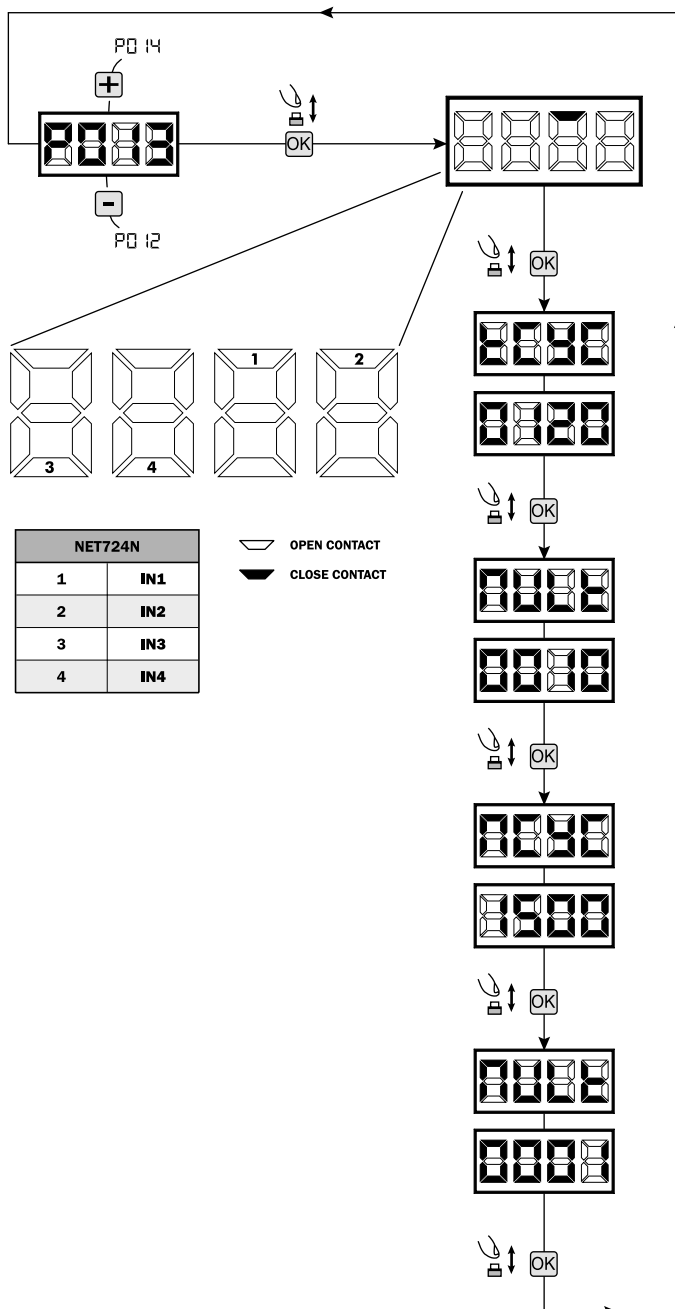
Bsp.: $\overline{\text{IN}}_1 = 120 \times 10 = 1200$ ausgeführte Bedienungen

- Erneut die OK -Taste drücken;
- Auf dem Display wird „verbleibende Wartungszyklen“ $\overline{\text{WZ}}$ angezeigt und durch nochmaliges drücken der verwendete Multiplikator $\overline{\text{MULT}}$.

Will man die verbleibenden Zyklen für eine bevorstehende Wartung ablesen, müssen die beiden Werte miteinander multipliziert werden.

Bsp.: $\overline{\text{WZ}} = 1500 \times 1 = 1500$ noch auszuführende Bedienungen, bevor eine Wartung gefordert wird.

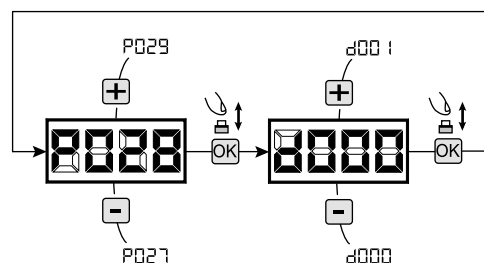
- Erneut die OK -Taste drücken, um den Parameter zu verlassen (auf dem Display erscheint wieder P013).



2 Wahl des Antriebstyp

! WICHTIG !

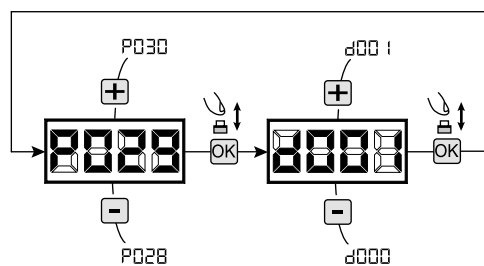
- Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display P028 angezeigt wird;
- Den Parameter durch Betätigen der OK -Taste aufrufen;
- Mit den Tasten \oplus und \ominus Folgendes eingeben:
 - d000 = SPACE
 - d002 = SPACE XL
 - d003 = SPACE XXL
- Die Wahl mit der OK -Taste bestätigen (auf dem Display erscheint wieder P028).



3 Betriebswahl mit oder ohne Encoder

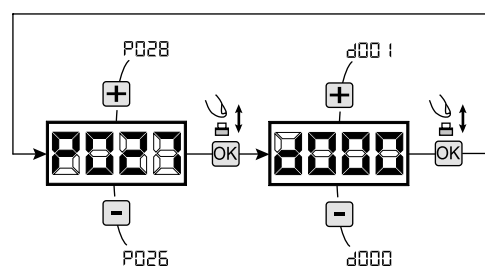
! WICHTIG !

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P029 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten **+** und **-** Folgendes eingeben:
 - d001 = 1 Kanal-Encoder;
 - d002 = 2 Kanal-Encoder
4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen (auf dem Display erscheint wieder P029).



4 Auswahl der Kodierungsart der Funksteuerungen

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P027 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Die Art der Kodierung mit den Tasten **+** und **-** auswählen:
 - d000=HCS fixe code Werkseinstellung (**empfohlen**);
 - d001=HCS rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen (auf dem Display erscheint wieder P027).

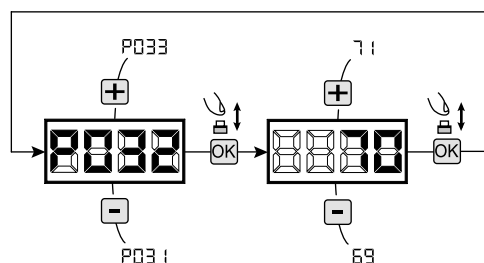


Achtung: Falls es nötig werden sollte, die Kodierart zu ändern und nur, wenn im Speicher bereits Funksteuerungen mit unterschiedlicher Kodierung vorhanden sind, muss der gesamte Empfänger gelöscht werden (P004), **NACHDEM** die neue Kodierung eingestellt wurde.

5 Betriebsparameter Bearbeiten

Falls die Betriebsparameter bearbeitet werden müssen (z.B. Drehmoment, Geschwindigkeit usw.):

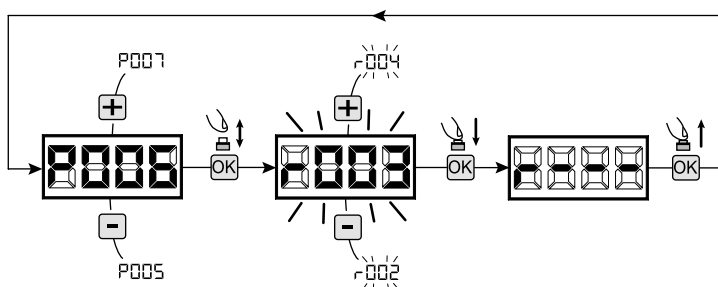
1. Mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display der gewünschte Parameter (z.B. P032) angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten **+** und **-** den gewünschten Wert eingeben;
4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen (auf dem Display erscheint der vorher ausgewählte Parameter).



Für die vollständige „Liste der Betriebsparameter“ siehe Tabelle ab S.93.

6 Suchen und Löschen eines Handsenders

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P006 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten **+** und **-** den Handsender wählen, der gelöscht werden soll (z.B. r 003);
4. Bei blinkender Meldung "r 003" die **OK**-Taste gedrückt halten;
5. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "r ---" erscheint;
6. Der ausgewählte Handsender wurde gelöscht (auf dem Display erscheint wieder P006).

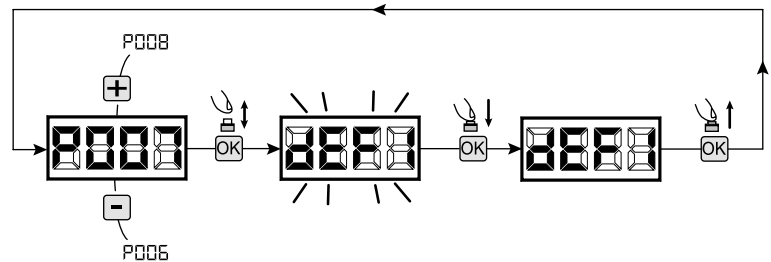


7 Werksdaten Laden

ACHTUNG Nach dem Werksdaten Laden, bleibt das Display mit der blinkenden Meldung "L - !" stehen und wartet auf eine erneute Torpositionierung und Lernfahrt, siehe Paragraf 1 Lernfahrt (s. 76).

7.1 Werksdaten Laden

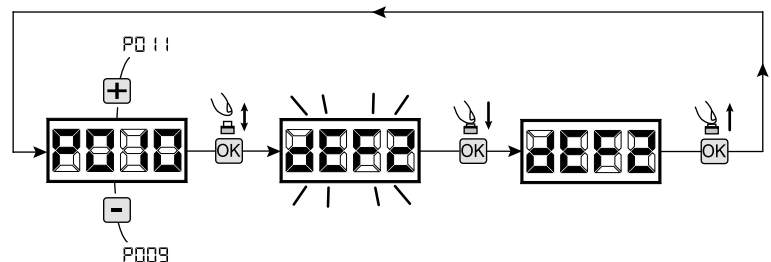
1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P007 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "dEF !" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "dEF !" zu blinken aufhört;
Alle Parameter werden in die Werkseinstellung zurückgesetzt. Ausgeschlossen sind von P016 bis P022;
5. Bei abgeschlossenem Vorgang erscheint auf dem Display wieder P007.



Achtung: Nach der Wiederherstellung der Werksdaten, muss die Steuerung neu programmiert werden.

7.2 Rückstellungen der Ein- und Ausgänge „I/O“ (Input/Output)

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P010 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "dEF 2" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "dEF 2" zu blinken aufhört;
Nur die Parameter von P016 bis P022 werden in die Werkseinstellung zurückgestellt;
5. Bei abgeschlossener Rückstellung erscheint auf dem Display wieder P010.

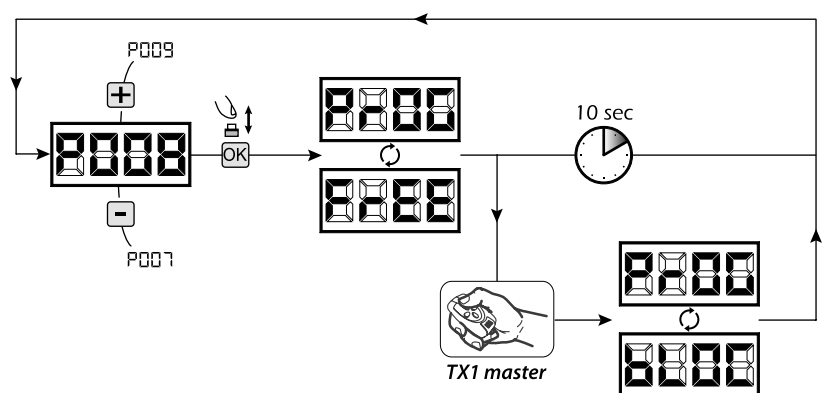


8 Programmiersperre

Die erweiterte Programmierung kann aus Sicherheitsgründen gesperrt werden, so dass nur eine befugte Person Änderungen vornehmen kann. Dies erfolgt mit einem "Master-Handsender" z.B. GT2M oder GT4M (auf Anfrage).

8.1 Sperren des Programmierzuganges

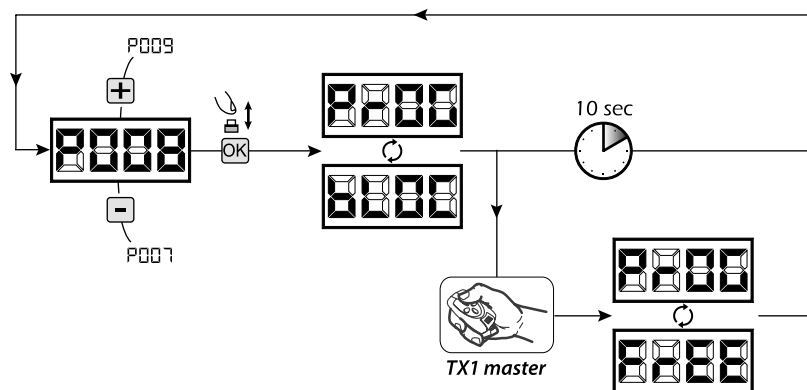
1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P008 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Das Display zeigt abwechselnd die Mitteilungen P-00/F-EE an, um anzuzeigen, dass die Steuerung auf die Übertragung des Sperrcodes wartet;
4. Innerhalb von 10 Sekunden den CH1 des „TX-Masters“ drücken, worauf das Display P-00/bL0C anzeigt, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
5. Der Zugang zur Programmierung ist gesperrt.



ACHTUNG Die Sperre/Freigabe des Programmierzugangs kann auch über Smartphone mit der APP DEAINSTALLER aktiviert werden. In diesem Fall wird ein Installateur-Code (nicht Null) eingegeben, der nur über die APP entsperrt werden kann.

8.2 Freigabe des Programmierzugangs

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display P008 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der OK -Taste aufrufen;
3. Das Display zeigt abwechselnd die Mitteilungen PRG/BLK an, um anzuzeigen, dass die Steuerung auf die Übertragung des Freigabecodes wartet;
4. Innerhalb von 10 Sekunden den CH1 des „TX-Masters“ drücken, worauf das Display PRG/FRE anzeigt, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
5. Der Zugang zur Programmierung ist freigegeben.

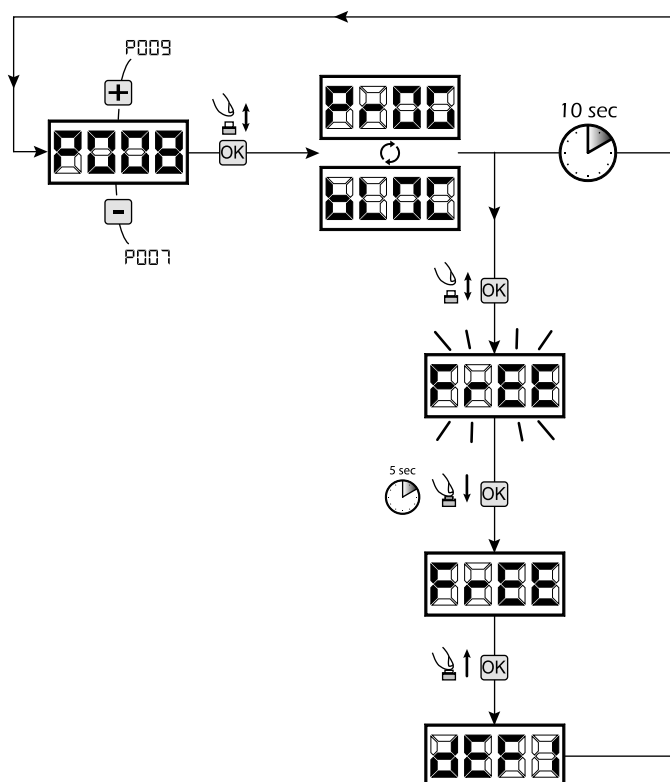


8.3 Rückstellung der Programmiersperre mit Total Reset

ACHTUNG! Dieser Vorgang führt zum Verlust aller gespeicherten Eingaben. (Funkempfänger ist nicht betroffen).

Der Vorgang ermöglicht die Freigabe der Steuerung, auch wenn der entsprechende Master-Handsender nicht vorhanden ist. Nach dieser Art der Wiederherstellung muss die Steuerung und alle Betriebsparameter neu programmiert werden. Ferner muss eine neue Kraftmessung wiederholt werden, um die Konformität der Anlage sicherzustellen.

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display P008 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der OK -Taste aufrufen;
3. Das Display zeigt abwechselnd die Mitteilungen PRG/BLK an;
4. Nach Drücken der OK -Taste zeigt das Display die blinkende Meldung FRE an;
5. Erneut die OK -Taste drücken und für 5 Sekunden gedrückt halten (ein vorzeitiges loslassen unterbricht den Vorgang): Das Display zeigt die Meldung FRE an, gefolgt von dEF , bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
6. Der Zugang zur Programmierung ist freigegeben.



ACHTUNG Nach dem Werksdaten Laden, bleibt das Display mit der blinkenden Meldung "EL - !" stehen und wartet auf eine erneute Torpositionierung und Lernfahrt, siehe Paragraf 1 Lernfahrt (s. 76).

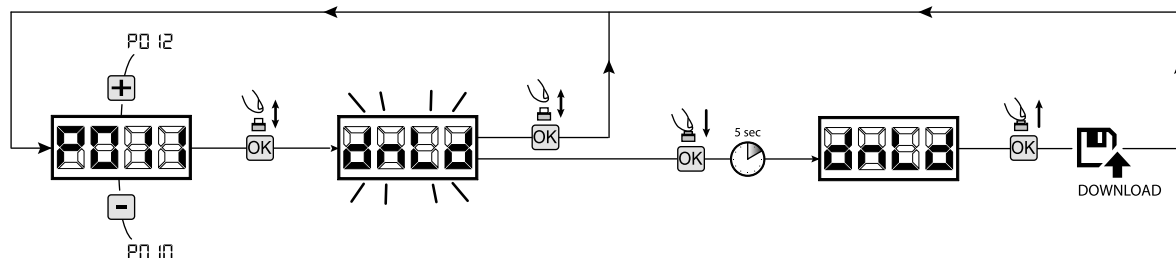
9 Herunterladen / Hochladen der Speicherdaten (z.B. MEMONET)

9.1 Herunterladen der Steuerungsdaten auf einen externen Datenträger (DOWNLOAD)

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display P011 angezeigt wird;
2. Nach Drücken der OK -Taste zeigt das Display die blinkende Meldung "dnl d" an;
3. Erneut die OK -Taste drücken und für 5 Sekunden gedrückt halten (ein vorzeitiges loslassen unterbricht den Vorgang);
4. Die OK -Taste loslassen, sobald die Meldung "dnl d" zu blinken aufhört;
Alle Einstellungen der Steuerung (TYPE, Parameter, Handsender, Laufwege der Antrieb usw.) werden auf den externen Datenträger gespeichert;

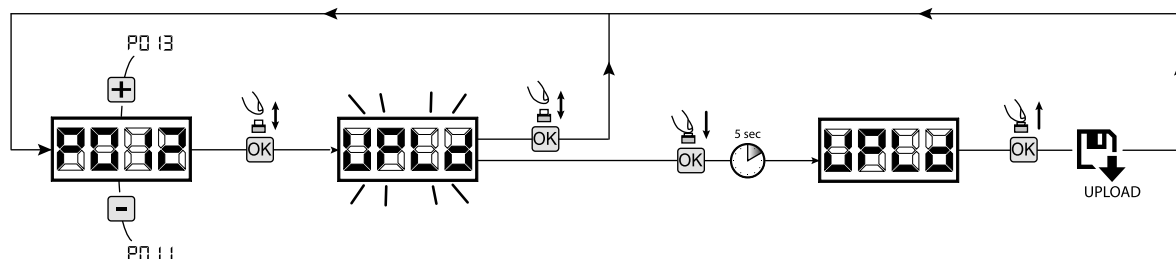
Achtung: Wenn auf dem externen Datenträger Daten vorhanden sind, werden sie beim Download des Speichers überschrieben.

5. Bei abgeschlossenem Vorgang erscheint auf dem Display wieder P011.



9.2 Hochladen der Steuerungsdaten von einem externen Datenträger (UPLOAD)

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display P012 angezeigt wird;
2. Nach Drücken der OK -Taste zeigt das Display die blinkende Meldung "uPl d" an;
3. Erneut die OK -Taste drücken und für 5 Sekunden gedrückt halten ((ein vorzeitiges loslassen unterbricht den Vorgang);
4. Die OK -Taste loslassen, sobald die Meldung "uPl d" zu blinken aufhört;
Alle Einstellungen der Steuereinheit (TYPE, Parameter, Funksteuerungen, Laufwege der Motoren usw.), die sich auf dem externen Datenträger befinden, werden auf die angeschlossene Steuerung übertragen;
5. Bei abgeschlossenem Vorgang erscheint auf dem Display wieder P012.



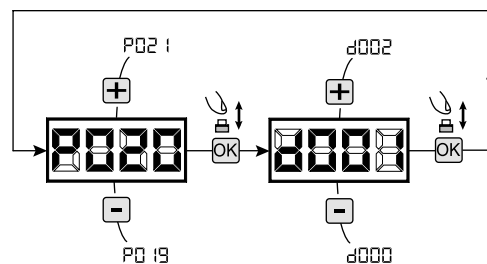
ACHTUNG Wenn keine externen Datenträger verbunden sind, oder wenn das Verbindungskabel während der Datenübertragung abgetrennt wird, erscheint auf dem Display Err , danach wird die Steuerung vollständig zurückgesetzt und auf dem Display erscheint die blinkende Meldung „TYPE“.

Siehe Anweisung in der Betriebsanleitung von MEMONET, um den Betrieb der Steuereinheit wiederherzustellen.

10 Konfiguration der Eingänge

Sollten aufgrund der Installation andere bzw. zusätzliche Ansteuerungen notwendig sein, kann jeder Eingang für den gewünschten Betrieb geändert werden. (z.B. START, FOTO, STOP, usw.).

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis der gewünschte Eingang angezeigt wird:
 - P019=für INPUT 1;
 - P020=für INPUT 2;
 - P021=für INPUT 3;
 - P022=für INPUT 4;
2. Den Parameter (z.B. P020) durch Betätigen der OK -Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten \oplus und \ominus den Wert für den gewünschten Betrieb einstellen (siehe Tabelle „Konfigurationsparameter Eingänge“, Seite 92);
4. Die Wahl mit der OK -Taste bestätigen (auf dem Display erscheint wieder P020).
5. Der Anschluss zum soeben konfigurierten Eingang kann jetzt hergestellt werden.



11 Programmierung beenden

ACHTUNG Am Ende des Programmierungsvorgangs **den Jumper J4 wieder einsetzen** und den Deckel des Schaltgehäuses wieder schließen. Jetzt ist die Steuerung betriebsbereit.

8 DISPLAYMELDUNGEN

ZUSTANDSMELDUNGEN		
Mess.	Beschreibung	
----	Tor geschlossen	
— —	Tor offen	
OPEN	Tor öffnet	
CLOS	Tor schliesst	
STEP	Die Steuerung wartet nach einem Startimpuls im Schrittmodus auf einen Befehl	
STOP	Eingang stop wurde ausgelöst oder eine Reversierung durch Hinderniserkennung mit Kurzumkehrdauer wurde ausgeführt. (P055 > 0 oder P056 > 0)	
— —	Torsteuerung in BOOT-MODE: Zeigt an, dass die Firmware beschädigt ist oder gerade aktualisiert wird. Mit der APP DEAINSTALLER einen Firmware-Reset vornehmen und sicherstellen, dass NET-NODE an den richtigen Port angeschlossen ist. Achtung: Sobald eine Firmware-Aktualisierung vorgenommen wird, gehen alle gespeicherten Daten der Karte, wie Parameter und Funksteuerungen, verloren. Sicherstellen, dass ein Speicherbackup vorgenommen wurde, wenn nach der Aktualisierung ein Datenreset vorgenommen werden soll.	
RESP	Positionsrückstellung: es folgt eine neue Positionssuche der Schließstellung (in langsamer Geschwindigkeit).	
FEHLERMELDUNGEN		
Mess.	Beschreibung	Mögliche Lösungen
BLOCK URTE	Es wird versucht, die Karte zu programmieren, wenn das NET-NODE-Gerät angeschlossen ist.	Die Stromzufuhr unterbrechen, den NET-NODE vom Kommunikationsport trennen und die Steuerung wieder freigeben.
ERR3	Lichtschranken bzw. Sicherheitsvorrichtungen haben Angesprochen oder sind beschädigt.	Die korrekte Betriebsweise aller Sicherheitseinrichtungen bzw. installierten Lichtschranken, überprüfen.
ERR4	Möglicher Defekt bzw. mögliche Überhitzung am Leistungsteil der Torsteuerung.	Ein paar Minuten lang die Stromzufuhr unterbrechen und wieder freigeben. Einen Startimpuls geben. Falls die Anzeige sich wiederholt, die Steuereinheit auswechseln.
ERR5	Time-out der Laufzeit: Der/die Motor/en haben die maximale Arbeitszeit (4 min) überschritten, ohne jemals anzuhalten.	- Einen Startimpuls geben, um die Positionssuche neu zu Starten; - Überprüfen, dass der Zyklusablauf vollständig abgeschlossen wird.
ERR6	Time-out Hinderniserkennung: Bei ausgeschaltetem Quetschschutz-Sensor wurde dennoch ein Hindernis erfasst, das die Bewegung des Flügels um über 10 Sek. blockiert.	- Überprüfen, dass keine besonderen Reibungen bzw. Hindernisse während der Bewegung vorhanden sind; - Einen Startimpuls geben, um die Positionssuche neu zu Starten; - Überprüfen, dass der Zyklusablauf vollständig abgeschlossen wird.
ERR7	Antrieb läuft nicht.	- Auf einen korrekten Anschluss der Antriebe und deren Encoder überprüfen. - Falls die Anzeige sich wiederholt, die Steuereinheit auswechseln;
ERR9	Datenverbindung mit externem Datenträger (auch NET_EXP oder NET-NODE) nicht vorhanden bzw. unterbrochen.	- Überprüfen, dass das Verbindungskabel des externen Datenträger richtig angeschlossen ist. - Wenn gerade eine Datenübertragung stattfindet (DOWNLOAD/UPLOAD), sicherstellen, dass sie nicht unterbrochen wird (z.B. abtrennen, bevor der Vorgang abgeschlossen ist). Achtung: Die Unterbrechung eines UPLOADs führt auch zu einem vollständigen RESET der Steuereinheit.
ERR10 ERR11	Möglicher Defekt bzw. mögliche Überhitzung am Leistungsteil der Torsteuerung.	Ein paar Minuten lang die Stromzufuhr unterbrechen und wieder freigeben. Einen Startimpuls geben. Falls die Anzeige sich wiederholt, die Steuerung auswechseln.
ERR12	Möglicher defekt am Leistungsteil der Steuerung oder Steuerkreis des Encoders.	Motor und Encoders Anschluss überprüfen. Spannung Aus und wieder Einschalten. Einen Startimpuls geben, wenn die Störung sich wiederholt folgende Prüfungen durchführen: - In den Parameter P003 gehen und den Antrieb mit den Tasten + und - fahren. - Wenn der Antrieb mit voller Geschwindigkeit fährt und das Display Err7 zeigt, Motor ersetzen. - Wenn der Antrieb nicht fährt, muss die Steuerung ersetzt werden.
ERR15	Mit der APP DEAINSTALLER wurden sensible Einstellparameter verändert, ohne dass eine neue Lernfahrt vorgenommen wurde.	Eine neue Lernfahrt vornehmen (P003) bevor irgendein anderer Vorgang durchgeführt werden kann.
ERR16	Sie versuchen, einen Motor mit einer Anzahl von Encoderkanälen zu lernen, die sich von dem im Parameter P029 eingestellten Wert unterscheiden.	Stellen Sie den Parameterwert P029 korrekt ein.
ERR18	NET-NODE ist an den falschen Kommunikationsport angeschlossen.	NET-NODE an den richtigen Port anschließen, wie im Schaltplan der Steuereinheit angegeben.

9 INBETRIEBNAHME

Die Phase der Inbetriebnahme ist sehr wichtig, um die absolute Sicherheit der Anlage und die Einhaltung der Vorschriften und Bestimmungen zu gewährleisten, insbesondere der Anforderungen der Norm EN12445, mit der die Testmethoden für die Prüfung der Tor-Automatiksysteme festgesetzt werden.

DEA System weist darauf hin, dass alle Installations-, Reinigungs- oder Reparatureingriffe an der Gesamtanlage nur von Fachpersonal vorgenommen werden dürfen, das alle Prüfungen durchführen muss, die zur Erhebung einer vorliegenden Gefahr vorgesehen sind;

Prüfen Sie vor der Inbetriebnahme durch mehrmaliges Öffnen und Schließen den einwandfreien Lauf des Tores und des Torantriebes. Stellen Sie dadurch sicher, dass keine Montage- oder Einstellfehler vorhanden sind. Prüfen Sie die Hinderniss-Abschaltkraft des Antriebes gem. EN 12445.

9.1 Betreibereinweisung

Sicher stellen, dass der Besitzer/Betreiber im Rahmen der Übergabe in die sichere Bedienung der Maschine eingewiesen wird / werden. Wir empfehlen, direkt am Objekt zu erläutern bzw. zu demonstrieren:

- Die sichere Bedienung der Anlage unter Beachtung aller Sicherheitshinweise;
- Die Lage und Funktion aller Bedienelemente und Sicherheitseinrichtungen sowie deren Wirkung während der verschiedenen Betriebszustände;
- Die sichere Nutzung der manuellen Notentriegelung;
- Die Anordnung und Bedeutung der Warnhinweise;
- Die Betriebsbedingungen.

ACHTUNG Durch Verwendung von Ersatzteilen, die nicht von **DEA** System angegeben sind bzw. falschen Wiederausbau können Personen, Tiere gefährdet oder Gegenstände beschädigt werden; zudem können dadurch Produktdefekte verursacht werden. Immer die von **DEA** System angegebenen Teile verwenden und die Montageanleitungen streng befolgen.

9.2 Notentriegelung

Im Falle von Betriebsstörungen, oder Stromausfall entriegeln Sie den Laufschlitten gem. Abb. 5 und bewegen das Tor manuell.

ACHTUNG Die Effizienz und Sicherheit der manuellen Bedienung des Automatiksystems wird von **DEA** System nur gewährleistet, sofern die Anlage richtig und mit Originalersatzteilen montiert wurde.

10 WARTUNG

Eine einwandfreie vorbeugende Wartung und eine regelmäßige Kontrolle des Produkts garantieren dessen lange Lebensdauer. In der Tabelle an der Seite sind die Kontroll- /Wartungseingriffe aufgelistet, die regelmäßig einzuplanen und vorzunehmen sind.

Im Schadensfall kann Bezug auf die Tabelle „LEITFADEN FÜR DIE SCHADENSUCHE“ genommen werden. Sollten die angegebenen Ratschläge nicht zur Lösung führen, kontaktieren Sie bitte **DEA** System.

UNTERHALTSARBEITEN	HÄUFIGKEIT
Kette und beweglichen Drehpunkte leicht einschmieren. Überflüssiges Schmiermittel umgehend entfernen. Zahnriemen dürfen keinesfalls geschmiert werden. Bei Verschmutzung ist das Gerät trocken, ggf. mit Staubsauger, zu reinigen.	6 Monate
Kontrolle der Schraubenbefestigung	6 Monate
Kontrolle der Kettenspannung, bzw. Zahnriemenspannung (siehe Abb. 4)	6 Monate

LEITFADEN FÜR DIE SCHADENSUCHE	
Beschreibung	Mögliche Lösungen
Ein Startbefehl für die Öffnung oder Schließung wird gegeben, aber das Tor bewegt sich nicht und der Elektromotor des Antriebes schaltet sich nicht ein.	Der Antrieb wird nicht richtig stromversorgt; die Anschlüsse, Sicherungen und den Zustand des Zuleitungskabels kontrollieren und diese gegebenenfalls auswechseln oder reparieren. Wenn sich das Tor nicht schließt, auf den einwandfreien Betrieb der Lichtschranken prüfen.
Ein Startbefehl für die Öffnung wird gegeben, der Motor schaltet sich ein, aber das Tor bewegt sich nicht.	Kontrollieren, dass die Notentriegelung des Antriebes richtig verriegelt ist. (Abb. 5). Kontrollieren, dass der Motor nicht in die Gegenrichtung schiebt, was durch vertauschten des Motoranschlusses verursacht worden sein könnte.
Während der Fahrt verhält sich der Antrieb ruckartig, ist geräuschvoll, bleibt auf halbem Weg stehen oder fährt nicht los.	Das Tor bewegt sich unruhig; den Antrieb entriegeln von Hand betätigen und allfällige Reibungen an Drehpunkten entfernen. Die Motorleistung könnte zu gering für die zu betreibende Torgröße sein; prüfen Sie auf die richtige Antriebswahl.

11 DEMONTAGE UND ENTSORGUNG

DEMONTAGE

Die Demontage des Garagentorantriebes ist durch einen professionellen Monteur unter Beachtung der Unfallverhütungs- und Sicherheitsvorschriften sinngemäß anhand der Montageanleitung, jedoch in umgekehrter Reihenfolge der Arbeitsschritte auszuführen. Vor Beginn der Demontage ist der Netzstecker abzuziehen und gegen Wiedereinstecken zu sichern.

ENTSORGUNG

Die Entsorgung des Abtriebs ist gemäß den nationalen und örtlichen Entsorgungsbestimmungen auszuführen. Produkt oder Einzelteile davon dürfen nicht mit dem Restmüll entsorgt werden.



ACHTUNG Im Einklang mit der EU-Richtlinie 2012/19/EG über Elektro- und Elektronik-Altgeräte (WEEE) darf dieses Elektrogerät nicht mit dem normalen Hausmüll entsorgt werden. Bitte bringen Sie das Produkt für die entsprechende Entsorgung zu einer lokalen Gemeinde-Sammelstelle.

GRUNDFUNKTIONEN		FUNKTIONSAUSWAHL
PAR. P001	Nicht benutzt	
PAR. P002	Nicht benutzt	
PAR. P003	Lernlauf Antriebe	
PAR. P004	Funkempfänger löschen	
PAR. P005	Handsender einlernen	
PAR. P006	Suchen und Löschen eines Handsender	
PAR. P007	Werkdaten Laden	
PAR. P008	Programmiersperre	
PAR. P009	Erfassung Peripheriegeräte DE@NET (nicht benutzt)	
PAR. P010	Rückstellung Eingänge „I/O“ (Input/Output)	
PAR. P011	Herunterladen der Steuerungsdaten auf externen Datenträger (z.B. MEMONET)	
PAR. P012	Hochladen der Steuerungsdaten von externen Datenträger (z.B. MEMONET)	
PAR. P013	Zustandanzeige Eingänge und Zykluszähler	
PAR. P014	Nicht benutzt	
PAR. P015	Nicht benutzt	

GRUNDPROGRAMMIERUNG

PAR.	PARAMETERBESCHREIBUNG	FUNKTIONSAUSWAHL	VALORI DI DEFAULT		
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P016	Wahl der Eingangsart INPUT_2		000	000	000
P017	Funktionswahl der Taste ▲	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nicht benutzt) • 001: START (Start) • 002: PED. (Teilöffnung) • 003: OPEN (definiert AUF) • 004: CLOSE (definiert ZU) • 005: OPEN_PM (AUF in Totmann) • 006: CLOSE_PM (ZU in Totmann) • 007: ELOCK_IN (Ausgang 2 konfigurierbar. Siehe P062) • 008: PHOTO 1 (Lichtschranke 1) • 009: PHOTO 2 (Lichtschranke 2) • 010: SAFETY 1 (Sicherheitskontaktleiste 1) • 011: STOP (Betriebsunterbrechung) • 012: FCA1 (Endschalter AUF Mot1) • 013: nicht Verfügbar • 014: FCC1 (Endschalter ZU Mot1) • 015: nicht Verfügbar • 016: SAFETY 2 (Sicherheitskontaktleiste 2) • 017: nicht Verfügbar • 018: nicht Verfügbar • 019: AUX_IN (ausgang 1 konfigurierbar. Siehe P066) 	003	003	003
P018	Funktionswahl der Taste ▼		▲	004	004
P019	Auswahl Betriebsart INPUT_1	Achtung: Wählen Sie ein Wert zwischen 000 und 007	008	008	008
P020	Auswahl Betriebsart INPUT_2		001	001	001
P021	Auswahl Betriebsart INPUT_3		000	000	000
P022	Auswahl Betriebsart INPUT_4		000	000	000

KONFIGURATION DER EINGÄNGE

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL	
KONFIGURATION DER FUNKKANÄLE	P023	Zuweisung KANAL 1 Funksteuerungen	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nicht benutzt) • 001: START (Start) • 002: PED. (Teilöffnung) • 003: OPEN (definiert AUF) • 004: CLOSED (definiert ZU) • 005: Nicht benutzt • 006: Nicht benutzt • 007: ELOCK_IN (ausgang 2 konfigurierbar. Siehe P062) • 008: AUX_IN (ausgang 1 konfigurierbar. Siehe P066) • 009: COURTESY_IN (Funkbefehl für Hilfslicht) 	CH1	001	001
	P024	Zuweisung KANAL 2 Funksteuerungen		CH2	000	000
	P025	Zuweisung KANAL 3 Funksteuerungen		CH3	000	000
	P026	Zuweisung KANAL 4 Funksteuerungen		CH4	000	000
KONFIGURATION DER ANTRIEBE	P027	Auswahl Kodierungsart Funk	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code (empfohlen) • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 		000	000
	P028	Auswahl Antriebstyp	<ul style="list-style-type: none"> • 000: ADVANCE - SPACE - VIP 60 • 001: VIP 80 • 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL • 003: SPACE XXL 		000	000
	P029	Auswahl Encoderstyp	<ul style="list-style-type: none"> • 001: 1 Kanal-Encoder • 002: 2 Kanal-Encoder 		002	002
	P030	Nicht benutzt			/	/
	P031	Geschwindigkeit Verlangsamung in AUF	<p>Achtung: Werden die Werte dieser Parameter geändert, wird beim Verlassen des Programmiermodus ein neuer Lernlauf der Antriebe gefordert</p>		15%	100%
	P032	Geschwindigkeit AUF			15%	100%
	P033	Geschwindigkeit ZU			15%	100%
	P034	Geschwindigkeit Verlangsamung in ZU			15%	100%
	P035	Verlangsamungsdauer in AUF			0%	80%
	P036	Verlangsamungsdauer in ZU			0%	80%
FUNKTIONSPARAMETER	P037	Kraftfeinstellung Motor in AUF (wenn = 100% Hinderniserfassung deaktiviert)	<p>Achtung: Diese Einstellung darf nur in Verbindung mit einer Lichtschranke oder änderliche Sicherheitseinrichtungen, aktiviert werden!</p>		1%	100%
	P038	Kraftfeinstellung Motor in ZU (wenn = 100% Hinderniserfassung deaktiviert)			1%	100%
	P039	Schliessbereich Tor ZU Fein: Kraft (Laufweg mit P058 einstellen)			1%	100%
	P040	Nicht benutzt			/	/
	P041	Zulaufautomatik (wenn = 0, Zulaufautomatik deaktiviert)	<p>Achtung: Die Zulaufautomatik darf nur in Verbindung mit einer Lichtschranke oder änderliche Sicherheitseinrichtungen, aktiviert werden.!</p>		Osec255sec
	P042	Zulaufautomatik der Teilöffnung (wenn = 0, Zulaufautomatik der Teilöffnung deaktiviert)			Omin255min
	P043	Laufzeit der Teilöffnung			5%50%
	P044	Vorwarnzeit			Osec10sec
	P045	Nicht benutzt			/	/
	P046	Nicht benutzt			/	/

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P047	Mehrfamilienhausschaltung: Nur der erste Startbefehl wird angenommen, alle weiteren Befehle werden in Öffnung ignoriert. Ein Befehl während der Offenhaltezeit kann ebenfalls gesperrt werden (002) und während der Schliessung reversioniert ein Startbefehl, die Richtung.		000	000	000
P048	Nicht benutzt		/	/	/
P049	Startimpulsfolge: "Umkehrlogik" (Imp.>öffnet, Imp. schliesst, Imp.>öffnet, Imp. schliesst ...) "Schrittlogik" (Imp.> öffnet, Imp.> stoppt, Imp.> schliesst, Imp.> stoppt, Imp.> öffnet ...)		001	001	001
P050	FOTO 1	Lichtschränkenfunktion: 0 = aktiv in Schliessung und bei geschlossenem Tor; 1 = immer aktiviert; 2 = nur in Schliessung. Wenn die Lichtschränke unterbrochen wird, bewirgt sie folgendes: während der Schliessung eine Reversionierung auch wenn sie unterbrochen bleibt, während der Öffnung einen Stop solange unterbrochen bei freigabe wird die Öffnung fortgesetzt, bei stehendem Tor verhindert einen Start.	002	002	002
P051	FOTO 2	3-4-5 = ist die Logik identisch zu den Einstellungen 1-2-3 mit dem unterschied das die Schnellverschluss aktiviert wird, d.h während der Öffnung oder in der Pausenzeit schliesst das Tor wenn die Lichtschränke wieder frei gegeben wird.	002	002	002
P052	Ausgangs „Hilfslicht“: > 1 = „Hilfslicht“ (Ausgang EIN sobald der Antrieb losläuft, OFF wenn der Antrieb hält und die Verzögerungszeit abgelaufen ist).		030	030	030
P053	Nicht benutzt		/	/	/
P054	SOFTSTART: Die Antriebe beschleunigen mit einer linearen Rampe bis zur eingestellte Geschwindigkeit, zur Vermeidung von abrupten Starts. Warnung: Setzen Sie den Wert von P054=2 nur, wenn die Hinderniserkennung deaktiviert ist (P037 und/oder P038 =100)		001	001	001
P055	Reversionierungsdauer nach Hinderniserkennung in AUF (aktiviert sich durch die eigene Kraftabschaltung oder durch den Eingang „Safety“); 0 = wird eine Komplettreversionierung durchgeführt. > 0 = wird die Dauer (in Sekunden) der Reversionierung nach Hindernis angezeigt.		003	003	003
P056	Reversionierungsdauer nach Hinderniserkennung in ZU (aktiviert sich durch die eigene Kraftabschaltung oder durch den Eingang „Safety“); 0 = wird eine Komplettreversionierung durchgeführt. > 0 = wird die Dauer (in Sekunden) der Reversionierung nach Hindernis angezeigt.		003	003	003
P057	Nicht benutzt		/	/	/
P058	Schliessbereich Tor ZU Fein: Laufweg (Kraft mit P039 einstellen)		050	050	050
P059	Schliessbereich Tor ZU Absolut: Laufweg (Kraft mit P060 einstellen)		015	015	015
P060	Schliessbereich Tor ZU Absolut: Kraft (Laufweg mit P059 einstellen)		050	050	050
P061	Energy-saving: 0 = deaktiviert; 1 = schaltet die Steuerung nach 10 Sek. Inaktivität die Ausgänge 24V und das Display ab. Diese werden beim ersten Startbefehl wieder eingeschaltet (Empfohlen bei Batterieversorgung bzw. Solarbetrieb).		000	000	000
P062	Auswahl Betriebsmodus OUTPUT_2: (24VDC Max.5W) 0 = „Boost“-Ausgang für E-Schloss (Art. 110)Max.1Stk; 1 = Blinkausgang mit Dauerspannung (für Blinkleuchten, die selber blinken); 2 = Blinkausgang intermittierend; 3 = Kontrollleuchte „Tor offen“ fest, (Ausgang EIN, sobald Endlage ZU verlassen wird, AUS wenn Endlage ZU wieder erreicht wird); 4 = Kontrollleuchte „Tor offen“ blinkend (Ausgang langsam blinkend beim Öffnen und schnell beim Schließen, immer ON wenn das Tor offen ist, immer OFF wenn das Tor zu ist); 5 = Durchgangsbeleuchtung (Ausgang EIN sobald der Antrieb losläuft, OFF wenn der Antrieb hält und die Verzögerungszeit abgelaufen ist); 6 = Ausgang für E-Schloss mit 3Sek.Impuls vor jedem Start; 7 = Ausgang für E-Magnet mit 3Sek.unterbruch vor jedem Start; 8 = Ausgang zur Spannungsversorgung Zubehör; 9 = Ausgang in Impulsbetrieb angesteuert über Eingang ELOCK_IN; 10 = Ausgang als Schrittschaltung angesteuert über Eingang ELOCK_IN; > 10 = Ausgang mit Ausschaltverzögerung angesteuert über Eingang ELOCK_IN (der eingeebene Wert gibt die Verzögerung in Sekunden an). Achtung: Wenn P062=8, wird die Funktionsweise des Ausganges auch von den Parameter P061 (Energy Saving) und P071 (Autotest Sicherheitsvorrichtungen) beeinflusst.		004	004	004

FUNKTIONSPARAMETER

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P063	Nicht benutzt		/	/	/
P064	Nicht benutzt		/	/	/
P065	Zykluszähler für Wartungsanfrage: 0 = wird der Zähler auf Null gesetzt und die Wartungsanfrage wird deaktiviert. >0 = wird die Anzahl der Zyklen (x 500) angegeben die zu erreichen sind, bevor die Steuerung ein Vorblinken vor jedem Start von zusätzlichen 4 s ausführt, um die programmierte Wartung anzuzeigen. Z.B: Wenn P065=050, Anzahl Zyklen = 50x500=25000 Achtung: Bevor im Wartungszählerwerk ein neuer Wert eingegeben wird, muss dieses mit P065=0 zurückgesetzt werden. Erst dann P065=„neuer Wert“ eingeben.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Wartungsanfrage deaktiviert • >000: Anzahl Zyklen (x 500) für Wartungsanfrage (1.....255) 	000	000	000
P066	Auswahl Betriebsmodus OUTPUT_1: (24VDC Max.5W) 1= Blinkausgang mit Dauerspannung (für Blinkleuchten, die selber blinken); 2 = Blinkausgang intermittierend; 3= Kontrollleuchte „Tor offen“ fest, (Ausgang EIN, sobald Endlage ZU verlassen wird, AUS wenn Endlage ZU wieder erreicht wird); 4= Kontrollleuchte „Tor offen“ blinkend (Ausgang langsam blinkend beim Öffnen und schnell beim Schließen, immer ON wenn das Tor offen ist, immer OFF wenn das Tor zu ist); 5= Durchgangsbeleuchtung (Ausgang EIN sobald der Antrieb losläuft, OFF wenn der Antrieb hält und die Verzögerungszeit abgelaufen ist); 6= Ausgang für E-Schloss mit 3Sek.Impuls vor jedem Start; 7= Ausgang für E-Magnet mit 3Sek. Unterbruch vor jedem Start; 8= Ausgang wird zur Spannungsversorgung Zubehör; 9= Ausgang in Impulsbetrieb angesteuert über Eingang AUX_IN; 10= Ausgang als Schrittschaltung angesteuert über Eingang AUX_IN; >10= Ausgang mit Ausschaltverzögerung angesteuert über Eingang AUX_IN (der eingegebene Wert gibt die Verzögerung in Sekunden an). Achtung: Wenn P066=8, wird die Funktionsweise des Ausgangs auch von den Parameter P061 (Energy Saving) und P071 (Autotest Sicherheitsvorrichtungen) beeinflusst.	<ul style="list-style-type: none"> • 001: Blinkausgang Dauerspannung • 002: Blinkausgang intermittierend • 003: Kontrollleuchte „Tor offen“ fest • 004: Kontrollleuchte „Tor offen“ blinkend • 005: Hilfslicht (Ausschaltzeit am P052 einstellen) • 006: Ausgang für E-Schloss, impuls bei Start • 007: Ausgang für E-Magnet, Unterbruch bei Start • 008: Stromversorgung Zubehör • 009: Impulsbetrieb angesteuert von AUX_IN • 010: Schrittschaltung angesteuert von AUX_IN • >010: Ausschaltverzögerung angesteuert von AUX_IN (11sec.....255sec) 	002	002	002
P067	SAFETY 1 Betriebsart Kontakteinstellung „SFT“: 0 = immer aktiv; 1 = nur in ZU; 2 = nur in ZU und vor jedem Start; 3 = nur in AUF; 4 = nur in AUF und vor jedem Start. Wie bei der Hinderniserfassung über den internen Quetschutz-Sensor, verursacht die Aktivierung der Eingänge SFT1 und SFT2 die Ganz- oder Teilreversierung, je nach Einstellung des Parameters P055 (Reversierungsdauer bei Hinderniserkennung in AUF) und P056 (Reversierungsdauer bei Hinderniserkennung in ZU).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: berührungssensible Schaltleiste immer aktiviert • 001: berührungssensible Schaltleiste nur beim Schließen aktiviert • 002: berührungssensible Schaltleiste nur beim Öffnen und vor jeder Bewegung aktiviert • 003: berührungssensible Schaltleiste nur beim Öffnen aktiviert • 004: berührungssensible Schaltleiste nur beim Öffnen und vor jeder Bewegung aktiviert 	001	001	001
P068	SAFETY 2		001	001	001
P069	Nicht benutzt		/	/	/
P070	Einstellung der Anlaufzeit Achtung: Wenn Softstart aktiviert ist, wird der Anlauf unabhängig von P070 deaktiviert.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Anlauf deaktiviert (führt einen kurzzeitigen, kaum wahrnehmbaren Anlauf durch) • 00X: Anlaufdauer bis 1,5 s (X*6 ms) (1.....255) 	008	008	008
P071	Überwachung der Sicherheitseinrichtung: 0= 24V Ausgang ohne Überwachung; 1= 24V Ausgang mit Überwachungsfunktion (schaltet den Ausgang aus und überprüft das Öffnen des Relaiskontaktes vor jedem Start). Achtung: Für den Anschluss mit Überwachung müssen alle betroffenen Vorrichtungen an die programmierbaren 24V Ausgänge angeschlossen werden (7-8 für OUTPUT_1) (16-17 für OUTPUT_2) mit (P062 und P066 = 8) und müssen verdrahtet und ausgerichtet sein bevor ein Lernlauf (P003) durchgeführt wird.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Netzversorgung (Autotest Sicherheitsvorrichtungen deaktiviert) • 001: Autotest Sicherheitsvorrichtungen aktiviert 	000	000	000
P072	Aktivierung SAS-Funktion (nur für NET_EXP): Der Ausgang SAS wird an einen Eingang STOP/SAS INPUT einer zweiten Steuerung angeschlossen. Hiermit der Betriebsart „Schleusenfunktion“ aktiviert. (die Öffnung der zweiten Tür erfolgt erst wenn die Erste komplett geschlossen ist und umgekehrt). Wenn man diesen Parameter nach einem Reset aktiviert, wird automatisch ein „RESP“ durchgeführt, während dessen der Ausgang SAS sich nicht aktiviert. Wenn Endschalter vorhanden sind und diese nach einem Reset gedrückt sind, kein „RESP“ nicht ausgeführt. Achtung: Wenn beide Flügel manuell entriegelt und aus der Schließposition verschoben werden, wird eine Verriegelung erzeugt. Es muss daher mindestens einer der beiden Flügel manuell geschlossen werden.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „SAS-Funktion“ nicht aktiv • 001: „SAS-Funktion“ aktiv 	000	000	000

FUNKTIONSPARAMETER

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P073	Nicht benutzt	/	/	/
P074	Nicht benutzt	/	/	/
P075	Nicht benutzt	/	/	/
P076	Freigabe der Speicherung der beim Ausschalten der Steuereinheit gespeicherten Türposition (siehe RESP in Fehlertabelle auf Display). Wenn P076=0 Während einem Stromausfall, wird die letzte Türposition nicht abgespeichert und beim nächstmöglichen Startbefehl wird immer ein Reset Position vorgenommen, d.h. der Antrieb fährt auf den gesetzten mechanischen Anschlag. Wenn P076=1 Während eines Stromausfalls, wird die letzte Türposition von der Steuerung abgespeichert und beim nächstmöglichen Startbefehl läuft der Antrieb normal weiter ohne eine erneute Positionssuche durchzuführen. Achtung: Bei jeder Änderung dieses Parameter, muss eine neue Lernfahrt (P003) durchgeführt werden.	001	001	001
P077	Elektronische Positionsbremse Achtung: Wenn aktiv (P077 = 1), ist es NOTWENDIG , den Parameter P076 = 0 einzustellen und den mechanischen Stopp (Art. AB/FM nicht mitgeliefert) auf der Schiene in der offenen Position zu installieren.	000	000	000
P078 --- P099	Konfigurationsparameter für die Erweiterungskarte NET_EXP (für eine genaue Beschreibung der Parameter siehe entsprechende Betriebsanleitung).	/	/	/

FUNKTIONSPARAMETER

SPACE




**Motorreductor electromecánico
para puertas seccionales**
Instrucciones de uso y advertencias

Tabla de contenidos

1	Recapitulación Advertencias	97	6	Programación Estándar	106
2	Descripción del producto	99	7	Programación Avanzada	108
3	Datos técnicos	100	8	Mensajes visualizados en el Display	113
4	Instalación y Montaje	100	9	Puesta en Servicio	114
5	Conexiones Eléctricas		10	Mantenimiento	114
5.1	- SPACE	102	11	Desmantelamiento del Producto	115
5.2	- SPACE XL/SPACE XXL	104			

SÍMBOLOS


En este manual se muestran los siguientes símbolos que indican posibles peligros.


	Advertencia importante para la seguridad. El incumplimiento de esta advertencia puede causar lesiones personales e incluso hasta lesiones mortales. Lesiones. El incumplimiento de estas instrucciones puede causar graves daños o incluso la destrucción del producto.
	Advertencia importante para la seguridad. El contacto con la tensión de alimentación puede provocar lesiones a personas hasta inmediatas lesiones mortales.
	Nota importante para la instalación profesional, la programación y la puesta en servicio.


ES

1 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS

¡ATENCIÓN! IMPORTANTES INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD LEER Y SEGUIR ATENTAMENTE TODAS LAS ADVERTENCIAS Y LAS INSTRUCCIONES QUE ACOMPAÑAN EL PRODUCTO YA QUE UNA INSTALACIÓN ERRÓNEA PUEDE CAUSAR DAÑOS A PERSONAS, ANIMALES O COSAS. LAS ADVERTENCIAS Y LAS INSTRUCCIONES OFRECEN IMPORTANTES INDICACIONES RELATIVAS A LA SEGURIDAD, A LA INSTALACIÓN, AL USO Y AL MANTENIMIENTO. CONSERVAR LAS INSTRUCCIONES PARA ADJUNTARLAS AL FASCÍCULO TÉCNICO Y PARA FUTURAS CONSULTAS.


 **ATENCIÓN** El aparato puede ser utilizado por niños mayores de 8 años y por personas con reducidas capacidades físicas, mentales o sensoriales, o en general por cualquier persona sin experiencia o con la experiencia necesaria, siempre que estén bajo vigilancia o que hayan recibido una correcta formación para el uso seguro del aparato y para la comprensión de los peligros inherentes al mismo.


 **ATENCIÓN** Mando de instalación fija (pulsadores, etc.) deben estar situados fuera del alcance de los niños al menos 150 cm de altura desde el suelo. Nunca permita que los niños jueguen con el aparato, los mandos fijos o con los radiocontroles de la instalación.


 **ATENCIÓN** El uso del producto en condiciones anómalas no previstas por el fabricante puede generar situaciones de peligro; respete las condiciones previstas por estas instrucciones.


DESTINO DE USO:


La motorización está proyectada para la automatización de puertas de garaje no comerciales, puertas de garaje equilibradas con protección anticaída integrada y en los límites técnicos determinados.


 **ATENCIÓN** **DEA** System recuerda que la elección, la disposición y la instalación de todos los dispositivos y los materiales que constituyen el conjunto completo del cierre deben realizarse cumpliendo las Directivas Europeas 2006/42/CE (Directiva máquinas), 2014/30/UE (compatibilidad electromagnética), 2014/35/UE (equipos eléctricos de baja tensión eléctrica). Para todos los Países extra Unión Europea, además de las normas nacionales vigentes, para un nivel de seguridad suficiente se aconseja también el cumplimiento de las prescripciones contenidas en las antedichas Directivas.


 **ATENCIÓN** En ningún caso utilice el aparato en presencia de atmósfera explosiva o en ambientes que puedan ser agresivos y dañar partes del producto. Verificar que las temperaturas en el lugar de instalación sean idóneas y respeten las temperaturas declaradas en la etiqueta del producto.

 **ATENCIÓN** Cuando se trabaja con el mando “hombre presente”, asegurarse de que no haya personas en la zona de desplazamiento del automatismo.


 **ATENCIÓN** Verificar que en entrada de la red de alimentación de la instalación haya un interruptor o un magnetotérmico omnipolar que permita la desconexión completa en las condiciones de la categoría de sobretensión III.



 **ATENCIÓN** Para una seguridad eléctrica adecuada mantener netamente separados (mínimo 4 mm en aire o 1 mm a través del aislamiento), el cable de alimentación 230 V de los cables de bajísima tensión de seguridad (alimentación de los motores, controles, electrocerradura, antena, alimentación de los auxiliares), procediendo, si necesario, a su fijación con abrazaderas adecuadas cerca de las borneras.

 **ATENCIÓN** Si el cable de alimentación está dañado, deberá ser sustituido por el fabricante o por su servicio de asistencia técnica o por una persona con competencia similar, para prevenir cualquier riesgo.

 **ATENCIÓN** Cualquier operación de instalación, mantenimiento, limpieza o reparación de toda la instalación tiene que ser realizada exclusivamente por personal capacitado; siempre trabajar con la alimentación eléctrica seccionada y observar escrupulosamente todas las normas vigentes en el país en que se realiza la instalación en materia de instalaciones eléctricas.

La limpieza y el mantenimiento destinado a ser efectuado por el usuario no debe ser efectuado por niños sin vigilancia.

 **ATENCIÓN** El uso de repuestos no indicados por **DEA** System y/o el remontaje no correcto pueden causar situaciones de peligro para personas, animales y cosas; además pueden causar malfuncionamientos en el producto; siempre utilizar las partes indicadas por **DEA** System y seguir las instrucciones para el montaje.

  **ATENCIÓN REGULACIÓN DE LA FUERZA:** Cambiar la regulación de la fuerza para cerrar, puede llevar a situaciones de peligro. Por lo tanto, el aumento de la fuerza para cerrar, debe ser efectuado solo por personal cualificado. Después de la regulación, el respeto de los valores de los límites normativos debe ser detectado con un instrumento para medir fuerza de impacto. La sensibilidad de detección de obstáculos puede adecuarse de forma gradual a la puerta (ver instrucciones para la programación). Después de cada regulación manual de la fuerza, se debe verificar el funcionamiento del dispositivo anti aplastamiento. Una modificación manual de la fuerza puede ser efectuada solo por personal cualificado efectuando pruebas de medición según EN 12445. Una modificación de la regulación de la fuerza debe ser documentada en el manual de la máquina.

⚠ ATENCIÓN La conformidad del dispositivo de detección de obstáculos interno, al cumplimiento de la norma EN12453 está sólo garantizado en combinación con motores provistos de encoger.

⚠ ATENCIÓN Los posibles dispositivos de seguridad externos utilizados para el cumplimiento de los límites de las fuerzas de impacto deben ser conformes con la norma EN12978.

ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2012/19/EU sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (WEEE), este producto eléctrico no debe eliminarse como desecho urbano mixto. Hay que eliminar el producto llevándolo al punto de recolección municipal local para proceder al reciclaje oportuno.

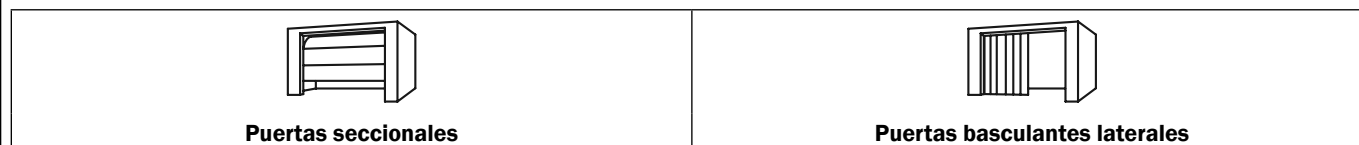
NO ESTÁ PERMITIDO TODO LO QUE NO ESTÁ PREVISTO EXPRESAMENTE EN EL MANUAL DE INSTALACIÓN. EL BUEN FUNCIONAMIENTO DEL OPERADOR ESTÁ GARANTIZADO SOLO SI SE RESPETAN LOS DATOS INDICADOS. LA EMPRESA NO RESPONDE DE LOS DAÑOS CAUSADOS POR EL INCUMPLIMIENTO DE LAS INDICACIONES SEÑALADAS EN ESTE MANUAL. DEJANDO INALTERADAS LAS CARACTERÍSTICAS ESENCIALES DEL PRODUCTO, LA EMPRESA SE RESERVA APORTAR EN CUALQUIER MOMENTO LAS MODIFICACIONES QUE ESTA CONSIDERA CONVENIENTES PARA MEJORAR TÉCNICA, CONSTRUCTIVA Y COMERCIALMENTE EL PRODUCTO, SIN COMPROMETERSE CON ACTUALIZAR ESTA PUBLICACIÓN.

2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

2.1 Modelos y contenido del embalaje

Con la denominación SPACE, se identifica una familia de operadores electromecánicos 24V para la automatización de puertas basculantes con resorte y seccionales. Todos los modelos motorizados, prevén el uso de centrales de mando (serie NET). La motorización SPACE está proyectada para la automatización de puertas de garaje no comerciales, puertas de garaje equilibradas con protección anticaída integrada y en los límites técnicos determinados.

La motorización puede ser utilizada en los siguientes tipos de puertas:



Inspecciona el "Contenido del embalaje" (Fig. 1) comparándolo con tu producto, te podrá ser útil durante el montaje.

2.2 Transporte y almacenamiento

SPACE siempre se suministra embalado en cajas que ofrecen una adecuada protección al producto; de todas formas prestar atención a todas las indicaciones suministradas en la misma caja para el almacenamiento y la manipulación. El suministro del producto puede variar según la versión y el tipo de guía con respecto a las ilustraciones en este manual. La motorización se debe almacenar/transportar tumbada de -20 °C a +40 °C y con una humedad relativa del RF 20 - 80% sin condensación. La altura máxima de las pilas, son de 6 cabezas motor, 6 guías o 6 kit completos confeccionados en cajas de cartón. Las unidades apiladas deben estar aseguradas contra el vuelco.

3 DATOS TÉCNICOS

MOTORREDUCTOR			
	SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Tensión de alim. eléctrica del motor (V)	24 V ===		
Potencia Absorbida (W)	100	180	230
Empuje máx (N)	600	1200	1200
Ciclo de trabajo (ciclos/hora)	20	25	35
N° máximo de maniobras en 24 horas	60	75	150
Temp. límite de funcionamiento (°C)	-20+50 °C		
Velocidad (cm/s)	17	16	13
Peso del producto con embalaje (Kg)	5		6
Presión sonora emitida (dBA)	< 70		
Grado de protección	IP 20		
CENTRAL			
	NET724N	NET724NXL	
Tensión de alimentación (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
Potencia nominal del transformador (VA)	150 VA (230/25V)		
Fusible F1 (A)	T2A 250V (retrasado)		
Salida alimentación auxiliares	-	24 V ===	
Salida estabilizada para alimentar los dispositivos de seguridad	24 V === max 200mA	(24V_AUX + 24V_ST = max 200mA)	
Salida 1 configurable	24 V === max 5 W		
Salida 2 configurable	24 V === max 5 W		
Frecuencia receptor rádio	433,92 MHz		
Tipología de codificación emisores	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch (Seleccionable)		
N° max emisores gestionados	100		

4 INSTALACIÓN Y MONTAJE

4.1 Para una instalación adecuada del producto es importante:



- **La motorización puede ser montada solo en puertas de garaje en perfectas condiciones mecánicas:**

La puerta se controla completamente - en particular resortes, ruedas / soportes ruedas, cuerdas y bisagras - para verificar la presencia de desgaste y daños. Además, controlar que todas las fijaciones de tornillos, estén atornilladas de forma sólida y estable.

- **Verificar el deslizamiento y el equilibrado de la puerta:**

La maniobra manual de la puerta debe poder ser efectuada fácilmente en toda la carrera de la misma puerta;

Si está se para en posición de apertura, cierre o en cualquier posición intermedia, la puerta debe mantener la posición sin ponerse en movimiento.

Antes de instalar la motorización, si se observan daños - desgastes o dificultades en el deslizamiento de la puerta, dejar de usarlo inmediatamente y llevarla a reparar por personal cualificado!

- Comprobar que el espacio del motorreductor/guía (Fig. 7a- d) sea compatible con la zona elegida para el montaje.
- Para la alimentación del dispositivo es necesaria una toma alimentada en 230V. Esta debe ser instalada por un electricista cualificado a unos 50 cm de la centralita de mando.

4.2 Preparación al montaje (Fig. 7)

- Medir el ancho de la puerta y llevar la medianería con una en el borde alto de la puerta y también en el arquitrabe.
- Consejo para el montaje correcto de la guía en el eje longitudinal de la puerta. Abrir completamente la puerta garaje y llevar la marca hecha en el borde alto de la puerta, también al techo.
- Abrir y cerrar completamente la puerta localizando el punto más alto (TLP) alcanzado de la puerta. El "TLP" es el punto con la distancia más pequeña entre el borde de la puerta y techo.
- La distancia óptima entre el TLP y la guía/cabeza motor es de 10-20mm. Conviene mantener un ángulo equivalente (o inferior) a 30° entre el brazo de desplazamiento y la guía de techo.
- Asegurarse de que una vez montado, la guía esté perfectamente horizontal con respecto al techo.
- Si el montaje se efectúa en condiciones diferentes de lo previsto, podría ser necesario el uso de ángulos y/o abrazaderas adicionales. Todas las posibles abrazaderas adicionales, deberán ser cortadas, alisadas y montadas como se ilustra en la Fig. 7.
- Por motivos de seguridad, el corte de las abrazaderas de suspensión, siempre deberá ser efectuado bajo el nivel del orificio que se pretende utilizar para la fijación (Fig. 7d).

4.3 Montaje

MONTAJE DE LA GUÍA (Fig. 3)

Unir las dos mitades de la guía utilizando la junta (prestar atención al lado de introducción) empujar hasta el tope extraído de la guía.

REGULACIÓN DEL TENSOR DE CORREA (Fig. 4)

La tensión de la correa se registra con el tensor situado en la extremidad de la guía. Con el fin de evitar daños a la mecánica de la automatización, la correa no se debe tensar excesivamente.

MONTAJE DE LA GUÍA EN EL TECHO (Fig. 7)

Montar la guía de correa en el centro con respecto a vuestra puerta.

Nota: El centro garaje y el centro de la puerta, podrían ser diferentes.

Utilizar instrumentos y materiales de fijación adecuados a las condiciones del lugar de instalación.

MONTAJE DE LA CABEZA MOTOR EN GUÍA DE TECHO (Fig. 6)

Alinear la cabeza motor: Hacer que coincida el punto de fijación anterior de la cabeza motor con el soporte en la guía e introducirlo; asegurar la cabeza motor contra la caída. Si no tuviese que introducirse perfectamente: girar ligeramente la polea de arrastre de la correa/cadena y volver a intentar. Fijar la cabeza motor con los tornillos y las arandelas dentadas suministradas.

4.4 Como desbloquear el motorreductor (Fig. 5)

En caso de mal funcionamiento o falta de corriente, desbloquear el motor como en la Fig. 5a o 5b y mover manualmente la puerta.

ATENCIÓN La eficacia y la seguridad de la maniobra manual del automatismo está garantizada por **DEA System** solo si la instalación ha sido montada correctamente con accesorios originales.

5.1 CONEXIONES ELÉCTRICAS PARA EL SPACE



! Peligro de mal funcionamiento debidos a una instalación incorrecta !



! Peligro de lesiones y daños materiales debidos a descargas eléctricas !

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 1" y los esquema (Pag. 103).

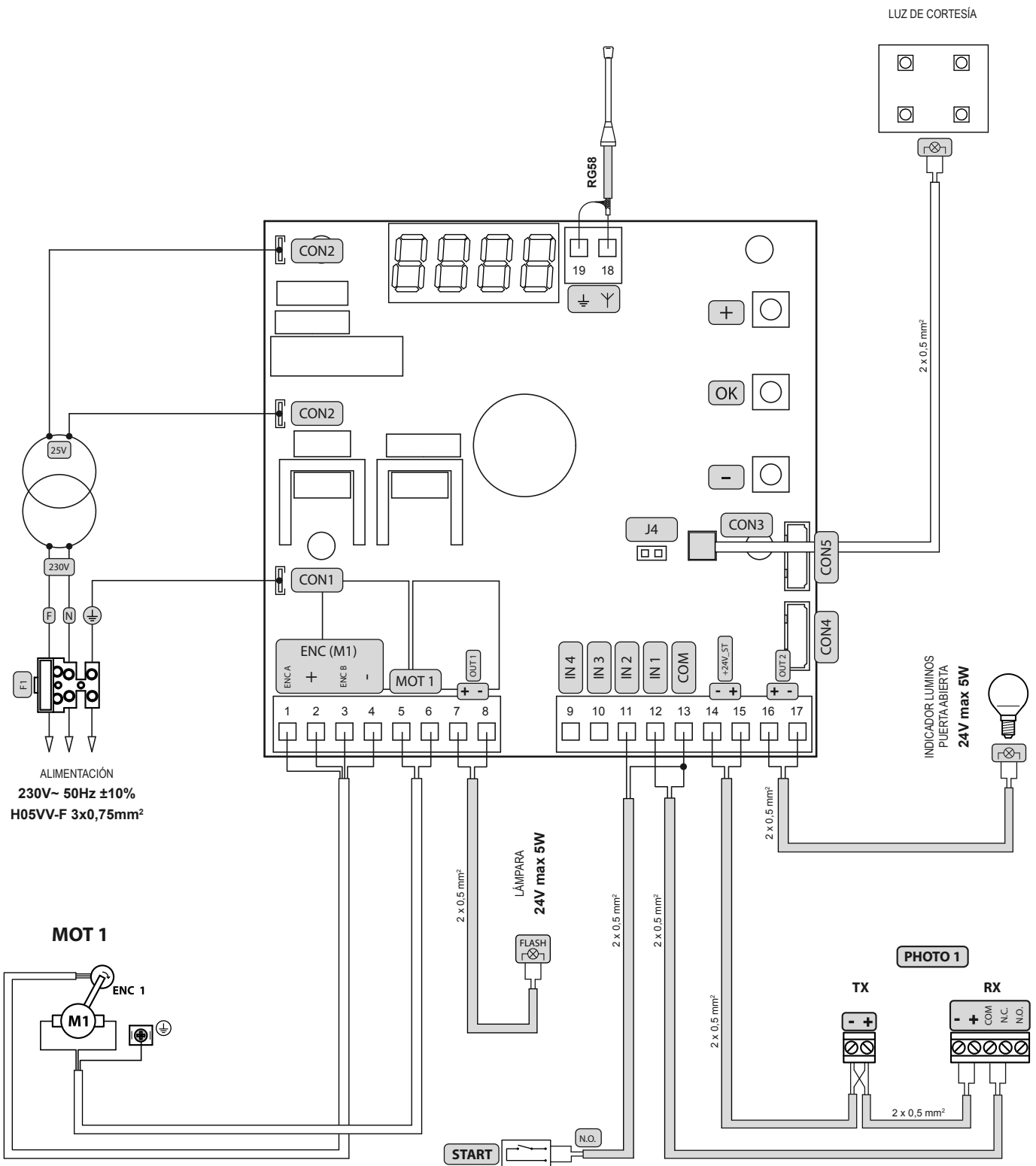
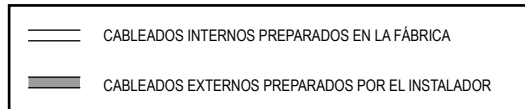
ATENCIÓN Para una seguridad eléctrica adecuada mantener netamente separados (mínimo 4 mm en aire o 1 mm a través del aislamiento), el cable de alimentación 230 V de los cables de bajísima tensión de seguridad (alimentación de los motores, controles, electrocerradura, antena, alimentación de los auxiliares), procediendo, si necesario, a su fijación con abrazaderas adecuadas cerca de las borneras.

ATENCIÓN Conectarse con la línea 230 V $\sim \pm 10\%$ 50 Hz a través de un interruptor omnipolar u otro dispositivo que asegure la omnipolar desconexión de la línea, con una distancia de abertura de los contactos = 3 mm;

Tabla 1 "conexión a las borneras"

1-2-3-4		Salida codificador motor 1	
5-6		Salida motor 1 max 5A	
7-8	7 (+)	Salida 1 configurable 24V === máx 5W (ver P066 para valores seleccionables)	<p>En el caso en el que la instalación requiera comandos diferentes o añadidos respecto a los standard, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado. Hacer referencia al capítulo "Programación avanzada".</p>
	8 (-)		
9-13	9 - N.O.	Input 4. No utilizado	
	13 - Com		
10-13	10 - N.O.	Input 3. No utilizado	
	13 - Com		
11-13		Input 2 START. En caso de intervención causa la apertura o el cierre del motor. Puede funcionar en modalidad "inversión" (P049=0) o "paso-paso" (P049=1).	
	13 - Com		
12-13		Input 1 PHOTO 1. Si está habilitado (Ver P050 en la tabla de parámetros), la activación de la entrada PHOTO 1 provoca: la inversión del motor (durante el cierre), el paro del motor (durante la apertura), impide la activación (con puerta acerrada). Si no se utiliza puentearla.	
	13 - Com		
14-15	+24V_ST	Salida estabilizada 24 V === para alimentar los dispositivos de seguridad controlados max 200mA	
	14 (-)		
16-17	15 (+)	Salida 2 configurable 24V === máx 5W (ver P062 para valores seleccionables)	
	16 (+)		
	17 (-)		
18		Entrada de la señal de la antena radio	
19		Entrada masa antena radio	
CON 1		Conexión carcasa metálica motor	
CON 2	25 V ~	Entrada de la alimentación eléctrica 25 V ~ desde transformador	
CON 3		Salida luz de cortesía	
CON 4		Entrada conector NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Entrada conector NET-EXP	
J4 (jumper)		Jumper selección modalidad de funcionamiento: (cerrado) = Funcionamiento normal; (abierto) = Modalidad programación	

ESQUEMA ELÉCTRICO SPACE



ES

5.2 CONEXIONES ELÉCTRICAS PARA EL SPACE XL/SPACE XXL



! Peligro de mal funcionamiento debidos a una instalación incorrecta !



! Peligro de lesiones y daños materiales debidos a descargas eléctricas !

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 2" y los esquema (Pag. 105).



ATENCIÓN Para una seguridad eléctrica adecuada mantener netamente separados (mínimo 4 mm en aire o 1 mm a través del aislamiento), el cable de alimentación 230 V de los cables de bajísima tensión de seguridad (alimentación de los motores, controles, electrocerradura, antena, alimentación de los auxiliares), procediendo, si necesario, a su fijación con abrazaderas adecuadas cerca de las borneras.

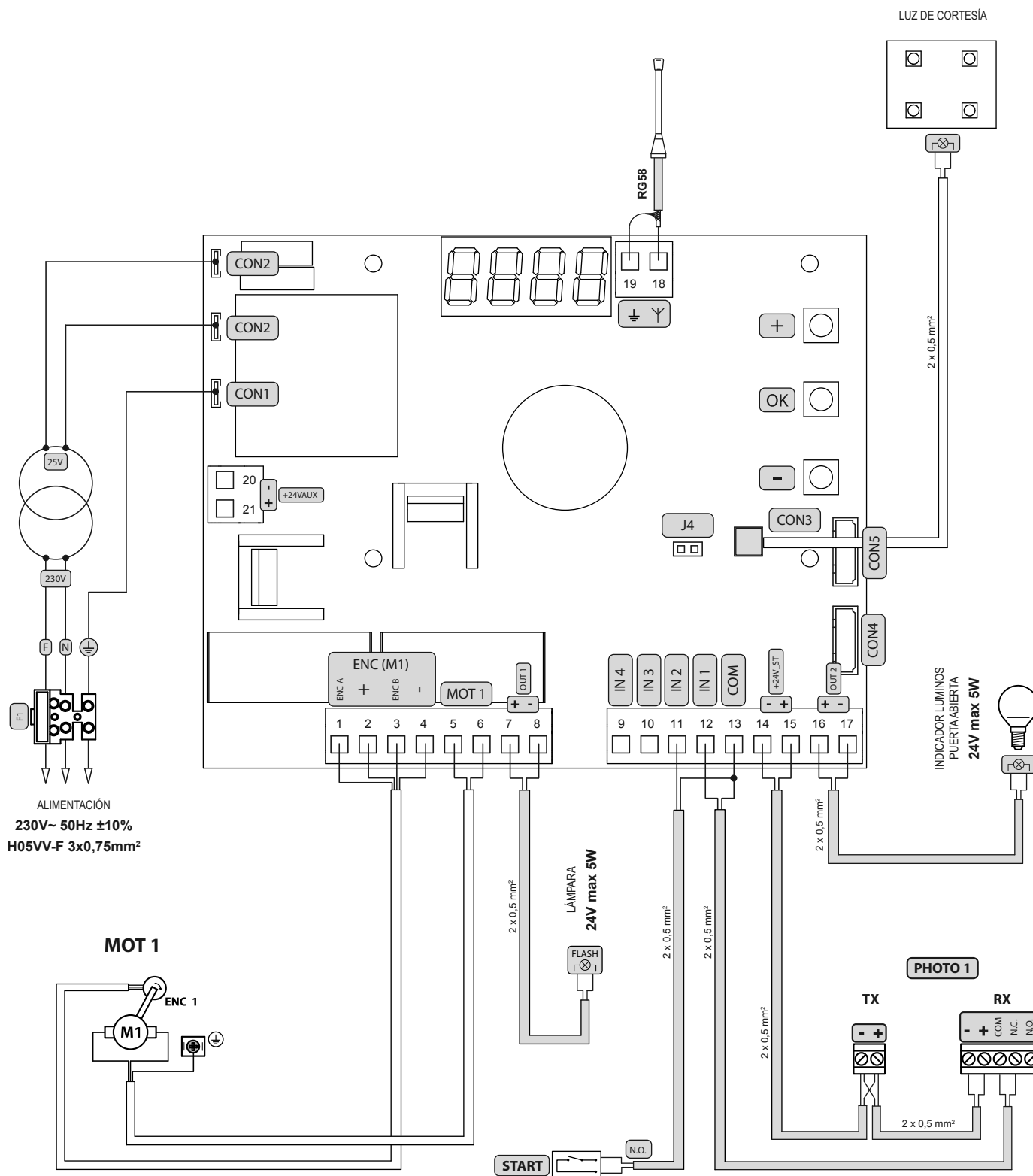
ATENCIÓN Conectarse con la línea 230 V $\sim \pm 10\%$ 50 Hz a través de un interruptor omnipolar u otro dispositivo que asegure la omnipolar desconexión de la línea, con una distancia de abertura de los contactos = 3 mm;

Tabla 2 "conexión a las borneras"

1-2-3-4		Salida codificador motor 1	
5-6		Salida motor 1 max 5A	
7-8	7 (+)	Salida 1 configurable 24V === máx 5W (ver P066 para valores seleccionables)	<p>En el caso en el que la instalación requiera comandos diferentes o añadidos respecto a los standard, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado. Hacer referencia al capítulo "Programación avanzada".</p>
	8 (-)		
9-13	9 - N.O.	Input 4. No utilizado	
	13 - Com		
10-13	10 - N.O.	Input 3. No utilizado	
	13 - Com		
11-13		Input 2 START. En caso de intervención causa la apertura o el cierre del motor. Puede funcionar en modalidad "inversión" (P049=0) o "paso-paso" (P049=1).	
	11 - N.O.		
12-13		Input 1 PHOTO 1. Si está habilitado (Ver P050 en la tabla de parámetros), la activación de la entrada PHOTO 1 provoca: la inversión del motor (durante el cierre), el paro del motor (durante la apertura), impide la activación (con puerta acerrada). Si no se utiliza puentearla.	
	12 - N.C.		
14-15	+24V_ST	Salida estabilizada 24 V === para alimentar los dispositivos de seguridad controlados	(AUX + ST) = max 200mA
	14 (-)		
20-21	+24VAUX	Salida 24 V === alimentación auxiliares	
	15 (+)		
16-17	16 (+)	Salida 2 configurable 24V === máx 5W (ver P062 para valores seleccionables)	
	17 (-)		
18		Entrada de la señal de la antena radio	
19		Entrada masa antena radio	
CON 1		Conexión carcasa metálica motor	
CON 2	25 V ~	Entrada de la alimentación eléctrica 25 V ~ desde transformador	
CON 3		Salida luz de cortesía	
CON 4		Entrada conector NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Entrada conector NET-EXP	
J4 (jumper)		Jumper selección modalidad de funcionamiento: (cerrado) = Funcionamiento normal; (abierto) = Modalidad programación	

ESQUEMA ELÉCTRICO SPACE XL/SPACE XXL

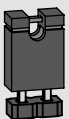
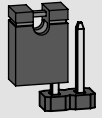
-  CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
-  CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR

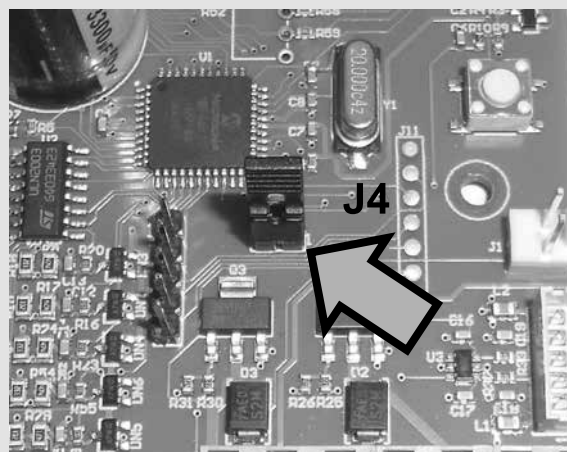


ES

6 PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

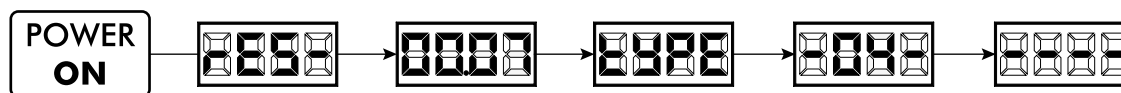
Para acceder a las funciones de programación de la central, **extraer la tapa de la caja eléctrica y quitar el Jumper J4 de la tarjeta.**

	Jumper J4 CLOSE	FUNCIONAMIENTO NORMAL
	Jumper J4 OPEN	MODALIDAD PROGRAMACION



1 Alimentación

Conectar la alimentación, en la pantalla aparece escrito en secuencia "rES-", "0007" (o bien la versión firmware en uso) "TYPE", "L4-" seguido por el símbolo cancela cerrada "----".



* En el caso que la central esté ya programada y el reencendido sea debido a una interrupción de la alimentación, al primer impulso de START, vendrá seguido de un procedimiento de reset de posición (ver "rESP" en la tabla de mensajes de estado de la pag. 113).

2 Aprendizaje de la carrera de los motores

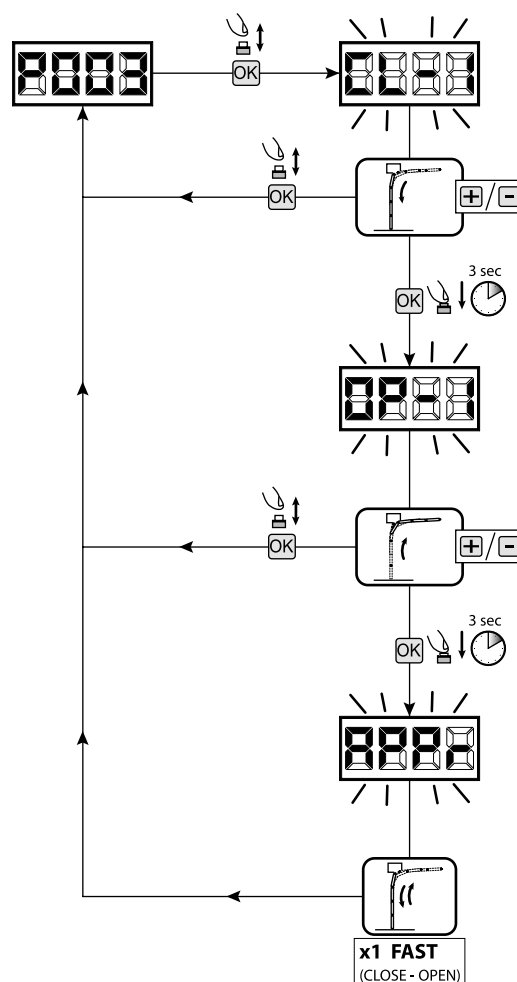
⚠ ATENCIÓN: ¡Durante el ciclo de aprendizaje no hay ninguna protección del sensor de detección de obstáculos!

1. En el momento en el cual se quita el Jumper J4, la pantalla muestra P003;
2. Acceder al parámetro pulsando la tecla **OK**;
3. Cuando "L - !" esté intermitente, verificar el correcto movimiento de la puerta usando las teclas **+** (ABRIR) y **-** (CERRAR);

Atención: Si el movimiento no correspondiera a cuanto previsto, desconectar la alimentación, invertir los cables del motor y repetir la operación.

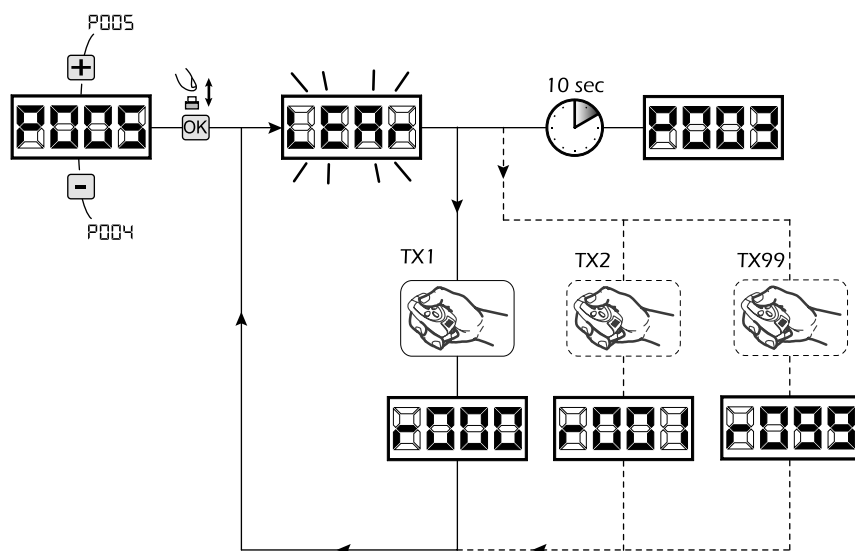
Llevar la puerta a la posición completamente cerrada;

4. Presionar de nuevo la tecla **OK** y mantenerla presionada durante por lo menos 3 seg (soltándola antes, el procedimiento se interrumpe);
5. Soltar la tecla **OK** cuando la sigla "CP - !" parpadea;
- Llevar la puerta a la posición de apertura deseada;
6. Presionar de nuevo la tecla **OK** y mantenerla presionada durante por lo menos 3 seg (soltándola antes, el procedimiento se interrumpe);
7. Soltar la tecla **OK** cuando la sigla "PPP - !" parpadea;
8. Seguirán una maniobra de cierre y una de apertura a velocidad normal; al finalizar el procedimiento en la pantalla reaparece P003.



3 Aprendizaje de los controles remotos

1. Correr los parámetros con las teclas \oplus y \ominus hasta visualizar en el display el parámetro P005;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK ;
3. Con la inscripción "LER" apretar una tecla del control remoto que debe memorizarse;
4. En el display aparecerá la sigla del control remoto que acaba de memorizarse y sucesivamente "LER";
5. Repetir la operación desde el punto 3 para los posibles otros controles remotos que hay que memorizar;
6. Terminar la memorización, esperando 10 seg hasta la visualización en el display de la inscripción "P003".

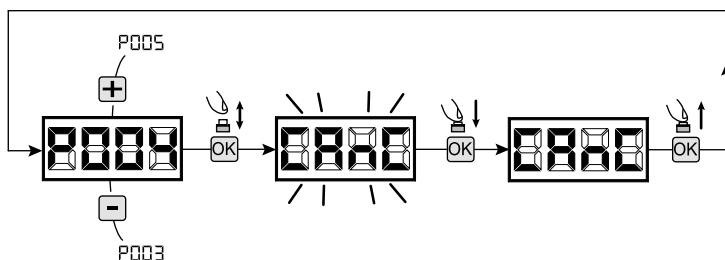


Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación del botón oculto de un emisor ya programado.

Atención: Al utilizar transmisores personalizados, después de entrar en P005 el aprendizaje del primer emisor personalizado es posible sólo pulsando su tecla escondida. Después, sólo transmisores personalizados con la misma clave de encriptación pueden ser memorizados (mediante el procedimiento habitual), a menos que no se lleve a cabo una cancelación de la memoria (P004).

4 Cancelación de todos los controles remotos

1. Correr los parámetros con las teclas \oplus y \ominus hasta visualizar en el display el parámetro P004;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK ;
3. Con la inscripción "LRN" que destella, mantener apretada la tecla OK ;
4. Soltar la tecla OK , inmediatamente cuando la inscripción "LRN" deje de destellar;
5. Se han borrado todos los controles remotos memorizados (en el display vuelve a visualizarse P004).



5 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, **volver a introducir el Jumper J4, hasta visualizar en la pantalla el símbolo "---** y cerrar la tapa de la caja eléctrica. El automatismo ahora está en espera de mandos para el funcionamiento normal.

Para efectuar posibles operaciones de "Programación Avanzada" (cambio de parámetros, bloqueo/desbloqueo de la programación, configuración entradas, etc.), sigue en la página 108.

7 PROGRAMACIÓN AVANZADA

A continuación se describen algunos procedimientos de programación relativos a la gestión de la memoria radio controles y de configuración avanzada de las entradas de mando.

Para acceder a las funciones de programación avanzada de la central, **quitar el Jumper J4 de la tarjeta**. Con las teclas **+** y **-**, llegar al P005 y mantener presionada la tecla **+** durante 5 segundos (a este punto, todos los parámetros son visibles y modificables).

1 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

1. Deslizar los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en la pantalla P013;
2. Acceder al parámetro pulsando la tecla **OK**;
3. En la pantalla se muestra el "Estado de Entradas" (verificar que sea correcto):

OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

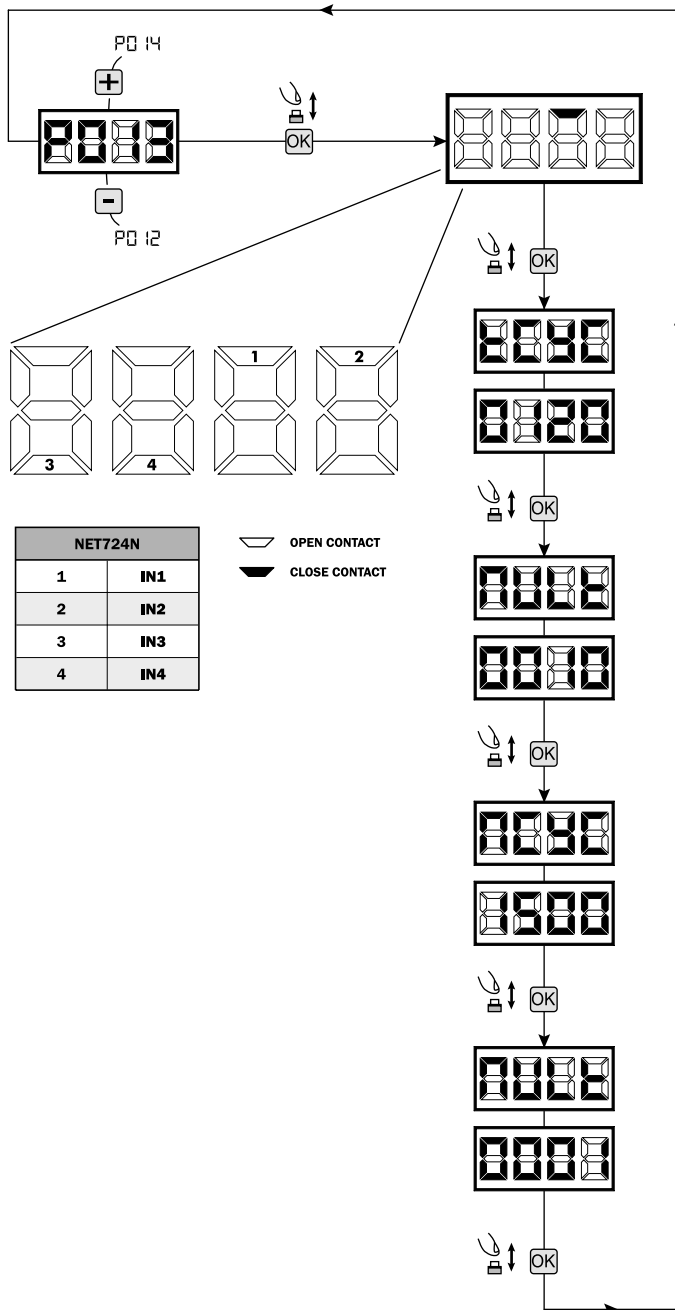
4. Presionar de nuevo la tecla **OK**;
 5. En la pantalla se muestra el "Cuentamaniobras Total" **1200** seguido del multiplicador **10**
- Para calcular el número de maniobras realizadas, los dos valores deben multiplicarse.

Ej.: $1200 \times 10 = 12000$ maniobras realizadas

6. Presionar de nuevo la tecla **OK**;
 7. En la pantalla se muestra el "Cuentamaniobras Mantenimiento" **1500** seguido del multiplicador **1**
- Para calcular el número de maniobras restantes antes del pedido de mantenimiento, los dos valores deben multiplicarse.

Ej.: $1500 \times 1 = 1500$ maniobras a realizar antes del pedido de intervención de mantenimiento.

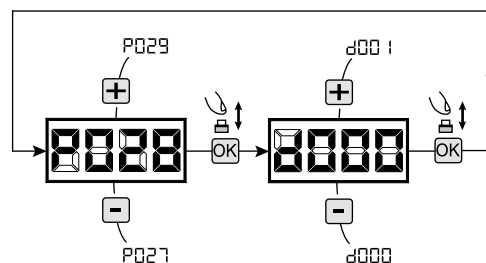
8. Presionar de nuevo la tecla **OK** para salir del parámetro (en la pantalla aparece P013).



2 Selección del tipo de motor

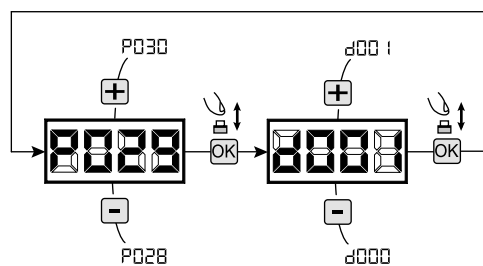
! IMPORTANTE !

1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón **OK**;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, introducir:
 - d000 = SPACE
 - d002 = SPACE XL
 - d003 = SPACE XXL
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display aparece P028).



3 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

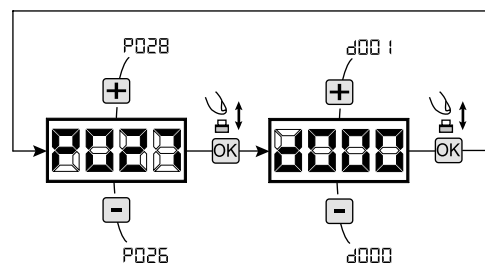
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pulsando en el botón **OK**;
3. Accionando los botones **+** y **-**, introducir:
 - d001=Encoder de 1 canal;
 - d002=Encoder de 2 canales;
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display reaparece P029).



! IMPORTANTE !

4 Selección de la codificación de los controles remotos

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
 - d000=rolling-code fixe;
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P027).

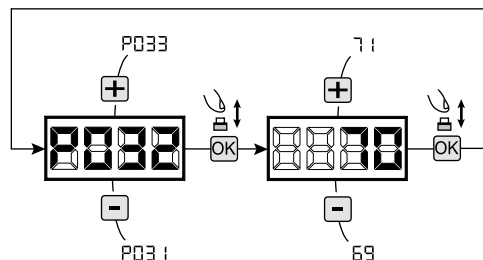


Atención: En el caso que sea necesario variar el tipo de codificación, sólo si en la memoria están ya presentes emisores con codificación diferente, es necesario realizar la cancelación de la memoria (P004) **DESPUES** de haber realizado la nueva codificación.

5 Modificación de los parámetros de funcionamiento

En caso de que resulte necesario modificar los parámetros de funcionamiento (por ejemplo fuerza, velocidad, etc.):

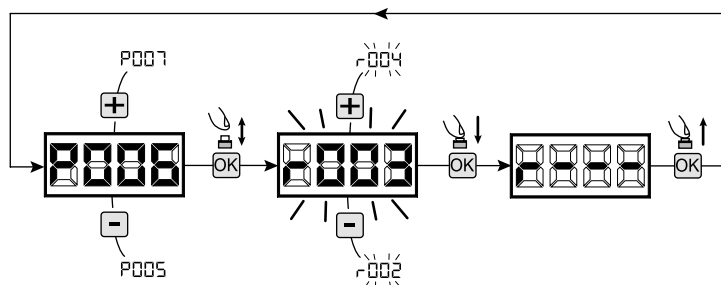
1. Desplazarse con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro (es. P032);
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, configurar el valor deseado;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer el parámetro que se ha seleccionado anteriormente)



Para la lista completa de "Parámetros de funcionamiento" consultar la tabla de la pag. 117.

6 Búsqueda y cancelación de un control remoto

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-**, hasta visualizar en el display el parámetro P006;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, elegir el control remoto que desea borrarse (por ejemplo r 003);
4. Con la inscripción "r 003" que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
5. Soltar la tecla **OK**, inmediatamente cuando aparezca la inscripción "r ---";
6. Se ha borrado el control remoto seleccionado (en el display vuelve a visualizarse P006).

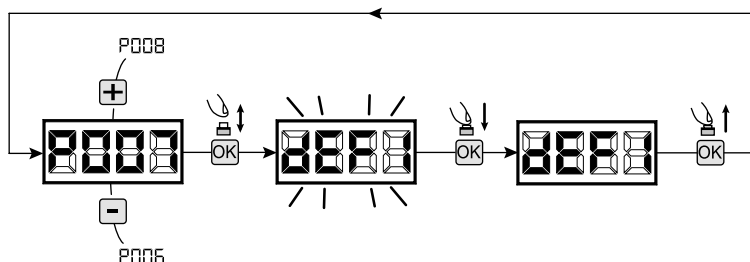


7 Restablecimiento parámetros por defecto

ATENCIÓN Al final del procedimiento, la pantalla será bloqueada en "L - !" intermitente y será necesario volver a efectuar el aprendizaje de la carrera motor antes de poder efectuar cualquier otra operación.

7.1 Restablecimiento parámetros de funcionamiento

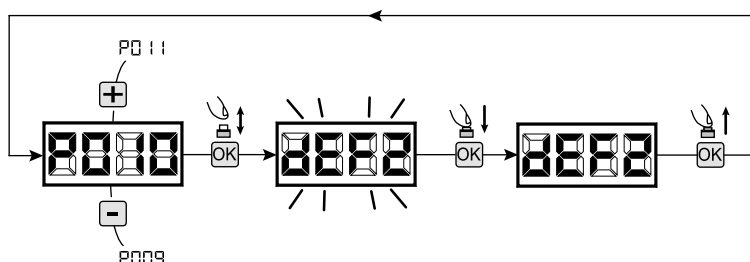
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P007;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Con la escritura "dEF !" destellando, mantener pulsado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** apenas el escrito "dEF !" cese la intermitencia;
Se restablecen todos los valores por defecto excepto los parámetros de P016 a P022;
5. Con la operación concluida en el display reaparece P007.



Atención: Después del restablecimiento de los parámetros, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y la regulación de todos los parámetros de funcionamiento.

7.2 Restablecimiento de las programaciones "I/O" (Input/Output)

1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P010;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Con la escritura "dEF 2" destellando, mantener pulsado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** apenas el escrito "dEF 2" cese la intermitencia;
Se restablecen todos los valores por defecto sólo para los parámetros de P016 a P022;
5. Con la operación concluida en el display reaparece P010.

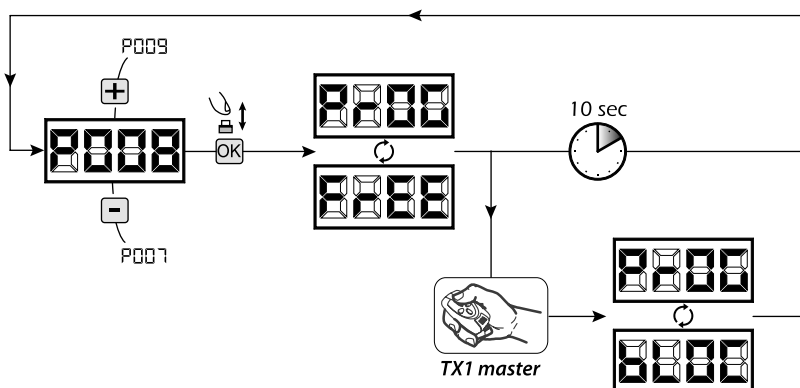


8 Bloqueo/desbloqueo acceso a la programación

Utilizando un emisor en modalidad "dip-switch" (independientemente del tipo de emisor utilizado), es posible bloquear y desbloquear el acceso a la programación del cuadro con el fin de impedir manipulaciones. La programación del "dip-switch" en el emisor constituye el código de bloqueo/desbloqueo verificado en la central.

8.1 Bloqueo acceso a la programación

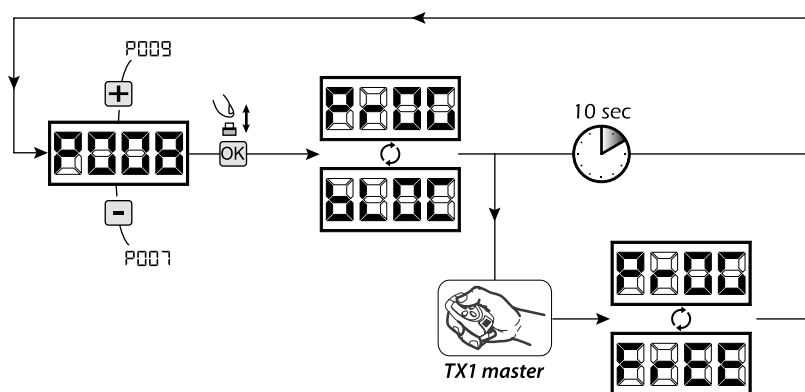
1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito P- / F-EE que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del "TX master", el display lo visualiza P- / BL antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación, está bloqueado.



ATENCIÓN El bloqueo/desbloqueo de acceso a la programación puede programarse incluso desde smartphone mediante la APP DEAI-installer. En este caso se programa un código instalador (diferente de cero) que puede desbloquearse exclusivamente mediante la APP.

8.2 Desbloqueo acceso a la programación

1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito **P-00/bL00** que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del "TX master", el display lo visualiza **P-00/FrEE** antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación está desbloqueado.



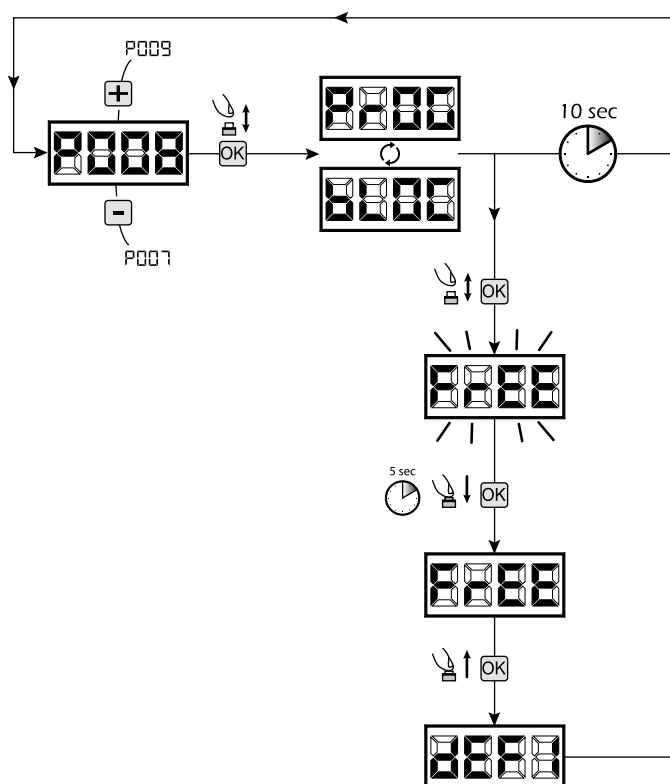
8.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

ATENCIÓN! Éste procedimiento comporta la pérdida de todas las programaciones realizadas.

El procedimiento permite el desbloqueo de la central aún sin conocer el correspondiente código de desbloqueo.

Posteriormente a éste tipo de desbloqueo, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y regulación de todos los parámetros de funcionamiento. Será necesario repetir las mediciones de la fuerza de la instalación para garantizar la conformidad de la misma.

1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza en modo alterno la escritura **P-00/bL00**;
4. Apretar el botón **OK**, el display visualiza el escrito **FrEE** en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el botón **OK** y mantenerlo apretado 5 seg (si suelta el procedimiento queda interrumpido), el display visualiza el escrito **FrEE** fijo seguido de **dEF**, antes de volver a la lista de parámetros;
6. El acceso a la programación está desbloqueado.



ATENCIÓN Al final del procedimiento, la pantalla será bloqueada en "L - I" intermitente y será necesario volver a efectuar el aprendizaje de la carrera motor antes de poder efectuar cualquier otra operación.

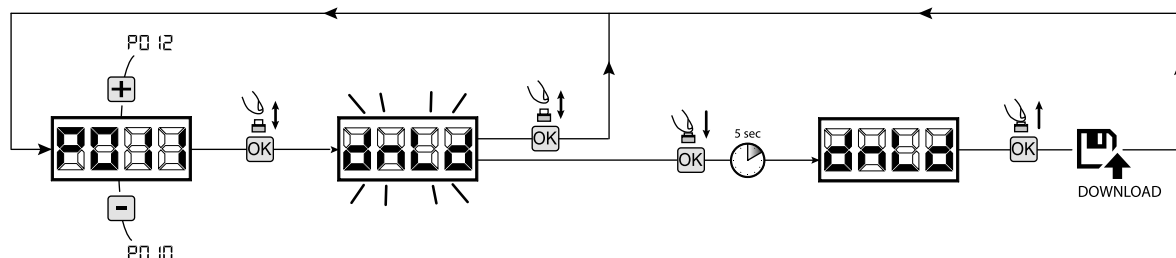
9 Descarga / Carga memoria de datos

9.1 Descarga de los datos en unidad de memoria externa (DOWNLOAD)

- Hacer pasar los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta que aparezca en el visor la sigla P011;
 - Presionar la tecla **OK**, el visor muestra la sigla "dnl d" intermitente;
 - Presionar nuevamente la tecla **OK** y mantenerla presionada por 5 seg (si se suelta antes, el procedimiento se interrumpe);
 - Soltar la tecla **OK** apenas la sigla "dnl d" deja de parpadear;
- Todas las programaciones de la central (TYPE, parámetros, radiomandos, carrera motores, etc.) son guardadas en la unidad de memorización externa;

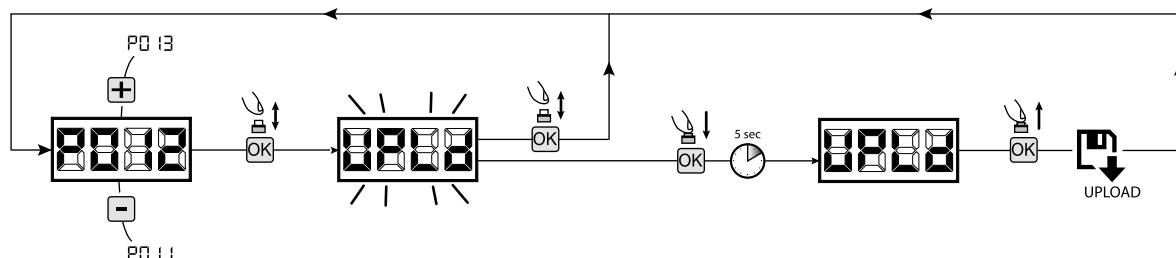
Atención: si en la unidad de memoria externa hay datos, durante la descarga de la memoria serán sobrescritos.

- Finalizada la operación en el visor aparece P011.



9.2 Carga de los datos desde unidad de memoria externa (UPLOAD)

- Hacer pasar los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el visor P012;
 - Presionar la tecla **OK**, el visor muestra la sigla "uPl d" intermitente;
 - Presionar nuevamente la tecla **OK** y mantenerla presionada por 5 seg (si se suelta antes, el procedimiento se interrumpe);
 - Soltar la tecla **OK** apenas la sigla "uPl d" deja de parpadear;
- Todas las programaciones (TYPE, parámetros, radiomandos, carrera motores, etc.) contenidas en la unidad de memoria externa son cargadas en la central de mando conectada;
- Finalizada la operación en el visor aparece P012.



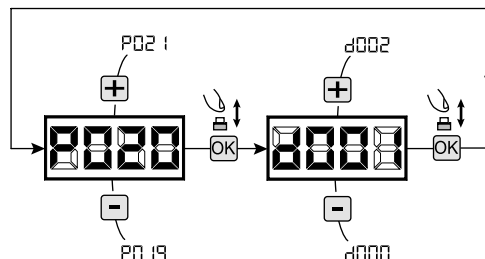
ATENCIÓN si no están conectadas las unidades de memorización externas o bien si el cable de conexión está desconectado durante la operación de transferencia de datos, en el visor aparece E r r E, luego la central de mando se reajusta totalmente y en el visor aparece la sigla "TYPE" intermitente.

Hacer referencia a la instrucción de MEMONET para restablecer el funcionamiento de la central de mando.

10 Configuración de las entradas

En caso de que la instalación requiera controles diferentes y/o adicionales con respecto a la situación normal que se describe en los esquemas, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado (por ejemplo START, FOTO, STOP, etc...).

- Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar el parámetro que corresponde a la entrada deseada:
 - P019=para INPUT 1;
 - P020=para INPUT 2;
 - P021=para INPUT 3;
 - P022=para INPUT 4;
- Acceder al parámetro (por ejemplo P020) apretando la tecla **OK**;
- Interviniendo en las teclas **+** y **-** configurar el valor correspondiente al funcionamiento deseado (referirse a la tabla "parámetros de configuración de las entradas" en la página 116);
- Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P020).
- Ejecutar la nueva conexión en la entrada que acaba de configurarse.



11 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, **volver a introducir el Jumper J4, hasta visualizar en la pantalla el símbolo "- - -"** y cerrar la tapa de la caja eléctrica. El automatismo ahora está en espera de mandos para el funcionamiento normal.

8 MENSAJES VISUALIZADOS EN EL DISPLAY

MENSAJES DE ESTADO		
Mens.	Descripción	
----	Puerta cerrada	
- -	Puerta abierta	
OPEN	Apertura en ejecución	
CLOS	Cierre en ejecución	
STEP	Central a la espera de mandos después de un impulso de arranque, con funcionamiento paso-paso	
STOP	Intervenida la entrada stop o detectado un obstáculo con duración de inversión limitada (P055 > 0 o P056 > 0)	
LL	Tarjeta en BOOT-MODE: Indica que el firmware está corrompido o en actualización. Para restablecer el firmware, usar la APP DEAIInstaller asegurándose que el NET-NODE esté conectado a la puerta correcta. Atención: Cuando se realizar la actualización del firmware, la tarjeta pierde todos los datos (parámetros y radiocontroles) presentes en la memoria. Asegurarse que existe un backup de la memoria si se desean restablecer los datos después de la actualización.	
RESP	Reajuste posición en curso: se ha puesto en marcha la búsqueda (en disminución) del tope en cierre.	
MENSAJES DE ERROR		
Mens.	Descripción	Soluciones posibles
BLDC URTE	Se está intentando programar la tarjeta cuando hay conectado un dispositivo NET-NODE.	Desconectar la alimentación, desconectar el NET-NODE de la puerta de comunicación y volver a conectar la alimentación;
Err3	Fotocélulas y/o dispositivos de seguridad activados o averiados.	- Controlar el funcionamiento correcto de todos los dispositivos de seguridad y/o las fotocélulas instaladas.
Err4	Posible avería/sobrecalentamiento del circuito de potencia de la central de mando.	Desconectar la alimentación durante algunos minutos y volver a conectar la alimentación. Dar un impulso de arranque, si la señalización se repite, cambiar la central de mando.
Err5	Time-out carrera de motor: el/los motores han superado el tiempo de trabajo máximo (4min) sin pararse nunca.	- dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición. - verificar que la maniobra se completa correctamente.
Err6	Time-out detección de obstaculo: Con el sensor anti-aplastamiento deshabilitado, ha estado detectada la presencia de un obstáculo que impide el movimiento de la hoja durante más de 10 sg.	- Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera. - dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición. - Verificar que la maniobra se complete correctamente.
Err7	Movimiento de los motores no detectado.	- Controlar la conexión correcta de los motores y de los encoder correspondientes. - Si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.
Err9	Comunicación con tarjeta de memoria externa (también NET-EXP o bien NET-NODE) ausente/interrumpida.	- Controlar que el cable de conexión de la tarjeta de memoria externa esté conectada correctamente. - Si se está realizando una operación de transferencia de datos (DOWNLOAD/UPLOAD), asegurarse que no se interrumpa (ej. desconectando la tarjeta antes de que termine la operación). Atención: la interrupción de un UPLOAD, implica un RESET de la central de mando.
Err10 Err11	Possibile guasto/surriscaldamento del circuito di potenza della centrale di comando.	Togliere alimentazione per qualche minuto e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err12	Posible avería al circuito de potencia de la central de mando o al circuito codificador.	Verificar cableado codificador y motor. Quitar y dar alimentación. Dar un impulso de arranque, si la señalización se repite, efectuar los siguientes controles. - Entrare en el P003 y desplazar la puerta con las teclas + y -. - Si la puerta se mueve al máximo de la velocidad y la pantalla visualiza Err7 sustituir la tarjeta codificador del motor. - Si el motor permanece parado sustituir la central de mando.
Err15	Se han modificado los parámetros de regulación sensibles mediante la APP DEAIInstaller, sin haber realizado el aprendizaje carrera motores al finalizar la operación.	Ejecutar el aprendizaje de la carrera motor (P003) antes de poder realizar cualquier otra operación.
Err16	Usted está tratando de aprender un motor con un número de canales de encoder diferente al valor ajustado en el parámetro P029.	Ajuste el valor del parámetro P029 correctamente.
Err18	NET-NODE conectado a la puerta de comunicación errónea.	Conectar NET-NODE a la puerta correcta, según cuanto indicado en el esquema de la central de mando.

9 PUESTA EN SERVICIO

La fase de puesta en servicio es muy importante para garantizar la máxima seguridad de la instalación y respetando normativas y reglamentos, en particular todos los requisitos de la norma EN 12445 que establece los métodos de prueba para el control de los automatismos para puertas.

DEA System recuerda que cualquier operación de instalación, limpieza o reparación de toda la instalación deben ser efectuadas exclusivamente por personal cualificado que debe hacerse cargo de todas las pruebas solicitadas según el riesgo presente;

Controlar antes de la puesta en servicio repetidamente abriendo y cerrando el funcionamiento impecable de la puerta y de la automatización.

Asegurarse de esta forma de que no haya errores de instalación o de regulación. Controlar la fuerza de impacto durante la detección de obstáculos como es previsto por la norma EN 12445.

9.1 Instrucciones para el usuario

Asegurarse de que el propietario / usuario esté instruido durante la puesta en servicio sobre el funcionamiento seguro de la máquina. Se aconseja explicar o demostrar las funciones directamente en el objeto:

- El uso seguro de la instalación respetando todas las normas de seguridad;
- La posición y la función de todos los mandos y los dispositivos de seguridad y su efecto durante las diferentes condiciones de funcionamiento;
- El uso seguro de mecanismo de desbloqueo manual;
- La disposición y el significado de advertencias;
- Condiciones operativas.

ATENCIÓN El uso de repuestos no indicados por **DEA System** y/o el remontaje no correcto pueden causar situaciones de peligro para personas, animales y cosas; además pueden causar malfuncionamientos en el producto; siempre utilizar las partes indicadas por **DEA System** y seguir escrupulosamente las instrucciones para el montaje.

9.2 Desbloqueo y maniobra manual

En caso de anomalías de la instalación o simple falta de corriente, desbloquear el motorreductor (Fig. 5) y efectuar la maniobra manual de la puerta.

ATENCIÓN La efectividad y la seguridad de la maniobra manual del automatismo es garantizada por **DEA System** solamente si la instalación se ha montado correctamente y con accesorios originales.

10 MANTENIMIENTO

Un buen mantenimiento preventivo y una inspección regular del producto aseguran su larga duración. En la tabla del margen, son indicadas las operaciones de revisión/mantenimiento para programar y efectuar periódicamente.

En caso de avería es posible referirse a la tabla "GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS" para encontrar una solución al problema; si los consejos indicados no permiten solucionar el problema, ponerse en contacto con **DEA System**.

TIPO DE ACTUACIÓN	PERIODICIDAD
Lubricar ligeramente la cadena y los pernos móviles. Quitar el lubricante en exceso. La correa dentada no debe ser lubricada. Limpiar la automatización con un paño seco o con un aspirador.	6 meses
Control apriete de tornillos	6 meses
Controlar la tensión de las correas o cadenas (ver Fig. 4)	6 meses

GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS

Descripción	Soluciones posibles
Activando el mando de apertura o cierre la puerta no se mueve y el motor eléctrico del operador no entra en funcionamiento.	El operador no está alimentado correctamente; controlar las conexiones, los fusibles y las condiciones del cable de alimentación y, si fuera necesario proveer a su sustitución / reparación. Si la puerta no se cierra controlar también el correcto funcionamiento de las fotocélulas.
Activando el mando de apertura el motor entra en funcionamiento pero la candela no se mueve.	Controla que el desbloqueo del motor esté cerrado (ver Fig. 5); Controlar que el motor no empuje al contrario, esto podría ser causado por un cableado invertido.
Durante le movimiento el operador funciona a impulsos hace ruido, se para a la mitad o no parte.	La puerta no tiene un movimiento libre; desbloquear el motor y disponer los puntos de rotación. La potencia del motorreductor podría ser insuficiente con respecto a las características de la puerta; verificar la selección del modelo.

11 DESMANTELAMIENTO DEL PRODUCTO

DESMONTAJE

El desmantelamiento de la automatización debe ser efectuado por personal cualificado conforme a la prevención y seguridad y con referencia a las instrucciones de montaje pero en orden inverso. Antes de iniciar el desmontaje quitar la alimentación eléctrica y proteger contra una posible reconexión.

ELIMINACIÓN

La eliminación de la automatización debe ser efectuada conforme a las normativas nacionales y locales de eliminación. El producto (o cada parte del mismo) no debe ser eliminado con otros residuos domésticos.



ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2012/19/EU sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (WEEE), este producto eléctrico no debe eliminarse como desecho urbano mixto. Hay que eliminar el producto llevándolo al punto de recolección municipal local para proceder al reciclaje oportuno.

PAR.	PROCEDIMIENTO	VALORES SELECCIONABLES
P001	No utilizado	
P002	No utilizado	
P003	Aprendizaje de la carrera de los motores	
P004	Cancelación de los controles remotos	
P005	Aprendizaje de los controles remotos	
P006	Búsqueda y cancelación de un control remoto	
P007	Restablecimiento de los parámetros de funcionamiento	
P008	Bloqueo acceso a programación	
P009	Reconocimiento dispositivos DE@NET conectados (actualmente no utilizada)	
P010	Restablecimiento de las programaciones "I/O" (Input/Output)	
P011	Descarga de los datos en unidad de memoria externa	
P012	Carga de los datos desde unidad de memoria externa	
P013	Visualización estado entradas y cuantamantiobras	
P014	No utilizado	
P015	No utilizado	

PROCEDIMIENTOS DE PROGRAMACIÓN

PAR.	DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO	VALORES SELECCIONABLES	VALORES PREDETERMINADOS		
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P016	Selección del tipo de entrada INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN2 type=contacto libre de tensión 001: IN2 type=resist. constante 8K2 	000	000	000
P017	Seleccionar funcionamiento botón ▲	<p>Atención: seleccionar un valor comprendido entre 000 y 007</p> <ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (no utilizado) 001: START (arranque) 002: PED. (peatonal) 003: OPEN (apertura separada) 004: CLOSE (cierre separado) 005: OPEN_PM (apertura con hombre presente) 006: CLOSE_PM (cierre con hombre presente) 007: ELOCK_IN (salida 2 configurable. Ver P062) 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) 010: SAFETY 1 (borde de seguridad 1) 011: STOP (bloqueo) 012: FCA1 (final de carrera apertura Mot1) 013: No Disponible 014: FCC1 (final de carrera cierre Mot1) 015: No Disponible 016: SAFETY 2 (borde de seguridad 2) 017: No Disponible 018: No Disponible 019: AUX_IN (salida 1 configurable. Ver P066) 	003	003	003
P018	Seleccionar funcionamiento botón ▼		004	004	004
P019	Selección del funcionamiento INPUT_1	IN1	008	008	
P020	Selección del funcionamiento INPUT_2	IN2	001	001	
P021	Selección del funcionamiento INPUT_3	IN3	000	000	
P022	Selección del funcionamiento INPUT_4	IN4	000	000	

PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS	P023	Asignación CANAL 1 controles remotos	CH1	001
	P024	Asignación CANAL 2 controles remotos	CH2	000
	P025	Asignación CANAL 3 controles remotos	CH3	000
	P026	Asignación CANAL 4 controles remotos	CH4	000
PARÁMETROS CONFIGURACIÓN MOTORES	P027	Selección del tipo de control remoto	000	000
	P028	Selección del tipo de motor	000	000
	P029	Selección tipo encoder	002	002
	P030	No utilizado	/	/
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	P031	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura	15%.....100%	050
	P032	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de apertura	15%.....100%	100
	P033	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de cierre	15%.....100%	070
	P034	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en cierre	15%.....100%	050
	P035	Regulación de la duración de la desaceleración en apertura	0%.....80%	015
	P036	Regulación de la duración de la desaceleración en cierre	0%.....80%	025
	P037	Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)	1%.....100%	050
	P038	Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)	1%.....100%	050
	P039	Regulación fuerza secundaria en cierre: regula la fuerza motor en el último tramo de carrera en cierre definido por el P058	1%.....100%	060
	P040	No utilizado	/	/
	P041	Regulación del tiempo de cierre automático (si = 0 cierre automático inhabilitado)	Osec.....255sec	000
	P042	Regulación del tiempo de cierre automático peatonal (si = 0 cierre automático peatonal inhabilitado)	Omin.....255min	000
	P043	Regulación de la duración de la carrera peatonal	5%.....50%	030
	P044	Regulación del tiempo de predestello	Osec.....10sec	000
	P045	No utilizado	/	/
P046	No utilizado	/	/	

- 000: NONE (no utilizado)
- 001: START (arranque)
- 002: PEDESTRIAN (peatonal)
- 003: OPEN (apertura separada)
- 004: CLOSED (cierre separado)
- 005: No utilizado
- 006: No utilizado
- 007: ELOCK_IN (salida 2 configurable. Ver P062)
- 008: AUX_IN (salida 1 configurable. Ver P066)
- 009: COURTESY_IN (control de luz de cortesía)

- 000: HCS fix-code
- 001: HCS rolling-code
- 002: Dip-switch

- 000: ADVANCE - SPACE - VIP 60
- 001: VIP 80
- 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL
- 003: SPACE XXL

- 001: Encoder de 1 canal
- 002: Encoder de 2 canales

Atención: modificando los valores de estos parámetros, a la salida de la modalidad de programación se solicitará un nuevo aprendizaje de la carrera del motor.

Atención: ¡El cierre automático debe ser utilizado solo en concomitancia con los dispositivos de seguridad suplementarios!

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P047	Función comunitaria: inhabilita las entradas de mando en apertura y cierre durante la apertura y el tiempo de cierre automático		000	000	000
P048	No utilizado		/	/	/
P049	Selección modalidad "inversión" (durante la maniobra un impulso de mando invierte el movimiento) o "paso-paso" (durante la maniobra un impulso de control para el movimiento. El impulso sucesivo hace reanunciar la puerta en el sentido de marcha opuesta)		001	001	001
P050	FOTO 1	Funcionamiento entrada FOTO: si=0 fotocélula activa en cierre, arrancando con la hoja parada; si=1 fotocélula siempre habilitada; si = 2 fotocélula habilitada solamente en cierre. Cuando se encuentra habilitada, la activación de la entrada FOTO causa: la inversión del movimiento (durante el cierre), la parada del movimiento (durante la apertura) e impide el arranque (en la condición de puerta cerrada).	002	002	002
P051	FOTO 2	Si=3-4-5, el funcionamiento es idéntico al valor 0-1-2 pero con función "cierra rápido" habilitada: en éste caso durante la apertura y el tiempo de pausa, a la detección de un eventual obstáculo la puerta recierra automáticamente después de un retraso de 2 seg.	002	002	002
P052	Selección de la modalidad de funcionamiento de la salida warning: Se>1 "courtesy light" (salina ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para, después del retraso programado)		030	030	030
P053	No utilizado		/	/	/
P054	Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos Advertencia: Ajuste el valor de P054=2 sólo si la detección de obstáculos está desactivada (P037 y/o P038=100)		001	001	001
P055	Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante la apertura		003	003	003
P056	Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante el cierre		003	003	003
P057	No utilizado		/	/	/
P058	Regulación duración fuerza secundaria en cierre: regula la duración del último tramo de carrera en cierre en la cual la fuerza es controlada por separado con el P039. El valor programado indica el número de revoluciones del rotor.		050	050	050
P059	Regulación margen tope cierre: regula la duración del último tramo de carrera durante el cual un posible obstáculo se interpreta como tope, provocando la parada del motor y no una inversión en obstáculo. El valor programado indica el número de revoluciones del rotor.		015	015	015
P060	Regula la fuerza en el margen tope cuya duración es programada con el P059.		050	050	050
P061	Función "Energy saving": Si=1, después de 10sg de inactividad la central apaga la salida de 24v. Y el display, que se reactivará al primer impulso recibido (Utilización aconsejable cuando se utiliza alimentación a baterías o panel solar)		000	000	000
P062	Selección funcionamiento OUTPUT_2: Si=0 salida "boost" para alimentación electrocerradura art. 110; Si=1 salida luz aviso fija (para luces aviso provistas de circuito intermitente interno); Si=2 salida luz aviso intermitente; Si=3 Indicador luminoso cancela abierta fijo" (salida siempre On cuando la cancela está abierta, OFF al final de una maniobra de cierre); Si=4 Indicador luminoso abierto intermitente" (salida intermitente lenta durante apertura y rápida durante cierre, siempre ON con cancela abierta, siempre OFF solo al final de una maniobra de cierre); Si=5 Luz de cortesía" (salida ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para, después del retraso programado); Si=6 salida 24V para electrocerradura en modalidad fija; Si=7 salida 24V para electrocerradura en modalidad invertida; Si=8 salida para alimentación accesorios; Si=9 salida 24V controlada por entrada ELOCK_IN en modalidad impulsiva; Si=10 salida 24V controlada desde entrada ELOCK_IN en modalidad bistable; Si>10 salida 24V controlada desde entrada ELOCK_IN en modalidad temporizada (el valor programado indica el retraso de apagado en segundos). Atención: Si P062=8, el funcionamiento de la salida es determinado por el funcionamiento previsto en los parámetros P061 (Energy Saving) y P071 (Autotest protecciones).		004	004	004

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P063	No utilizado		/	/	/
P064	No utilizado		/	/	/
P065	Cuentamaniobras mantenimiento: Si=0 acerca el contador y dehabilita el aviso de mantenimiento.Si> 0 indica el nº de maniobras (x500) a efectuar antes de que la central haga una intermitencia de 4 sg indicando la necesidad de mantenimiento. Ej.: Si P065=050, número de maniobras = 50x500=25000 Atención: Antes de introducir un nuevo valor del cuentamaniobras de mantenimiento es necesario resetear el mismo introduciendo P065=0 y sólo seguidamente P065= "nuevo valor".		000	000	000
P066	Selección funcionamiento OUTPUT_1: Si=1 salida luz aviso fija (para luces avisos provistas de circuito intermitente interno); Si=2 salida luz aviso intermitente; Si=3 Indicador luminoso cancela abierta fija" (salida siempre On cuando la cancela está abierta, OFF al final de una maniobra de cierre); Si=4 Indicador luminoso abierto intermitente" (salida intermitente lento durante apertura y rápida durante cierre, siempre ON con cancela abierta, siempre OFF solo al final de una maniobra de cierre); Si=5 Luz de cortésia" (salida ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para, después del retraso programado); Si=6 salida 24V para electrocerradura en modalidad fija; Si=7 salida 24V para electrocerradura en modalidad invertida; Si=8 salida para alimentación accesorios; Si=9 salida 24V controlada por entrada AUX_IN en modalidad impulsiva; Si=10 salida 24V controlada desde entrada AUX_IN en modalidad biestable; Si>10 salida 24V controlada desde entrada AUX_IN en modalidad temporizada (el valor programado indica el retraso de apagado en segundos). Atención: Si P066=8, el funcionamiento de la salida es determinado por el funcionamiento previsto en los parámetros P061 (Energy Saving) y P071 (Autotest protecciones).	<ul style="list-style-type: none"> • 001: "salida luz aviso fija • 002: "salida luz aviso intermitente • 003: "Indicador luminoso cancela abierta fija • 004: "Indicador luminoso abierto intermitente • 005: "Luz de cortésia (retraso de desconexión se puede ajustar desde P052) • 006: "salida electrocerradura fija 24V === max 5W • 007: "salida electrocerradura invertida 24V === max 5W • 008: "salida alimentación accesorios 24V === max 5W • 009: "salida impulsiva 24V === max 5W • 010: "salida biestable 24V === max 5W • >010: "salida temporizada 24V === max 5W (11sec.....255sec) 	002	002	002
P067	Funcionamiento entrada SFI: si=0 banda sensible siempre activa; si=1 banda sensible activa solo en cierre; si=2 banda sensible activa solo en cierre y antes de cada movimiento; si=3 banda sensible activa solo en apertura; si=4 banda sensible activa solo en apertura y antes de cada movimiento. Al igual que la detección de obstáculos con el sensor interno, también la activación de las entradas SFT1 y SFT2 provoca la inversión total o parcial según la configuración del parámetro P055 (duración inversión con obstáculo en apertura), y P056 (duración inversión con obstáculo en cierre).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "banda sensible siempre activa • 001: "banda sensible activa solo en cierre • 002: "banda sensible activa solo en cierre y antes de cada movimiento • 003: "banda sensible activa solo en apertura • 004: "banda sensible activa solo en apertura e antes de cada movimiento 	001	001	001
P068	No utilizado		/	/	/
P069	Regulación duración del arranque rápido Atención: Si soft start se activa, el arranque rápido se desactiva independientemente del valor de P070	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "arranque rápido desactivado (hace un arranque rápido mínimo, casi no se percibe) • 00X: "regula la duración del arranque rápido hasta 1,5 seg. (X*6 ms) (1.....255) 	108	108	108
P070	Autotest dispositivos de seguridad: si=0 salida 24V con autotest deshabilitado; si=1 salida 24V para dispositivos de seguridad con autotest (apaga la salida y comprueba la apertura del contacto antes de cada maniobra). Atención: para operar en modalidad autotest, todos los dispositivos deben estar conectados a la salida configurable 24V (7-8 para OUTPUT_1) (16-17 para OUTPUT_2) con P062 y/o P066 = 8, y estar conectados y alineados antes de memorizar el recorrido (P003).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: alimentación red (autotest dispositivos de seguridad deshabilitado) • 001: "autotest dispositivos de seguridad habilitado 	000	000	000
P071	Activación función SAS (sólo para NET_EXP): La salida SAS es conectada a una entrada STOP/SAS INPUT de una segunda central, generando el funcionamiento "puertas tipo banco" (se deshabilita la apertura de la segunda puerta hasta que la primera no está completamente cerrada). Si este parámetro es habilitado después de un reset, realiza un RESP automático durante el cual la salida SAS no se activa. Si hay finales de carrera y después de un reset éstos son aplastados, el RESP no se ejecuta. Atención: si ambas puertas son desbloqueadas manualmente y desplazadas de la posición de cierre se crea la condición de interbloqueo. Será necesario cerrar manualmente por lo menos una de las dos puertas.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Función SAS" no activada • 001: "Función SAS" activada 	000	000	000

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P073	No utilizado	/	/	/
P074	No utilizado	/	/	/
P075	No utilizado	/	/	/
P076	Habilitación para guardar posición puerta en memoria al apagarse la central (véase RESP en tabla errores en pantalla), si P076=0 al apagarse la central, no se guarda la posición de la puerta y al encenderse nuevamente se realiza siempre el reajuste posición. si P076=1 al apagarse la central, se guarda la posición de la puerta en la memoria y al encenderse nuevamente no se realiza el reajuste posición. Advertencia: Realice un nuevo aprendizaje de carrera del motor (P003) cada vez que cambie el parámetro.	001	001	001
P077	Freno de posicionamiento electrónico. Precaución: Si está activo (P077 = 1), es NECESARIO ajustar el parámetro P076 = 0 e instalar el tope mecánico (Art. AB/FM no suministrado) en el carril en posición abierta.	000	000	000
P078 --- P099	Parámetros de configuración dedicados a la tarjeta de expansión NET_EXP (para una descripción profunda de los parámetros, consultar el manual de instrucciones).	/	/	/

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

SPACE

Motorreductor electromecânico para portas seccionadas




Instruções de funcionamento e advertências

Índice

1	Resumo das advertências	121	6	Programação Padrão	130
2	Descrição do produto	123	7	Programação Avançada	132
3	Dados Técnicos	124	8	Mensagens no Display	137
4	Instalação e montagem	124	9	Início	138
5	Ligações eléctricas		10	Manutenção	138
5.1	- SPACE	126	11	Eliminação do produto	139
5.2	- SPACE XL/SPACE XXL	128			


SÍMBOLOS


Neste manual são mostrados os seguintes símbolos para indicar possíveis perigos.


	Aviso importante para a segurança. O não cumprimento deste aviso pode causar ferimentos e até lesões fatais. Lesões. O não cumprimento destas instruções pode causar danos graves ou mesmo a destruição do produto.
	Aviso importante para a segurança. O contacto com a tensão de alimentação pode causar ferimentos a pessoas até lesões fatais imediatas.
	Nota importante para a instalação profissional, a programação e o comissionamento.

1 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS

ATENÇÃO! INSTRUÇÕES IMPORTANTES DE SEGURANÇA. LEIA E SIGA ATENTAMENTE TODOS OS AVISOS E INSTRUÇÕES QUE ACOMPANHAM O PRODUTO, PORQUE UMA INSTALAÇÃO INCORRETA PODE CAUSAR DANOS A PESSOAS, ANIMAIS OU COISAS. OS AVISOS E AS INSTRUÇÕES FORNECEM INFORMAÇÕES IMPORTANTES SOBRE A SEGURANÇA, A INSTALAÇÃO, O USO E A MANUTENÇÃO. MANTENHA AS INSTRUÇÕES PARA ANEXÁ-LAS AO FOLHETO TÉCNICO PARA REFERÊNCIA FUTURA.


 **ATENÇÃO** O aparelho pode ser usado por crianças com idade não inferior aos 8 anos, pessoas com reduzida capacidade física, mental ou sensorial, ou em geral por qualquer pessoa sem experiência ou de outra forma com a experiência necessária, desde que estejam sob vigilância ou se as mesmas receberam formação adequada para a utilização segura do aparelho e compreendam os perigos inerentes ao mesmo.


 **ATENÇÃO** Comando de instalação fixa (botões, etc.) deve estar situado fora do alcance das crianças, pelo menos a 150 cm de altura do solo. Não permita que crianças brinquem com o aparelho, com os comandos fixos ou com os rádiocomandos da instalação.


 **ATENÇÃO** A utilização do produto em condições anómalas não previstas pelo fabricante pode causar situações de perigo; respeite as condições previstas nestas instruções.


UTILIZAÇÃO:


A motorização foi projetada para a automação de portões de garagens não comerciais, portões de garagens com contrapeso com proteção contra quedas integrada e nos limites técnicos determinados.


 **ATENÇÃO** A **DEA System** lembra a todos os utilizadores que a selecção, localização e instalação de todos os materiais e dispositivos que compõem o sistema de automação completa, devem respeitar as directivas comunitárias 2006/42/CE (Directiva Máquinas), 2014/30/UE (compatibilidade electromagnética), 2014/35/UE (equipamentos eléctricos de baixa tensão). A fim de assegurar um nível adequado de segurança, além de cumprir com os regulamentos locais, é aconselhável igualmente o cumprimento das referidas directivas em todos os países extra-europeus.


 **ATENÇÃO** Sob nenhuma circunstância use o aparelho numa atmosfera explosiva ou em ambientes que possam revelar-se agressivos e danificar partes do produto. Verifique se as temperaturas no local da instalação são adequadas e cumprir com as temperaturas indicadas na etiqueta do produto.


 **ATENÇÃO** Ao trabalhar com o comando “homem presente” certifique-se não estejam pessoas na zona de manuseamento do automatismo.



 **ATENÇÃO** Verifique se a montante da rede de alimentação da instalação, existe um magnetotérmico onipolar que permita o corte total nas condições da categoria de sobretensão III.

 **ATENÇÃO** Para assegurar um nível adequado de segurança eléctrica manter sempre os cabos de alimentação de 230 V afastados (mínimo de 4 milímetros em aberto ou 1 milímetro com isolamento) dos cabos de baixa tensão (alimentação de motores, comandos, fechadura eléctrica, antena e dos circuitos auxiliares) e fixe os últimos com braçadeiras adequadas perto da placa de terminais.

 **ATENÇÃO** Se o cabo de alimentação estiver danificado, deve ser substituído pelo fabricante ou pelo serviço de assistência técnica ou então por uma pessoa qualificada, a fim de evitar qualquer perigo.

 **ATENÇÃO** Toda a instalação, manutenção, limpeza ou operações de reparação em qualquer parte do sistema devem ser realizadas exclusivamente por pessoal qualificado, com o fornecimento de alimentação desligado e trabalhando em estrita conformidade com as normas eléctricas e regulamentos em vigor no país da instalação. A limpeza e a manutenção destinada a ser efetuada pelo utilizador não deve ser realizada por crianças não vigiadas.

 **ATENÇÃO** A utilização de peças sobresselentes não indicadas pela **DEA System** e / ou remontagem incorrecta podem criar riscos para as pessoas, animais e bens e também danificar o produto. Por esta razão, utilize apenas as partes indicadas pela **DEA System** e siga escrupulosamente as instruções de montagem.

  **ATENÇÃO REGULAÇÃO DA FORÇA:** Alterar a regulação da força no fecho, pode originar situações perigosas. Portanto, o aumento da força de fecho, deve ser efetuada apenas por pessoal qualificado. Após a regulação, o cumprimento dos valores dos limites regulatórios deve ser detectado com um instrumento para medir as forças de impacto. A sensibilidade da detecção de obstáculos pode ser adequada gradualmente ao portão (veja as instruções para a programação). Depois de cada regulação manual da força, deve verificar o funcionamento do dispositivo anti-esmagamento. Uma alteração manual da força só pode ser efetuada por pessoal qualificado realizando o teste de medição de acordo com a EN 12445. Uma alteração da regulação da força deve ser documentada no livreto da máquina.

ATENÇÃO A conformidade do dispositivo de detecção de obstáculos interno, para o cumprimento da norma EN12453, só é garantida se forem utilizados motores com encoder.

ATENÇÃO Os dispositivos de segurança externos utilizados para o cumprimento dos limites das forças de impacto devem estar de acordo com a norma EN12978.

ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2012/19/EU, relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (WEEE), este produto eléctrico não deve ser tratado como resíduo urbano normal. Por favor, desmantele o produto e encaminhe-o para um local apropriado de reciclagem municipal.

TUDO O QUE NÃO ESTIVER EXPRESSAMENTE PREVISTO NO MANUAL DE INSTALAÇÃO, NÃO É PERMITIDO. O BOM FUNCIONAMENTO DO OPERADOR É GARANTIDO SÓ SE OS DADOS RELATADOS FOREM RESPEITADOS. A EMPRESA NÃO É RESPONSÁVEL POR QUALQUER DANO RESULTANTE DA INOBSERVÂNCIA DAS INFORMAÇÕES DADAS NESTE MANUAL. DEIXANDO INALTERADAS AS CARACTERÍSTICAS ESSENCIAIS DO PRODUTO, A EMPRESA RESERVA-SE O DIREITO DE INTRODUIR, EM QUALQUER MOMENTO, ALTERAÇÕES QUE JULGAR CONVENIENTES PARA AS MELHORIAS TÉCNICAS, DE CONSTRUÇÃO E COMERCIAIS DO PRODUTO, SEM SE COMPROMETER EM ATUALIZAR ESTA PUBLICAÇÃO.

2 DESCRIÇÃO DO PRODUTO

2.1 Modelos e conteúdo da embalagem

Com o nome SPACE, é identificada uma família de operadores eletromecânicos 24V para a automação de portões basculantes com molas e seccionados. Todos os modelos motorizados, prevêem o uso de unidades de comando (série NET). A motorização SPACE foi projetada para a automação de portões de garagens não comerciais, portões de garagens com contrapeso com proteção contra quedas integrada e nos limites técnicos determinados.

A motorização pode ser usada nos seguintes tipos de portões:



Inspeccione o "Conteúdo da embalagem" (Fig. 1), comparando-o com o seu produto, pode ajudá-lo durante a montagem.

2.2 Transporte e armazenamento

SPACE é sempre fornecido embalado em caixas que fornecem proteção adequada ao produto; de qualquer maneira preste de atenção a quaisquer indicações que possam ser fornecidas na mesma caixa para o armazenamento e manuseio. O fornecimento do produto pode variar, dependendo da versão e tipo de corrediça em relação às ilustrações deste manual. A motorização deve ser armazenada/transportada estendida entre os -20°C e os +40°C com humidade relativa de RF 20 - 80% com ausência de condensação. A altura máxima das pilhas, são de 6 cabeças de motor ou 6 corrediças ou 6 kits completos embalados em caixas de papelão. As unidades empilhadas devem estar protegidas contra a queda.

3 DADOS TÉCNICOS

MOTOR			
	SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Tensão de alimentação do motor (V)	24 V ===		
Potência absorvida (W)	100	180	230
Força de impulso (N)	600	1200	1200
Ciclo de trabalho (ciclos/hora)	20	25	35
Nº máximo de manobras em 24 horas	60	75	150
Gama de temp. de funcionamento (°C)	-20+50 °C		
Velocidade (cm/s)	17	16	13
Peso do produto com embalagem (Kg)	5		6
Pressão sonora emitida (dBA)	< 70		
Grau de protecção	IP 20		
CENTRAL DE COMANDO			
	NET724N	NET724N XL	
Tensão de alimentação (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
Potência nominal do transformador (VA)	150 VA (230/25V)		
Fusível F1 (A)	T2A 250V (atrasado)		
Saída para alim. de circuitos auxiliares	-	24 V ===	
Saída estabilizada para alimentação dos dispositivos de segurança	24 V === max 200mA	(24V_AUX + 24V_ST = max 200mA)	
Saída 1 configurável	24 V === max 5 W		
Saída 2 configurável	24 V === max 5 W		
Frequência do receptor	433,92 MHz		
Tipo de código do emissor	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch (Seleccionável)		
Nº máximo de emissores controlados	100		

4 INSTALAÇÃO E MONTAGEM

4.1 Para uma instalação satisfatória do produto é importante:



- A motorização só pode ser montada em portões de garagens em perfeitas condições mecânicas:

O portão deve ser verificado cuidadosamente - em particular, molas, rodas/suportes das rodas, cordas e dobradiças - para verificar se existe desgaste e danos. Além disso, verifique se todas as fixações de rosca estão bem aparafusadas e estáveis.

- Verifique a fluidez e o equilíbrio do portão:

A manobra manual do portão deve ser efetuada facilmente transportado ao longo de todo o curso do mesmo portão;

Se for parado na posição de abertura, fecho ou em qualquer posição intermédia, o portão deve manter a posição sem se movimentar.

Antes de instalar a motorização, se notar qualquer dano - desgaste ou dificuldades na fluidez do portão, interrompa imediatamente o uso e faça reparar o portão ao pessoal qualificado!

- Verifique se as dimensões totais do motorreductor/corrediça (Fig. 7a - d) é compatível com a zona escolhida para a montagem.
- Para a alimentação do dispositivo é necessária uma tomada alimentada com 230V. Esta deve ser instalada por um electricista qualificado a cerca de 50cm da unidade de comando.

4.2 Preparação para a montagem (Fig. 7)

- Meça a largura do portão e coloque a linha média com um sinal na extremidade superior do portão e também na arquitrave.
- Conselho para a montagem correta da corrediça no eixo longitudinal do portão.

Abra completamente o portão da garagem e coloque um sinal feito na borda superior do portão, também no teto.

- Abra e feche completamente o portão, identificando o ponto mais alto (TLP) que o portão atinge. O "TLP" é o ponto com a distância mais pequena entre a borda do portão e teto.
- A distância ideal entre o TLP e a corrediça/cabeça motor é de 10-20mm. É bom manter um ângulo igual (ou inferior) a 30° entre o braço de arrastamento e a corrediça do teto.
- Certifique-se de que, quando estiver montada, a corrediça esteja perfeitamente horizontal em relação ao teto.
- Se a montagem for efetuada em condições diferentes do previsto, pode ser necessário o uso de cantoneiras e/ou suportes adicionais. Qualquer suporte adicional, terá necessariamente de ser cortado, aparado e montado como mostrado na Fig. 7.
- Por razões de segurança, o corte dos suportes de suspensão deve ser sempre efetuado consideravelmente abaixo da correspondência do furo que se pretende utilizar para a fixação (Fig. 7d).

4.3 Montagem

MONTAGEM DA CORREDIÇA (Fig. 3)

Junte as duas metades da corrediça usando a junta (preste atenção ao lado da inserção) empurre até á trava existente na corrediça.

REGULAÇÃO DO TENSOR DA CORREIA (Fig. 4)

A tensão da correia deve ser regulada com o tensor localizado na extremidade da corrediça. A fim de evitar danos na parte mecânica da automação, a correia não deve ser excessivamente tensionado.

MONTAGEM DA CORREDIÇA NO TETO (Fig. 7)

Monte a corrediça no centro em relação ao seu portão.

Nota: O centro da garagem e o centro do portão, podem ser diferentes.

Utilize ferramentas e materiais de fixação adequados para as condições do local de instalação.

MONTAGEM DA CABEÇA DO MOTOR NA CORREDIÇA DO TETO (Fig. 6)

Alinhe a cabeça do motor: Certifique-se de coincidir com o ponto de fixação dianteiro da cabeça do motor com suporte na corrediça e introduzi-lo; Proteja a cabeça do motor contra a queda. Se não se encaixar perfeitamente: vire ligeiramente a roldana de tração da correia /corrente e tente novamente. Aparafuse a cabeça do motor com os parafusos e arruelas dentadas fornecidas.

4.4 Como desbloquear o motorreductor (Fig. 5)

Em caso de mau funcionamento ou falha de energia, desbloqueie o motor como na Fig. 5a ou 5b e movimente manualmente o portão.

ATENÇÃO A eficácia e segurança da manobra manual da automação é assegurada pela **DEA System** somente se o sistema foi montado corretamente e com acessórios originais.

5.1 LIGAÇÕES ELÉCTRICAS PARA O SPACE



! Perigo de mau funcionamento devido a instalação inadequada !



! Perigo de lesões e danos materiais devido a choques eléctricos !

Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagrama (Pag. 127).

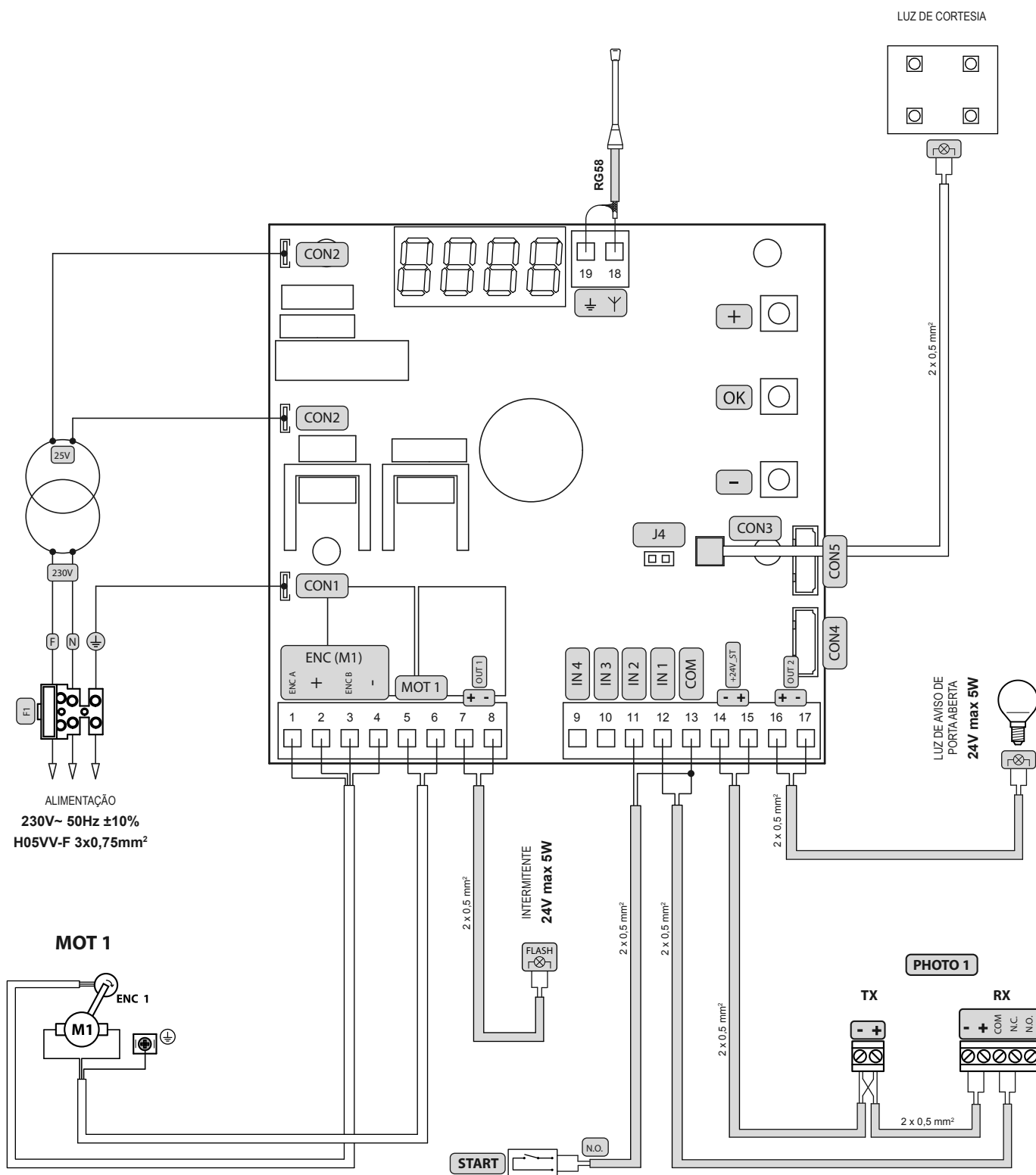
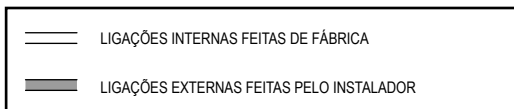
ATENÇÃO Para assegurar um nível adequado de segurança eléctrica manter sempre os cabos de alimentação de 230 V afastados (mínimo de 4 milímetros em aberto ou 1 milímetro com isolamento) dos cabos de baixa tensão (alimentação de motores, comandos, fechadura eléctrica, antena e dos circuitos auxiliares) e fixe os últimos com braçadeiras adequadas perto da placa de terminais.

ATENÇÃO Coligar-se a rede 230 V ~ ± 10% 50 Hz através um interruptor omipolar ou outro dispositivo que assegure a omipolar desconexão da rede, com uma distância de abertura dos contatos = 3 mm.

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

1-2-3-4		Saída do codificador motor 1	
5-6		Saída do motor 1	
7-8	7 (+)	Saída 1 configurável 24V === máx 5W (veja P066 para os valores seleccionáveis)	Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida. Consulte o capítulo “Programação Avançada”.
	8 (-)		
9-13	9 - N.O.	Input 4. não utilizado	
	13 - Com		
10-13	10 - N.O.	Input 3. não utilizado	
	13 - Com		
11-13		Input 2 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P049=0) ou “passo-a-passo” (P049=1).	
	13 - Com		
12-13		Input 1 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). Se não utilizado curto-circuite	
	13 - Com		
14-15	+24V_ST	Saída estabilizada 24 V === para alimentação dos dispositivos de segurança controlados max 200mA	
	14 (-)		
16-17	15 (+)	Saída 2 configurável 24V === máx 5W (veja P062 para os valores seleccionáveis)	
	16 (+)		
17 (-)			
18		Entrada para antena	
19		Entrada para a massa da antena	
CON 1		Ligação do caixa metálica do motores	
CON 2	25V~	Entrada para o transformador de 25 V ~	
CON 3		Saída da luz de cortesia	
CON 4		Entrada para o conector NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Entrada para o conector NET-EXP	
J4 (jumper)		“Jumper” de seleção do modo de funcionamento: (fechado) = Funcionamento normal; (aberto) = Modo de programação	

ESQUEMA ELÉTRICO SPACE



PT

5.2 LIGAÇÕES ELÉCTRICAS PARA O SPACE XL/SPACE XXL



! Perigo de mau funcionamento devido a instalação inadequada !



! Perigo de lesões e danos materiais devido a choques eléctricos !

Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 2” e os diagrama (Pag. 129).

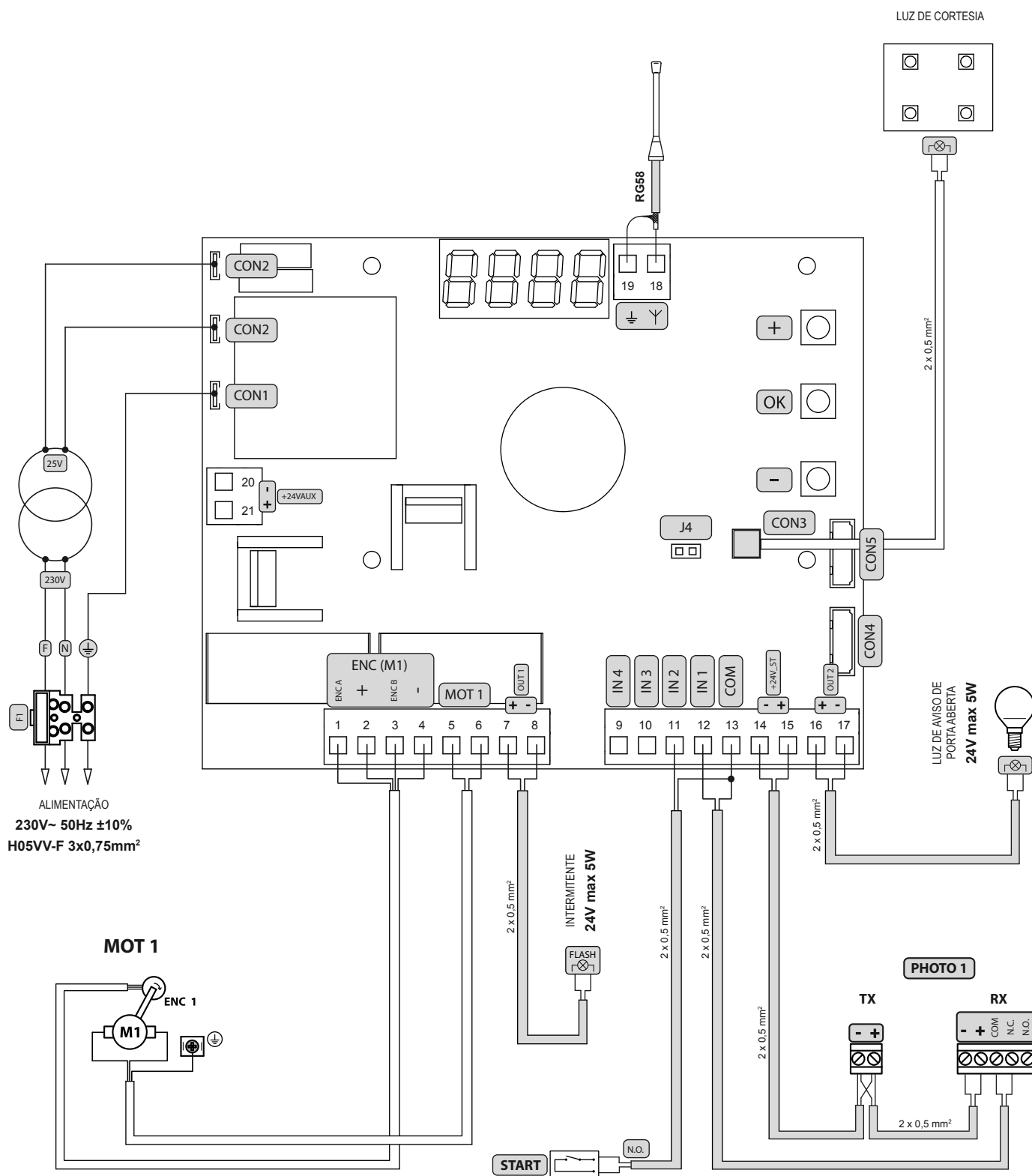
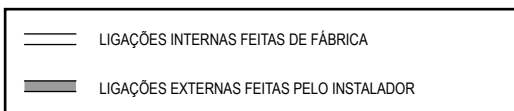
ATENÇÃO Para assegurar um nível adequado de segurança eléctrica manter sempre os cabos de alimentação de 230 V afastados (mínimo de 4 milímetros em aberto ou 1 milímetro com isolamento) dos cabos de baixa tensão (alimentação de motores, comandos, fechadura eléctrica, antena e dos circuitos auxiliares) e fixe os últimos com braçadeiras adequadas perto da placa de terminais.

ATENÇÃO Coligar-se a rede 230 V ~ ± 10% 50 Hz através um interruptor omipolar ou outro dispositivo que assegure a omipolar desconexão da rede, com uma distância de abertura dos contatos = 3 mm.

Tabela 2 “Ligações aos terminais da central”

1-2-3-4		Saída do codificador motor 1					
5-6		Saída do motor 1					
7-8		<table border="1"> <tr> <td>7 (+)</td> <td rowspan="2">Saída 1 configurável 24V === máx 5W (veja P066 para os valores seleccionáveis)</td> </tr> <tr> <td>8 (-)</td> </tr> </table>	7 (+)	Saída 1 configurável 24V === máx 5W (veja P066 para os valores seleccionáveis)	8 (-)		
7 (+)	Saída 1 configurável 24V === máx 5W (veja P066 para os valores seleccionáveis)						
8 (-)							
9-13		<table border="1"> <tr> <td>9 - N.O.</td> <td rowspan="2">Input 4. não utilizado</td> </tr> <tr> <td>13 - Com</td> </tr> </table>	9 - N.O.	Input 4. não utilizado	13 - Com	Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida. Consulte o capítulo “Programação Avançada”.	
9 - N.O.	Input 4. não utilizado						
13 - Com							
10-13	<table border="1"> <tr> <td>10 - N.O.</td> <td rowspan="2">Input 3. não utilizado</td> </tr> <tr> <td>13 - Com</td> </tr> </table>	10 - N.O.	Input 3. não utilizado	13 - Com			
10 - N.O.	Input 3. não utilizado						
13 - Com							
11-13	<table border="1"> <tr> <td>11 - N.O.</td> <td rowspan="2">Input 2 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P049=0) ou “passo-a-passo” (P049=1).</td> </tr> <tr> <td>13 - Com</td> </tr> </table>	11 - N.O.	Input 2 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P049=0) ou “passo-a-passo” (P049=1).	13 - Com			
11 - N.O.	Input 2 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P049=0) ou “passo-a-passo” (P049=1).						
13 - Com							
12-13	<table border="1"> <tr> <td>12 - N.C.</td> <td rowspan="2">Input 1 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). Se não utilizado curto-circuite</td> </tr> <tr> <td>13 - Com</td> </tr> </table>	12 - N.C.	Input 1 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). Se não utilizado curto-circuite	13 - Com			
12 - N.C.	Input 1 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). Se não utilizado curto-circuite						
13 - Com							
14-15	<table border="1"> <tr> <td>+24V_ST</td> <td>14 (-)</td> <td rowspan="2">Saída estabilizada 24 V === para alimentação dos dispositivos de segurança controlados</td> </tr> <tr> <td></td> <td>15 (+)</td> </tr> </table>	+24V_ST	14 (-)	Saída estabilizada 24 V === para alimentação dos dispositivos de segurança controlados		15 (+)	(AUX + ST) = max 200mA
+24V_ST	14 (-)	Saída estabilizada 24 V === para alimentação dos dispositivos de segurança controlados					
	15 (+)						
20-21	<table border="1"> <tr> <td>+24VAUX</td> <td>20 (-)</td> <td rowspan="2">Saída de 24 V === para dispositivos auxiliares</td> </tr> <tr> <td></td> <td>21 (+)</td> </tr> </table>	+24VAUX	20 (-)	Saída de 24 V === para dispositivos auxiliares		21 (+)	
+24VAUX	20 (-)	Saída de 24 V === para dispositivos auxiliares					
	21 (+)						
16-17		<table border="1"> <tr> <td>16 (+)</td> <td rowspan="2">Saída 2 configurável 24V === máx 5W (veja P062 para os valores seleccionáveis)</td> </tr> <tr> <td>17 (-)</td> </tr> </table>	16 (+)	Saída 2 configurável 24V === máx 5W (veja P062 para os valores seleccionáveis)	17 (-)		
16 (+)	Saída 2 configurável 24V === máx 5W (veja P062 para os valores seleccionáveis)						
17 (-)							
18		Entrada para antena					
19		Entrada para a massa da antena					
CON 1		Ligação do caixa metálica do motores					
CON 2	25 V ~	Entrada para o transformador de 25 V ~					
CON 3		Saída da luz de cortesia					
CON 4		Entrada para o conector NET-NODE / MEMONET					
CON 5		Entrada para o conector NET-EXP					
J4 (jumper)		“Jumper” de seleção do modo de funcionamento: (fechado) = Funcionamento normal; (aberto) = Modo de programação					


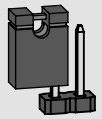
ESQUEMA ELÉTRICO SPACE XL/SPACE XXL

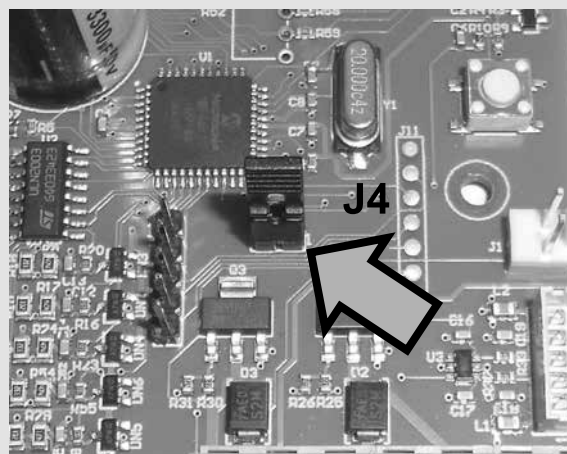


PT

6 PROGRAMAÇÃO PADRÃO

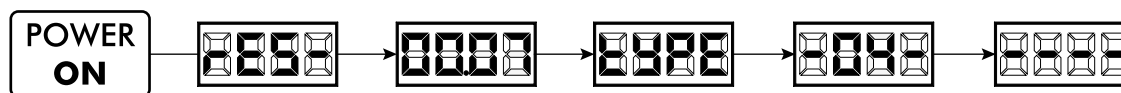
Para aceder às funções de programação da central, **retire a tampa da caixa elétrica e remova o Jumper J4** da placa.

	Jumper J4 CLOSE	FUNCIONAMENTO NORMAL
	Jumper J4 OPEN	MODO DE PROGRAMAÇÃO



1 Alimentação

Dar alimentação, no visor aparecem em sequência as escritas “rES-”, “0007” (ou a versão firmware atualmente em uso) “TYPE”, “-L4-” seguidas pelo símbolo de portão fechado “----”.



* Se a central de comando já foi programada e houver uma falha de corrente ou esta for desligada – quando voltar a ser alimentada e for dado um comando de START, o processo de redefinição da posição é realizado (ver “rESP” na tabela “Estado das MENSAGENS DE TRABALHO” na página 137.

2 Aprendizagem do curso do motor



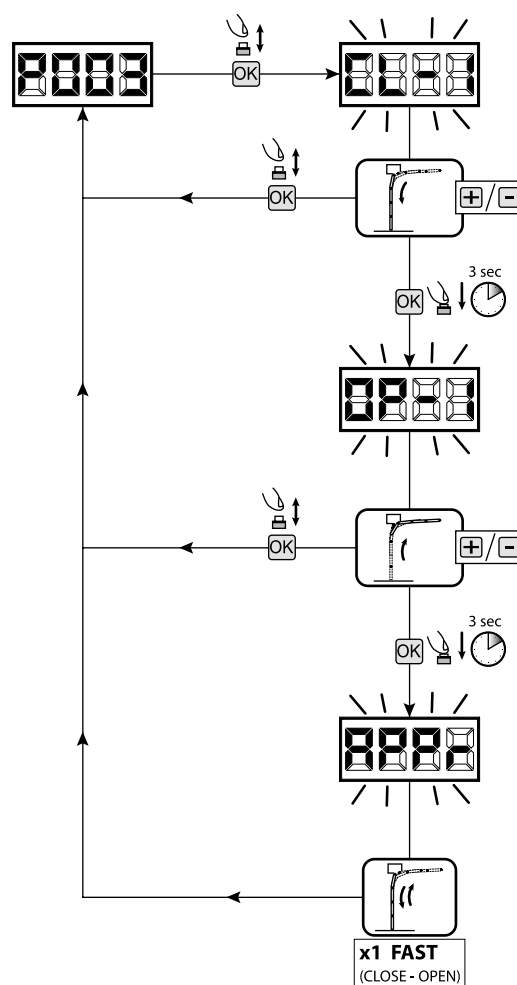
ATENÇÃO: Durante o ciclo de aprendizagem não existe qualquer proteção do sensor de detecção de obstáculos!

1. No momento em que remover o “Jumper” J4, o monitor exibe P003;
2. Acesse ao parâmetro premindo o botão **OK**;
3. Quando aparecerem as letras “L - I” intermitentes, verifique o correto movimento da porta usando os botões **+** (ABRIR) e **-** (FECHAR);

Atenção: Se o movimento não corresponder ao previsto, desligue a fonte de alimentação, inverta os fios do motor e repita a operação.

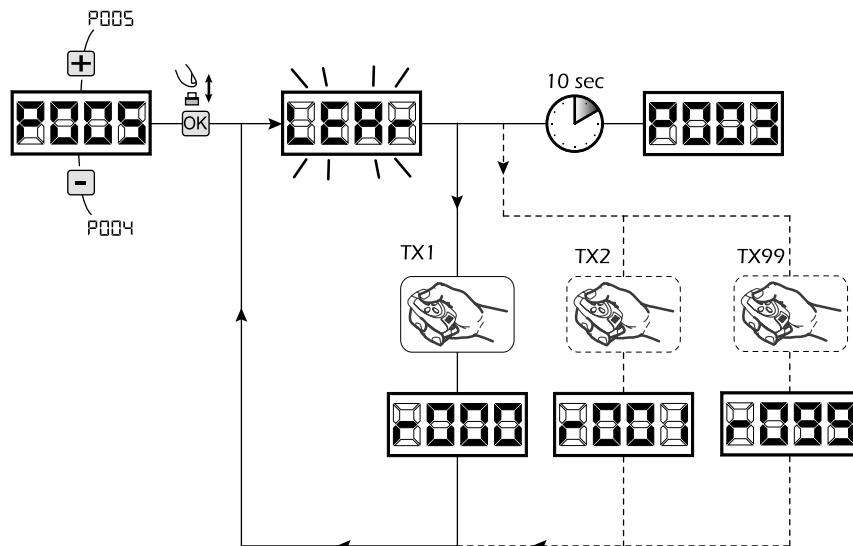
Coloque a porta na posição de completamente fechada;

4. Prima o botão **OK** e mantenha-o premido por 3 sec. (se libertá-lo antes o procedimento é interrompido);
5. Liberte o botão **OK** logo que aparecerem as letras “P - I” pisca;
- Coloque a porta na posição de abertura desejada;
6. Prima o botão **OK** e mantenha-o premido por 3 sec. (se libertá-lo antes o procedimento é interrompido);
7. Liberte o botão **OK** logo que aparecerem as letras “RPP-” pisca;
8. Seguir-se-à uma manobra de fecho e uma de abertura a velocidade normal; no fim do procedimento no monitor aparece novamente P003.



3 Aprendizagem dos emissores

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P005;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "LEARN" aparece, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois novamente o símbolo "LEARN";
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display "P003".

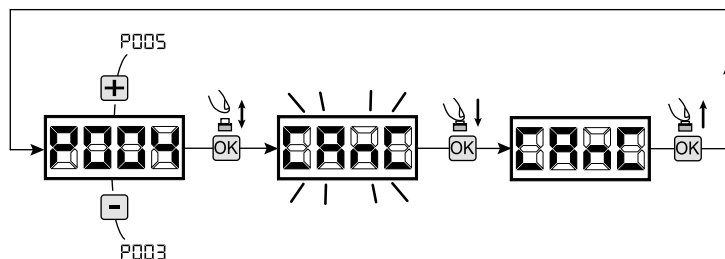


Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

Aviso: Ao utilizar emissores personalizados, depois de entrar em P005 a aprendizagem do primeiro emissor personalizado só é possível pressionando o seu botão oculto. Depois apenas emissores personalizados com a mesma chave de encriptação podem ser memorizados (através do procedimento normal), a não ser que seja efectuado um procedimento de RESET (P004).

4 Apagar todos os comandos

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P004;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "LEARN" piscar, pressione a tecla **OK** durante alguns segundos;
4. Liberte a tecla **OK** assim que o símbolo "LEARN" deixar de piscar;
5. Todos os comandos memorizados foram apagados (o display mostra de novo P004).



5 Programação completa

ATENÇÃO No final do procedimento de programação, **introduza novamente o Jumper J4, até aparecer no mostrador o símbolo "---"** e feche novamente a tampa da caixa elétrica. O automatismo está agora à espera de comandos para o funcionamento normal.

Para efetuar qualquer operação de "Programação Avançada" (modifique os parâmetros de mudança, bloqueio/desbloqueio da programação, configuração das entradas, etc ..), vá para a página 132.

7 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

A seguir serão descritos alguns procedimentos de programação relacionados com a gestão da memória dos radiocomandos e de configuração avançada das entradas de comando.

Para aceder às funções de programação avançada da central, **remova o Jumper J4 da placa**. Com as teclas **+** e **-**, passar para o P005 e manter pressionado o botão **+** por 5 segundos (neste ponto, todos os parâmetros são visíveis e modificáveis).

1 Visualização das entradas e estado do contador de operações

1. Percorrer os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar no visor P013;
2. Aceder ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. No visor é mostrado o "Estado Entradas" (verificar que seja correto):

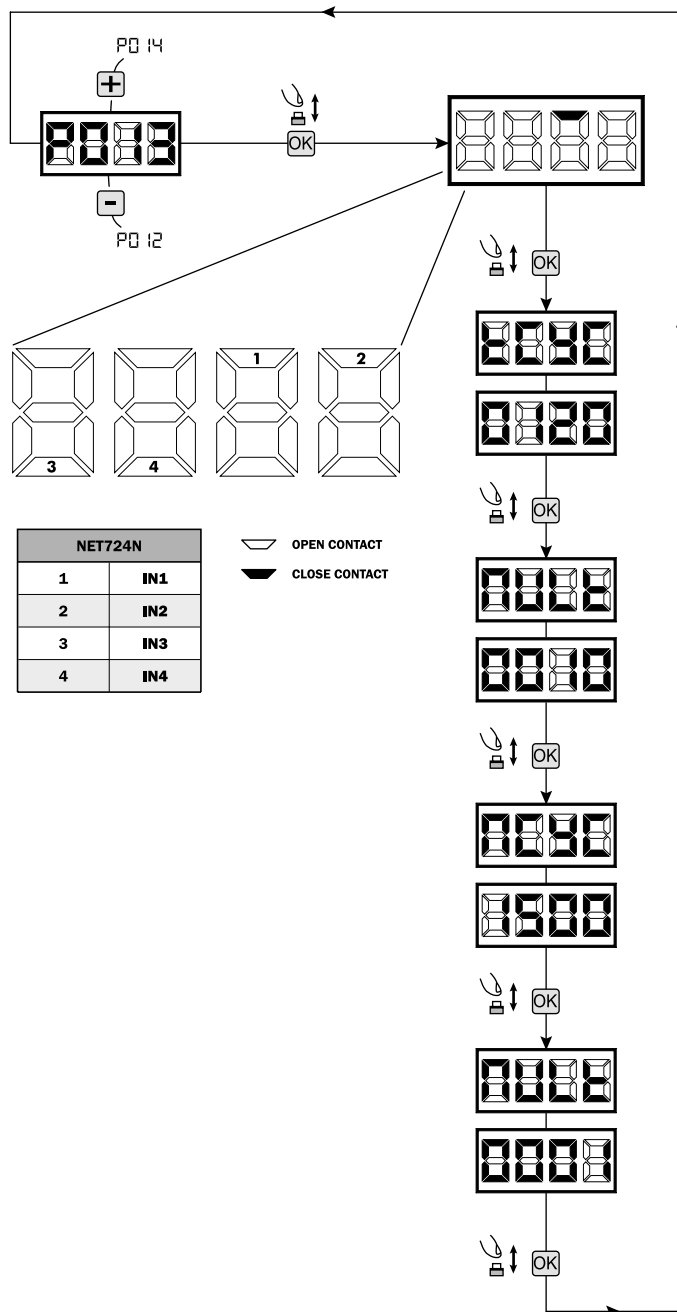
4. Pressionar novamente a tecla **OK**;
5. No visor é mostrado o "contador de operações Total" 12000 seguido pelo multiplicador 10
Para calcular o número de manobras efetuadas, os dois valores devem ser multiplicados.

Ex: $12000 \times 10 = 120000$ manobras realizadas

6. Pressionar novamente a tecla **OK**;
7. No visor é mostrado o "contador de operações Manutenção" 15000 seguido pelo multiplicador 1
Para calcular o número de manobras restantes antes do pedido de manutenção, os dois valores devem ser multiplicados.

Ex: $15000 \times 1 = 15000$ manobras ainda por efetuar antes do pedido de intervenção de manutenção.

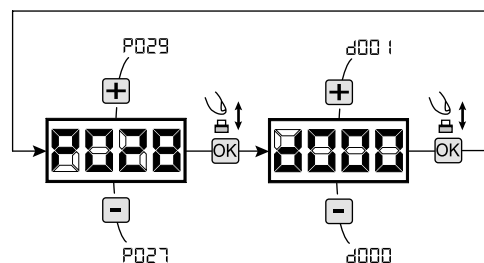
8. Pressionar novamente a tecla **OK** para sair do parâmetro (no visor reaparece P013).



2 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

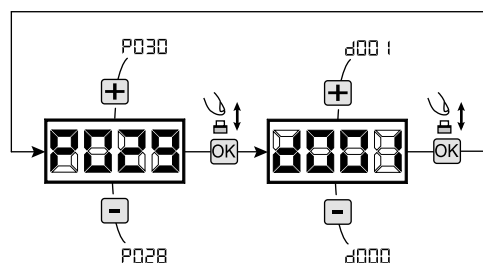
1. Percorrer os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Agindo nas teclas **+** e **-**, defina:
 - d000 = SPACE
 - d002 = SPACE XL
 - d003 = SPACE XXL
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para o P028 de novo).



3 Selecção de motores com ou sem encoder

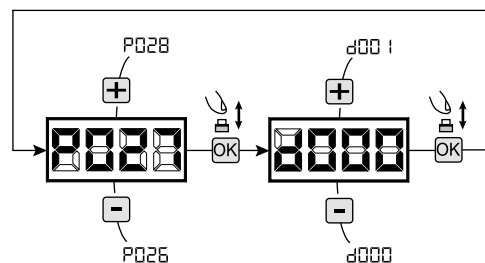
1. Percorra os parâmetros através do **+** e **-** até visualizar o P029;
2. Acesse ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Com as teclas **+** e **-**, defina:
 - d001=Encoder de 1 canal;
 - d002=Encoder de 2 canais;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para P029).

! IMPORTANTE !



4 Selecção do código dos emissores

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Selecciono o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**aconselhado**);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display irá mostrar de novo P027).

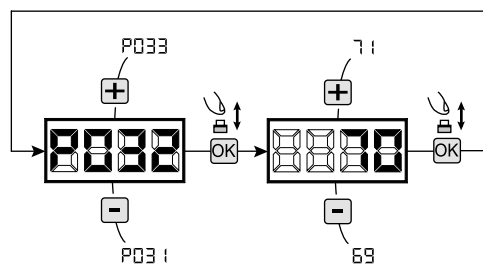


Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.

5 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

Se necessitar de modificar os parâmetros de funcionamento (força, velocidade, etc.):

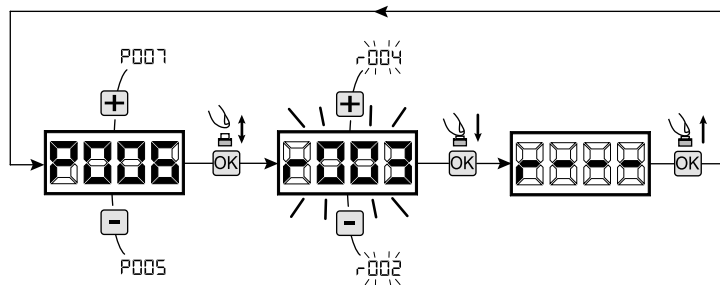
1. Percorra os parâmetros até aparecer (por ex. P032);
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionando as teclas **+** e **-**, ajuste o valor desejado;
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra o de novo o parâmetro seleccionado).



Para a lista completa dos "Parâmetros de funcionamento" consulte a tabela na página 141.

6 Como procurar e apagar um emissor

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionar as teclas **+** e **-**, seleccionar o emissor que deseja apagar da memória (ex. r003);
4. Quando o símbolo "r003" piscar, confirme pressionando a tecla **OK** durante alguns segundos;
5. Liberte a tecla **OK** quando aparecer "r ---";
6. O comando seleccionado foi apagado (o display mostra de novo P006).

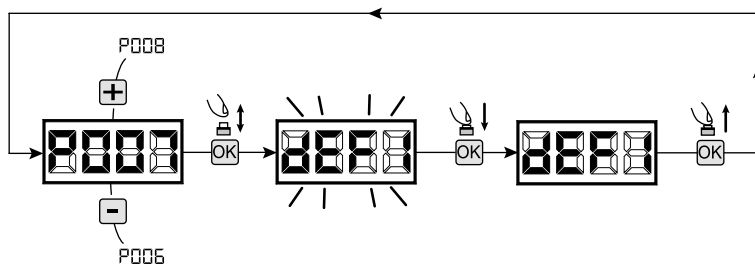


7 Restabelecimento dos parâmetros predefinidos

ATENÇÃO Após o procedimento, o mostrador ficará bloqueado em “L - I” a piscar e será necessário efetuar novamente a aprendizagem do curso do motor antes de poder efetuar qualquer outra operação.

7.1 Restaurar os parâmetros de funcionamento

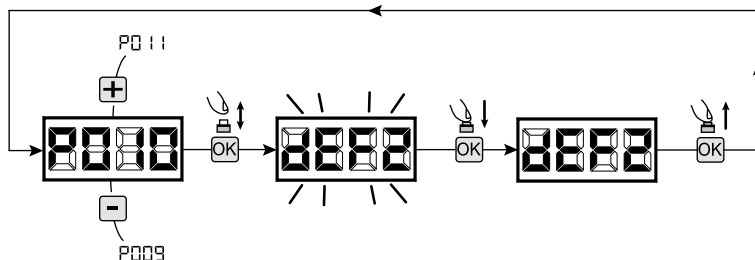
1. Percorra os parâmetros com os símbolos e até aparecer no display P007;
2. Confirme pressionando a tecla
3. Quando piscar “dEF I” no display, pressione a tecla
4. Liberte a tecla assim que “dEF I” parar de piscar; Todos os valores predefinidos são restaurados excepto os parâmetros de P016 a P022;
5. No fim da operação, o display volta a P007.



Atenção: Depois de restaurar os parâmetros predefinidos, deve voltar a programar a central de comando e ajustar todos os parâmetros.

7.2 Restaurar a configuração das entradas/saídas

1. Percorra os parâmetros com os símbolos e até aparecer no display P010;
2. Confirme pressionando a tecla
3. Quando piscar “dEF 2” no display, pressione a tecla
4. Liberte a tecla assim que “dEF 2” parar de piscar; Todos os valores dos parâmetros P016 a P022 foram restaurados;
5. No fim da operação, o display volta a P010.

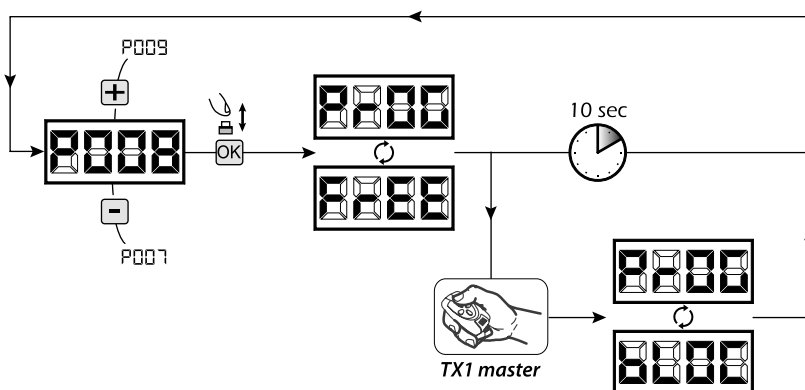


8 Bloqueio/desbloqueio do acesso à programação

Usando um “dip-switch” remoto (independentemente do tipo de emissores remotos já memorizados), é possível bloquear/desbloquear o acesso à programação da central de comando para evitar que esta seja adulterada. A configuração remota é o código de bloqueio/desbloqueio verificado pela central de comando.

8.1 Acesso ao bloqueio da programação

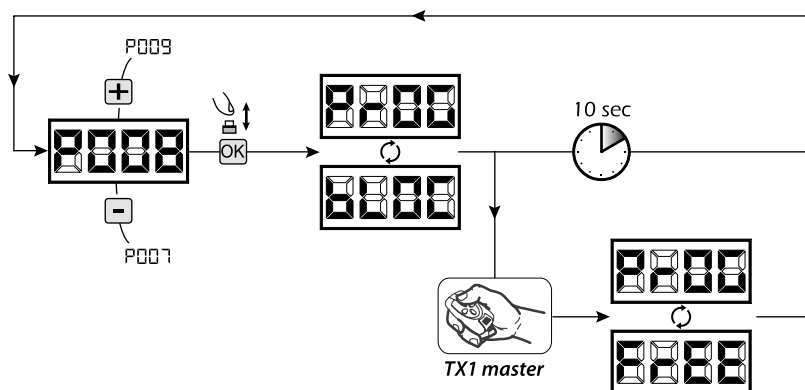
1. Percorrer os parâmetros através dos botões e até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão
3. O display mostra alternadamente a escrita P-00/F-EE para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de bloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no “Emissor Master TX”, o display mostra P-00/BL00 antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica bloqueado.



AVISO O bloqueio/desbloqueio do acesso à programação pode ser configurado também através de smartphone através da APP DEAI-installer. Neste caso, é configurado um código instalador (diferente de zero) que pode ser desbloqueado exclusivamente através da APP.

8.2 Desbloqueio de acesso à programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **P-00/bL00** para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de desbloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no "Emissor Master TX", o display mostra **P-00/F-EE** antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica desbloqueado.



8.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

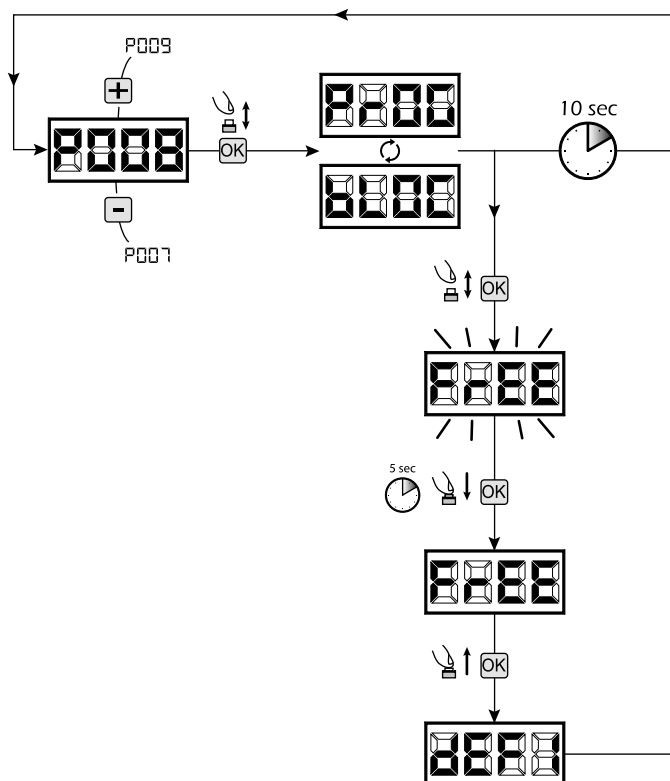
AVISO! Este procedimento envolve a perda de todos os dados guardados.

O procedimento permite o desbloqueio da central de comando sem ter que saber o seu código de desbloqueio.

Após este procedimento, deve programar a central de comando novamente e ajustar todos os parâmetros de funcionamento.

É necessário também repetir a medição das forças de impacto para garantir a conformidade com os padrões de instalação.

1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **P-00/bL00**;
4. Pressione o botão **OK**, o display fica a piscar **F-EE**;
5. Pressione o botão **OK** novamente e mantenha-o pressionado durante 5 segundos (libertando-o antes, o procedimento termina): O display mostra a escrita fixa **F-EE** seguida de **dEF**, antes de regressar à lista de parâmetros;
6. O acesso à programação fica desbloqueado.



ATENÇÃO Após o procedimento, o mostrador ficará bloqueado em "L - !" a piscar e será necessário efetuar novamente a aprendizagem do motor antes de poder efetuar qualquer outra operação.

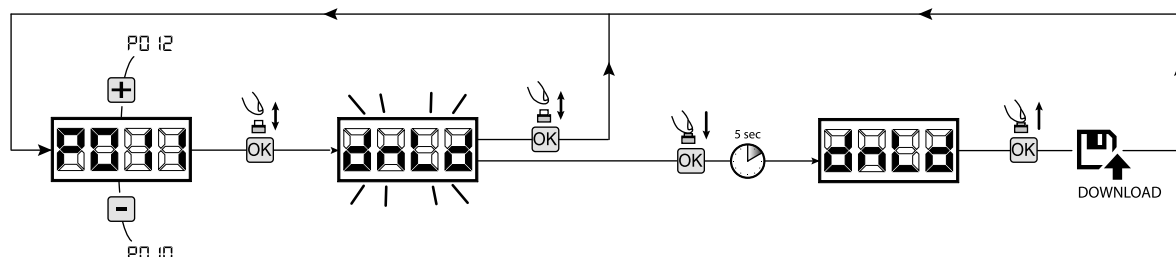
9 Descarregar/carregar os dados da memória (Downloading/uploading)

9.1 Descarregar os dados para uma unidade de memória externa (DOWNLOAD)

1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P011;
 2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**, o display irá mostrar a palavra “dnl d” a piscar;
 3. Pressione de novo a tecla **OK** e mantenha-a pressionada durante 5 segundos (se a libertar antes o procedimento é interrompido);
 4. Liberte a tecla **OK** assim que a palavra “dnl d” parar de piscar;
- Todas as configurações da central de comando (TIPO, parâmetros, emissores memorizados, tipo de motores, o curso, etc.) serão guardadas na memória externa;

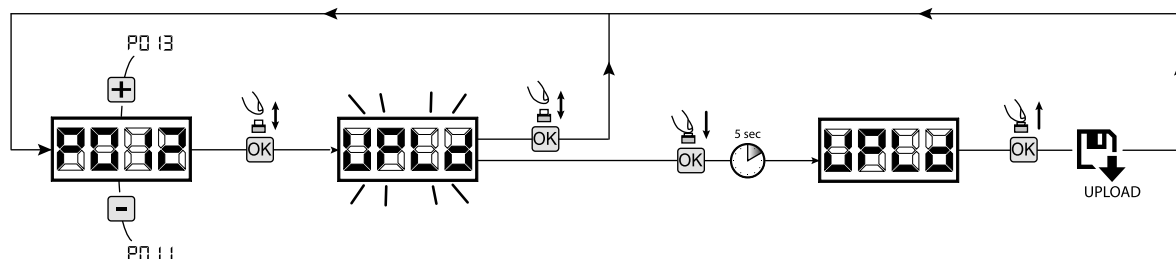
Aviso: Se existir algum dado na memória externa este será apagado.

5. No final da operação o display volta a P011.



9.2 Carregar os dados da memória externa (UPLOAD)

1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P012;
 2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**, o display irá mostrar a palavra “upl d” a piscar;
 3. Pressione de novo a tecla **OK** e mantenha-a pressionada durante 5 segundos (se a libertar antes o procedimento é interrompido);
 4. Liberte a tecla **OK** assim que a palavra “upl d” parar de piscar;
- Todas as configurações da central de comando (TYPE, parâmetros, emissores memorizados, tipo de motores, o curso, etc.) serão guardadas na memória da central de comando;
5. No final da operação o display volta a P012.



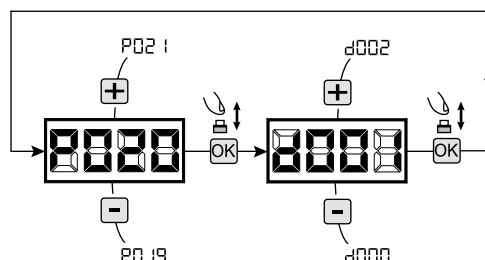
AVISO Se não tiver ligado nenhuma unidade de armazenamento externa ou se o cabo de ligação for desligado durante a operação de transferência de dados, no display aparece **ERR** e em seguida, a central de comando faz um RESET completo ficando a aparecer no display a palavra “TYPE” a piscar.

Consulte a instrução de MEMONET para restabelecer o funcionamento da central de comando.

10 Configuração das entradas

Sempre que a instalação requerer comandos diferentes e/ou comandos adicionais aos normais, pode-se configurar cada entrada para a função desejada (por exemplo, START, FOTOS, STOP, etc ...).

1. Percorrer os parâmetros através das teclas **+** e **-** para ver o que corresponde a cada entrada desejada:
 - P019=para a INPUT 1;
 - P020=para a INPUT 2;
 - P021=para a INPUT 3;
 - P022=para a INPUT 4;
2. Confirme pressionando a tecla **OK** para ter acesso ao parâmetro (ex. P020);
3. Pressione as teclas **+** e **-** para colocar o valor correspondente à operação desejada (ver a tabela “Configuração dos parâmetros das Entradas” na página 140);
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo o P020).
5. Execute a nova ligação na entrada acabada de reconfigurar.



11 Programação completa

ATENÇÃO No final do procedimento de programação, **introduza novamente o Jumper J4, até aparecer no mostrador o símbolo “- - -”** e feche novamente a tampa da caixa elétrica. O automatismo está agora à espera de comandos para o funcionamento normal.

8 MENSAGENS MOSTRADAS NO DISPLAY

MENSAGENS DO ESTADO DE FUNCIONAMENTO		
Mess.	Descrição	
----	Porta fechada	
- · -	Porta aberta	
OPEn	Porta a abrir	
CLOS	Porta a fechar	
STEP	Quando está no modo passo-a-passo, a central de comando espera instruções depois de lhe ter sido dado um impulso de start	
STOP	Intervenção de entrada stop ou detectado um obstáculo com duração de inversão limitada (P055 > 0 ou P056 > 0)	
LL	Placa em BOOT-MODE: Indica que o firmware está corrompido ou em atualização. Para proceder com o restabelecimento do firmware, usar a APP DEAIInstaller e assegurar-se que o NET-NODE esteja ligado à porta correta. Atenção: Quando se procede à atualização do firmware, a placa perde todos os dados (parâmetros e radiocomandos) presentes na memória. Certificar-se de ter um backup da memória se entender restabelecer os dados após a atualização.	
RESP	Reset posição em curso: foi iniciada a busca (em abrandamento) do impacto em fechamento.	
MENSAGENS DE ERRO		
Mess.	Descrição	Possíveis soluções
BLDC URTE	Se estiver tentando programar a placa quando está ligado um dispositivo NET-NODE.	Cortar a alimentação, desconectar o NET-NODE da porta de comunicação e fornecer a alimentação.
Err3	Fotocélulas externas e / ou dispositivos de segurança são activados ou mal ligados.	Certifique-se que todos os dispositivos de segurança e / ou fotocélulas instaladas estão a funcionar correctamente.
Err4	Possível avaria/sobreaquecimento do circuito de potência da central de comando.	Cortar a alimentação por alguns minutos e voltar a alimentar. Dar um impulso de start, se a sinalização se repete, substituir a central de comando.
Err5	Tempo de funcionamento dos motores esgotado: O motor excedeu o tempo máximo de operação (4min), sem nunca parar.	- Dê um impulso de start para iniciar o processo de redefinição da posição; - Certifique-se que esta operação é bem sucedida.
Err6	Tempo esgotado na detecção de obstáculos: Com os sensores anti-esmagamento desactivados, foi ainda detectada a presença de um obstáculo que impede o movimento da folha por um período de mais 10 segundos.	- Certifique-se que não existam atritos específicos e / ou obstáculos durante o curso; - Dê um impulso de start para iniciar um processo de redefinição de posição; - Verifique se a operação foi concluída com êxito.
Err7	Movimento dos motores não detectado.	- Assegurar-se de que os motores e os encoders estão ligados correctamente. - Se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.
Err9	Comunicação com a placa de memória externa (também NET-EXP ou NET-NODE) não presente/interrompida.	- Verifique que o cabo de ligação do cartão de memória externo esteja ligado correctamente. - Se estiver a realizar uma operação de transferência de dados (DOWNLOAD / UPLOAD), assegurar-se de que a mesma não seja interrompida (por ex. desligar o cartão antes do final da operação). NOTA: A interrupção dum UPLOAD, também implica o RESET total da central de comando.
Err10 Err11	Possível avaria/sobreaquecimento do circuito de potência da central de comando.	Cortar a alimentação por alguns minutos e voltar a alimentar. Dar um impulso de start, se a sinalização se repete, substituir a central de comando.
Err12	Possível avaria no circuito de potência da unidade de comando ou no circuito codificador.	Verifique a cabagem do codificador e do motor. Desligue e ligue novamente a energia. Dê um impulso de start, se a mensagem se repetir verifique o seguinte. - Entre no P003 e faça movimentar o portão com as teclas + e -. - Se a porta se mover no máximo da velocidade e o visor exibir Err7 substitua a placa do codificador do motor. - Se o motor ficar sempre parado substitua a unidade de comando.
Err15	Foram alterados os parâmetros de regulação sensíveis através de APP DEAIInstaller, sem ter executado a aprendizagem do curso de motores no final da operação.	Efetuar a aprendizagem do curso do motor (P003) antes de poder efetuar qualquer outra operação.
Err16	Você está tentando aprender um motor com vários canais de codificador diferentes do valor ajustado no parâmetro P029.	Defina o valor do parâmetro P029 corretamente.
Err18	NET-NODE ligado à porta de comunicação errada.	Ligar o NET-NODE na porta correta de acordo com o quanto indicado pelo esquema da central de comando.

9 INICIO

A fase de comissionamento é muito importante para garantir a máxima segurança do sistema e o respeito da legislação e regulamentos, em particular todos os requisitos da norma EN 12445, que estabelece os métodos de ensaio para a verificação da automatização para portões.

A **DEA System** recorda que qualquer operação de instalação, limpeza ou reparação do sistema deve ser efetuada exclusivamente por pessoal qualificado, que deve assumir a responsabilidade por todos os testes necessários de acordo com o risco presente;

Verifique antes do comissionamento repetidamente abrindo e fechando o funcionamento correto do portão e a automação. Certifique-se deste modo que não existem erros de instalação ou de regulação. Verifique a força de impacto durante a deteção de obstáculos como exigido pela norma EN 12445.

9.1 Instruções para o utilizador

Certifique-se que o proprietário/utilizador seja instruído durante o comissionamento, o funcionamento seguro da máquina. É aconselhável explicar ou demonstrar as funções diretamente sobre o objeto:

- O uso seguro do sistema em conformidade com todas as normas de segurança;
- A posição e a função de todos os comandos e os dispositivos de segurança e seu efeito durante as várias condições de funcionamento;
- O uso seguro do mecanismo de desbloqueio manual;
- A disposição e o significado dos avisos;
- As condições operacionais.

ATENÇÃO O uso de peças não indicadas pela **DEA System** e / ou a remontagem incorrecta pode criar riscos para pessoas, animais e bens e também danificar o produto. Por este motivo, utilize somente as peças indicadas pela **DEA System** e siga escrupulosamente as instruções de montagem.

9.2 Sblocco e manovra manuale

No caso de anomalias do sistema ou simplesmente a falha de energia, desligue o motorreductor (Fig. 5) e efetue a manobra manual da porta.

ATENÇÃO A eficácia e a segurança da operação manual do automatismo é garantida pela **DEA** somente se a instalação for feita correctamente e com acessórios originais.

10 MANUTENÇÃO

Uma boa manutenção preventiva e uma inspecção regular garante uma longa vida útil. Na tabela em baixo vai encontrar uma lista de operações de inspecção/manutenção que devem ser programadas e executadas periodicamente.

Consulte a tabela “Resolução de problemas” sempre que se verificarem anomalias, a fim de encontrar a solução para o problema e entre em contacto directamente com a **DEA System** sempre que a solução necessário não esteja na tabela.

TIPO DE INTERVENÇÃO	PERIODICID.
Lubrifique ligeiramente a correia e os pinos móveis. Retire o excesso de lubrificante. A correia dentada não deve ser lubrificada. Limpe a automação com um pano seco ou com um aspirador.	6 meses
controlo do aperto dos parafusos	6 meses
Verifique a tensão de todas as correias ou correntes (ver Fig. 4)	6 meses

RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS	
Descrição	Possíveis soluções
Ativando o comando de abrir ou fechar a porta não se move e o motor elétrico do operador não funciona.	O operador não está devidamente alimentado; controle as ligações, os fusíveis e as condições do cabo de alimentação e eventualmente, substituir/reparar. Se a porta não se fechar verifique o correto funcionamento das fotocélulas.
Ativando o comando para abrir o motor começa a funcionar mas o portão não se move.	Controle se o desbloqueio do motor está fechado (veja Fig. 5); Controle se o motor não se ativa ao contrário, isto pode ser causado por uma cablagem invertida.
Durante o movimento o operador funciona com impulsos, é barulhento, pára a meio ou não parte.	A porta não tem um movimento livre; desbloqueie o motor e corrija os pontos de rotação. A potência do motorreductor pode ser insuficiente em comparação com as características da porta; verifique a escolha do modelo.

11 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO

DESMONTAGEM

O desmantelamento da automação deve ser efetuado por pessoal qualificado, de acordo com a prevenção e segurança e com referência às instruções de montagem na ordem inversa. Antes de iniciar a desmontagem desligue a energia e proteja contra uma possível religação.

ELIMINAÇÃO

A eliminação da automação deve ser efetuada de acordo com os regulamentos nacionais e locais para a eliminação. O produto (ou partes dele) não deve ser eliminado juntamente com o lixo doméstico comum.



ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2012/19/EU relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (WEEE), estes produtos não devem ser eliminados como resíduos sólidos urbanos. Por favor, elimine este produto, levando-o ao seu ponto de recolha para reciclagem municipal.

PAR.	PROCEDIMENTO	VALORES CONFIGURÁVEIS
P001	Parâmetro não utilizado	
P002	Parâmetro não utilizado	
P003	Memorização do curso dos motores	
P004	Apagar a memória dos comandos	
P005	Memorização dos comandos	
P006	Pesquisa e apagamento de um comando	
P007	Restaurar os parâmetros de funcionamento	
P008	Bloquear o acesso à programação	
P009	Aprendizagem de dispositivos DE@NET ligados (não utilizada no momento)	
P010	Restaurar as configurações das entradas/saídas	
P011	Descarregar os dados para uma memória externa	
P012	Carregar os dados a partir duma memória externa	
P013	Visualização das entradas e estado do contador de operações	
P014	Parâmetro não utilizado	
P015	Parâmetro não utilizado	
PROCEDIMENTOS DE PROGRAMAÇÃO		

PAR.	DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS	VALORES CONFIGURÁVEIS	VALORES DE DEFAULT		
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P015	INPUT_1 Seleção do tipo de entrada	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN1 type=contato livre 001: IN1 type=resistência constante de 8K2 	000	000	000
P017	Seleção funcionamento Botão ▲	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (Parâmetro não utilizado) 001: START (abre) 002: PED. (pedonal) 003: OPEN (abertura separada) 004: CLOSE (fecho separado) 005: OPEN_PM (abertura modo homem presente) 006: CLOSE_PM (fecho modo homem presente) 007: ELOCK_IN (saída 2 configurável. Ver P062) 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) 010: SAFETY 1 (Costas de segurança 1) 011: STOP (Bloqueio) 012: FCA1 (Fim-de-curso de abertura do Mot1) 013: Não Disponível 014: FCC1 (Fim-de-curso de fecho do Mot1) 015: Não Disponível 016: SAFETY 2 (Costas de segurança 2) 017: Não Disponível 018: Não Disponível 019: AUX_IN (saída 1 configurável. Ver P066) 	003	003	003
P018	Seleção funcionamento Botão ▼		<p>Atenção: é possível seleccionar penas um valor entre os 000 e os 007</p>	004	004
P019	INPUT_1 Seleção do modo de funcionamento		008	008	008
P020	INPUT_2 Seleção do modo de funcionamento		001	001	001
P021	INPUT_3 Seleção do modo de funcionamento		000	000	000
P022	INPUT_4 Seleção do modo de funcionamento		000	000	000
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS					

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS	P023	Atribuição do canal 1 dos emissores	CH1	001	001
	P024	Atribuição do canal 2 dos emissores	CH2	000	000
	P025	Atribuição do canal 3 dos emissores	CH3	000	000
	P026	Atribuição do canal 4 dos emissores	CH4	000	000
CONFIG. DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P027	Seleção do tipo de emissores		000	000
	P028	Seleção do tipo de motores		000	000
	P029	Seleção tipo encoder		002	002
	P030	Parâmetro não utilizado		/	/
	P031	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura		050	050
	P032	Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura		100	100
	P033	Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho		070	070
	P034	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento no fecho		050	050
	P035	Duração do abrandamento na abertura		015	015
	P036	Duração do abrandamento no fecho		025	025
	P037	Força do motor 1 na abertura (se = 100% deteção de obstáculos desactivada)		050	050
	P038	Força do motor 1 no fecho (se = 100% deteção de obstáculos desactivada)		050	050
	P039	Regulação da força secundária em fechamento: regula a força motora no último trecho do curso em fechamento definido pelo P058		060	060
	P040	Parâmetro não utilizado		/	/
	PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P041	Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado)		000
P042		Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado)		000	000
P043		Regulação curso do pedonal		030	030
P044		Tempo de pré-lampejo do pirilampo		000	000
P045		Parâmetro não utilizado		/	/
P046	Parâmetro não utilizado		/	/	

- 000: NONE (não utilizado)
- 001: START (Abre)
- 002: PEDESTRIAN (pedonal)
- 003: OPEN (Abertura separada)
- 004: CLOSED (fecho separado)
- 005: Não utilizado
- 006: Não utilizado
- 007: ELOCK_IN (saída 2 configurável. Ver P062)
- 008: AUX_IN (saída 1 configurável. Ver P066)
- 009: COURTESY_IN (controle de luz de cortesia)

- 000: HCS fix-code
- 001: HCS rolling-code
- 002: Dip-switch

- 000: ADVANCE - SPACE - VIP 60
- 001: VIP 80
- 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL
- 003: SPACE XXL

- 001: Encoder de 1 canal
- 002: Encoder de 2 canais

15%.....100%

15%.....100%

15%.....100%

15%.....100%

0%.....80%

0%.....80%

1%.....100%

1%.....100%

1%.....100%

Osec.....255sec

Omin.....255min

5%.....50%

Osec.....10sec

Atenção: modificando os valores destes parâmetros, à saída do modo de programação, será solicitado uma nova aprendizagem do curso do motor.

Atenção: O fechamento automático só deve ser usado juntamente com os dispositivos de segurança suplementares!

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P047	Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho.		000	000	000
P048	Parâmetro não utilizado		/	/	/
P049	Seleção do modo de "inversão" (durante uma manobra um impulso de comando inverte o movimento) ou "passo-a-passo" (durante uma manobra um impulso de comando pára o movimento). Um impulso seguinte faz o motor funcionar no sentido oposto.		001	001	001
P050	Funcionamento da entrada PHOTO: Se=0 fotocélula habilitada no fecho e no início quando a porta está parada; se=1 as fotocélulas estão sempre activadas; if=2 as fotocélulas são activadas apenas no fecho. Quando activadas, a sua intervenção provoca a inversão (no fecho), a paragem (na abertura) e previne o início do movimento (quando a porta está fechada)		002	002	002
P051	Se=3-4-5, o funcionamento é o mesmo do que com os valores de 0-1-2 mas com a opção "fecho imediato" activada: em qualquer caso, durante a abertura e/ou o tempo de pausa, a remoção de um possível obstáculo faz com que o portão feche automaticamente após um atraso fixo de 2 seg.		002	002	002
P052	Seleção do modo de funcionamento da saída de luz de aviso: Se>1 "luz de cortesia" (saída ligada durante o movimento, desligada quando o motor pára, depois do atraso definido).		030	030	030
P053	Parâmetro não utilizado		/	/	/
P054	Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos Aviso: Defina o valor de P054=2 somente se a detecção de obstáculos estiver desactivada (P037 e/ou P038 =100)		001	001	001
P055	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se>0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante a abertura.		003	003	003
P056	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se>0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante o fecho.		003	003	003
P057	Parâmetro não utilizado		/	/	/
P058	Regulação da força secundária em fechamento: regula a duração do último trecho do curso em fechamento na qual a força é gerida separadamente com o P039. O valor configurado indica o número de rotações do rotor.		050	050	050
P059	Regulazione margine battuta chiusura: regula a duração do último trecho do curso durante o qual um possível obstáculo é interpretado como impacto, provocando a paragem do motor e não uma inversão no obstáculo. O valor configurado indica o número de rotações do rotor.		015	015	015
P060	Regula a força namargem de impacto cuja duração é configurada com o P059.		050	050	050
P061	Modo de "Poupança de energia": Se=1 depois de 10 segundos de inactividade, a central de comando desliga a saída de 24V e o display. Estes ligam-se novamente ao receber de novo um comando (recomendado quando se usam baterias e / ou painel solar).		000	000	000
P062	Seleção funcionamento OUTPUT_2: Se=0 saída "boost" para a alimentação fechadura elétrica art. 110; Se=1 saída a piscar fixa (para piscas com circuito intermitente interno); Se=2 saída a piscar intermitente; Se=3 Luz de aviso portão aberto fixa" (saída sempre On quando o portão está aberto, OFF no final de uma manobra de fecho); Se=4 Luz de aviso portão aberto intermitente" (saída intermitente lenta durante a abertura e rápida durante o fecho, sempre ON com o portão aberto, sempre OFF só no final de uma manobra de fecho); Se=5 Luz de cortesia" (saída ON durante cada movimento, OFF quando o motor pára, após o atraso configurado); Se=6 saída 24V para fechadura elétrica em modo fixo; Se=7 saída 24V para fechadura elétrica em modo invertido; Se=8 saída para alimentação acessórios; Se=9 saída 24V comandada por entrada ELOCK_IN em modo impulsivo; Se=10 saída 24V comandada por entrada ELOCK_IN em modo biestável; Se=10 saída 24V comandada por entrada ELOCK_IN em modo temporizado (o valor configurado indica o atraso de desligação em segundos). Atenção: Se P062=8, o funcionamento da saída for determinado pelo funcionamento previsto nos parâmetros P061 (Energy Saving) e P071 (Autotest seguranças).		004	004	004

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P053	Parâmetro não utilizado		/	/	/
P054	Parâmetro não utilizado		/	/	/
P055	Contador de operações de Manutenção; se = 0 coloca o contador a zero e desactiva o pedido de intervenção, se > 0 indica o número de operações (x 500) para ser feita antes da central de comando executar 4 segundos adicionais de pré-lampejo para indicar a necessidade de manutenção. Ex: Se P065 = 50, o número de operações = 50x500=25000 operações Atenção: Antes de definir um novo valor do contador de operações de manutenção, o mesmo deve ser repostado através da colocação do P065 = 0 e só mais tarde colocar o P065 = "novo valor".	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Manutenção requerida desactivada" • >000: "Número de operações (x 500) para a manutenção requerida (1.....255)" 	000	000	000
P056	Selecione funcionamento OUTPUT_1: Se=1 saída a piscar fixa (para piscas com circuito intermitente interno); Se=2 saída a piscar intermitente; Se=3 Luz de aviso portão aberto fixa" (saída sempre On quando o portão está aberto, OFF no final de uma manobra de fecho); Se=4 Luz de aviso portão aberto intermitente" (saída intermitente lenta durante a abertura e rápida durante o fecho, sempre ON com portão aberto, sempre OFF só no final de uma manobra de fecho); Se=5 Luz de cortesia" (saída ON durante cada movimento, OFF quando o motor pára, após o atraso configurado); Se=6 saída 24V para fechadura eléctrica no modo fixa; Se=7 saída 24V para fechadura eléctrica em invertida; Se=8 saída para alimentação acessórios; Se=9 saída 24V comandada por entrada AUX_IN em modo impulsivo; Se=10 saída 24V comandada por entrada AUX_IN em modo biestável; Se>10 saída 24V comandada por entrada AUX_IN em modo temporizado (o valor configurado indica o atraso de desligação em segundos). Atenção: Se P066=8, o funcionamento da saída for determinado pelo funcionamento previsto nos parâmetros P061 (Energy Saving) e P071 (Autotest seguranças).	<ul style="list-style-type: none"> • 001: "saída a piscar fixa" • 002: "saída a piscar intermitente" • 003: "Luz de aviso portão aberto fixa" • 004: "Luz de aviso portão aberto intermitente" • 005: "Luz de cortesia (atraso de desligamento pode ser definido de P052)" • 006: "saída fechadura eléctrica fixa 24V === max 5W" • 007: "saída fechadura eléctrica invertida 24V === max 5W" • 008: "saída alimentação acessórios 24V === max 5W" • 009: "saída impulsiva 24V === max 5W" • 010: "saída biestável 24V === max 5W" • >010: "saída temporizada 24V === max 5W (11sec.....255sec)" 	002	002	002
P057	Funcionamento da entrada SFT: se = 0 costa de segurança sempre activada, se = 1 costa de segurança activada somente durante o fecho, se = 2 costa de segurança activada somente durante o fecho e antes iniciar um movimento, se = 3 costa de segurança activada somente na abertura, se = 4 costa de segurança activada somente na abertura e antes de qualquer movimento, para a detecção de obstáculos com sensor anti-esmagamento interno, também a activação das entradas e SFT1 SFT2 causa a inversão completa ou parcial, conforme definido no P055 (duração da inversão na detecção de obstáculos na abertura, e P056 (duração da inversão na detecção de obstáculos durante o fecho).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Costa sensível sempre activada" • 001: "Costa sensível activada apenas no fecho" • 002: "Costa sensível activada apenas no fecho e antes de qualquer movimento" • 003: "Costa sensível activada apenas na abertura" • 004: "Costa sensível activada apenas na abertura e antes de qualquer movimento" 	001	001	001
P058	Parâmetro não utilizado		/	/	/
P059	Regulação da duração da aceleração Aviso: se o soft start estiver activado, a aceleração está desactivada independentemente do valor do parâmetro P070.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Aceleração desactivada (executa uma aceleração de durabilidade mínima, quase imperceptível)" • 00X: "Regulação da duração da aceleração expresso em 1.5s (X*6ms) (1.....255)" 	108	108	108
P060	Auto-teste dos dispositivos de segurança: se = 0 Saída de 24V === com auto teste desactivada; se =1 Saída de 24V === para dispositivos de segurança com auto teste (desliga a saída e verifica a abertura do contacto antes de cada manobra). Atenção: Para utilizar a função autoteste, todos os dispositivos devem estar ligados à saída configurável 24V (7-8 para OUTPUT_1) (16-17 para OUTPUT_2) com P062 e/ou P066 = 8, e estar ligados e alinhados correctamente antes de fazer a aprendizagem do curso (P003).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "saída de alimentação (dispositivos de segurança sem auto teste)" • 001: "auto teste de dispositivos de segurança activado" 	000	000	000
P061	Activação da função SAS (somente para NET_EXP): A saída SAS é ligada à entrada STOP / ENTRADA SAS da segunda central de comando, activando o funcionamento "trap man" (impedindo a abertura da segunda porta enquanto a primeira não estiver completamente fechada). Se este parâmetro estiver activado depois dum procedimento de RESET, efectua um RESP automático enquanto a saída SAS não estiver activada. Se forem utilizados fins de curso e estes estiverem pressionados depois do RESET, o procedimento RESP não é executado. Aviso: se ambas as portas estiverem desembralhadas e forem movidas manualmente da posição fechada cria-se a condição de bloqueio. Terá de fechar manualmente pelo menos uma das portas.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Função SAS" desactivada • 001: "Função SAS" activada 	000	000	000

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P073	Parâmetro não utilizado	/	/	/
P074	Parâmetro não utilizado	/	/	/
P075	Parâmetro não utilizado	/	/	/
P076	Habilitação Gravação posição porta em memória no desligamento da central (ver RESP na tabela de erros no visor). Se P076=0 no desligamento da central, não é memorizada a posição da porta e no próximo reinício é sempre executado o reset position. Se P076=1 no desligamento da central, é memorizada a posição da porta na memória e durante a ligação não é efetuado o reset position. Aviso: Execute um novo aprendizado do curso do motor (P003) sempre que você altera o parâmetro.	001	001	001
P077	Freio de posicionamento eletrônico. Cuidado: Se estiver ativo (P077=1), é NECESSÁRIO ajustar o parâmetro P076=0 e instalar o batente mecânico (Art. AB/FM não fornecido) no trilho na <u>posição aberta</u> .	000	000	000
P078 P099	Parâmetros de configuração dedicados à placa de expansão NET_EXP (para uma descrição detalhada dos parâmetros, consulte o manual de instruções).	/	/	/

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

SPACE




Urządzenie elektromechaniczne
do bram segmentowych
Instrukcja montażu i użytkowania

Spis Treści

1	Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw	145	6	Standardowe Programowanie	154
2	Opis produktu	147	7	Programowanie Zaawansowane	156
3	Dane Techniczne	148	8	Informacje pojawiające się na wyświetlaczu	161
4	Instalacja i Montaż	148	9	Oddanie do eksploatacji	162
5	Podłączenia elektryczne		10	Konserwacja	162
5.1	- SPACE	150	11	Utylizacja Produktu	163
5.2	- SPACE XL/SPACE XXL	152			


SYMBOLE


W niniejszej instrukcji zostają przedstawione następujące symbole, wskazujące ewentualne zagrożenie.


	Ważne ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa. Brak przestrzegania ostrzeżenia może spowodować obrażenia, a nawet śmierć. Obrażenia. Brak przestrzegania niniejszych instrukcji może spowodować poważne uszkodzenia lub wręcz całkowite zniszczenie produktu.
	Ważne ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa. Kontakt z napięciem zasilania może spowodować obrażenia lub wręcz śmierć.
	Ważna uwaga dotycząca profesjonalnego montażu i uruchomienia.

1 OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZEŃSTW

UWAGA! WAŻNE INSTRUKCJE DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA. NALEŻY UWAŻNIE PRZECZYTAĆ I ŚLEDZIĆ WSZYSTKIE OSTRZEŻENIA I INSTRUKCJE, KTÓRE TOWARZYSZĄ PRODUKTOWI, GDYŻ BŁĘDNA INSTALACJA MOŻE SPowodować OBRAŻENIA OSÓB I USZKODZENIA RZECZY. OSTRZEŻENIA I INSTRUKCJE DOSTARCZAJĄ WAŻNYCH WSKAZÓWEK DOTYCZĄCYCH BEZPIECZEŃSTWA, INSTALACJI, OBSŁUGI I KONSERWACJI. INSTRUKCJĘ NALEŻY ZACHOWAĆ W CELU DOŁĄCZENIA DO DOKUMENTACJI TECHNICZNEJ I DO PRZYSZŁYCH KONSULTACJI.


 **UWAGA** Urządzenie może być używane przez dzieci w wieku poniżej 8 lat, przez osoby o ograniczonych zdolnościach fizycznych lub psychicznych lub przez osoby pozbawione doświadczenia, pod warunkiem, że są one nadzorowane lub że zostały odpowiednio przeszkolone w zakresie bezpiecznego użytkowania urządzenia i zagrożeń z nim związanych.


 **UWAGA** Stacjonarna centralka sterownicza (przyciski, itp.) musi znajdować się poza zasięgiem dzieci, na wysokości przynajmniej 150 cm od ziemi. Nie należy zezwolić dzieciom na zabawę urządzeniem, przyciskami lub pilotem instalacji.


 **UWAGA** Użycie produktu w nieprawidłowych warunkach, nieprzewidzianych przez producenta może spowodować niebezpieczne sytuacje; przestrzegać warunków opisanych w niniejszej instrukcji.


PRZEZNACZENIE:


Napęd został zaprojektowany do automatyki niekomercyjnych drzwi garażowych, wyważonych drzwi garażowych ze zintegrowanym zabezpieczeniem przeciwupadkowym i z określonymi ograniczeniami technicznymi.


 **UWAGA DEA** System przypomina, że wybór, wykorzystanie i montaż wszystkich urządzeń i akcesoriów, stanowiących pełny system automatyzacji powinien odbywać się w zgodności z Dyrektywami Europejskimi: 2006/42/CE (Dyrektywa o Maszynach), 2014/30/UE (dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej), 2014/35/UE (dotycząca urządzeń elektrycznych zasilanych niskim napięciem). We wszystkich krajach nie będących członkami Unii Europejskiej, obok obowiązujących norm krajowych, zaleca się także respektowanie przepisów zawartych w wymienionych dyrektywach; ich przestrzeganie gwarantuje zadowalający poziom bezpieczeństwa.


 **UWAGA** W żadnym razie nie należy używać urządzenia w obecności atmosfery wybuchowej lub w agresywnym środowisku, które mogłoby uszkodzić części produktu. Należy sprawdzić czy temperatury w miejscu instalacji są odpowiednie i zgodne z temperaturami podanymi na tabliczce znamionowej produktu.

 **UWAGA** Kiedy pracuje się z aktywnym przyciskiem “obecności człowieka”, należy upewnić się, że w strefie ruchu urządzeń automatycznych nie znajdują się żadne osoby.


 **UWAGA** Należy sprawdzić czy w górze sieci zasilania instalacji znajduje się wyłącznik lub przełącznik magnetyczno-termiczny jednobiegunowy, który pozwala na całkowite odłączenie w warunkach przetężenia kategorii III.

 **UWAGA** W celu zagwarantowania bezpieczeństwa elektrycznego należy odseparować (minimum 4 mm w powietrzu lub 1 mm poprzez izolację) przewód zasilający na 230 V od tych o bardzo niskim napięciu bezpieczeństwa (zasilanie siłowników, elektrozamek, antena, zasilanie dodatkowe), przymocowując je ewentualnie za pomocą posiadanych obręczy lub skrzynki zaciskowej.

 **UWAGA** Jeśli kabel zasilający jest uszkodzony, musi zostać wymieniony przez producenta lub przez jego serwis techniczny lub przez wykwalifikowaną osobę, która dokona wymiany w całkowicie bezpiecznych warunkach.

 **UWAGA** Którekolwiek z działań związanych z montażem, konserwacją, czyszczeniem lub naprawą całego systemu zamykania winny być wykonywane wyłącznie przez osoby wykwalifikowane; wszelkie wskazane czynności należy wykonywać przy odłączonym zasilaniu elektrycznym oraz należy przestrzegać skrupulatnie wszystkich norm dotyczących urządzeń elektrycznych, obowiązujących w kraju, w którym dokonuje się automatyzacji bramy.

Czyszczenie i konserwacja wykonywana przez użytkownika, nie może być wykonywana przez dzieci niebędące pod nadzorem.

 **UWAGA** Wykorzystywanie części zamiennych innych niż te wskazane przez **DEA** System i/lub montaż niepoprawny, mogą prowokować sytuacje niebezpieczne dla ludzi, zwierząt i przedmiotów materialnych, a także wpływać na wadliwe funkcjonowanie urządzenia; zaleca się stosowanie części zamiennych oryginalnych, wskazanych przez **DEA** System i przestrzeganie instrukcji montażu.

⚠ ⚡ UWAGA REGULACJA SIŁY:

Zmiana regulacji siły zamknięcia, może spowodować niebezpieczne sytuacje. Dlatego też zwiększenie siły zamknięcia musi zostać wykonane wyłącznie przez wykwalifikowany personel. Po wykonaniu regulacji, należy sprawdzić, przy użyciu narzędzia pomiarowego sił uderzenia, czy przestrzegane są granice normatywne. Czułość wykrywania przeszkód musi być stopniowo dopasowana do drzwi (zobacz instrukcje programowania). Po każdej ręcznej regulacji siły, należy sprawdzić funkcjonowanie urządzenia zapobiegającego zgnieceniu. Ręczna zmiana siły może zostać wykonana wyłącznie przez wykwalifikowany personel, który wykona test pomiarów, zgodnie z normą EN 12445. Zmiana regulacji siły musi zostać zapisana w dokumentach maszyny.

⚠ UWAGA Zgodność urządzenia wewnętrznego wykrywającego przeszkody z wymogami normy EN12453 jest zagwarantowana tylko i wyłącznie w przypadku silników wyposażonych w encoder.

⚠ UWAGA Ewentualne zewnętrzne urządzenia bezpieczeństwa, zainstalowane w celu respektowania limitów siły uderzeniowej, muszą być zgodne z normą EN 12978.

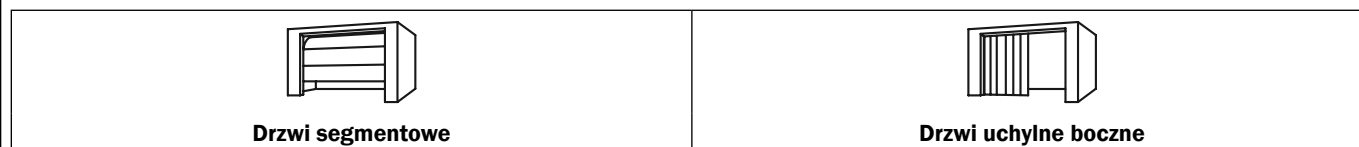
UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2012/19/EU dotyczącymi utylizacji odpadów urządzeń elektrycznych i elektronicznych (WEEE), ten produkt elektryczny nie może być traktowany jako odpad miejski mieszany. Prosi się o utylizację produktu, zanosząc go do lokalnych punktów odbioru odpadów miejskich w celu ich odpowiedniego zagospodarowania.

WSZYSTKO TO, CO NIE ZOSTAŁO PRZEWIDZIANE W NINIJSZEJ INSTRUKCJI, NIE JEST DOZWOLONE. PRAWIDŁOWE FUNKCJONOWANIE JEST ZAGWARANTOWANE WYŁĄCZNIE, JEŚLI PRZESTRZEGANE SĄ PODANE DANE. FIRMA NIE ODPOWIADA ZA USZKODZENIA SPOWODOWANE NIEPRZESTRZEGANIEM WSKAZAŃ ZAWARTYCH W NINIJSZEJ INSTRUKCJI. POZOSTAWIAJĄC NIEZMIENIONE GŁÓWNE CHARAKTERYSTYKI PRODUKTU, DEA SYSTEM ZASTRZEGA SOBIE PRAWO DO WPROWADZENIA W KAŻDYM MOMENCIE ZMIAN, KTÓRE UZNA ZA STOSOWNE W CELU ULEPSZENIA TECHNICZNEGO, KONSTRUKCYJNEGO I HANDLOWEGO PRODUKTU, BEZ KONIECZNOŚCI AKTUALIZACJI NINIJSZEJ INSTRUKCJI.

2 OPIS PRODUKTU**2.1 Dostępne modele i zawartość opakowania**

Pod nazwą SPACE, kryje się rodzina operatorów elektromechanicznych 24V do automatyki bram uchylnych sprężynowych i segmentowych. Wszystkie zmotoryzowane modele przewidują użycie zaawansowanych centralek sterowniczych (seria NET). Napęd SPACE został zaprojektowany do automatyki niekomercyjnych drzwi garażowych, wyważonych drzwi garażowych ze zintegrowanym zabezpieczeniem przeciwapadkowym i z określonymi ograniczeniami technicznymi.

Napęd może być wykorzystany w następujących typach drzwi:



Należy sprawdzić "Zawartość opakowania" (Rys. 1) porównując ją z Waszym produktem, może to być użyteczne podczas montażu.

2.2 Transport i magazynowanie

SPACE jest zawsze dostarczany zapakowany w kartonach, które stanowią odpowiednie zabezpieczenie produktu; należy jednak zwrócić uwagę na wszystkie ewentualne wskazania, zamieszczone na kartonie i dotyczące magazynowania oraz przenoszenia. Dostawa produktu może różnić się, w zależności od wersji i typu szyny, w stosunku do ilustracji zamieszczanych w instrukcji. Napęd musi być przenoszony/magazynowany w pozycji poziomej, w temperaturze między -20 °C a +40 °C i wilgotnością względną RF 20 - 80% bez skroplin. Maksymalna wysokość stosu to 6 głowic silnika, 6 szyn lub 6 pełnych zestawów, zapakowanych w kartonowe pudełka. Jednostki ułożone w stosy muszą być zabezpieczone przeciw wywróceniu się.

3 DANE TECHNICZNE

SIŁOWNIKA			
	SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Napięcie zasilania silnika (V)	24 V ===		
Pobór mocy (W)	100	180	230
Maksymalna siła ciągu (N)	600	1200	1200
Cykl pracy (cykli/godzina)	20	25	35
Max ilość manewrów w ciągu 24 godzin	60	75	150
Zakres temperatur (°C)	-20+50 °C		
Prędkość (cm/s)	17	16	13
Waga produktu z opakowaniem (Kg)	5		6
Emisja ciśnienia akustycznego (dBA)	< 70		
Stopień bezpieczeństwa	IP 20		
CENTRALA STERUJĄCA			
	NET724N	NET724N XL	
Napięcie zasilania (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
Moc nominalna transformatora (VA)	150 VA (230/25V)		
Bezpiecznik F1 (A)	T2A 250V (zwłoczny)		
Napięcie wyjściowe	-	24 V ===	
Wyjście stabilizowane zasilania urządzeń bezpieczeństwa	24 V === max 200mA	(24V_AUX + 24V_ST = max 200mA)	
Wyjście 1 konfigurowane	24 V === max 5 W		
Wyjście 2 konfigurowane	24 V === max 5 W		
Częstotliwość odbiornika radiowego	433,92 MHz		
Typ kodowania nadajników	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch (wybieralne)		
Pojemność pamięci odbiornika	100		

4 INSTALACJA I MONTAŻ

4.1 W celu prawidłowego montażu produktu ważne jest aby:



- Napęd może być montowany tylko na drzwiach będących w idealnym stanie mechanicznym:

Drzwi muszą być dokładnie sprawdzone - w szczególności sprężyny, kółka / wsporniki kółek, linki i zawiasy - w celu weryfikacji pod kątem ewentualnego zużycia lub uszkodzeń. Ponadto należy sprawdzić czy wszystkie mocowania śrubowe są dokładnie i stabilnie dokręcone.

- Sprawdzić przesuwność i wyważenie drzwi:

Manewr ręczny drzwi musi być wykonywany z łatwością, na całej trasie drzwi;

Jeśli drzwi zatrzymują się w pozycji otwarcia, zamknięcia lub jakiegokolwiek innej pozycji pośredniej, drzwi muszą utrzymać pozycję nieruchomo, bez poruszania się.

Przed zainstalowaniem napędu, jeśli notuje się uszkodzenia - zużycie lub trudności w przesuwaniu drzwi, należy natychmiast przerwać używanie i wezwać wykwalifikowany personel do naprawy drzwi!

- Sprawdzić czy wymiary motoreduktora/szyny (Rys. 7a - d) są kompatybilne e strefą przeznaczoną do montażu.
- Dla instalacji urządzenia konieczne jest gniazdko zasilające 230V. Musi być ono zamontowane przez wykwalifikowanego elektryka, w odległości około 50 cm od centralki sterowniczej.

4.2 Przygotowanie do montażu (Rys. 7)

- Zmierzyć szerokość drzwi i zaznaczyć środek, wykonując znak na górnej krawędzi drzwi oraz na framudze.
- Rada dla prawidłowego montażu szyny na osi wzdłużnej drzwi. Otworzyć całkowicie drzwi garażowe i skopiować znak wykonany na górnej krawędzi drzwi, również na sufit.
- Otworzyć i zamknąć całkowicie drzwi, ustalając najwyższy punkt (TLP) osiągnięty przez drzwi. "TLP" jest punktem z najmniejszą odległością między krawędzią drzwi a sufitem.
- Odległość optymalna między TLP a szyną/głowicą silnika wynosi 10-20 mm. Dobrze jest utrzymać kąt równy (lub mniejszy) 30°, między blokiem przeciągania a szyną na suficie.
- Upewnić się, że po zamontowaniu szyny, jest ona idealnie wypoziomowana w stosunku do sufitu.
- W przypadku montażu w warunkach innych niż przewidziane, może okazać się konieczne użycie kątowników i/lub dodatkowych wsporników z otworami. Wszystkie ewentualne dodatkowe wsporniki muszą zostać konieczności ucięte, zaokrąglone i zamontowane zgodnie z opisem na Rys. 7.
- Ze względów bezpieczeństwa, cięcie wsporników podwieszania, musi zostać wykonane pod otworem, którego chce się użyć do zamocowania (Rys. 7d).

4.3 Montaż

MONTAŻ SZYNY (Rys. 3)

Połączyć dwie połówki, przy użyciu łącznika (zwrócić uwagę na stronę wprowadzania), popchnąć do zacisku w szynie.

REGULACJA NAPINACZA PASA (Rys. 4)

Napężenie pasa musi zostać wyregulowane przy użyciu napinacza, umieszczonego na krańcu szyny. W celu uniknięcia uszkodzeń mechaniki automatyki, pas nie może być nadmiernie naprężony.

MONTAŻ SZYNY NA SUFICIE (Rys. 7)

Zamontować szynę z pasem centralnie w stosunku do drzwi.

Zanotuj: Środek garażu i środek drzwi mogą się różnić.

Użyć narzędzi i materiałów do mocowania, odpowiednich do warunków miejsca instalacji.

MONTAŻ GŁOWICY SILNIKA NA SZYNIE SUFITOWEJ (Rys. 6)

Wyrównać głowicę silnika: Dopasować przedni punkt mocowania głowicy do wspornika na szynie i wprowadzić go; Zabezpieczyć głowicę silnika przed upadkiem. Jeśli nie wchodzi idealnie: przekręcić lekko koło pasowe holowania pasa/łańcucha i spróbować ponownie. Dokręcić głowicę silnika przy pomocy wszystkich dostarczonych śrub i podkładek zębatych.

4.4 Jak odblokować motoreduktor (Rys. 5)

W przypadku nieprawidłowości lub braku prądu, odblokować silnik, jak pokazano na Rys. 5a lub 5b i przesunąć ręcznie drzwi.

UWAGA Skuteczność i bezpieczeństwo manewru ręcznego automatyki gwarantowana jest przez **DEA System**, tylko jeśli instalacja została prawidłowo zamontowana, z oryginalnymi akcesoriami.

5.1 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE SPACE



! Niebezpieczeństwo złego funkcjonowania w wyniku nieprawidłowej instalacji !



! Niebezpieczeństwo obrażeń lub uszkodzeń materialnych w wyniku porażenia prądem !

Wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 i schematów (Str. 151).

UWAGA W celu zagwarantowania bezpieczeństwa elektrycznego odseparować (minimum 4 mm w powietrzu lub 1 mm poprzez izolację) przewód zasilający na 230 V od tych o bardzo niskim napięciu bezpieczeństwa (zasilanie siłowników, elektrozamek, antena, zasilanie dodatkowe), przymocowując je ewentualnie za pomocą posiadanych obręczy lub skrzynki zaciskowej.

UWAGA Podłączyć się do sieci 230 V \pm 10% 50-60 Hz poprzez przełącznik jednobiegunowy lub inne urządzenie które zapewni brak zakłóceń w sieci, przy odległości między stykami \geq 3 mm.

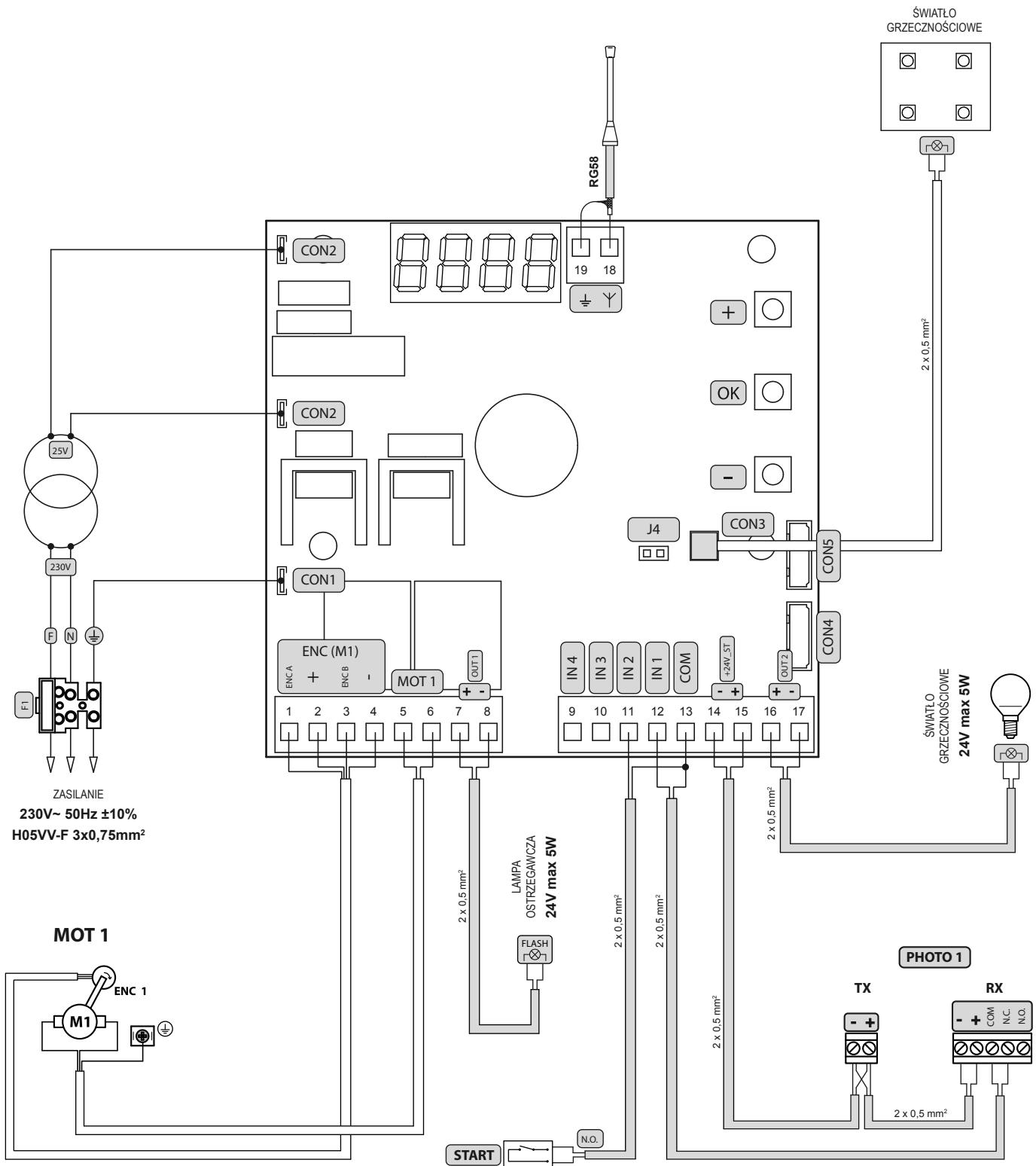
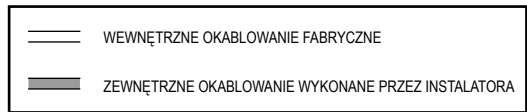
Tabela nr. 1 "podłączenie zacisków"

1-2-3-4		Wyjście enkodera silnika 1	
5-6		Wyjście silnika 1	
7-8		7 (+)	Wyjście 1 konfigurowane 24V === max 5W (zobacz P066 dla wartości wybieranych)
		8 (-)	
9-13		9 - N.O.	Input 4. Nie używany
		13 - Com	
10-13		10 - N.O.	Input 3. Nie używany
		13 - Com	
11-13		11 - N.O.	Input 2 START. W przypadku aktywacji powoduje otwarcie lub zamknięcie. Może działać zarówno w trybie "szybki nawrót" (P049=0) jak i w trybie "krok po kroku" (P049=1).
		13 - Com	
12-13		12 - N.C.	Input 1 PHOTO 1. W przypadku uruchomienia (patrz P050 w tabeli parametrów), aktywacja wejścia PHOTO 1 powoduje: zmianę kierunku ruchu silnika (podczas zamykania), zatrzymanie się silnika (w trakcie otwierania), uniemożliwia uruchomienie (przy bramie zamkniętej). Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.
		13 - Com	
14-15	+24V_ST	14 (-)	Wyjście stabilizowane 24 V ===, zasilania kontrolowanych urządzeń bezpieczeństwa max 200mA
		15 (+)	
16-17		16 (+)	Wyjście 2 konfigurowane 24V === max 5W (zobacz P062 dla wartości wybieranych)
		17 (-)	
18		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej	
19		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej	
CON 1		Połączenie elementów metalowych silnika	
CON 2	25 V ~	Wejście zasilania 25 V ~	
CON 3		Wyjście lampki serwisowej	
CON 4		Wejście złącza NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Wejście złącza NET-EXP	
J4 (jumper)		Jumper wyboru trybu funkcjonowania: (zamknięty) = Funkcjonowanie normalne; (otwarty) = Tryb programowania	

W przypadku gdy instalacja wymaga innych komend i/lub dodatkowych niż te które są w standardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania.

Patrz rozdział "Programowanie zaawansowane".

SCHEMAT ELEKTRYCZNY SPACE



PL

5.2 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE SPACE XL/SPACE XXL



! Niebezpieczeństwo złego funkcjonowania w wyniku nieprawidłowej instalacji !



! Niebezpieczeństwo obrażeń lub uszkodzeń materialnych w wyniku porażenia prądem !

Wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.2 i schematów (Str. 153).

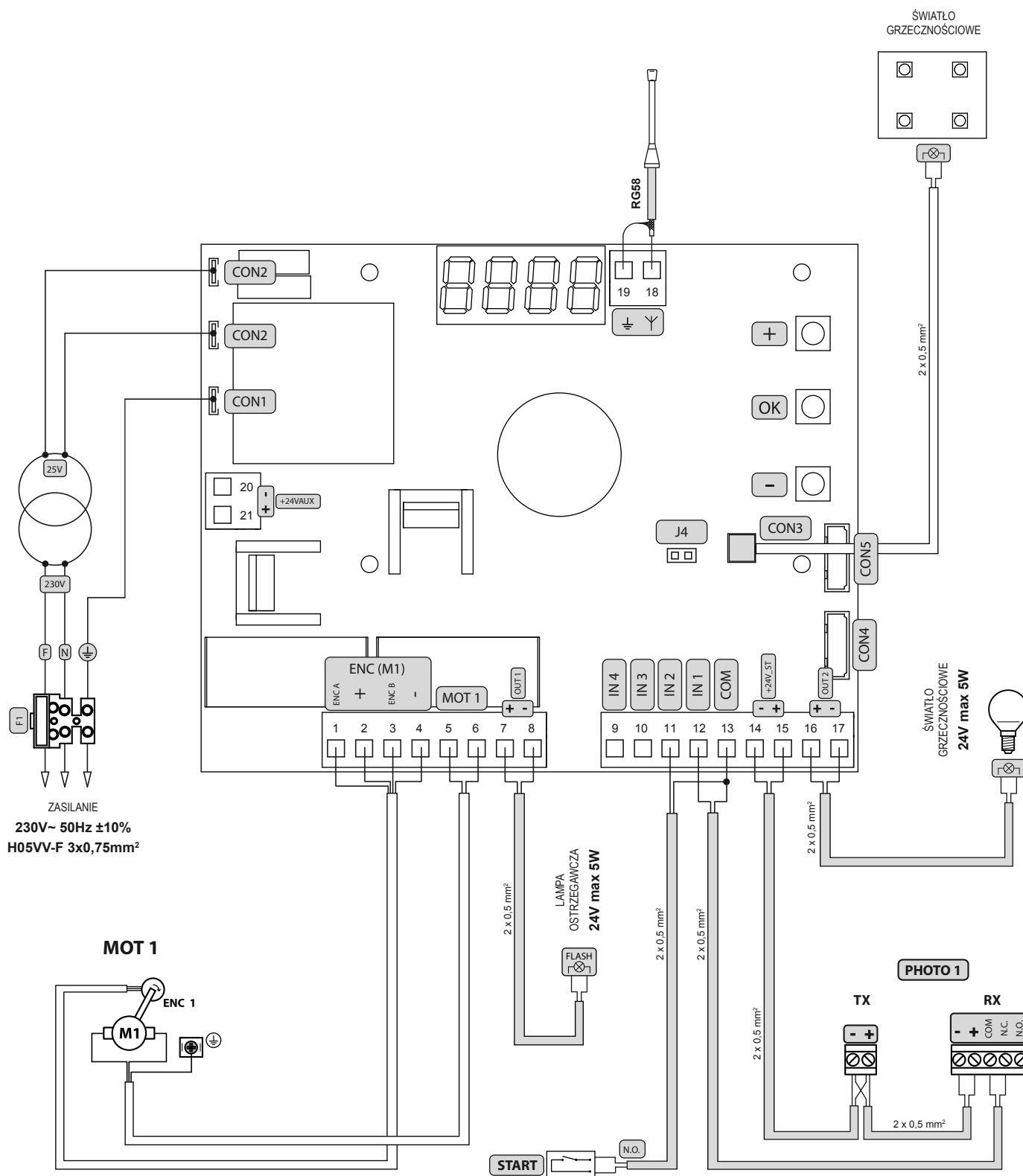
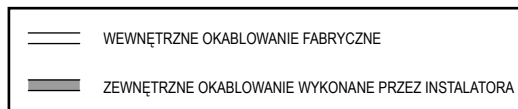
UWAGA W celu zagwarantowania bezpieczeństwa elektrycznego odseparować (minimum 4 mm w powietrzu lub 1 mm poprzez izolację) przewód zasilający na 230 V od tych o bardzo niskim napięciu bezpieczeństwa (zasilanie siłowników, elektrozamek, antena, zasilanie dodatkowe), przymocowując je ewentualnie za pomocą posiadanych obręczy lub skrzynki zaciskowej.

UWAGA Podłączyć się do sieci 230 V \pm 10% 50-60 Hz poprzez przełącznik jednobiegunowy lub inne urządzenie które zapewni brak zakłóceń w sieci, przy odległości między stykami \geq 3 mm.

Tabela nr. 2 "podłączenie zacisków"

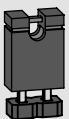
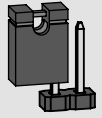
1-2-3-4		Wyjście enkodera silnika 1		
5-6		Wyjście silnika 1		
7-8		7 (+)	Wyjście 1 konfigurowane 24V === max 5W (zobacz P066 dla wartości wybieranych)	W przypadku gdy instalacja wymaga innych komend i/lub dodatkowych niż te które są w standardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania. Patrz rozdział "Programowanie zaawansowane" .
		8 (-)		
9-13		9 - N.O.	Input 4. Nie używany	
		13 - Com		
10-13		10 - N.O.	Input 3. Nie używany	
		13 - Com		
11-13		11 - N.O.	Input 2 START. W przypadku aktywacji powoduje otwarcie lub zamknięcie. Może działać zarówno w trybie "szybki nawrót" (P049=0) jak i w trybie "krok po kroku" (P049=1).	
		13 - Com		
12-13		12 - N.C.	Input 1 PHOTO 1. W przypadku uruchomienia (patrz P050 w tabeli parametrów), aktywacja wejścia PHOTO 1 powoduje: zmianę kierunku ruchu silnika (podczas zamykania), zatrzymanie się silnika (w trakcie otwierania), uniemożliwia uruchomienie (przy bramie zamkniętej). Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.	
		13 - Com		
14-15	+24V_ST	14 (-)	Wyjście stabilizowane 24 V ===, zasilania kontrolowanych urządzeń bezpieczeństwa	(AUX + ST) = max 200mA
		15 (+)		
20-21		20 (-)	24 V === zasilanie akcesoriów	
		21 (+)		
16-17		16 (+)	Wyjście 2 konfigurowane 24V === max 5W (zobacz P062 dla wartości wybieranych)	
		17 (-)		
18		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej		
19		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej		
CON 1		Połączenie elementów metalowych silnika		
CON 2	25V~	Wejście zasilania 25 V ~		
CON 3		Wyjście lampki serwisowej		
CON 4		Wejście złącza NET-NODE / MEMONET		
CON 5		Wejście złącza NET-EXP		
J4 (jumper)		Jumper wyboru trybu funkcjonowania: (zamknięty) = Funkcjonowanie normalne; (otwarty) = Tryb programowania		

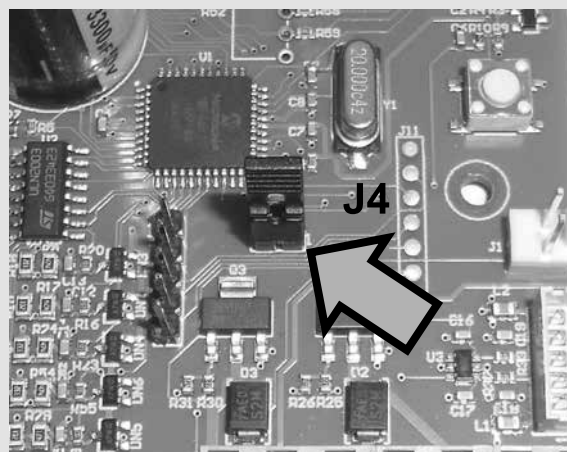
SCHEMAT ELEKTRYCZNY SPACE XL/SPACE XXL



6 STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

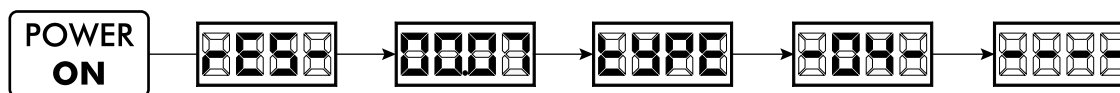
Aby wejść do funkcji zaawansowanego programowania centrali, **ściągnąć pokrywę z puszki elektrycznej i ściągnąć Zworkę 4** z karty.

	Jumper J4 CLOSE	FUNKCJONOWANIE NORMALNE
	Jumper J4 OPEN	TRYB PROGRAMOWANIA



1 Zasilanie

Włączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawiają się w sekwencji napisy "rES-", "0007" (lub aktualnie używana wersja firmware) "TYPE", "L4-" z symbolem zamkniętej bramki "----".



* W przypadku gdy centrala sterująca już została zaprogramowana i ponowne włączenie jest spowodowane brakiem zasilania, przy pierwszym impulsie START, zostanie wykonana procedura resetu ustawień (patrz "rESP" w tabeli Informacje o stanie na str. 161).

2 Programowanie drogi poruszania się siłowników

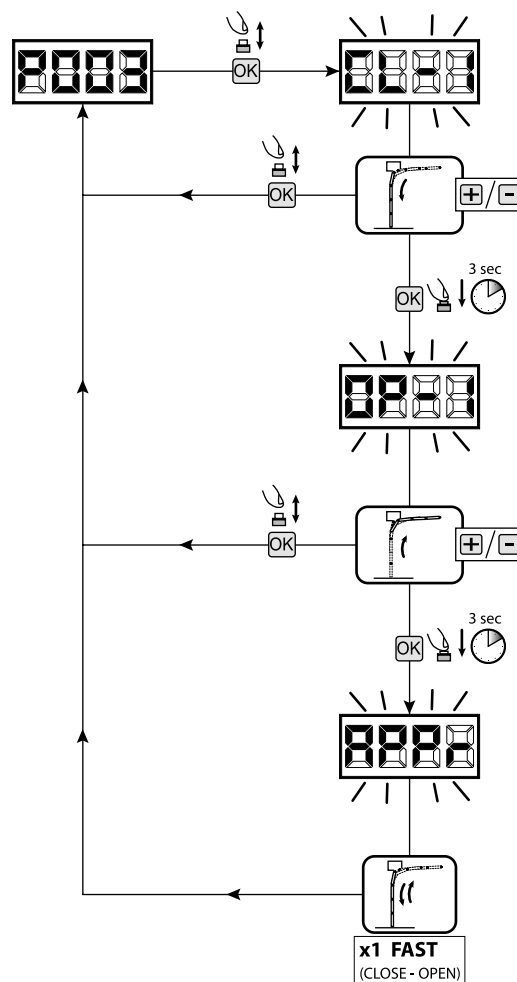
UWAGA: Podczas cyklu nabywania, nie istnieje żadna ochrona ze strony czujnika wykrywania przeszkód!

1. W momencie, w którym usuwa się Jumper J4, wyświetlacz pokazuje P003;
2. Wejść do parametru poprzez wciśnięcie przycisku **OK**;
3. Przy migającym napisie "L - I", sprawdzić prawidłowy ruch drzwi, przy pomocy przycisków **+** (OTWIERA) i **-** (ZAMYKA);

Uwaga: Jeśli ruch nie będzie tym przewidzianym, należy odłączyć zasilanie, odwrócić przewody silnika i powtórzyć operację.

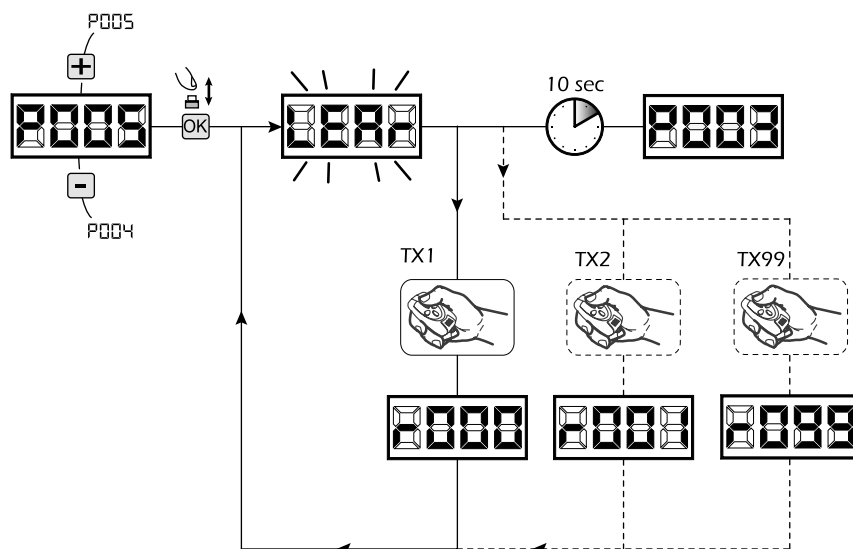
Zamknąć drzwi w pozycji całkowitego zamknięcia;

4. Wcisnąć przycisk **OK** i trzymając wciśnięty przez 3 sekundy (wcześniejsze zwolnienie powoduje przerwanie procedury);
5. Zwolnić przycisk **OK**, jak tylko napis "PP - I" miga;
- Ustawić drzwi w żądanej pozycji otwarcia;
7. Wcisnąć przycisk **OK** i trzymając wciśnięty przez 3 sekundy (wcześniejsze zwolnienie powoduje przerwanie procedury);
8. Zwolnić przycisk **OK**, jak tylko napis "PPP -" miga;
9. Następnie zostanie wykonany manewr zamknięcia i otwarcia przy normalnej prędkości; Po zakończeniu procedury, na wyświetlaczu pojawi się P003.



3 Programowanie nadajników

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Po pojawieniu się symbolu "LER" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się symbol "LER";
5. Powtórzyc procedurę od pkt. 3 dla ewentualnych innych nadajników które są do zaprogramowania;
6. Zakończ programowanie, poczekaj 10 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu symbolu "P003".

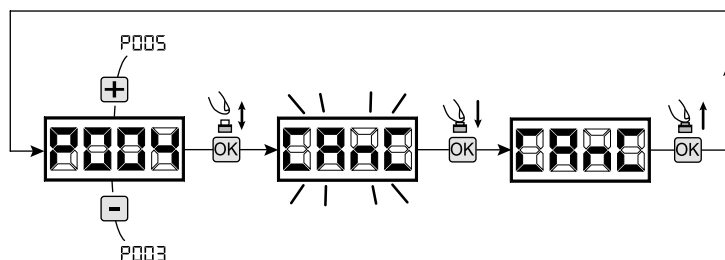


Uwaga: W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

Uwaga: W przypadku nadajników personalizowanych, należy wejść w parametr P005 - uczenie pierwszego nadajnika personalizowanego będzie możliwe tylko po naciśnięciu ukrytego przycisku. Następnie można przystąpić do uczenia kolejnych nadajników które posiadają ten sam klucz szyfrowania jak ten pierwszy (powtarzając tą samą procedurę), chyba że zostanie wykonany reset pamięci (P004).

4 Kasowanie wszystkich nadajników

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P004;
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LER" przyciśnij OK , na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać;
5. Wszystkie zaprogramowane nadajniki zostały wykasowane (wyświetlacz pokazuje ponownie P004).



5 Programowanie zakończone

UWAGA Po zakończeniu procedury programowania, **wprowadzić ponownie Zworę J4, gdy na wyświetlaczu pojawi się symbol "- - -"** i zamknąć pokrywę puszki elektrycznej. Automatyka jest teraz w oczekiwaniu na polecenia dla normalnego funkcjonowania.

Aby wykonać ewentualne czynności "Programowania zaawansowanego" (modyfikacja parametrów, blokada/odblokowanie programowania, konfiguracja wejść, itp.), należy zapoznać się z e stroną 156.


7 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

Poniżej opisane są niektóre procedury programowania, dotyczące zarządzania pamięcią pilotów i zaawansowanej konfiguracji wejść sterowania.

Aby wejść do funkcji zaawansowanego programowania centrali, **ściągnąć Zworkę z centrali**. Przyciskami \oplus i \ominus , ustawić się na P005 i przytrzymać wciśnięty przycisk \oplus przez 5 sekund (w tym momencie wszystkie parametry są widoczne i modyfikowalne).

1 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Przewinąć parametry przy pomocy klawiszy \oplus i \ominus do momentu wyświetlenia na wyświetlaczu P013;
2. Wejść do parametru po wciśnięciu przycisku OK ;
3. Na wyświetlaczu pokazany zostaje "Stan wejść" (sprawdzić czy jest prawidłowy):

 OPEN CONTACT  CLOSE CONTACT

4. Wcisnąć ponownie przycisk OK ;
5. Na wyświetlaczu pokazany zostanie "Całkowity licznik manewrów" $\text{E}^{\text{C}}\text{Y}^{\text{C}}$ z mnożnikiem $\text{N}^{\text{U}}\text{L}^{\text{E}}$
Aby obliczyć liczbę wykonanych manewrów, dwie wartości muszą zostać pomnożone.

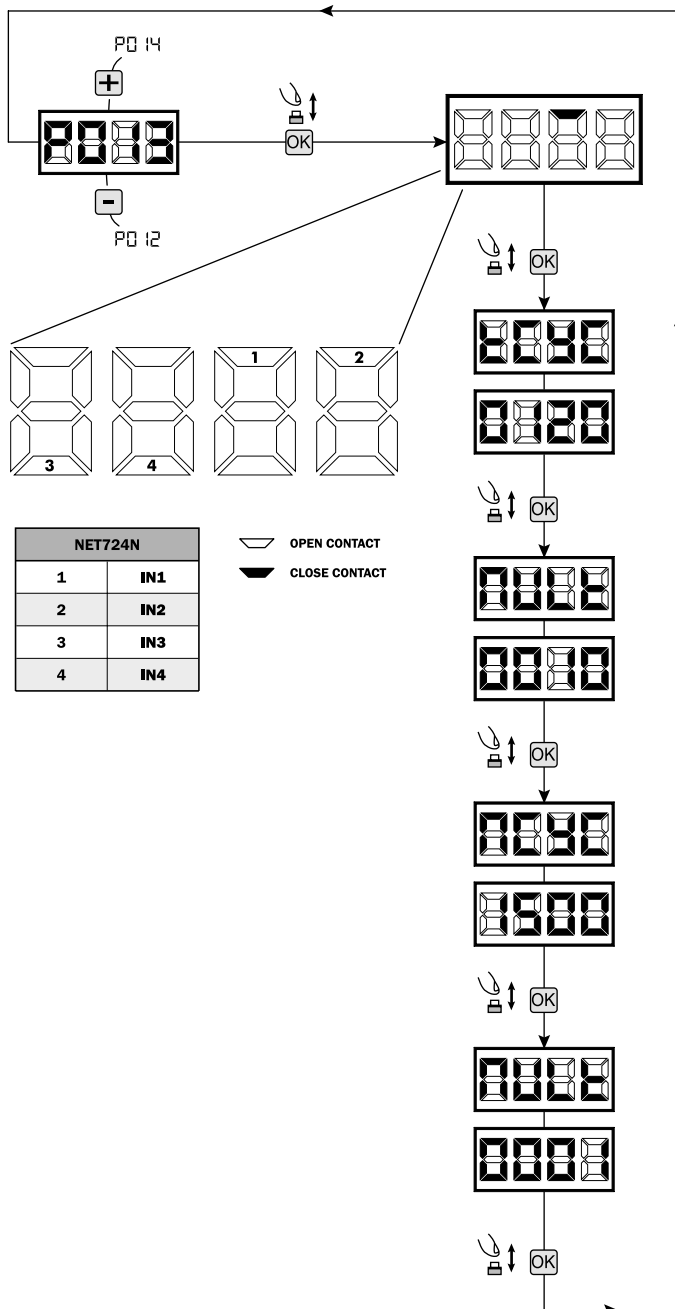
Np: $\text{E}^{\text{C}}\text{Y}^{\text{C}} = 120 \times 10 = 1200$ wykonane manewry

6. Wcisnąć ponownie przycisk OK ;
7. Na wyświetlaczu pokazany zostanie "Konserwacja licznika manewrów" $\text{N}^{\text{C}}\text{Y}^{\text{C}}$ z mnożnikiem $\text{N}^{\text{U}}\text{L}^{\text{E}}$

Aby obliczyć liczbę wykonanych manewrów pozostałych do żądania interwencji konserwacji, dwie wartości muszą zostać pomnożone.

Np: $\text{N}^{\text{C}}\text{Y}^{\text{C}} = 1500 \times 1 = 1500$ manewry jeszcze do wykonania przed żądaniem interwencji konserwacji.

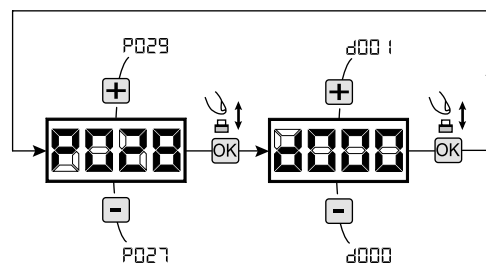
8. Wcisnąć ponownie przycisk OK , by wyjść z parametru (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P013).



2 Wybór typu silników

! UWAGA !

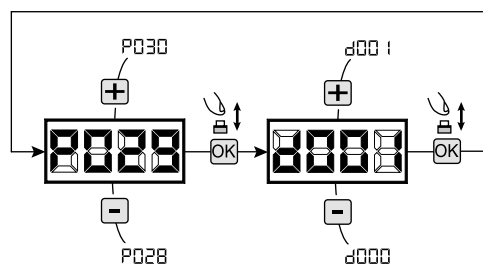
1. Naciśnij przycisk \oplus i \ominus aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P028;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski \oplus i \ominus , ustawić:
 - d000 = SPACE
 - d002 = SPACE XL
 - d003 = SPACE XXL
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się P028).



3 Wybór działania z lub bez encodera

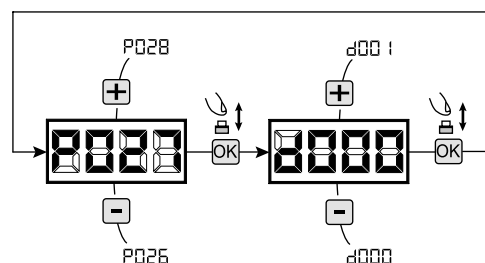
! UWAGA !

1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski **+** i **-**, ustawić:
 - d001=Koder na 1 kanale;
 - d002=Koder na 2 kanale;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się P029).



4 Wybór kodów nadajników

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie **+** / **-**:
 - d000=rkod zmienny bazowy (**rada**);
 - d001=kod zmienny pełny;
 - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).

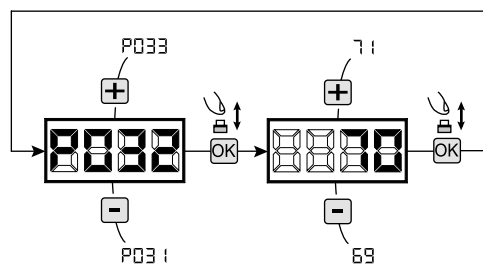


Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **PO** nastawieniu nowego typu kodowania.

5 Zmiana pozostałych parametrów

W przypadku jeśli chcesz zmodyfikować parametry działania (np. siła, szybkość itd.):

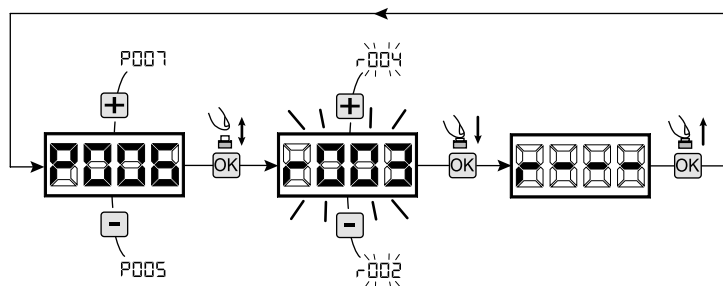
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczużądanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Przez naciskanie **+** / **-**, ustaw parametr na żadaną wartość;
4. Potwierdź przyciskając **OK** (na wyświetlaczu pojawi się poprzednio wybrany parametr).



Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 165.

6 Jak wyszukać i wykasować nadajnik

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Przez naciskanie na **+** / **-**, wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. r003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie **OK** na kilka sekund;
5. Zwolnij przycisk **OK** kiedy na wyświetlaczu pojawi się symbol "r---";
6. Wybrany nadajnik został wykasowany, (wyświetlacz pokazuje ponownie P006).

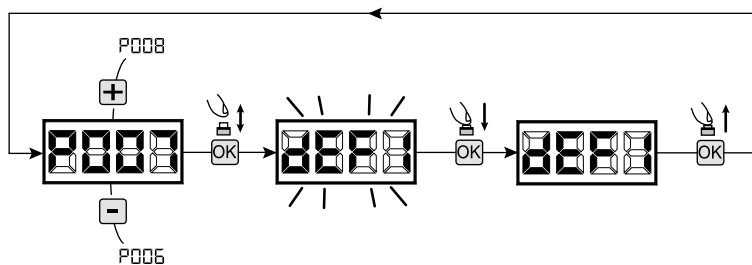


7 Odtworzenie parametrów fabrycznych "default"

UWAGA Po zakończeniu procedury wyświetlacz zostanie zablokowany na "L - !" migającym i będzie konieczne wykonanie zapisywania skoku silnika przed wykonaniem jakiegokolwiek innej czynności.

7.1 Odtworzenie parametrów działania

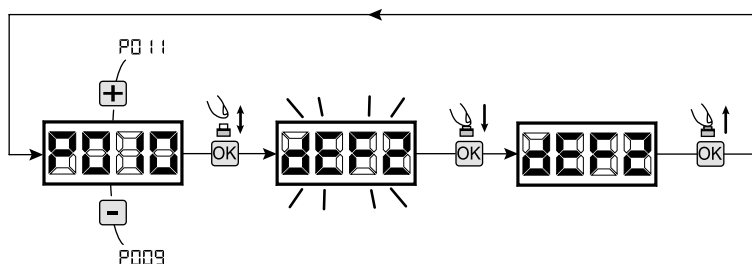
1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P007;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF !" naciśnąć i przytrzymać przycisk **OK**;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF !" zwolnić przycisk **OK**;
Zostają przywrócone wszystkie parametry domyślne, oprócz parametrów od P016 do P022;
5. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P007.



Uwaga: Po odtworzeniu ustawień parametrów, należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania.

7.2 Odtworzenie ustawień "I/O" (Input/Output - Wejście/Wyjście)

1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P010;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF 2" naciśnąć i przytrzymać przycisk **OK**;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF 2" zwolnić przycisk **OK**;
Zostają przywrócone wszystkie wartości ustawień fabrycznych tylko dla parametrów od P016 do P022;
5. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P010.

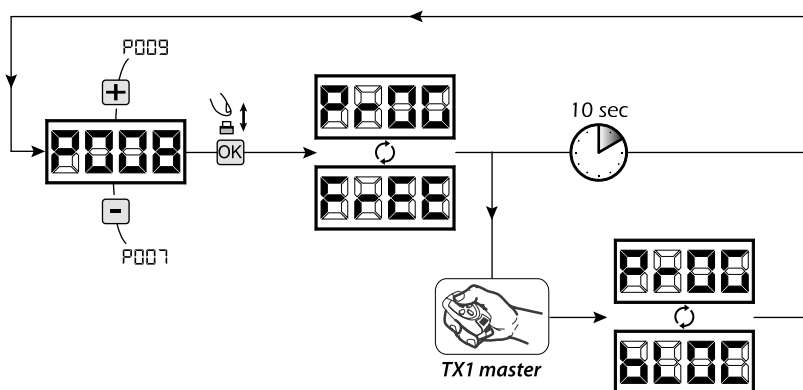


8 Blokowanie/Odblokowanie dostępu do programowania

Używając nadajnika z kodem stałym (niezależnie od typu nadajnika który ewentualnie jest już zakodowany) istnieje możliwość blokowania i odblokowania dostępu do programowania centrali sterującej, w celu uniknięcia naruszenia ustawień. Ustawienie kodu stałego nadajnika, stanowi kod blokowania/odblokowania weryfikowany przez centralę

8.1 Blokowanie dostępu do programowania

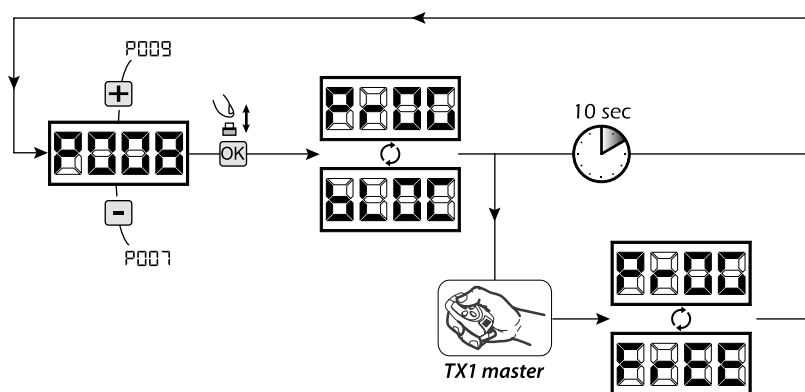
1. Naciśnąć przycisk **+** / **-** parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk **OK**;
3. Wyświetlacz pokazuje P-00 / F-EE napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. naciśnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się P-00 / B-00 przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



UWAGA Blokada/odblokowanie dostępu do programowania może zostać ustawione również na smartfonie, przy pomocy APP DEAINstaller. W tym przypadku zostaje ustawiony kod instalatora (inny niż zero), który może zostać odblokowany wyłącznie przez APP.

8.2 Odblokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk **+** / **-** parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk **OK**;
3. Wyświetlacz pokazuje **P-000**/**bL00** napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to że centrala oczekuje na transmisję kodu odblokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się **P-000**/**F-EE** przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



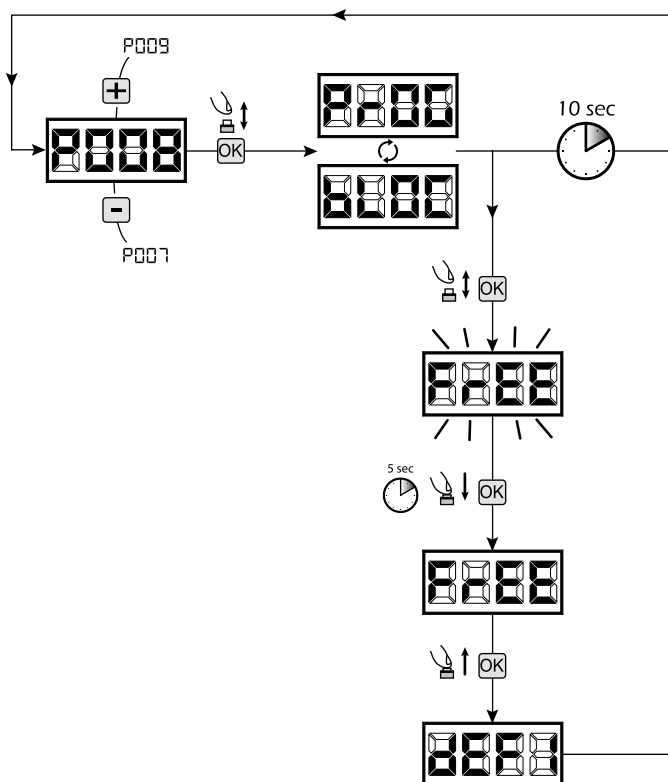
8.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

UWAGA! Procedura ta powoduje utratę wszystkich zaprogramowanych ustawień.

Niniejsza procedura pozwala na odblokowanie centrali również bez posiadania odpowiedniego kodu odblokowania.

Po tego typu odblokowaniu, **należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania.** W celu zapewnienia poprawnego działania oraz zgodności instalacji, należy również powtórzyć pomiar siły uderzenia.

1. Nacisnąć przycisk **+** / **-** parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk **OK**;
3. Wyświetlacz pokazuje napisy w sposób przemienny **P-000**/**bL00**;
4. Nacisnąć przycisk **OK**, wyświetlacz pokazuje **F-EE** migający napis;
5. Ponownie nacisnąć przycisk **OK** i przytrzymać go przez 5 sek (przy wcześniejszym zwolnieniu, procedura zostanie przerwana): na wyświetlaczu pojawi się **F-EE** nieruchomy napis a następnie **dEF** i, przed powrotem do listy parametrów;
6. Dostęp do programowania jest odblokowany.



UWAGA Po zakończeniu procedury wyświetlacz zostanie zablokowany na "EL - I" migającym i będzie konieczne wykonanie zapisywania skoku silnika przed wykonaniem jakiegokolwiek innej czynności.

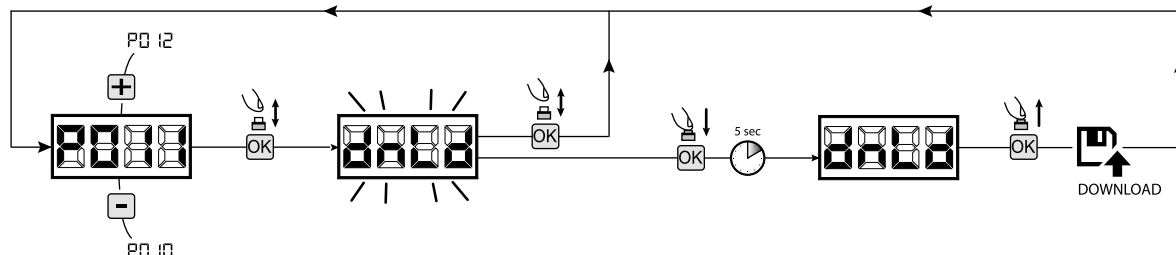
9 Pobieranie / przesyłania danych pamięci

9.1 Zgrywanie danych na zewnętrzną jednostkę pamięci (DOWNLOAD)

1. Przy pomocy przycisków **+** i **-**, przesunąć parametry aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P011;
2. Nacisnąć przycisk **OK**, na wyświetlaczu pojawi się migający napis "d_nL_d";
3. Nacisnąć ponownie przycisk **OK**, i przytrzymać go przez ok. 5 sek. (przy wcześniejszym zwolnieniu przycisku, procedura zostanie przerwana);
4. Zwolnić przycisk **OK**, zaraz po ustaniu migania napisu "d_nL_d";
Wszystkie ustawienia centrali (TYPE, parametry, nadajniki, ruch silników, ecc..), zostaną zgrane na zewnętrzną jednostkę pamięci;

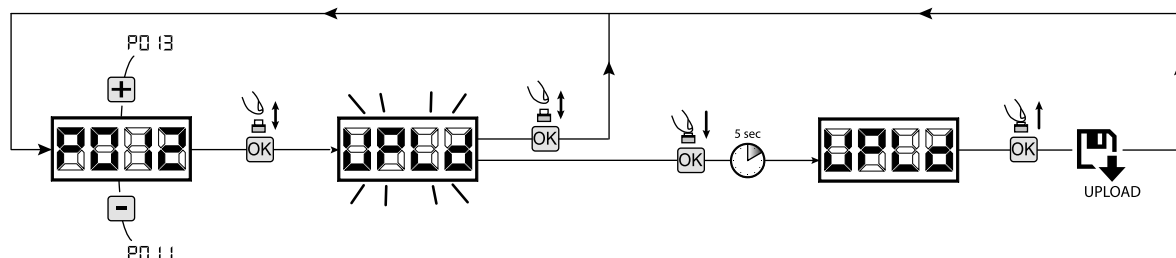
Uwaga: Jeśli na jednostce pamięci zewnętrznej są obecne dane, podczas pobierania nowych danych z pamięci nałożą się one na te już istniejące.

5. Po zakończeniu czynności, na wyświetlaczu pojawi się ponownie P011.



9.2 Przesyłanie danych z jednostki pamięci zewnętrznej (UPLOAD)

1. Przy pomocy przycisków **+** i **-**, przesunąć parametry aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P012;
2. Nacisnąć przycisk **OK**, na wyświetlaczu pojawi się migający napis "U_P_L_d";
3. Nacisnąć ponownie przycisk **OK**, i przytrzymać go przez ok. 5 sek. (przy wcześniejszym zwolnieniu przycisku, procedura zostanie przerwana);
4. Zwolnić przycisk **OK**, zaraz po ustaniu migania napisu "U_P_L_d";
Wszystkie ustawienia (TYPE, parametry, nadajniki, ruch silników, ecc..), zawarte na zewnętrznej jednostce pamięci zostaną zgrane na podłączoną centralę sterującą;
5. Po zakończeniu czynności, na wyświetlaczu pojawi się ponownie P012.



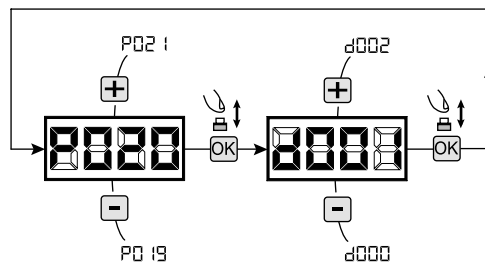
UWAGA Jeśli nie są podłączone jednostki pamięci zewnętrznej lub jeśli przewód połączeniowy zostanie odłączony, podczas operacji przesyłania danych, na wyświetlaczu pojawi się E_{r-r} . Po czym centrala sterująca zostanie całkowicie zresetowana a na wyświetlaczu pojawi się migający napis "TYPE".

Aby przywrócić funkcjonowanie centrali sterowniczej, należy zapoznać się z instrukcją MEMONET.

10 Konfiguracja wejść

W przypadku gdy instalacja wymaga innych poleceń i/lub dodatkowych, w stosunku do standardu opisanego na schemacie, jest możliwe skonfigurowanie pojedynczych wejść dla żądanej funkcji (np. START, FOTOKOMÓRKI, itd.).

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się parametru odpowiadającemu odpowiedniemu wejściu:
 - P019=dla INPUT 1;
 - P020=dla INPUT 2;
 - P021=dla INPUT 3;
 - P022=dla INPUT 4;
2. Przyciśnij **OK** aby wejść w parametr (np. P020);
3. Przez naciskanie na **+** / **-**, ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 150);
4. Zatwierdzić wybór naciskając **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P020).
5. Wykonać nowe podłączenie do nowo zakodowanego wejścia.



11 Programowanie zakończone

UWAGA Po zakończeniu procedury programowania, **wprowadzić ponownie Jumper J4, do momentu, gdy na wyświetlaczu pojawi się symbol "- - -"** i zamknąć pokrywę puszkii elektrycznej. Automatyka jest teraz w oczekiwaniu na polecenia dla normalnego funkcjonowania.

8 INFORMACJE POJAWIAJĄCE SIĘ NA WYŚWIETLACZU

INFORMACJE DOTYCZĄCE PRACY NAPIĘDU		
Mess.	Opis	
----	Brama zamknięta	
- - -	Brama otwarta	
OPEN	Otwieranie	
CLOS	Zamykanie	
STEP	W trybie krok po kroku, centrala sterująca oczekuje na polecenia po wciśnięciu start	
STOP	Interwencja wejścia stop lub wykryta przeszkoda z limitowanym czasem odwrócenia (P055 > 0 lub P056 > 0)	
LL	Karta w BOOT-MODE: Wskazuje, że firmware jest uszkodzony lub w aktualizacji. Aby przystąpić do przywracania firmware, użyć APP DEInstaller i upewnić się, że NET-NODE jest podłączony do prawidłowego portu. Uwaga: Kiedy wykonuje się aktualizację firmware, karta traci wszystkie dane (parametry i piloty), obecne w pamięci. Upewnij się, że posiada się zapasową kopię, jeśli po aktualizacji chce się przywrócić dane.	
RESP	Reset pozycji w toku: zostało uruchomione wyszukiwanie (w zwolnionym tempie) dociecia zamknięcia.	
INFORMACJE DOTYCZĄCE BŁĘDÓW		
Mess.	Opis	Możliwe rozwiązania
BŁOC URRŁ	Próbuje się zaprogramować kartę, gdy podłączone jest urządzenie NET-NODE.	Odciać zasilanie, odłączyć NET-NODE od portu komunikacji i przywrócić zasilanie.
Err3	Fotokomórki i/lub inne urządzenia bezpieczeństwa uaktywnione lub uszkodzone.	Sprawdzić poprawność działania wszystkich urządzeń bezpieczeństwa i fotokomórek.
Err4	Możliwa usterka/przegrzanie obwodu mocy centralki sterowniczej.	Odciać zasilanie na kilka minut i następnie przywrócić zasilanie. Dać impuls startu, jeśli sygnalizacja powtarza się, wymienić centralkę sterowniczą.
Err5	Przekroczenie czasu ruchu siłowników: siłownik / siłowniki przekroczyły maksymalny czas pracy (4min) bez zatrzymania się.	- Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie.
Err6	Przekroczenie czasu wyszukania przeszkody: Przy nieaktywnym czujniku antyzmiażdzeniowym, została namierzona przeszkoda uniemożliwiająca ruch skrzydła bramy przez dłuższy niż 10 sek.	- Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie.
Err7	NONE ruchu silnika.	- Upewnij się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. - Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą.
Err9	Komunikacja z kartą pamięci zewnętrznej (również NET-EXP lub NET-NODE) nieobecna/przerwana.	- Sprawdzić czy kabelek połączeniowy karty pamięci zewnętrznej jest poprawnie podłączony. - w trakcie transferu danych (DOWNLOAD/UPLOAD), należy upewnić się, że nie zostanie on przerwany (np. poprzez wyciągnięcie karty przed zakończeniem czynności). Uwaga: Przerwanie przesyłania danych UPLOAD, powoduje również RESET całości centrali sterującej.
Err10 Err11	Możliwa usterka/przegrzanie obwodu mocy centralki sterowniczej.	Odciać zasilanie na kilka minut i następnie przywrócić zasilanie. Dać impuls startu, jeśli sygnalizacja powtarza się, wymienić centralkę sterowniczą.
Err12	Możliwa usterka obwodu mocy centralki sterowniczej lub obwodu kodera.	Sprawdzić okablowanie kodera i silnika. Odciać i przywrócić zasilanie. Dać impuls startu, jeśli sygnalizacja powtarza się, należy wykonać następujące weryfikacje: - Wejść w P003 i poruszyć drzwiami, przy pomocy przycisków + i-. - Jeśli drzwi poruszają się na maksymalnej prędkości, a na wyświetlaczu pojawia się Err7, wymienić kartę kodera silnika. - Jeśli silnik pozostaje wciąż nieruchomy, wymienić centralkę sterowniczą.
Err15	Zostały zmodyfikowane czułe parametry regulacji, przy pomocy APP DEInstaller, bez wykonania nabywania skoku silników po zakończeniu czynności.	Wykonać nabywanie skoku silnika (P003) przed wykonaniem jakiegokolwiek innej czynności.
Err16	Próbujesz dowiedzieć się silnika o wielu kanałach kodera innych niż wartość ustawiona w parametrze P029.	Ustaw prawidłowo wartość parametru P029.
Err18	NET-NODE podłączony do błędnego portu komunikacji.	Podłączyć NET-NODE do odpowiedniego portu, zgodnie ze wskazaniami schematu centralki sterowniczej.

9 ODDANIE DO EKSPLOATACJI

Moment uruchomienia jest bardzo ważny, aby zagwarantować maksymalne bezpieczeństwo instalacji i spełnienie wszystkich wymagań norm i przepisów, w szczególności wszystkich wymagań normy EN 12445, która określa metody prób dla weryfikacji automatyki bram.

DEA System przypomina, że jakkolwiek czynność instalacji, czyszczenia lub naprawy całej instalacji musi zostać wykonana wyłącznie przez wykwalifikowany personel, który musi wykonać na własną odpowiedzialność, wszystkie próby wymagane w zależności od istniejącego ryzyka;

Sprawdzić przed uruchomieniem, powtarzając wielokrotnie czynność otwierania i zamykania, perfekcyjne funkcjonowanie drzwi i automatyki.

Upewnić się, w ten sposób, że nie zostały popełnione błędy na etapie instalacji lub regulacji. Sprawdzić siłę uderzenia podczas wykrywania przeszkód, zgodnie z przepisami normy EN 12445.

9.1 Instrukcje dla użytkownika

Upewnić się, że właściciel / użytkownik zostanie poinformowany, podczas uruchamiania, o bezpiecznym funkcjonowaniu maszyny. Zaleca się wyjaśnienie lub zademonstrowanie funkcji bezpośrednio na produkcie:

- Bezpieczne użytkowanie instalacji, zgodnie ze wszystkimi normami bezpieczeństwa;
- Pozycja i funkcja wszystkich elementów sterujących i urządzeń zabezpieczających oraz ich efekt w różnych warunkach funkcjonowania;
- Bezpieczne użytkowanie mechanizmu odblokowania ręcznego;
- Rozmieszczenie i znaczenie ostrzeżeń;
- Warunki operacyjne.

UWAGA Wykorzystywanie części zamiennych innych niż te wskazane przez **DEA System** i/lub montaż niepoprawny, mogą powodować sytuacje niebezpieczne dla ludzi, zwierząt i przedmiotów materialnych, a także wpływać na wadliwe funkcjonowanie urządzenia; zaleca się stosowanie części zamiennych oryginalnych, wskazanych przez **DEA System** i przestrzeganie instrukcji montażu.

9.2 Odblokowanie i sterowanie ręczne

W przypadku nieprawidłowości instalacji lub brak prądu, odblokować motoreduktor (Rys. 5) i wykonać ręczny manewr skrzydła.

UWAGA Skuteczność i bezpieczeństwo manewru ręcznego automatyki jest zagwarantowana przez **DEA System** tylko i wyłącznie jeśli urządzenie zostało poprawnie zamontowane oraz przy zastosowaniu oryginalnych akcesoriów.

10 KONSERWACJA

Należy pamiętać, że właściwa konserwacja zapobiegawcza i regularna kontrola siłowników, gwarantują jego długą żywotność. W tabeli obok wymienione są czynności dotyczące przeglądów/konserwacji. Należy je zaplanować i okresowo zrealizować.

W przypadku awarii należy zapoznać się z tabelą "Przewodnik typowych usterek", w której są przedstawione możliwe przyczyny awarii i możliwości ich usunięcia. W przypadku, gdy zaprezentowane wskazówki są nie wystarczające do rozwiązania zaistniałych problemów, należy skontaktować się z **DEA System**.

TYP DZIAŁANIA	OKRESOWOŚĆ
Nasmarować lekko łańcuch i ruchome sworznie. Usunąć nadmiar smaru. Pas zębaty nie może być smarowany. Wyczyścić automatykę suchą szmatką lub odkurzaczem.	6 miesięcy
Kontrola dokręcenia śrub	6 miesięcy
Sprawdzić naprężenie żądnych taśm lub łańcuchów (patrz Fig. 4)	6 miesięcy

PRZEWODNIK TYPOWYCH USZKODZEŃ	
Opis	Możliwe rozwiązania
Aktywując polecenie otwarcia lub zamknięcia, brama nie porusza się, a silnik elektryczny urządzenia nie uruchamia się.	Urządzenie nie jest zasilane prawidłowo; sprawdzić połączenia, bezpieczniki i stan kabla zasilającego i ewentualnie przystąpić do ich wymiany/naprawy. Jeśli brama nie zamyka się, sprawdzić również prawidłowe funkcjonowanie fotokomórek.
Aktywując polecenie otwarcia, silnik uruchamia się, lecz brama nie porusza się.	Sprawdzić czy odblokowanie silnika jest zamknięte (zobacz Rys. 5); Sprawdzić czy silnik nie obraca się w przeciwnym kierunku, z powodu odwróconych faz.
Podczas ruchu, urządzenie działa skokowo, jest hałaśliwe, zatrzymuje się w połowie i nie rusza.	Brama nie porusza się swobodnie; odblokować silnik i ustawić punkty rotacji. Moc motoreduktora może być niewystarczająca w stosunku do charakterystyk bramy; sprawdzić wybór modelu.

11 UTYLIZACJA PRODUKTU

DEMONTAŻ

Demontaż automatyki musi zostać wykonany przez wykwalifikowany personel, zgodnie z przepisami BHP i w odniesieniu do instrukcji montażu, w odwrotnej kolejności. Przed rozpoczęciem demontażu należy odciąć napięcie elektryczne i zabezpieczyć je przed ewentualnym ponownym podłączeniem.

UTYLIZACJA

Utylizacja automatyki musi zostać przeprowadzona zgodnie z krajowymi i lokalnymi normami w zakresie utylizacji. Produkt (lub pojedyncze jego części) nie może być utylizowany z innymi odpadami domowymi.



UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2012/19/EU dotyczącymi utylizacji odpadów urządzeń elektrycznych i elektronicznych (WEEE), ten produkt elektryczny nie może być traktowany jako odpad miejski mieszany. Prosi się o utylizację produktu, zanosząc go do lokalnych punktów odbioru odpadów miejskich w celu ich odpowiedniego zagospodarowania.

PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEN
P001	Nie używany	
P002	Nie używany	
P003	Zapamiętywanie drogi poruszania się siłowników	
P004	Kasowanie nadajników	
P005	Zapamiętywanie nadajników	
P006	Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika	
P007	Odtworzenie parametrów działania	
P008	Blokowanie dostępu do programowania	
P009	Uczenie podłączonych urządzeń DE@NET (nie używane)	
P010	Odtworzenie ustawień "I/O" (input/output - Wejście/Wyjście)	
P011	Zgrywanie danych na zewnętrzną jednostkę pamięci	
P012	Przesyłanie danych z jednostki pamięci zewnętrznej	
P013	Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów	
P014	Nie używany	
P015	Nie używany	

PARAMETRY PROGRAMOWANIA

PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEN	USTAWIENIA FABRYCZNYCH		
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P016	INPUT_2 typu wejścia	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN2 typ = czysty styk 001: IN2 wejście listwy rezystancyjnej 8K2 	000	000	000
P017	Wybór funkcjonowania Przycisku ▲	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (nie używany) 001: START (start) 002: PED. (funkcja furtki) 003: OPEN (otwieranie) 004: CLOSE (zamykanie) 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) 006: CLOSE_PM (zamykanie z obecnością człowieka) 007: ELOCK_IN (wyjście 2 konfigurowane. Patrz parametr P062) 008: PHOTO 1 (fotokomórka 1) 009: PHOTO 2 (fotokomórka 2) 010: SAFETY 1 (lista bezpieczeństwa 1) 011: STOP (blocco) 012: FCA1 (wyłącznik krańcowy otwarcia siłownika 1) 013: Niedostępne 014: FCC1 (wyłącznik krańcowy zamknięcia siłownika 1) 015: Niedostępne 016: SAFETY 2 (lista bezpieczeństwa 2) 017: Niedostępne 018: Niedostępne 019: AUX_IN (wyjście 1 konfigurowane. Patrz parametr P066) 	▲	003	003
P018	Wybór funkcjonowania Przycisku ▼		Uwaga: można wybrać wyłącznie wartości 000 a 007	▼	004
P019	Wybór działania INPUT_1		IN1	008	008
P020	Wybór działania INPUT_2		IN2	001	001
P021	Wybór działania INPUT_3		IN3	000	000
P022	Wybór działania INPUT_4		IN4	000	000

PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ

			SPACE	SPACE XL	SPACE XL		
PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ	P023	Umiejscowienie na KANALE 1 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamknięcie) • 005: Nie używany • 006: Nie używany • 007: ELOCK_IN (wyjście 2 konfigurowane. Patrz parametr P062) • 008: AUX_IN (wyjście 1 konfigurowane. Patrz parametr P066) • 009: COURTESY_IN (Dzięki uprzejmości sterowanie oświetleniem) 			001	001
	P024	Umiejscowienie na KANALE 2 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS kod zmienny bazowy • 001: HCS kod zmienny pelny • 002: kod stały na mikroprzetworniki 			000	000
	P025	Umiejscowienie na KANALE 3 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: ADVANCE - SPACE - VIP 60 • 001: VIP 80 • 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL • 003: SPACE XXL 			000	000
	P026	Umiejscowienie na KANALE 4 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 001: Koder na 1 kanale • 002: Koder na 2 kanale 			002	002
PARAMETRY KONFIGURACYJNE SIŁOWNIKÓW SIŁOWNIKI	P027	Wybór typu przyjmowanego kodu	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS kod zmienny bazowy • 001: HCS kod zmienny pelny • 002: kod stały na mikroprzetworniki 			000	000
	P028	Wybór typu silników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: ADVANCE - SPACE - VIP 60 • 001: VIP 80 • 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL • 003: SPACE XXL 			000	000
	P029	Wybór typu kodera	<ul style="list-style-type: none"> • 001: Koder na 1 kanale • 002: Koder na 2 kanale 			002	002
	P030	Nie używany				/	/
PARAMETR Y DZIAŁANIA	P031	Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy otwieraniu	15%.....100%	050	050		
	P032	Regulacja szybkości silowników przy otwieraniu	15%.....100%	100	100		
	P033	Regulacja szybkości silowników przy zamykaniu	15%.....100%	070	070		
	P034	Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy zamykaniu	15%.....100%	050	050		
	P035	Spowolnienie przy otwieraniu w %	0%.....80%	015	015		
	P036	Spowolnienie przy zamykaniu w %	0%.....80%	025	025		
	P037	Regulacja siły silownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	1%.....100%	050	050		
	P038	Regulacja siły silownika 1 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	1%.....100%	050	050		
	P039	Regulacja wtórnej siły podczas zamykania: reguluje moc silnika na ostatnim odcinku skoku zamykania, określoną przez P058	1%.....100%	060	060		
	P040	Nie używany		/	/		
	P041	Regulacja automatycznego czasu zamknięcia (jeśli =0 automatyczne zamykanie wyłączane)	Osec.....255sec	000	000		
	P042	Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączane)	0min.....255min	000	000		
P043	Regulacja otwarcia w funkcji furtki	5%.....50%	030	030			
P044	Regulacja czasu wstępnego migania lampy	Osec.....10sec	000	000			
P045	Nie używany		/	/			
P046	Nie używany		/	/			

			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P047	Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamknięcia przez cały czas otwierania i zamykania bramy w trybie automatycznym		000	000	000
P048	Nie używany		/	/	/
P049	Funkcja „szybki nawrót” (otwórz – zamknij – otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz – stop zamknij – stop itd.).		001	001	001
P050	Działanie fotokomórki: jeśli=0 fotokomórka aktywna na zamykaniu, kiedy brama jest zamknięta; jeśli=1 fotokomórki są zawsze aktywne; jeśli=2 fotokomórki są aktywne tylko przy zamykaniu. Jeśli jest aktywna, odwraca kierunek ruchu przy zamykaniu, powoduje zatrzymanie przy otwieraniu, blokuje ruch otwierania kiedy brama jest zamknięta. Jeśli=3-4-5, działanie jest takie samo jak wartości odpowiednio 0-1-2 ale przy funkcji „zamknij natychmiast” włączonej: w każdym przypadku, podczas otwarcia i/lub czasie przerwy, przy usuwaniu ewentualnych przeszkód, brama zamknie się automatycznie po stałym opóźnieniu wynoszącym 2 sek	PHOTO 1	002	002	002
P051		PHOTO 2	002	002	002
P052	Wybór trybu funkcjonowania światła ostrzegawczego wyjście „warning”: Jeśli>1 - „światło grzesznościowe” (ON- włączone podczas każdego ruchu, OFF- włączone gdy silnik się zatrzymuje, po nastawionym opóźnieniu).		030	030	030
P053	Nie używany		/	/	/
P054	Funkcja lagodny start: silniki przyspieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości. Ostrzeżenie: Ustaw wartość P054=2 tylko wtedy, gdy funkcja wykrywania przeszkód jest wyłączona (P037 i/lub P038 = 100)		001	001	001
P055	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmrażeniowy lub jeśli zostało uruchomione wejście bezpieczeństwa “SAFETY”); jeśli=0 brama całkowicie odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 wskazuje czas trwania ruchu bramy (w sek.), po wykonanym zwrocie kierunku ruchu spowodowanym napotkaniem na przeszkodzie przy otwieraniu.		003	003	003
P056	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmrażeniowy lub jeśli zostało uruchomione wejście bezpieczeństwa “SAFETY”); jeśli=0 brama całkowicie odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 wskazuje czas trwania ruchu bramy (w sek.), po wykonanym zwrocie kierunku ruchu spowodowanym napotkaniem na przeszkodzie przy zamykaniu		003	003	003
P057	Nie używany		/	/	/
P058	Regulacja czasu trwania wtórnej siły podczas zamykania: reguluje czas trwania ostatniego odcinka skoku zamykania, w której siła zarządzana jest oddzielnie, przez P039. Ustawiona wartość wskazuje liczbę obrotów silnika wirnika.		050	050	050
P059	Regulacja marginesu dobiecia zamknięcia: reguluje czas trwania ostatniego docinka, w którym ewentualna przeszkoda interpretowana jest jako dobiecie, powodując zatrzymanie silnika, a nie odwrócenie przy przeszkodzie. Ustawiona wartość wskazuje liczbę obrotów silnika wirnika.		015	015	015
P060	Reguluje siłę marginesu dobiecia, którego czas trwania ustawiana jest przez P059.		050	050	050
P061	Funkcja “Energy saving”: jeśli=1 po 10sek nieaktywności, centrala wyłącza wyjścia 24V i wyświetlacz, które to zostana ponownie włączone przy pierwszym otrzymanym poleceniu (zaleca się zastosować zasilanie bateryjne i/lub panel słoneczny).		000	000	000
P062	Wybór funkcjonowania OUTPUT_2: Jeśli =0 wyjście “boost” dla zasilania zamka elektrycznego art. 110; Jeśli =1 wyjście lampy ostrzegawczej świeci na stałe (dla lamp ostrzegawczych wyposazonych w wewnętrzny przerywacz); Jeśli =2 wyjście lampy ostrzegawczej miga; Jeśli =3 czujnik otwarcia bramy świeci na stałe (wyjście zawsze ON, gdy brama jest otwarta, OFF po zakończeniu manewru zamknięcia); Jeśli =4 czujnik otwarcia bramy miga (wyjście miga powoli podczas otwarcia i szybko podczas zamknięcia, zawsze ON z bramą otwartą, zawsze OFF tylko po zakończeniu manewru zamknięcia); Jeśli =5 Oświetlenie grzesznościowe (wyjście ON podczas każdego ruchu, OFF gdy silnik zatrzymuje się, po ustawionym opóźnieniu); Jeśli =6 wyjście 24V dla zamka elektrycznego w trybie stałym; Jeśli =7 wyjście 24V dla zamka elektrycznego w trybie odwróconym; Jeśli =8 wyjście dla zasilania akcesoriów; Se=9 wyjście 24V sterowane przez wejście ELOCK_IN w trybie impulsowym; Jeśli =10 wyjście 24V sterowane przez wejście ELOCK_IN w trybie dwustabilnym; Jeśli >10 wyjście 24V sterowane przez wejście ELOCK_IN w trybie czasowym (ustawiona wartość wskazuje opóźnienie wyłączenia w sekundach). Uwaga: Jeśli P062=8, funkcjonowanie wyjścia zostaje określone przez funkcjonowanie przewidywane w parametrach P061 (Energy Saving) i P071 (Autotest bezpieczeństwa).		004	004	004

PARAMETR Y DZIAŁANIA

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P053	Nie używany	/	/	/
P054	Nie używany	/	/	/
P055	Licznik przegladu: Jeśli=0 zeruje licznik wraz z poleceniem wykonania przegladu konserwacyjnego, Jeśli>0 wskazuje ilość manewrów (x 500) jakie należy wykonać przed wstępnym miganiem centrali po 4 dodatkowych sek., po których pojawi się komunikat o wymaganym przegladzie konserwacyjnym. Np.: Jeśli P065=050 ilość zwrotów = 50x500=25000 Uwaga: Przed ustawieniem nowej wartości licznika przegladu, najpierw należy go zresetować ustawiając P065=0 a następnie P065= "nowa wartość".	000	000	000
P055	Wybór funkcjonowania OUTPUT_1: Jeśli =1 wyjście lampy ostrzegawczej świeci na stałe (dla lamp ostrzegawczych wyposażonych w wewnętrzny przerywacz); Jeśli =2 wyjście lampy ostrzegawczej miga; Jeśli =3 czujnik otwarcia bramy świeci na stałe (wyjście zawsze ON, gdy brama jest otwarta, OFF po zakończeniu manewru zamknięcia); Jeśli =4 czujnik otwarcia bramy miga (wyjście miga powoli podczas otwarcia i szybko podczas zamknięcia, zawsze ON z bramą otwartą, zawsze OFF tylko po zakończeniu manewru zamknięcia); Jeśli =5 Oświetlenie grzewcze (wyjście ON podczas każdego ruchu, OFF gdy silnik zatrzymuje się, po ustawionym opóźnieniu); Jeśli =6 wyjście 24V dla zamka elektrycznego w trybie stałym; Jeśli =7 wyjście 24V dla zamka elektrycznego w trybie odwróconym; Jeśli =8 wyjście dla zasilania akcesoriów; Se=9 wyjście 24V sterowane przez wejście AUX_IN w trybie impulsowym; Jeśli =10 wyjście 24V sterowane przez wejście AUX_IN w trybie dwustabilnym; Jeśli >10 wyjście 24V sterowane przez wejście AUX_IN w trybie czasowym (ustawiona wartość wskazuje opóźnienie wyłączenia w sekundach). Uwaga: Jeśli P066=8, funkcjonowanie wyjścia zostaje określone przez funkcjonowanie przewidywane w parametrach P061 (Energy Saving) i P071 (Autotest bezpieczeństwa).	002	002	002
P067	Działanie wejścia SFT: jeśli=0 lista bezpieczeństwa aktywna ; jeśli=1 lista bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu; jeśli=2 lista bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu oraz przed każdym ruchem; jeśli=3 lista bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu; jeśli=4 lista bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu oraz przed każdym ruchem; Jak w przypadku wykrycia przeszkody przez wewnętrzny czujnik antyzmiazdzeniowy, również aktywacja wejść SFT1 i SFT2 powoduje całkowitą lub częściową zmianę kierunku ruchu, uzależnioną od ustawianej wartości w parametrze P055 (czas trwania zwrotu po napotkaniu na przeszkodę na otwieraniu) oraz P056 (czas trwania zwrotu po napotkaniu na przeszkodę na zamykaniu).	001	001	001
P068	SAFETY 2	001	001	001
P069	Nie używany	/	/	/
P070	Regulacja czasu trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu siłowników Uwaga: Jeśli funkcja zgodny start jest aktywna, regulacja momentu rozruchowego zostaje wyłączona, niezależnie od wartości P070.	108	108	108
P071	Autotest urządzeń bezpieczeństwa: jeśli=0 wyjście 24V z autotestem wyłączonym; jeśli=1 wyjście 24V dla urządzeń bezpieczeństwa z autotestem (wyłącza wyjście i sprawdza otwarcie styków przed każdym manewrem). Uwaga: Aby przejść do trybu automatycznego testu, wszystkie urządzenia muszą być podłączone do wyjścia 24V konfigurowalnego (7-8 dla OUTPUT_1) i (16-17 dla OUTPUT_2), przy parametrze P062 lub P066 = 8, oraz być podłączone i wyregulowane przed zapamiętaniem drogi poruszania się siłowników (P003).	000	000	000
P072	Aktywacja funkcji SAS (tylko NET_EXP): wyjście SAS zostaje podłączone do jednego z wejść STOP/SAS INPUT drugiej centrali, powodując działanie funkcji "synchronizacji" (niemożliwość otwarcia drugiej bramy dopóki pierwsza nie jest całkowicie zamknięta). Jeśli ten parametr zostanie włączony w wyniku wykonanego resetu, automatycznie wykonana RESP (reset pozycji w ruchu) podczas którego wyjście SAS nie aktywuje się. Jeśli występują wyłączniki krańcowe, a po wykonanym resetcie są one ściśnięte, RESP (reset pozycji w ruchu) nie zostanie wykonany. Uwaga: Jeśli obydwie skrzydła zostaną odblokowane ręcznie i przesunięte z pozycji zamknięcia nastąpi wzajemne zablokowanie. W tym momencie należy zamknąć ręcznie przynajmniej jedno z dwóch skrzydeł.	000	000	000

PARAMETR Y DZIAŁANIA

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P073	Nie używany	/	/	/
P074	Nie używany	/	/	/
P075	Nie używany	/	/	/
P076	Aktywacja Zapisywania w pamięci pozycji drzwi, przy wyłączeniu centrali (zobacz RESP w tabeli błędów na wyświetlaczu). Jeśli P076=0 przy wyłączeniu centrali nie zostanie zapisana pozycja drzwi i przy kolejnym włączeniu zostaje zawsze wykonany reset pozycji. Jeśli P076=1 przy wyłączeniu centrali zostanie zapisana w pamięci pozycja drzwi i przy kolejnym włączeniu nie zostaje wykonany reset pozycji. Ostrzeżenie: Przeprowadź nową naukę skoku silnika (P003) za każdym razem, gdy zmienisz parametr. Elektroniczny hamulec pozycjonujący. Ostrożnie: Jeśli jest aktywny (P077=1), KONIECZNE JEST ustawienie parametru P076=0 i zainstaluj mechanicznie stoper (art. AB/FM nie jest dostarczony) na szynę w pozycji otwartej.	000: RESP aktywny • 001: RESP nieaktywny	000	000
P077	Elektroniczny hamulec pozycjonujący. Ostrożnie: Jeśli jest aktywny (P077=1), KONIECZNE JEST ustawienie parametru P076=0 i zainstaluj mechanicznie stoper (art. AB/FM nie jest dostarczony) na szynę w pozycji otwartej.	000	000	000
P078 --- P099	Parametry konfiguracyjne poświęcone karcie rozszerzeń NET_EXP (szczegółowy opis parametrów znajduje się w instrukcji obsługi).	/	/	/

PARAMETR Y DZIAŁANIA

SPACE




**Электромеханический привод
для секционных ворот**
Паспорт и инструкция по
эксплуатации

Содержание

1	Сводная информация о мерах предосторожности	169	6	Стандартное программирование	178
2	Описание изделия	171	7	Продвинутое программирование	180
3	Технические данные	172	8	Сообщения, отображаемые на дисплее	185
4	Настройка и Монтаж	172	9	Ввод в эксплуатацию	186
5	Электрические подсоединения		10	Техническое обслуживание	186
5.1	- SPACE	174	11	Утилизация изделия	187
5.2	- SPACE XL/SPACE XXL	176			


УСЛОВНЫЕ ЗНАКИ


В настоящем руководстве используются следующие условные знаки для указания на возможную опасность.


	Важные замечания по технике безопасности. Несоблюдение данного условия может привести к травмам и даже к последним со смертельным исходом. Травмы. Несоблюдение указанных инструкций может привести к серьезному повреждению или даже разрушению продукции.
	Важные замечания по технике безопасности. Контакт с напряжением питания может привести к серьезным травмам вплоть до непосредственных травм со смертельным исходом.
	Важное примечание в отношении профессиональной установки, программирования и ввода в эксплуатацию.

1 ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ

ВНИМАНИЕ! Важные инструкции по технике безопасности. Ознакомьтесь и тщательно соблюдать все предупреждения и инструкции, которые сопровождают продукцию, поскольку неправильная установка может причинить ущерб лицам, животным или оборудованию. Предупреждения и инструкции содержат важную информацию по технике безопасности, установке, эксплуатации и техобслуживанию. Руководство инструкций необходимо хранить вместе с технической документацией для дальнейших консультаций.


 **ВНИМАНИЕ** Прибор может использоваться детьми старше 8 лет, людьми с ограниченными физическими, умственными или сенсорными способностями или любыми лицами без специального или необходимого опыта при условии должного присмотра или предоставления указанным лицам надлежащей подготовки по безопасному использованию прибора и должного понимания со стороны последних присутствующих опасностей при использовании.


 **ВНИМАНИЕ** Пульт фиксированной установки, (кнопки и т.п.) должны быть расположены в недосягаемом для детей месте или на высоте минимум 150 см от пола. Не позволять детям играть с прибором, фиксированными командами управления или с системой радио-управления.


 **ВНИМАНИЕ** Использование продукции в аномальных условиях, не предусмотренных заводом-производителем, может создать опасные ситуации; необходимо соблюдать условия, изложенные в настоящем документе инструкции.


ПРЕДПОЛАГАЕМОЕ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ:


Двигатель предназначен для автоматизации некоммерческих гаражных дверей, сбалансированных гаражных дверей со встроенной защитой от падения в пределах определенных технических ограничений.


 **ВНИМАНИЕ DEA System** напоминает, что выбор, размещение и установка всех составных устройств и материалов полностью собранной системы должны осуществляться в соответствии с Европейскими Директивами 2006/42/CE (Директива по машиностроению), 2014/30/UE (электромагнитная совместимость), 2014/35/UE (низковольтное электрооборудование). Для всех стран, не входящих в Европейский Союз, кроме выполнения национальных действующих норм, в целях обеспечения надлежащего уровня безопасности рекомендуется также соблюдать предписания, содержащиеся в вышеупомянутых Директивах.


 **ВНИМАНИЕ** Ни при каких обстоятельствах не использовать прибор во взрывоопасной среде или в местах, которые могут оказывать агрессивное воздействие и вызвать повреждения частей установки. Убедиться, что температура на месте установки соответствует параметрам, указанным на этикетке продукции.


 **ВНИМАНИЕ** При эксплуатации с командой “аварийная автоблокировка”, убедиться в отсутствии лиц в зоне перемещения автоматики.

 **ВНИМАНИЕ** Убедиться, что в верхней части линии подачи установки имеется переключатель или всеполярный термоманитный автоматический выключатель, который обеспечивает полное отключение в условиях перенапряжения категории III.

 **ВНИМАНИЕ** Для соблюдения соответствующих мер по электробезопасности всегда прокладывайте кабель электропитания с напряжением 230 В на расстоянии (минимум 4 мм для оголенной части провода и 1 мм для изолированного) от низковольтных проводов (питание приводов, цепей управления, электрических замков, антенн, вспомогательных устройств), закрепляя их с помощью соответствующих скоб вблизи клеммных панелей.

 **ВНИМАНИЕ** Если кабель питания поврежден, он должен быть заменен производителем или в уполномоченном сервисном центре производителя, либо в любом случае лицом, имеющим должную квалификацию.

 **ВНИМАНИЕ** Всякая операция монтажа, технического обслуживания, прочистки или ремонтные работы всего оборудования должны осуществляться исключительно квалифицированным персоналом; работать всегда при отключенном питании, в строгом соответствии со всеми действующими стандартами в данном регионе, в котором осуществляется монтаж оборудования, по части электрического оборудования. Очистка и техобслуживание, выполняемые со стороны пользователя, не должны выполняться детьми без присмотра.

 **ВНИМАНИЕ** Использование запасных частей, не обозначенных производителем **DEA System**, и/или неправильная сборка могут создавать опасность для людей, животных и вещей, а также привести к неисправности изделия; всегда используйте только запасные части, рекомендованные **DEA System**, и тщательно следуйте всем указаниям сборочной инструкции.

⚠ ⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ В ОТНОШЕНИИ РЕГУЛИРОВКИ УСИЛИЯ:

Изменение регулировки усилия закрытия может привести к опасным ситуациям. Необходимо уточнить, что увеличение усилия закрытия должно выполняться только квалифицированным персоналом. После выполнения регулировки, соблюдение значений нормативных ограничений должно определяться с помощью прибора для измерения усилия установки. Чувствительность обнаружения препятствий для двери может быть отрегулирована в плавном режиме (см. инструкции по программированию). После каждой ручной регулировки усилия необходимо проверять работу устройства обнаружения препятствий. Ручная регулировка усилия может осуществляться только квалифицированным персоналом, выполняющим испытание измерения в соответствии со стандартом EN 12445. Изменение регулировки усилия должно быть документировано в руководстве машины.

⚠ ВНИМАНИЕ Соответствие устройства пределам по излучению помех, предусмотренных стандартом EN 12453 обеспечивается только при использовании в комбинации с приводами, снабжёнными энкодером.

⚠ ВНИМАНИЕ Возможные внешние устройства для обеспечения безопасности, используемые для ограничения ударных сил, должны соответствовать стандарту EN 12978.

ВНИМАНИЕ Согласно директиве Евросоюза 2012/19/EU по утилизации электрического и электронного оборудования (WEEE) данное электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки.

Все, что прямо не предусмотрено в руководстве по установке, запрещено. Правильная работа обеспечивается только при условии соблюдения указанных в документе данных. Компания не несет ответственности за ущерб, причиненный в результате несоблюдения инструкций данного руководства. Сохраняя основные характеристики продукции, Компания оставляет за собой право вносить в любое время изменения для технического, производственного и коммерческого усовершенствования, без обновления настоящего выпущенного руководства.

2 ОПИСАНИЕ ИЗДЕЛИЯ

2.1 Модели и комплектация

Под названием SPACE определяется группа электромеханических операторов на 24 В для автоматического открытия подпружиненной подъемно-поворотных и секционных дверей. Все моторизованные модели предполагают использование центральных блоков управления (серии NET). Привод SPACE предназначен для автоматизации некоммерческих гаражных дверей, сбалансированных гаражных дверей со встроенной защитой от падения и в пределах определенных технических ограничений.

Привод может использоваться на следующих типах дверей:



Секционные двери



Боковые подъемно-поворотные двери

Проверяет "Содержание упаковки" (Рис. 1) сравнивая с вашей продукцией, что может быть полезным во время сборки.

2.2 Транспортировка и хранение

Оборудование SPACE всегда поставляется упакованным в коробки, которые обеспечивают адекватную защиту; уделять в любом случае внимание на любые указания, которые могут предоставляться на самой коробке упаковки для хранения и обработки грузов. Оборудование поставки может изменяться в зависимости от версии и типа рейки скольжения по сравнению с проиллюстрированной в данном руководстве. Привод следует хранить/транспортировать в положении лежа при -20°C до $+40^{\circ}\text{C}$ и с относительной влажностью RF 20 - 80% при отсутствии конденсации. Максимальная высота штабеля, представляя 6 моторных голов, 6 реек скольжения или 6 полных Комплектов, упакованных в картонные коробки. Уложенные в штабель блоки должны быть защищены от опрокидывания.

3 ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

ПРИВОД			
	SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Питание (В)	24 V ===		
Мощность (Вт)	100	180	230
Усилие (N)	600	1200	1200
Интенсивность (циклов в час)	20	25	35
Количество циклов в сутки	60	75	150
Диапазон рабочих температур (°C)	-20+50 °C		
Скорость открытия (см/с)	17	16	13
Вес с упаковкой (кг)	5		6
Шумовое давление (дБА)	< 70		
Степень защиты	IP 20		
БЛОК УПРАВЛЕНИЯ			
	NET724N	NET724NXL	
Питание (В)	220 - 230 В ~ ±10% (50/60 Гц)		
Номинальная мощность трансформатора (ВА)	150 ВА (230/25В)		
Предохранитель F2 (А)	T2A 250В с задержкой		
Вспомогательные выходы питания	-		
Стабилизированный выход питания для устройств безопасности	24 В === макс 200мА	24 В === (24V_AUX + 24V_ST = макс 200мА)	
Выход 1 , конфигурируемый	24 В === макс 5 Вт		
Выход 2 , конфигурируемый	24 В === макс 5 Вт		
Частота радиоприемника	433,92 МГц		
Тип кодирования пультов ДУ	кодировка непрерывно измен. код / переключатель типа DIP		
Макс. количество пультов	100		

4 УСТАНОВКА И МОНТАЖ

4.1 Для удовлетворительного монтажа изделия необходимо:



- Привод может быть установлен на гаражной двери только в идеальных механических условиях:

Дверь должна быть тщательно проверена - а именно: пружины, колеса/колесные опоры, тросы и шарниры - на предмет износа и повреждений. Кроме того, убедиться, что все резьбовые соединения затянуты прочно и стабильно.

- Убедиться в плавном открытии и балансировании двери:

Ручное движение двери должно легко выполняться вдоль всего хода самой двери;

Если останавливается в положении открытия, закрытия или в любом промежуточном положении, дверь должна сохранять требуемое положение без какого-либо движения.

Перед установкой приводов, в случае замечания повреждений - износа или трудностей в скольжении ворот, немедленно прекратить их использование и отремонтировать дверь усилиями квалифицированного персонала!

- Убедиться, что размеры привода/рейки скольжения (Рис. 7а - d) совместимы с выбранной областью для монтажа.
- Для питания оборудования необходим штекер с подачей электропитания на 230 В. Последний должен быть установлен квалифицированным электриком на раст. 50см от центрального блока управления.

4.2 Подготовка к установке (Fig. 7)

- Измерить ширину двери и отметить центральную линию с помощью отметки на верхней кромке двери, а также на перемычке.
- Совет для правильной сборки рейки скольжения в продольной оси двери. Полностью открыть дверь гаража и установить отметку на верхней кромке двери, а также на потолке.
- Открыть и полностью закрыть дверь, определяя самую высокую точку (TLP) двери. "TLP" является точкой с наименьшим расстоянием между краем двери и потолком.
- Оптимальное расстояние между TLP и рейкой скольжения/головой двигателя составляет 10-20мм. Рекомендуется сохранить угол, равный (или меньше) 30° между рычагом перемещения и рейкой скольжения, установленной на потолке.
- Убедиться, что в собранном виде рейка скольжения расположена совершенно горизонтально по отношению к потолку.
- Если установка выполняется в соответствии с другими, не предусмотренными, требованиями и условиями, может возникнуть необходимость использовать углы и/или дополнительные солнечные кронштейны. Все любые дополнительные кронштейны должны быть обязательно обрезаны, зачищены и установлены, как показано на рис. 7.
- Из соображений безопасности, рез опорных кронштейнов необходимо всегда выполнять значительно ниже отверстия, которое будут использоваться для крепления (Рис. 7d).

4.3 Монтаж

МОНТАЖ РЕЙКИ СКОЛЬЖЕНИЯ (Fig. 3)

Соединить две половины рейки с помощью соединения (проявлять осторожность в отношении направления ввода) и надавить до упора в рейке.

РЕГУЛИРОВКА РЕМНЯ НАТЯГИВАНИЯ (Fig. 4)

Натяжение ремня регулируется натяжным устройством, расположенным в конце рейки скольжения. Во избежание повреждения механической системы привода, ремень не следует растягивать чрезмерно.

МОНТАЖ РЕЙКИ СКОЛЬЖЕНИЯ К ПОТОЛКУ (Fig. 7)

Установить рейку скольжения с ремнем по центру относительно вашей двери.

Примечание: Центр гаража и центр двери могут быть разными.

Использовать инструменты и крепежные материалы, соответствующие условиям места установки.

МОНТАЖ ГОЛОВЫ ДВИГАТЕЛЯ НА РЕЙКУ СКОЛЬЖЕНИЯ, ЗАКРЕПЛЕННУЮ НА ПОТОЛКЕ (Fig. 6)

Выставление в уровень головы двигателя: Обязательно выполнить соответствие между передней точкой крепления головы двигателя с опорой на рейке скольжения и установить ее; убедиться, что голова двигателя защищена от падения. В случае не совсем правильной установки: слегка повернуть шкив тяги ремня/цепи и повторить попытку. Привинтить голову двигателя с помощью поставляемых винтов и пружинных шайб.

4.4 Как разблокировать моторедуктор (Рис. 5)

В случае неисправности или сбоя питания, разблокировать двигатель, как показано на Рис. 5а или 5б и переместить дверь вручную.

ВНИМАНИЕ Эффективность и безопасность ручного перемещения привода обеспечивается **DEA System** только в случае, если система правильно собрана и используются оригинальные комплектующие.

5.1 ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ДЛЯ SPACE



! Опасность неисправностей и сбоев из-за неправильной установки !



! Опасность получения травм и повреждений оборудования от поражения электрическим током !

Выполняйте электрические подключения, следуя инструкциям, приведенным в “Таблице 1”, и используя схема (стр. 175).

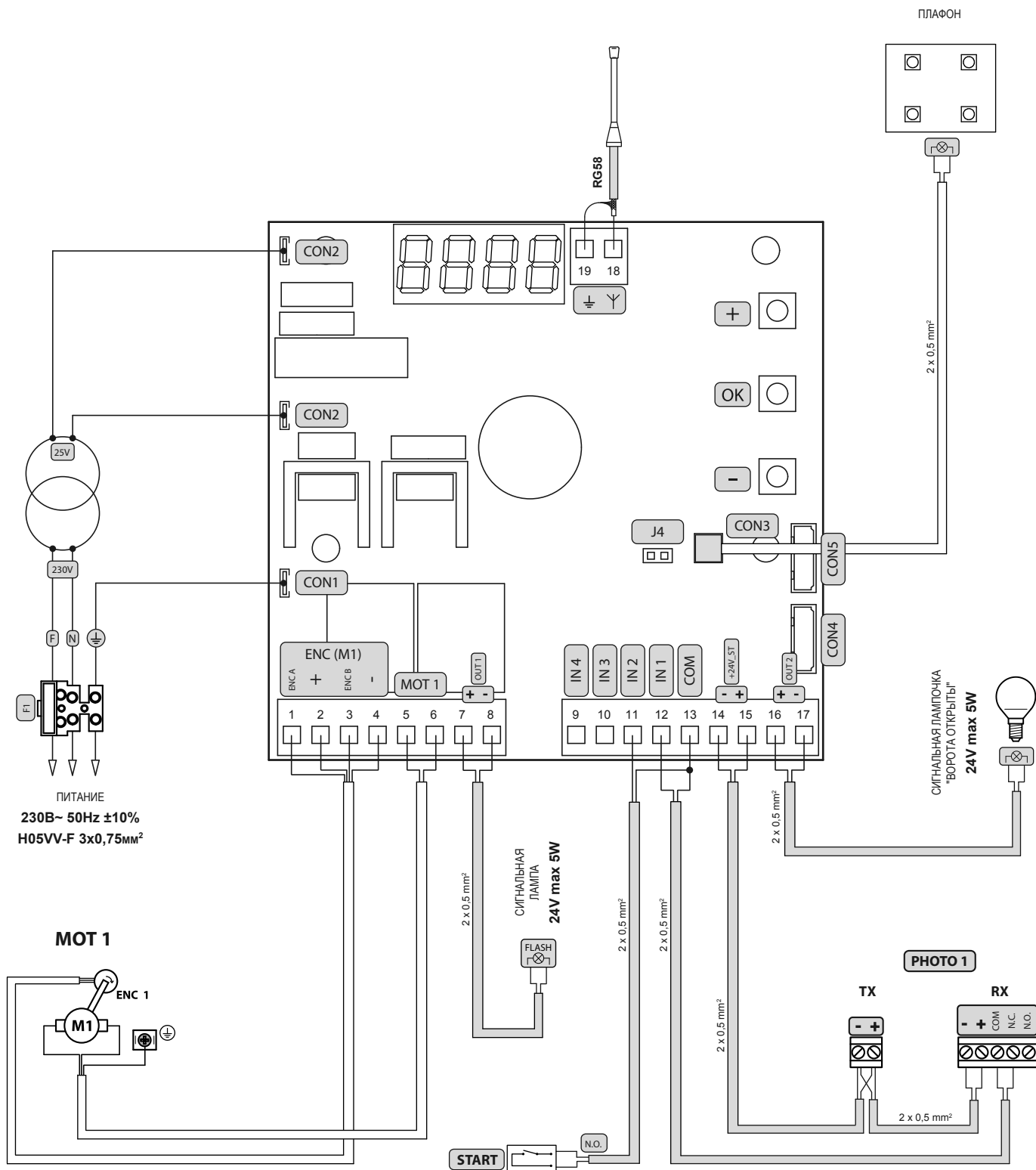
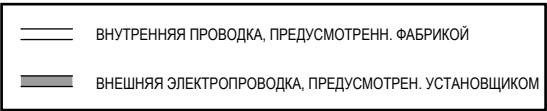
ВНИМАНИЕ Для соблюдения соответствующих мер по электробезопасности всегда прокладывайте кабель электропитания с напряжением 230В на расстоянии (минимум 4 мм для оголенной части провода и 1 мм для изолированного) от низковольтных проводов (питание приводов, цепей управления, электрических замков, антенн, вспомогательных устройств), закрепляя их с помощью соответствующих скоб вблизи клеммных панелей.

ВНИМАНИЕ Выполните подсоединение к сети 230В $\sim \pm 10\%$ 50 Гц с помощью всеполярного выключателя или другого устройства, которое гарантирует всеполярное отключение от сети с расстоянием открытия контактов равным 3мм..

Таблица 1 “подсоединение к клеммным панелям”

1-2-3-4		Выход энкодера двигателя 1	
5-6		Выход двигателя 1	
7-8	7 (+)	Выход 1 , конфигурируемый 24 В === макс. 5 Вт (см. P066 по выбираемым значениям)	<p>В случае, если установка требует других команд и/или дополнительных по сравнению со стандартной, возможно настроить любой вход для желаемого функционирования. Смотреть раздел “Продвинутое программирование”</p>
	8 (-)		
9-13	9 - N.O.	Input 4. Не используется	
	13 - Com		
10-13	10 - N.O.	Input 3. Не используется	
	13 - Com		
11-13		Input 2 START. В случае срабатывания вызывает открытие или закрытие привода. Он может функционировать в реверсивном режиме (P049=0) или пошаговом (P049=1).	
	13 - Com		
12-13		Input 1 PHOTO 1. Когда вход включён (смотрите P050 в таблице параметров), активация входа PHOTO 1 вызывает: реверсирование движения (во время закрывания), остановку движения (во время открывания), препятствует запуску (когда ворота закрыты) Если не используется, перемкнуть	
	13 - Com		
14-15	+24V_ST	Стабилизированный выход 24 В === постоянного тока для питания тестируемых устройств безопасности max 200mA	
	15 (+)		
16-17	16 (+)	Выход 2 , конфигурируемый 24 В === макс. 5 Вт (см. P062 по выбираемым значениям)	
	17 (-)		
18		Вход сигнала антенны радио	
19		Вход заземление антенны радио	
CON 1		Соединение с металлическими частями приводов (заземление)	
CON 2	25 V ~	25 В ~ ввод питания от трансформатора	
CON 3		Выход для подсветки	
CON 4		Вход для разъема NET-NODE / MEMONET	
CON 5		Вход для разъема NET-EXP	
J4 (jumper)		Перемычка (Jumper) выбора режима работы: (закрыто) = Нормальная эксплуатация; (открыто) = Режим программирования;	

ЭЛЕКТРОСХЕМА SPACE



5.2 ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ДЛЯ SPACE XL/SPACE XXL



! Опасность неисправностей и сбоев из-за неправильной установки !



! Опасность получения травм и повреждений оборудования от поражения электрическим током !

Выполняйте электрические подключения, следуя инструкциям, приведенным в “Таблице 2”, и используя схема (стр. 177).



ВНИМАНИЕ Для соблюдения соответствующих мер по электробезопасности всегда прокладывайте кабель электропитания с напряжением 230В на расстоянии (минимум 4 мм для оголенной части провода и 1 мм для изолированного) от низковольтных проводов (питание приводов, цепей управления, электрических замков, антенн, вспомогательных устройств), закрепляя их с помощью соответствующих скоб вблизи клеммных панелей.

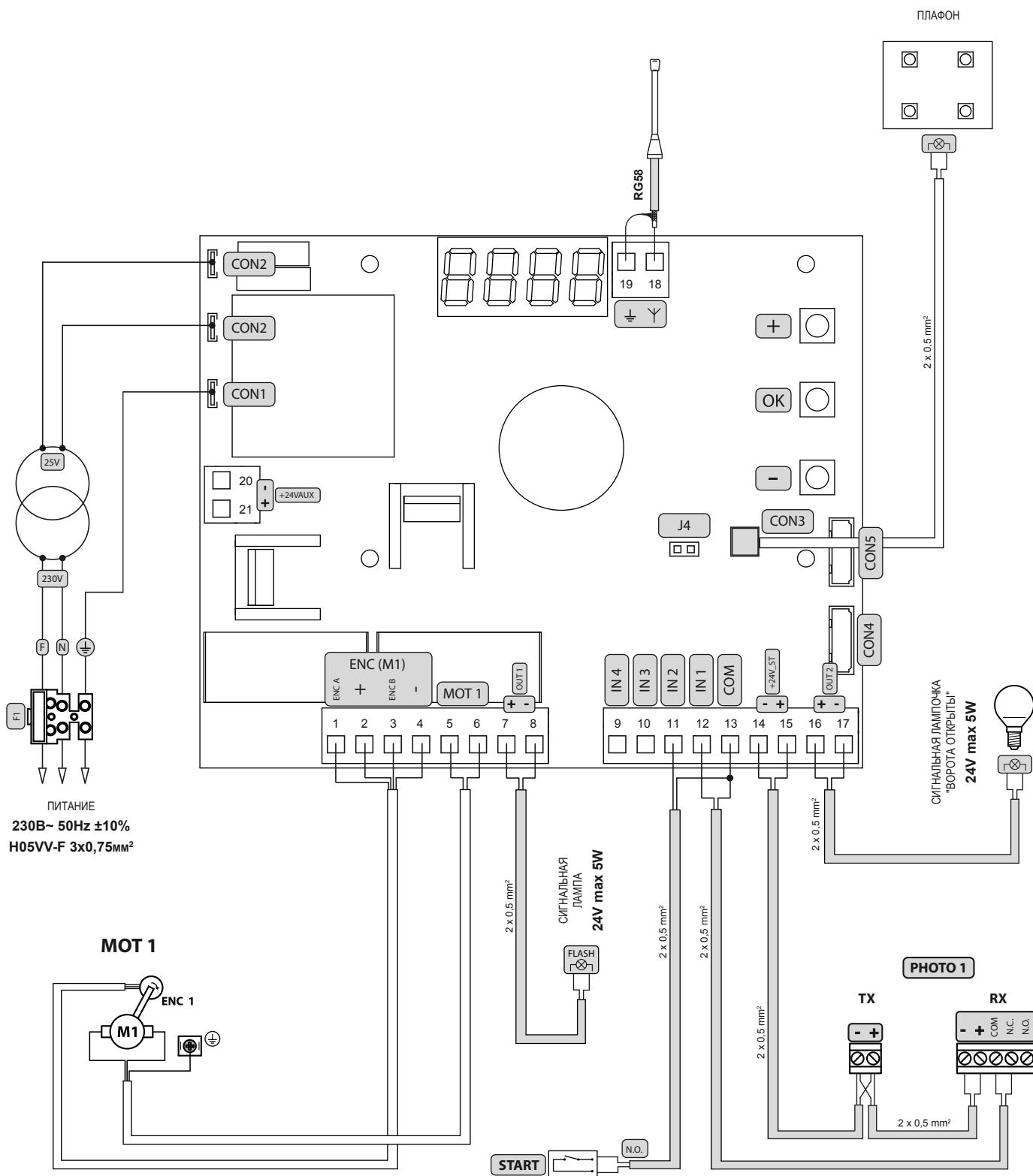
ВНИМАНИЕ Выполните подсоединение к сети 230В $\sim \pm 10\%$ 50 Гц с помощью всеполярного выключателя или другого устройства, которое гарантирует всеполярное отключение от сети с расстоянием открытия контактов равным 3мм..

Таблица 2 “подсоединение к клеммным панелям”

1-2-3-4		Выход энкодера двигателя 1		
5-6		Выход двигателя 1		
7-8	7 (+)	Выход 1 , конфигурируемый 24 В === макс. 5 Вт (см. P066 по выбираемым значениям)		
	8 (-)			
9-13	9 - N.O.	Input 4. Не используется	В случае, если установка требует других команд и/или дополнительных по сравнению со стандартной, возможно настроить любой вход для желаемого функционирования. Смотреть раздел “Продвинутое программирование”	
	13 - Com			
10-13	10 - N.O.	Input 3. Не используется		
	13 - Com			
11-13	11 - N.O.	Input 2 START. В случае срабатывания вызывает открытие или закрытие привода. Он может функционировать в реверсивном режиме (P049=0) или пошаговом (P049=1).		
	13 - Com			
12-13	12 - N.C.	Input 1 PHOTO 1. Когда вход включён (смотрите P050 в таблице параметров), активация входа PHOTO 1 вызывает: реверсирование движения (во время закрывания), остановку движения (во время открывания), препятствует запуску (когда ворота закрыты) Если не используется, перемкнуть		
	13 - Com			
14-15	+24V_ST	14 (-) 15 (+)		(AUX + ST) = макс 200mA
20-21	+24VAUX	20 (-)		
		21 (+)		
16-17		16 (+) 17 (-)	Выход 2 , конфигурируемый 24 В === макс. 5 Вт (см. P062 по выбираемым значениям)	
	18		Вход сигнала антенны радио	
19		Вход заземление антенны радио		
CON 1		Соединение с металлическими частями приводов (заземление)		
CON 2	25 V ~	25 В ~ ввод питания от трансформатора		
CON 3		Выход для подсветки		
CON 4		Вход для разъема NET-NODE / MEMONET		
CON 5		Вход для разъема NET-EXP		
J4 (jumper)		Перемычка (Jumper) выбора режима работы: (закрыто) = Нормальная эксплуатация; (открыто) = Режим программирования;		

ЭЛЕКТРОСХЕМА SPACE XL/SPACE XXL

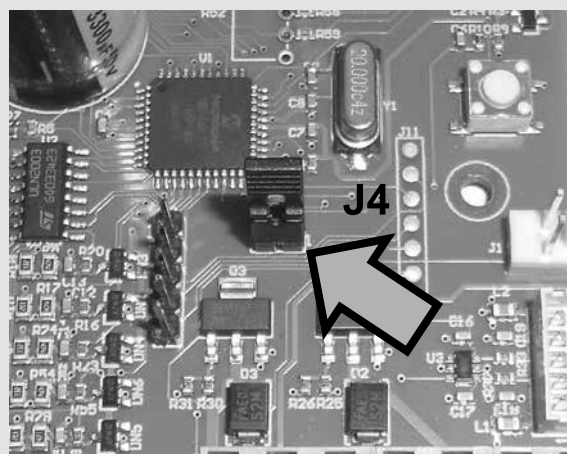
	ВНУТРЕННЯЯ ПРОВОДКА, ПРЕДУСМОТРЕНН. ФАБРИКОЙ
	ВНЕШНЯЯ ЭЛЕКТРОПРОВОДКА, ПРЕДУСМОТРЕН. УСТАНОВЩИКОМ



6 СТАНДАРТНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

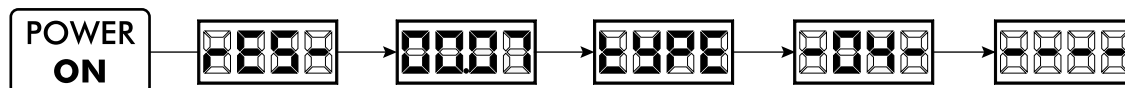
Для доступа к функциям программирования подстанции управления **снимите крышку электрической распределительной коробки и выньте перемычку Jumper J4** из платы.

	Jumper J4 CLOSE	НОРМАЛЬНАЯ ЭКСПЛУАТАЦИЯ
	Jumper J4 OPEN	РЕЖИМ ПРОГРАММИРОВАНИЯ



1 Питание

Подключив питание, на дисплее в определенной последовательности отображаются сообщения "rES-", "0007" (или версия текущей используемой микропрограммы) "LURE", "-LЧ-", с последующим символом закрытых ворот "----".



* В случае, если блок управления был запрограммирован, и повторное включение обусловлено прерыванием напряжения питания, при первом импульсе START выполняется процедура перезапуска позиции привода (смотрите описание "rESP" в Таблице сообщений, отражающих рабочее состояние на стр. 185).

2 Настройка хода приводов



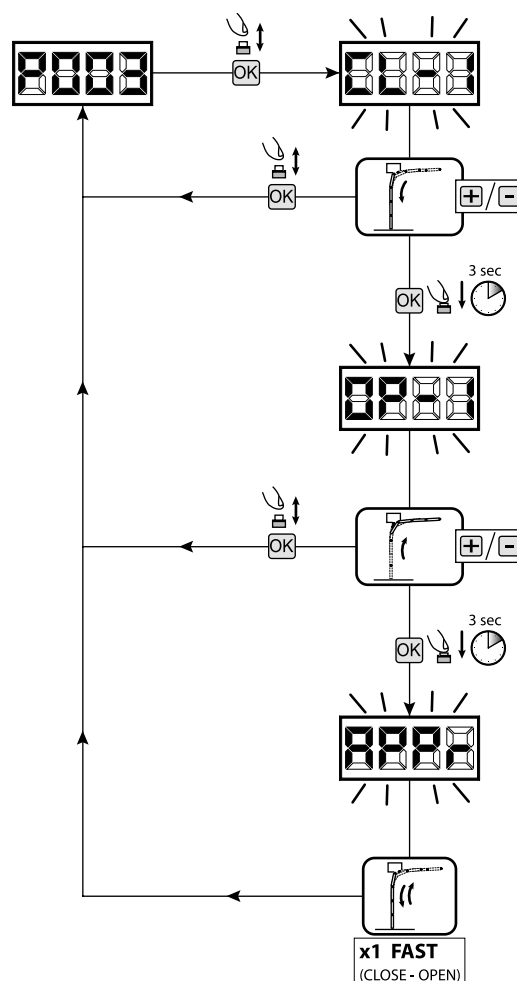
ВНИМАНИЕ: во время цикла обучения полностью отсутствует защита со стороны датчика обнаружения препятствий!

1. В момент, когда будет вынута перемычка Jumper J4, на дисплее будет отображаться P003;
2. Получите доступ к параметру, нажав на кнопку **OK**;
3. При появлении мигающей надписи "**L - I**" проверьте корректное движение ворот, нажав на кнопки **+** (**ОТКРЫВАЕТ**) и **-** (**ЗАКРЫВАЕТ**);

Внимание: Если движение не соответствует ожидаемому, отключите электропитание, поменяйте местами провода двигателя и повторите операцию.

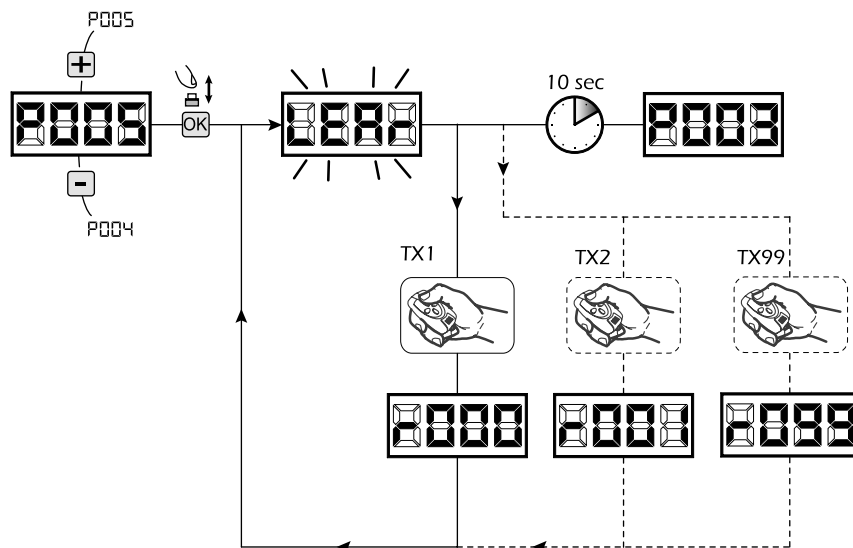
Приведите ворота в позицию полного закрытия;

4. Нажмите на кнопку **OK** и держите ее нажатой в течение 3 сек. (при ее отпуске раньше этого времени процедура прервется);
5. Отпустите кнопку **OK**, как только надпись "**PP - I**" мигает;
- Приведите ворота в желаемую позицию открытия;
6. Нажмите на кнопку **OK** и держите ее нажатой в течение 3 сек. (при ее отпуске раньше этого времени процедура прервется);
7. Отпустите кнопку **OK**, как только надпись "**PPP - I**" мигает;
8. Далее следуют операции закрытия и открытия на нормальной скорости; По окончании процедуры на дисплее заново появится P003.



3 Настройка передатчиков

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P005;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мигающей надписи “LEA” нажмите на кнопку передатчика, который необходимо внести в память;
4. На дисплее появится сокращённое название только что сохранённого в памяти передатчика и затем мигающая надпись “LEA”;
5. Повторите операцию, начиная с пункта 3, для возможных других передатчиков, которые необходимо сохранить в памяти;
6. Завершите процесс запоминания, подождя 10 сек. до визуализации на дисплее надписи “P003”.

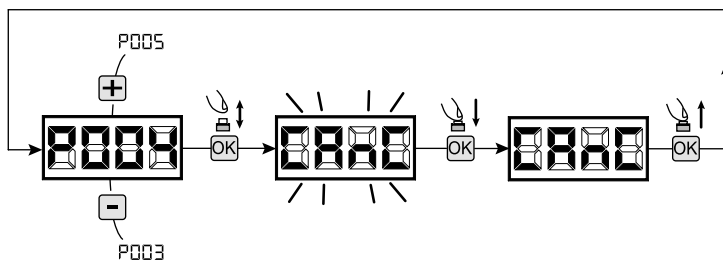


Внимание: В случае передатчика с динамическим кодом (ролинг) кодирования приёмник можно настроить на приём сигнала, подав импульс на спрятанную кнопку передатчика, уже сохранённого в памяти.

Внимание: при использовании персонализированных пультов ДУ, после ввода P005 запись первого персонализированного пульта ДУ возможна только нажатием на его скрытую кнопку. Впоследствии, только персонализированные пульты ДУ с тем же ключом шифрования могут быть запомнены (через обычную процедуру), если не осуществлялся сброс памяти пультов ДУ (P004).

4 Аннулирование всех передатчиков

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P004;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мигающей надписи “LEA”, удерживайте нажатой кнопку **OK**;
4. Отпустите кнопку **OK**, как только надпись “LEA” прекратит мигать;
5. Все занесённые в память передатчики были аннулированы (на дисплее появится P004).



5 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ По окончании процедуры программирования **переключите заново Jumper J4 до тех пор, пока на дисплее не появится символ “- - -”**, и закройте крышку электрической распределительной коробки. Теперь автоматическое управление находится в ожидании команд для нормальной работы.

Для выполнения операций “Расширенного программирования” (изменяет параметры, блокирует/ разблокирует программирование, конфигурирует входы и т.д.) перейдите на страницу 180.

7 ПРОДВИНУТОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

Далее описываются некоторые процедуры программирования, связанные с управлением памяти команд радиоуправления и расширенной конфигурацией входов управления.

Для доступа к расширенным функциям программирования подстанции управления **выньте перемычку Jumper J4** из платы. Кнопками **+** и **-**, перейдите на P005 и держите нажатой кнопку **+** в течение 5 секунд (таким образом все параметры являются видимыми и изменяемыми).

1 Визуализация состояния входов и счётчика манёвров

1. Прокрутить параметры с помощью кнопок **+** и **-** до отображения на дисплее P013;
2. Выполнить доступ к параметру, нажав на кнопку **OK**;
3. На дисплее отобразится "Состояние входов" (убедиться в их правильности):

4. Повторно нажать на кнопку **OK**;
 5. На дисплее отображается "Общий счетчик операций" $\overline{1234}$ с последующим мультипликатором $\overline{1000}$
- Для расчета количества выполненных операций, два указанных значения необходимо умножить.

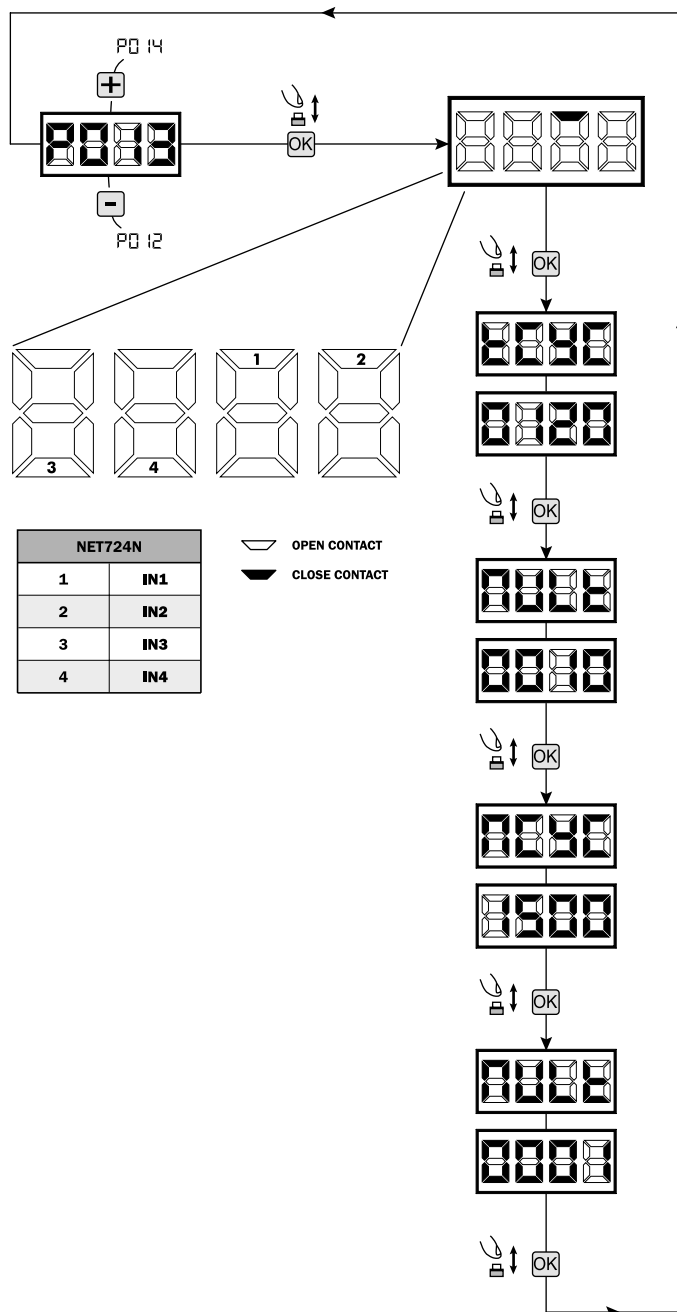
Например: $\overline{1234} = 120 \times 10 = 1200$ выполненных операций

6. Повторно нажать на кнопку **OK**;
7. На дисплее отображается "Счетчик техобслуживаний" $\overline{1234}$, выполненных с мультипликатора $\overline{1000}$

Для расчета количества оставшихся операций до запроса на техобслуживание, два указанных значения необходимо умножить.

Например: $\overline{1234} = 1500 \times 1 = 1500$ операций, необходимых для выполнения до запроса вмешательства операции техобслуживания

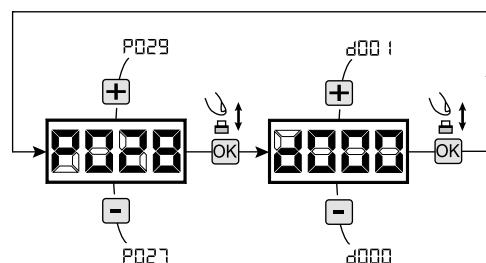
8. Для выхода из параметра (на дисплее появится P013), нажать на кнопку **OK**.



2 Выбор типа приводов

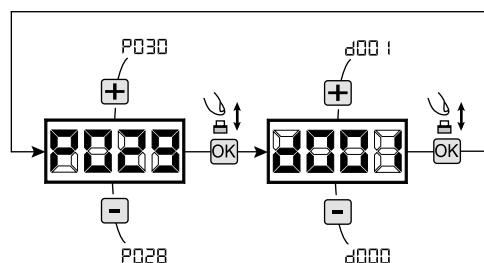
! ВАЖНО !

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P028;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте:
 - d000 = SPACE
 - d002 = SPACE XL
 - d003 = SPACE XXL
4. Подтвердите выбор нажатием на кнопку **OK** (на дисплее появится P028).



3 Выбор функционирования с или без энкодера

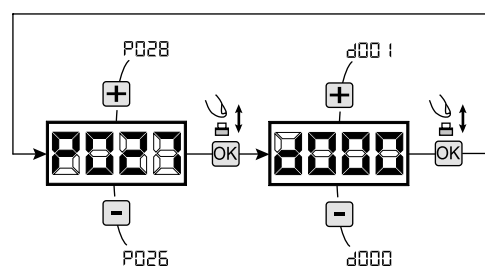
1. С помощью кнопок **+** и **-** пролистайте список параметров до P029;
2. Войдите в параметр, нажав кнопку **OK**;
3. С помощью кнопок **+** и **-**, установите:
 - d001=Энкодер на 1 канал;
 - d002=Энкодер на 2 канала;
4. Подтвердите ваш выбор нажатием кнопки **OK** (дисплей снова отобразит "P029").



! ВАЖНО !

4 Выбор кодирования передатчика

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P027;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Выберите тип кодирования, воздействуя на кнопки **+** и **-**:
 - d000=фиксированный динамический (роллинг) код (**рекомендуемый**);
 - d001=полный динамический (роллинг) код;
 - d002=микровыключатель;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P027).

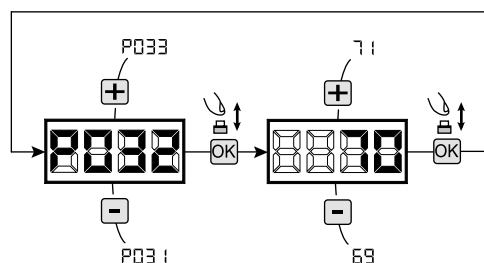


Внимание: Если необходимо изменить тип кодирования, и если в памяти уже сохранены передатчики с другим кодированием, необходимо аннулировать сохранённые данные в памяти (P004) **ПОСЛЕ** того, как было установлено новое кодирование.

5 Изменение параметров функционирования

Если необходимо изменить параметры функционирования:

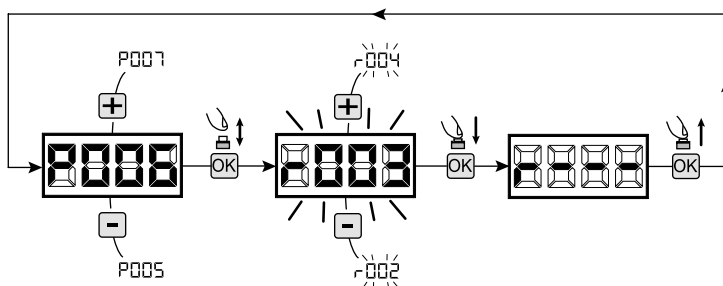
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится желаемый параметр (напр. P032);
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте желаемое значение;
4. Подтвердите выбор, нажав на кнопку **OK** (на дисплее появится предварительно выбранный параметр).



Полный список "Параметров функционирования" смотрите в таблице на стр. 189.

6 Поиск и удаление передатчика

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P006;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, выберите передатчик, который необходимо аннулировать (напр. r003);
4. При появлении мелякующей надписи "r003", удерживайте нажатой кнопку **OK**;
5. Отпустите кнопку **OK**, как только появится надпись "r---";
6. Выбранный передатчик был удалён (на дисплее появится P006).

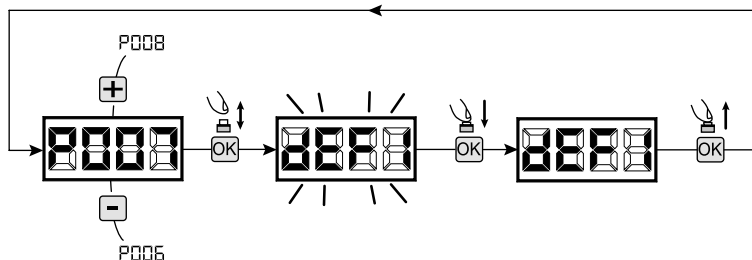


7 Восстановление параметров по умолчанию

ВНИМАНИЕ По окончании процедуры дисплей будет заблокирован на мигающей надписи “L - !” и станет необходимо заново выполнить изучение хода двигателя перед выполнением любой другой операции.

7.1 Восстановление рабочих параметров

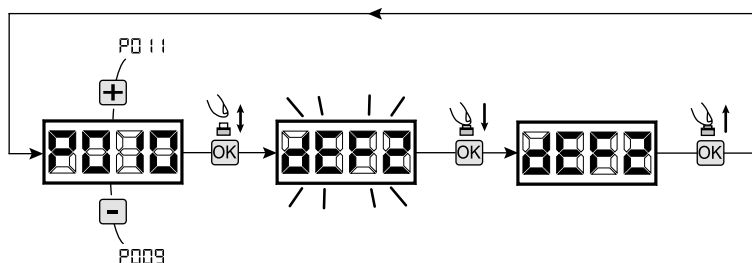
1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите;
2. Перейти в настройки, нажав клавишу **OK**;
3. Когда символ “dEF !” замигает, нажмите и удерживайте клавишу **OK**;
4. Отпустите клавишу **OK**, как только слово “dEF !” перестает мигать;
Все значения по умолчанию будут восстановлены в соответствии с выбранным типом привода, кроме параметров от P016 до P022;
5. По окончании операции на дисплее отображается P007.



Внимание: После восстановления параметров по умолчанию, вы должны запрограммировать блок управления снова и настроить все рабочие параметры.

7.2 Восстановление настроек по умолчанию “I/O” (входы / выходы)

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите P010;
2. Перейдите в настройки, нажав клавишу **OK**;
3. Когда слово “dEF 2” замигает, нажмите и удерживайте клавишу **OK**;
4. Отпустите клавишу **OK**, как только слово “dEF 2” перестает мигать;
Все значения будут установлены по умолчанию в соответствии с выбранным типом привода, но только для параметров с P016 до P022;
5. По окончании операции на дисплее отображается P010.

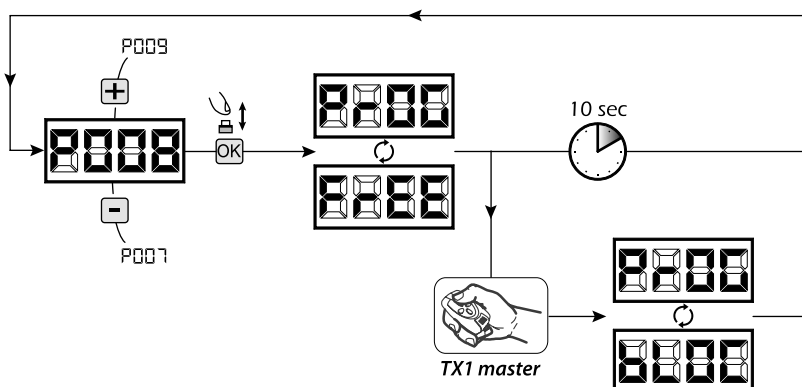


8 Блокировка/Разблокировка доступа к программированию

Использование приёмников с кодированием микропереключателями (независимо от типа передатчиков, уже сохранённых в памяти) возможно блокировать и снимать блокировку доступа к программированию блока управления с целью предотвращения несанкционированного вмешательства. Установка радиомодуля на тип кодирования микропереключателями создаёт код блокировки/разблокировки, проверяемый блоком управления.

8.1 Блокировка доступа к программированию

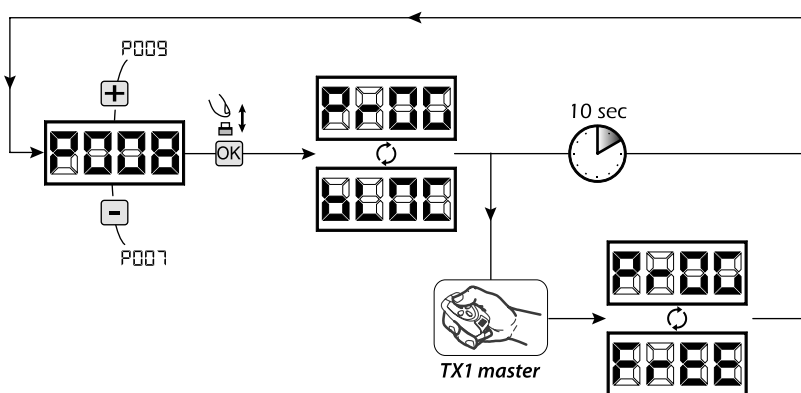
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-00/F-EE, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 “TX master”, дисплей отобразит P-00/bLOC до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию заблокирован.



ВНИМАНИЕ блокировка/разблокировка доступа к программированию может устанавливаться с помощью смартфона APP DEAI-installer. В этом случае устанавливается код установщика (отличный от нуля), который может быть разблокирован только с помощью APP.

8.2 Разблокировка доступа к программированию

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-00/BLOC, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода снятия блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 "TX master", дисплей отобразит P-00/FrEE до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию разблокирован.



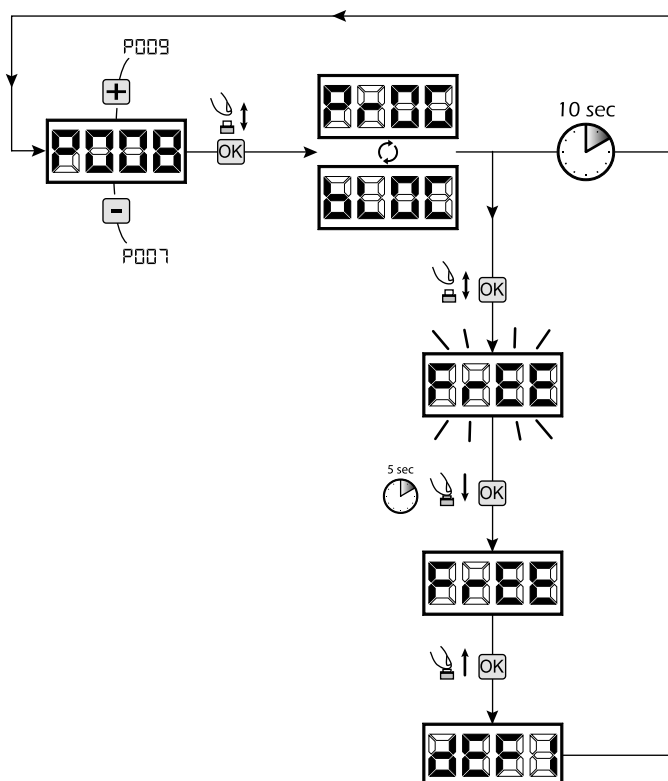
8.3 Разблокировка доступа к программированию с помощью итогового перезапуска

ВНИМАНИЕ! Данная процедура приводит к потере всех внесённых в память установок.

Процедура позволяет разблокировать блок управления без использования соответствующего кода для разблокировки.

После данного типа разблокировки необходимо снова выполнить программирование блока управления и настройку всех параметров функционирования. Кроме того, необходимо повторить измерение ударной силы на соответствие оборудования нормам

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-00/BLOC;
4. Нажмите кнопку **OK**, на дисплее появится мигающая надпись FrEE;
5. Нажмите снова кнопку **OK** и удерживайте её нажатой в течение 5 сек (отпустив её, прежде чем процедура будет прервана): дисплей отразит неизменную надпись FrEE, за которой последует dEF ! до возвращения к списку параметров;
6. Доступ к программированию разблокирован.



ВНИМАНИЕ По окончании процедуры дисплей будет заблокирован на мигающей надписи "[L - !" и станет необходимо заново выполнить изучение хода двигателя перед выполнением любой другой операции.

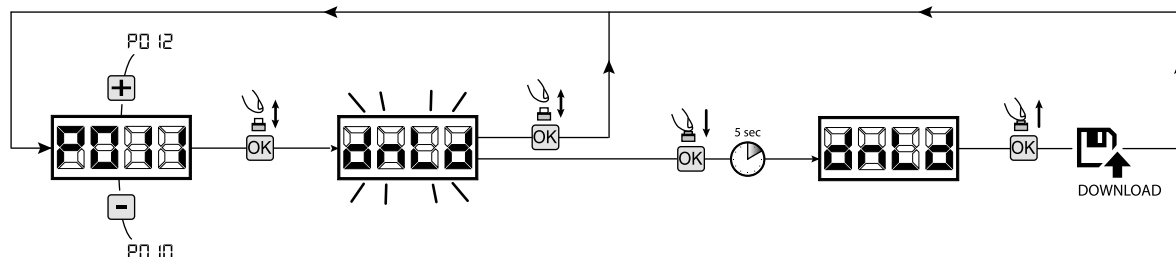
9 Загрузка / выгрузка данных памяти

9.1 Скачивание данных в блок внешней памяти (СКАЧАТЬ)

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите P011;
2. Нажмите клавишу **OK**, дисплей отобразит мигающее слово “dLd”;
3. Нажмите **OK** снова и удерживайте ее в течение 5 сек (если вы отпустите ее ранее, процедура прекратится);
4. Отпустите кнопку **OK**, как только слово “dLd” перестанет мигать;
Все контрольные конфигурации блока управления (тип привода, рабочие параметры, пульта, модель привода и т.д.) сохранятся во внешнем устройстве памяти

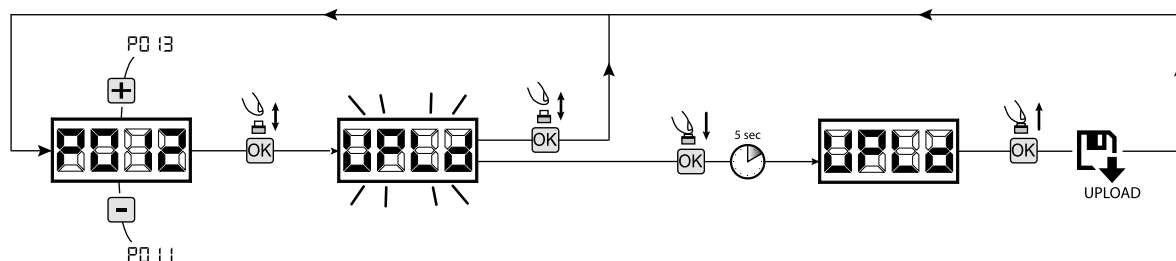
Внимание: Если во внешней памяти уже есть какие либо данные, то во время загрузки они будут перезаписаны.

5. По окончании операции на дисплее отобразится P011.



9.2 Загрузка данных с внешнего устройства памяти (ЗАГРУЗКА)

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите P012;
2. Нажмите клавишу **OK**, дисплей отобразит мигающее слово “LPLd”;
3. Нажмите клавишу **OK** снова и удерживайте ее в течение 5 сек (если вы отпустите ее ранее, процедура прекратится);
4. Отпустите кнопку **OK**, как только слово “LPLd” перестает мигать;
Все конфигурации блока управления (тип привода, рабочие параметры, пульта, модель привода и т.д.), содержащиеся во внешнем запоминающем устройстве, загрузятся в подключенный блок управления;
5. По окончании операции на дисплее отображается P012.



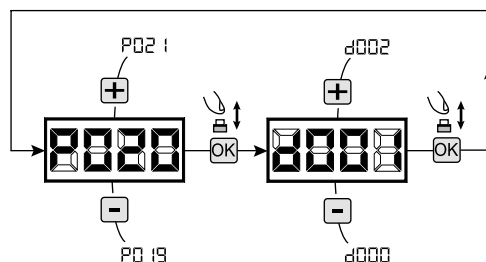
ВНИМАНИЕ Если вы не подключены к внешним источникам хранения данных или если соединительный кабель отключится во время передачи данных, дисплей отобразит **---**, после чего параметры блока управления полностью сбросятся и на дисплее отобразится мигающее слово “TYPE”.

Для восстановления работы подстанции управления обратитесь к инструкциям MEMONET.

10 Настройка входов

В случае, если установка требует других и/или дополнительных команд по сравнению со стандартом, отображенным в электрических схемах, возможно настроить каждый вход для желаемого функционирования (напр. START, FOTO, STOP и т.д.).

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится параметр, соответствующий желаемому входу:
 - P019=для ВХОДА 1;
 - P020=для ВХОДА 2;
 - P021=для ВХОДА 3;
 - P022=для ВХОДА 4;
2. Войдите в режим параметра (например P020), нажимая на кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте значение, соответствующее желаемому функционированию (смотрите таблицу “Параметры настройки входов” на стр. 188);
4. Подтвердите выбор нажатием кнопки **OK** (на дисплее появится P020).
5. Выполните подсоединение к только что настроенному входу.



11 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ По окончании процедуры программирования **переключите заново Jumper J4 до тех пор, пока на дисплее не появится символ “- - -”**, и закройте крышку электрической распределительной коробки. Теперь автоматическое управление находится в ожидании команд для нормальной работы.

8 СООБЩЕНИЯ, ОТОБРАЖАЕМЫЕ НА ДИСПЛЕЕ

Сообщения, отражающие рабочее состояние		
Сообщ.	Описание	
----	Ворота закрыты	
_ _	Ворота открыты	
OPEN	Происходит открывание	
CLOS	Происходит закрывание	
STEP	В пошаговом режиме плата управления ожидает дальнейших инструкций после команды начала.	
STOP	Сработал вход stop или было выявлено препятствие с длительностью ограниченного реверсирования (P055 > 0 или P056 > 0)	
_ _	Плата в режиме BOOT-MODE: Указывает, что микропрограмма повреждена или в режиме обновления. Чтобы продолжить восстановление микропрограммы, необходимо воспользоваться APP DEInstaller и убедиться, что NET-NODE подключен к соответствующему порту. Внимание: При обновлении микропрограммы, плата теряет все данные (параметры и команды дистанционного управления), присутствующие в памяти. Убедиться в наличии резервного копирования памяти, если есть необходимость восстановить данные после обновления.	
_ESP	Сброс позиции в процессе: запущен поиск (в замедлении) упора в фазе закрытия.	
СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ		
Сообщ.	Описание	Возможные решения
BLDC WARN	Выполняется попытка программирования платы, когда подключено устройство NET-NODE.	Отключить питание, отсоединить NET-NODE от коммуникационного порта и снова подсоединить к источнику питания.
Err3	Внешние фотозлементы и/или устройства безопасности сработали или вышли из строя.	Убедитесь, что все установленные внешние фотозлементы и/или устройства безопасности работают исправно.
Err4	Возможная неисправность/перегрев цепи питания центрального блока управления.	Отсоединить подачу питания на несколько минут и снова подключить. Подать стартовый импульс, если сообщение повторяется, заменить центральный блок управления.
Err5	Таймаут работы привода: Двигатель работал более 4 мин без остановки.	- Дайте импульс СТАРТ для запуска процедуры сброса позиции; - Убедитесь, что эта процедура выполнена успешно.
Err6	Таймаут детектора препятствий: при отключенном датчике обнаружения препятствий обнаружена помеха, блокирующая движение ворот в течение более 10 секунд.	- Убедитесь, что во время движения отсутствуют препятствия и/или механические трудности; - Дайте импульс СТАРТ для запуска процедуры сброса позиции; - Убедитесь, что операция успешно завершена.
Err7	Не обнаружено движения приводов.	- Убедитесь, что соединения приводов и энкодеров выполнены надежно. - Если эта ошибка появляется снова, замените панель управления.
Err9	Связь с внешней платой памяти (также NET-EXP или NET-NODE) отсутствует/прервана.	- Убедитесь, что соединительный кабель внешней карты памяти подключен правильно. - Если вы выполняете операцию передачи данных (загрузка / выгрузка), убедитесь, что она не прерывалась (например, не произошло отсоединение карты до конца операции). Пожалуйста, обратите внимание: прерывание загрузки, влечет за собой полный сброс всех параметров блока управления.
Err10 Err11	Возможная неисправность/перегрев цепи питания центрального блока управления.	Отсоединить подачу питания на несколько минут и снова подключить. Подать стартовый импульс, если сообщение повторяется, заменить центральный блок управления.
Err12	Возможная неисправность в цепи питания центрального блока управления или в цепи энкодера.	Проверить проводку энкодера и двигатель. Отключить и снова подать электропитание. Подать стартовый импульс, если сообщение повторяется, необходимо выполнить следующие проверки. - Войти в P003 и переместить дверь с помощью кнопок + и -. - Если дверь движется на полной скорости и на дисплее появляется сообщение Err7 - заменить плату энкодера двигателя. - Если двигатель постоянно останавливается, необходимо заменить центральный блок управления.
Err15	Изменены чувствительные параметры регулирования посредством APP DEInstaller, без выполнения изучения хода двигателей в конце операции.	Выполнить изучение хода двигателя (P003) перед осуществлением любой возможной операции.
Err16	Вы пытаетесь изучить двигатель с несколькими каналами кодировщика, отличными от значения, установленного в параметре P029.	Правильно установите значение параметра P029.
Err18	NET-NODE подключен к неправильному порту связи.	Подключить NET-NODE к соответствующему порту, как указано в схеме блока управления.

9 ИСПЫТАНИЕ ОБОРУДОВАНИЯ

Фаза ввода в эксплуатацию крайне важна для достижения максимальной безопасности и соблюдения законодательных и нормативных актов, в частности, всех требований EN 12445, которые устанавливают методы испытаний для тестирования приводов автоматизации дверей и ворот.

DEA System напоминает, что любые операции по установке, очистке или ремонту системы должны выполняться квалифицированным персоналом, который должен отвечать за все требуемые испытания, в зависимости от присутствующего риска;

Проверить перед вводом в эксплуатацию неоднократно, открыв и закрыв, безупречную работу двери и автоматического привода.

Убедиться в отсутствии ошибок установки или регулировки. Проверить силу удара во время обнаружения препятствий в соответствии с требованиями стандарта EN 12445

9.1 Инструкции для пользователя

Следует убедиться, что во время ввода в эксплуатацию владелец/пользователь прошел инструктаж по безопасной работе машины. Рекомендуется объяснить или продемонстрировать функции, которые непосредственно касаются таких тем:

- Безопасное пользование системой с соблюдением всех правил техники безопасности;
- Расположение и функции всех кнопок и устройств безопасности, а также их влияние при разных условиях работы;
- Безопасное использование ручного механизма снятия блокировки;
- Расположение и значение предупреждений;
- Рабочие условия.

ВНИМАНИЕ Использование запасных частей, не обозначенных производителем **DEA System**, и/или неправильная сборка могут создавать опасность для людей, животных и вещей, а также привести к неисправности изделия; всегда используйте только запасные части, рекомендованные **DEA System**, и тщательно следуйте всем указаниям сборочной инструкции.

9.2 Разблокировка и операция в ручном режиме

В случае сбоя в установке системы или простого отсутствия электроподдачи, разблокировать моторредуктор (Рис. 5) и выполнить операцию двери вручную.

ВНИМАНИЕ **DEA System** гарантирует эффективность и безопасность выполнения операции в ручном режиме систем автоматизации только в случае, если оборудование было правильно смонтировано и с использованием оригинальных принадлежностей.

10 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

Профилактическое техническое обслуживание и регулярный осмотр обеспечит длительный срок эксплуатации изделия. В случае возникновения неисправностей смотрите таблицу "Возможные неисправности и способы их устранения". Если указанные способы устранения неисправностей не приводят к их устранению свяжитесь с **DEA System**.

ТИП ОПЕРАЦИИ	ПЕРИОДИЧНОСТЬ
Умеренно смазывать цепь и подвижные штифты. Удалите излишки смазки. Зубчатый ремень не должен смазываться. Очистить привод сухой ветошью или пылесосом.	раз в 6 месяцев
Контроль затягивания винтов	раз в 6 месяцев
Проверьте натяжение любых ремней или цепей (см. 4)	раз в 6 месяцев

Возможные неисправности и способы их устранения	
Неисправность	Возможные причины и способ устранения
При активации команд открытия или закрытия ворота не двигаются и электродвигатель механического оператора не начинает работать.	Оператор некорректно подключен к электропитанию; проверьте соединения, предохранители, состояние силовых кабелей и их возможную замену/ремонт. Если ворота не закрываются, проверьте также корректное функционирование фотоэлементов.
При активации команды открытия двигатель начинает работать, но ворота не двигаются.	Убедитесь в том, что разблокировка закрыта (см. Рис. 5). Убедитесь в том, что двигатель не работает в обратном направлении, это может быть вызвано реверсированной электропроводкой.
Во время движения механический оператор работает рывками, шумно, останавливается в середине хода или не начинает работать.	Ворота не передвигаются свободно; разблокируйте двигатель и устраните точки вращения. Мощность моторредуктора может быть недостаточной по сравнению с характеристиками ворот; проверьте выбор модели.

11 УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

ДЕМОНТАЖ

Демонтаж привода должен выполняться квалифицированным персоналом с учетом профилактики и техники безопасности, а также со ссылкой на инструкции по установке в обратном порядке. Перед началом демонтажа отключить электропитание и установить защиту от возможного повторного подключения.

УТИЛИЗАЦИЯ

Утилизация привода должна выполняться в соответствии с национальными и местными правилами по утилизации. Указанный продукт (или его отдельные части) не следует утилизировать вместе с другими бытовыми отходами.



ВНИМАНИЕ Согласно директиве Евросоюза 2012/19/EU по утилизации электрического и электронного оборудования (WEEE) это электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки.

ПРОЦЕДУРА		ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ
Р001	Не используется	
Р002	Не используется	
Р003	Настройка хода приводов	
Р004	Аннулирование параметров радиомодуля	
Р005	Запись в память данных передатчиков	
Р006	Поиск и удаление передатчиков	
Р007	Восстановление рабочих параметров	
Р008	Блокировка доступа к программированию	
Р009	Вход сети DE@NET (в настоящее время не используется)	
Р010	Восстановление конфигурации "I/O" (входы / выходы)	
Р011	Скачивание данных на внешнее запоминающее устройство	
Р012	Загрузка данных с внешнего запоминающего устройства	
Р013	Визуализация состояния входов и счётчика манёвров	
Р014	Не используется	
Р015	Не используется	

ПРОЦЕДУРЫ ПРОГРАММИРОВАНИЯ

PAR.	ОПИСАНИЕ ПРОЦЕДУРА	ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ	ЗНАЧЕНИЯ ПО ЧИМЛАЧНИО		
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Р016	Выбор типа входа Вход_1 / INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN1 type = свободный контакт 001: IN1 type = постоянн. сопротивление 8K2 	000	000	000
Р017	Переключение режимов Кнопкой ▲	Внимание: можно выбрать значение только в диапазоне между 000 и 007	003	003	003
Р018	Переключение режимов Кнопкой ▼		004	004	004
Р019	Выбор функционирования INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (параметр не используется) 001: START (старт) 002: PED (для пешеходов) 003: OPEN (самостоятельно открывается) 004: CLOSE (самостоятельно закрывается) 005: OPEN_PM (открывается при присутствии человека) 006: CLOSE_PM (закрывается при отсутствии человека) 007: ELOCK_IN (выход 2 - конфигурируемый. Смотрите P062) 008: PHOTO 1 (фотоэлемент 1) 009: PHOTO 2 (фотоэлемент 2) 010: SAFETY 1 (предохранительная кромка 1) 011: STOP (стопорение) 012: FCA1 (открытый конечн. выключатель Mot1) 013: Недоступен 014: FCC1 (закрытый конечн. выключатель Mot1) 015: Недоступен 016: SAFETY 2 (предохранительная кромка 2) 017: Недоступен 018: Недоступен 019: AUX_IN (выход 1 - конфигурируемый. Смотрите P066) 	008	008	008
Р020	Выбор функционирования INPUT_2		001	001	001
Р021	Выбор функционирования INPUT_3		000	000	000
Р022	Выбор функционирования INPUT_4		000	000	000

ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL	
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ	P023	Присвоение CANALE 1 передатчиков	CH1	001	
	P024	Присвоение CANALE 2 передатчиков	CH2	000	
	P025	Присвоение CANALE 3 передатчиков	CH3	000	
	P026	Присвоение CANALE 4 передатчиков	CH4	000	
P027	Выбор типа кодирования радиомодуля	000: NONE (параметр не используется) 001: START (старт) 002: PEDESTRIAN (для пешеходов) 003: OPEN (самостоятельно открывается) 004: CLOSED (самостоятельно закрывается) 005: Параметр не используется 006: Параметр не используется 007: ELOCK_IN (выход 2, конфигурируемый. Смотрите P062) 008: AUX_IN (выход 1, конфигурируемый. Смотрите P066) 009: COURTESY_IN (плафон контроль) 000: HCS фиксированный код 001: HCS роллинг (динамический) код 002: Микропереключатель	000	000	
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ПРИВОДОВ	P028	Выбор типа приводов	000: ADVANCE - SPACE - VIP 60 001: VIP 80 002: ADVANCE XL - SPACE XL - VIP XL 003: SPACE XXL	000	000
	P029	Выбор типа энкодера	001: Энкодер на 1 канал 002: Энкодер на 2 канала	002	002
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ	P030	Не используется	/	/	
	P031	Настройка скорости приводов во время задержки при открывании	15%.....100%	050	050
	P032	Настройка скорости приводов во время хода при открывании	15%.....100%	100	100
	P033	Настройка скорости приводов во время хода при закрывании	15%.....100%	070	070
	P034	Настройка скорости приводов во время задержки при закрывании	15%.....100%	050	050
	P035	Настройка длительности задержки при открывании.	0%.....80%	015	015
	P036	Настройка длительности задержки при закрывании.	0%.....80%	025	025
	P037	Настройка усилия привода 1 при открывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается)	1%.....100%	050	050
	P038	Настройка усилия привода 1 при закрывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается)	1%.....100%	050	050
	P039	Регулировка вторичного усилия закрывания: регулирует усилие двигателя на последнем отрезке хода в закрытии, задается посредством P058	1%.....100%	060	060
	P040	Не используется	/	/	/
	P041	Настройка времени автоматического закрытия (если = 0 автоматическое закрытие отменяется)	0sec.....255sec	000	000
	P042	Настройка времени автоматического закрывания для режима „пешеход“ (если = 0 автоматическое закрывание для режима „пешеход“ отменяется).	0min.....255min	000	000
	P043	Настройка продолжительности хода привода для режима „пешеход“.	5%.....50%	030	030
	P044	Настройка времени предварительного мелькания проблескового фонаря.	0sec.....10sec	000	000
	P045	Не используется	/	/	/
P046	Не используется	/	/	/	

		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
Р047	Функция общего использования в кондиционире: отключение входов управления при открывании и закрывании во время автоматического открывания и закрывания.	000	000	000
Р048	Не используется	/	/	/
Р049	Выбор рабочей программы: реверсивная (во время манёвра управляющий импульс инвертирует ход приводов), пошаговая (во время манёвра управляющий импульс останавливает ход приводов. Последующий импульс снова запускает ход вращения привода в обратном направлении).	001	001	001
Р050	FOTO 1	002	002	002
Р051	FOTO 2	002	002	002
Р052	Выбор режима работы выхода для лампы предупреждения: Если >1, "местное освещение", то выход всегда ВКЛ при движении, ВЫКЛ при остановке движения после заданной задержки.	030	030	030
Р053	Не используется	/	/	/
Р054	Функция "Главный пуск": приводы ускоряются постепенно, пока не достигнут запрограммированной скорости, избегая резких рывков. Предупреждение: установите значение P054=2, только если обнаружение препятствия отключено (P037 и/или P038 =100)	001	001	001
Р055	Настройка продолжительности реверсирования направления движения при обнаружении препятствия (определяется внутренним датчиком или с помощью активации входа safety): если = 0 выполняется полное реверсирование, если > 0 указывается продолжительность (в секундах) хода реверсирования после при обнаружении препятствия во время открывания.	003	003	003
Р056	Настройка продолжительности реверсирования направления движения при обнаружении препятствия (определяется внутренним датчиком или с помощью активации входа safety): если = 0 выполняется полное реверсирование, если > 0 указывается продолжительность (в секундах) хода реверсирования после обнаружения препятствия во время закрывания.	003	003	003
Р057	Не используется	/	/	/
Р058	Регулировка продолжительности вторичного усилия закрывания: регулирует продолжительность отрезка хода в закрывании, в котором усилие управляется отдельно с помощью P039. Установленное значение указывает на число оборотов ротора.	050	050	050
Р059	Регулировка предела упора закрывания: регулировка продолжительности последнего отрезка хода, в течение которого возможно препятствие интерпретируется как упор, в результате чего двигатель останавливается и не выполняется разворот при столкновении с препятствием. Установленное значение указывает на число оборотов ротора.	015	015	015
Р060	Регулирует усилие в допуске упора, продолжительность которого устанавливается с помощью P059.	050	050	050
Р061	Режим "энергосбережения": если =1, то после 10 сек бездействия плата управления выключает выходы 24В и Дистлей, они включаются по первому приему команды (используйте данный параметр при питании от батарей и/или солнечных элементов).	000	000	000
Р062	Выбор рабочего режима OUTPUT_2: Если=0 выход "boost" для электропитания электросамки арт. 110; Если=1 выход мигающего неподвижного (для мигающих, оснащенных внутренним прерывистым контуром); Если=2 выход мигающий прерывистый; Если=3 немигающий индикатор открытых ворот" (выход всегда Вкл, когда ворота открыты, ВЫКЛ по окончании операции закрытия); Если=4 прерывистый индикатор открытых ворот" (прерывистый медленный выход во время открытия и быстрый во время закрытия, всегда ВКЛ с открытыми воротами, всегда ВЫКЛ только по окончании операции закрытия); Если=5 Подсветка" (выход ВКЛ во время каждого движения, ВЫКЛ, когда двигатель останавливается, после установленной задержки); Если=6 выход 24 В, управляемый электросамкой в реверсивном режиме; Если=8 выход для питания комплексушек; Если=9 выход 24 В, управляемый со входа ELOCK_IN в импульсном режиме; Если=10 выход 24 В, управляемый со входа ELOCK_IN в бистабильном режиме; Если>10 выход 24 В, управляемый со входа ELOCK_IN с установленным временем срабатывания (установленная величина указывает на включение в секундах).	004	004	004

ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ

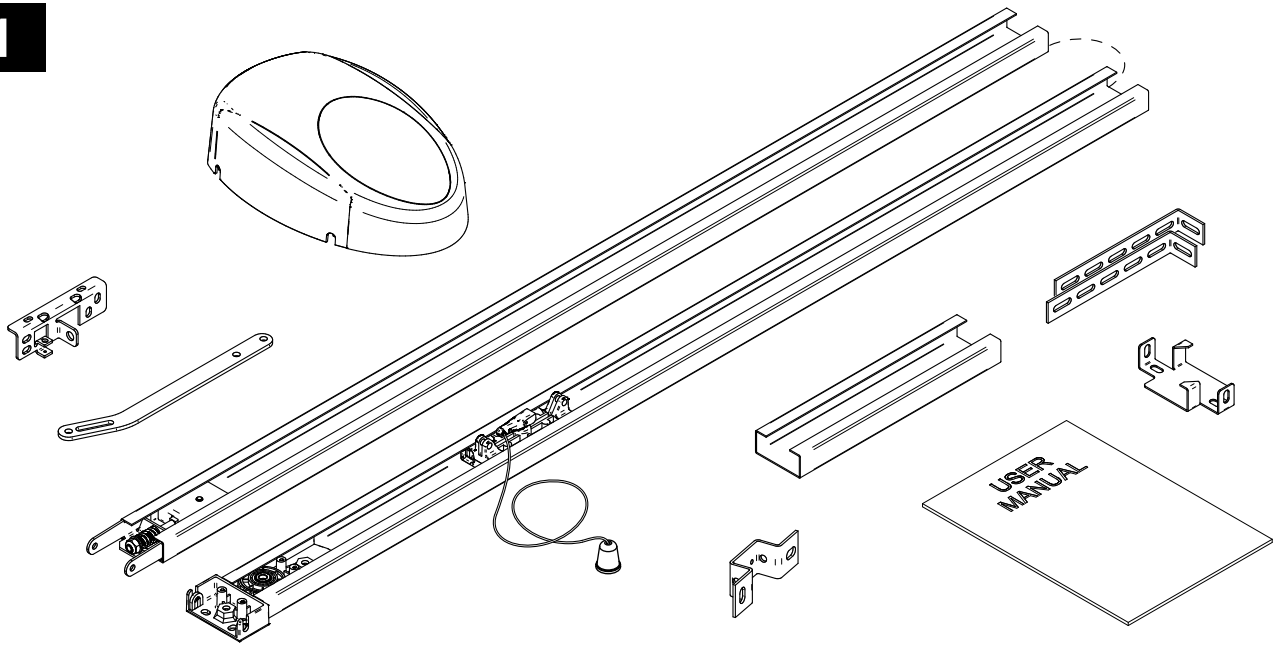
			SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P053	Не используется		/	/	/
P054	Не используется		/	/	/
P055	Эксплуатация счётчика манёвров: если=0, обнуляет счётчик и деактивирует запрос на проведение технических работ, если > 0, указывает количество манёвров (х500), которые необходимо выполнить до того, как блок управления подаст мигающий световой сигнал с 4 дополнительными секундами, чтобы сообщить о необходимости проведения обслуживания. Например: Если P065=050, количество манёвров=50х500=25000 Внимание: Прежде чем установить новое значение на счётчике манёвров до выполнения обслуживания, необходимо выполнить его перезагрузку, установив P065=0, и только затем P065="новое значение".		000	000	000
P056	Выбор рабочего режима OUTPUT_1: Если=1: выход мигающий неподвижный (для мигающих, оснащенных внутренним прерывистым контуром; Если=2: выход мигающий прерывистый; Если=3: немигающий индикатор открытых ворот" (выход всегда Вкл, когда ворота открыты, ВЫКЛ по окончании операции закрытия); Если=4: прерывистый индикатор открытых ворот" (прерывистый медленный выход во время открытия и быстрый во время закрытия, всегда ВКЛ с открытыми воротами, всегда ВЫКЛ только по окончании операции закрытия); Если=5: Подсветка" (выход ВКЛ во время каждого движения, ВЫКЛ, когда двигатель останавливается, после установленной задержки); Если=6: выход 24 В для электрозамка в постоянном режиме; Если=7: выход 24 В для электрозамка в реверсивном режиме; Если=8: выход для питания комплектующих; Если=9: выход 24 В, управляемый со входа AUX_IN в импульсном режиме; Если=10: выход 24 В, управляемый со входа AUX_IN в бистабильном режиме; Если>10: выход 24 В, управляемый со входа AUX_IN с установленным временем срабатывания (установленная величина указывает на выключение в секундах). Внимание: Если P066=8, функционирование выхода определяется функционированием, предусмотренным в параметрах P061 (Энергосбережение) и P071 (Автогост устройств безопасности).		002	002	002
P057	Эксплуатация входов SFT: если = 0 устройство безопасности всегда включено, если = 1 устройство безопасности включено только в момент закрытия, если = 2 устройство безопасности работает только при закрытии и перед началом любого движения, если = 3 устройство безопасности работает только при открытии, если = 4 устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения. При срабатывании встроенного датчика обнаружения препятствий, а также при активации входов SFT1 и SFT2 происходит полное или частичное реверсирование движения, так как настроено в P055 (продолжительность реверса при открытии) и P056 (продолжительность реверса при закрытии).		001	001	001
P058	Не используется		/	/	/
P070	Регулировка длительности ускорения Внимание: если плавный пуск активен, ускорение отключается независимо от значения P070.		108	108	108
P071	Самотестирование предохранительных устройств: если = 0, то выход 24В постоянного тока с самотестированием отключены; если = 1, то выход 24В постоянного тока для питания самотестируемых предохранительных устройств активно (проверка проводится перед каждым маневром). Внимание: для того, чтобы работать в режиме самотестирования, все устройства должны быть подключены к конфигурируемому выходу 24В (7-8 для OUTPUT_1) (16-17 для OUTPUT_2) с P062 и/или P066 = 8, и быть настроены до обучения хода двигателя (P003).		000	000	000
P072	Активация функции SAS (только NET_EXP): выход SAS подключается к входу STOP / SAS INPUT второго блока управления, в результате чего осуществляется функция "тамбур" (вторые ворота не открываются, пока первые полностью не закроются). Если этот параметр включен, то после сброса (отключение питания) выполняется автоматическое распознавание крайних положений движения ворот (RESP), в это время выход SAS не активирован. Если установлены концевые выключатели и они слетели после сброса, процедура RESP не выполняется. Внимание: если двое ворот вручную разблокированы и переместить из закрытого положения, сработает блокировка. После этого вам нужно будет закрыть вручную хотя бы один ворота, для отключения блокировки.		000	000	000

ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ

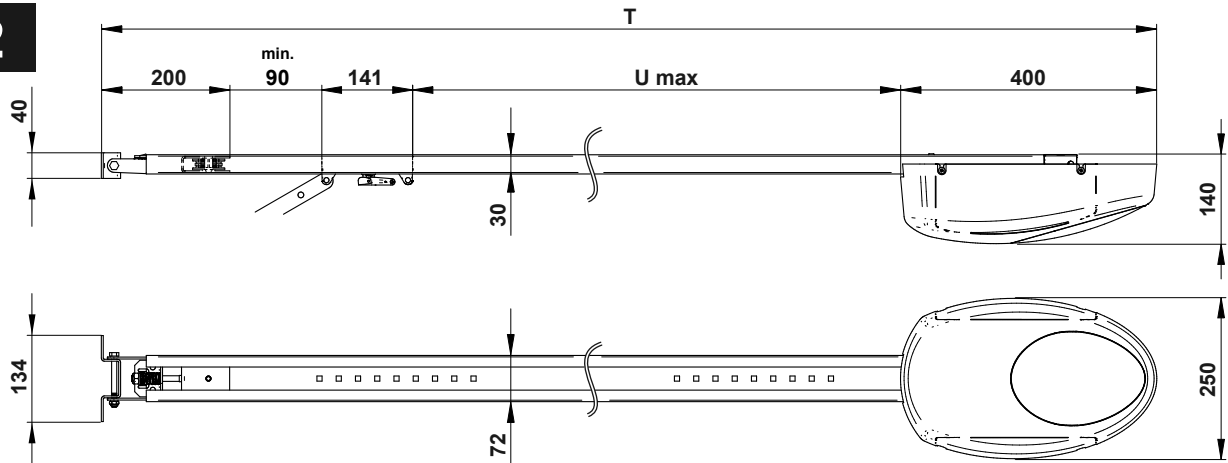
		SPACE	SPACE XL	SPACE XXL
P073	Не используется	/	/	/
P074	Не используется	/	/	/
P075	Не используется	/	/	/
P076	Активация функции Сохранения положения двери в памяти при выключении блока управления (см RESP в таблице ошибок на дисплее). если P076=0 при выключении блока управления не сохраняется положение двери и при следующей перезагрузке будет всегда выполняться положение сброса. если P076=1 при выключении блока управления будет сохраняться положение двери в памяти и при следующей перезагрузке не будет выполняться положение сброса. Предупреждение. Выполняйте новое обучение двигателю моменту (P003) каждый раз, когда вы изменяете параметр. Электронный тормоз позиционирования. Внимание: если активен (P077=1), НЕОБХОДИМО установить параметр P076=0 и <u>установить</u> механическую остановку (арт. АВ/ FM не прилагается) на рейку в <u>открытом</u> положении.	000: RESP активирован • 001: RESP не активирован	000: 001	000: 001
P077	Электронный тормоз позиционирования. Внимание: если активен (P077=1), НЕОБХОДИМО установить параметр P076=0 и <u>установить</u> механическую остановку (арт. АВ/ FM не прилагается) на рейку в <u>открытом</u> положении.	000	000	000
P078 --- P099	Настройка параметров платы расширения NET_EXP (подробное описание параметров, см. инструкции по эксплуатации платы).	/	/	/

ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ

1

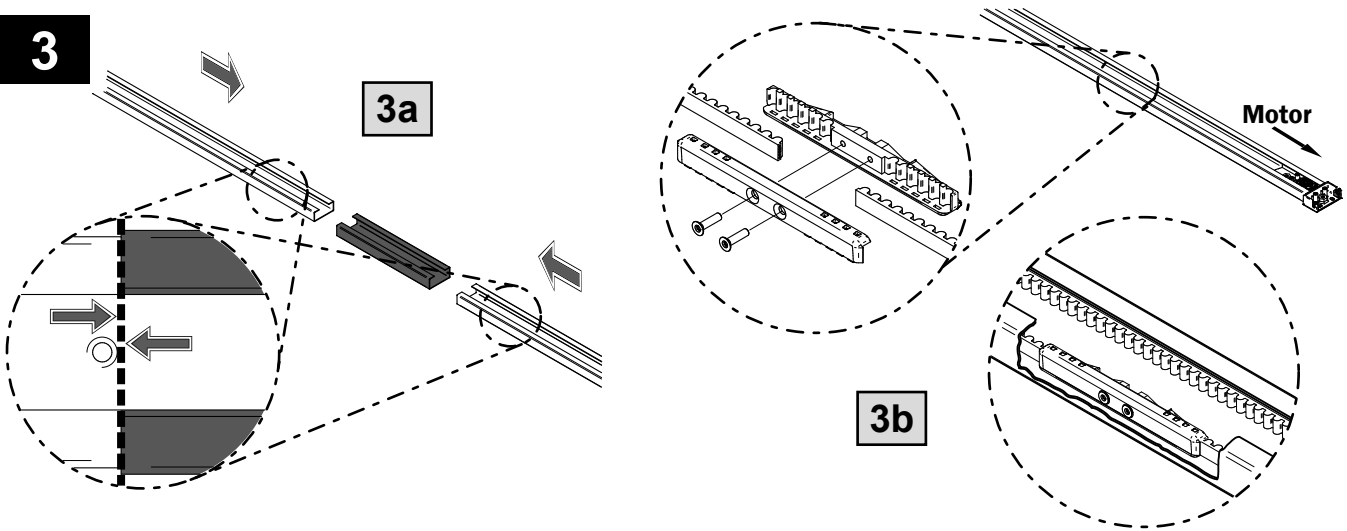


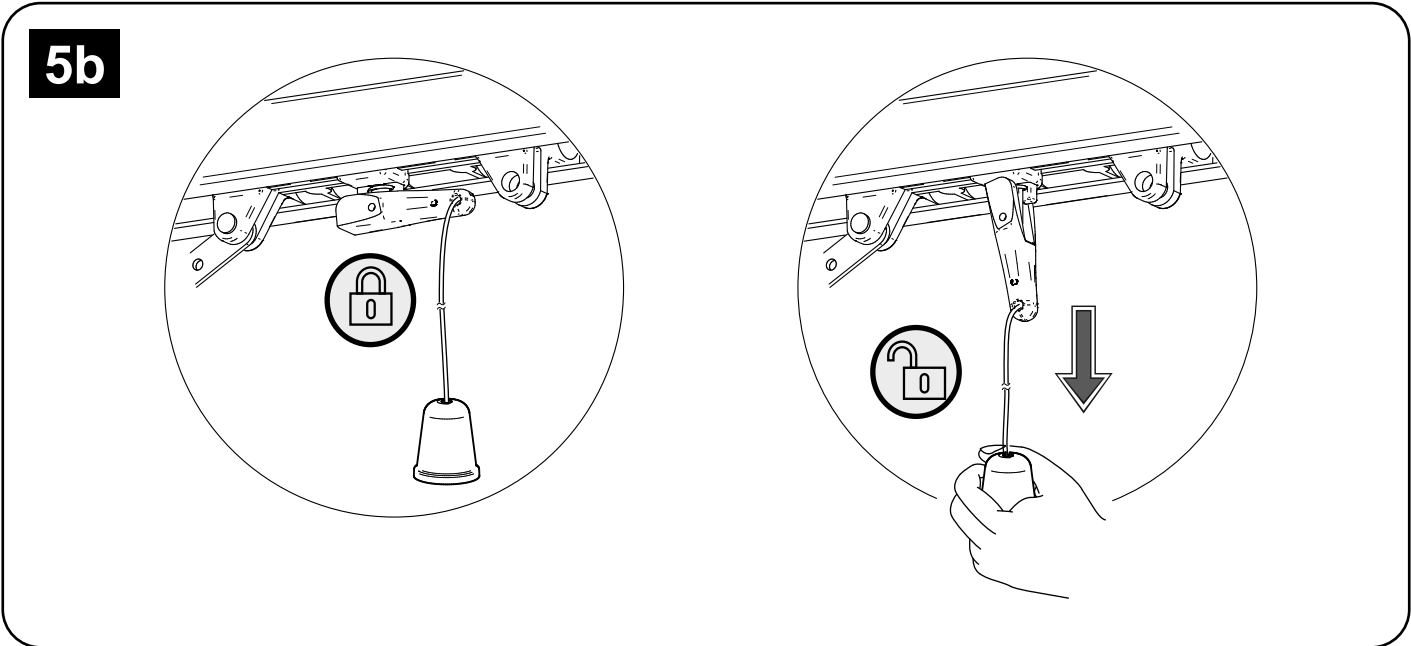
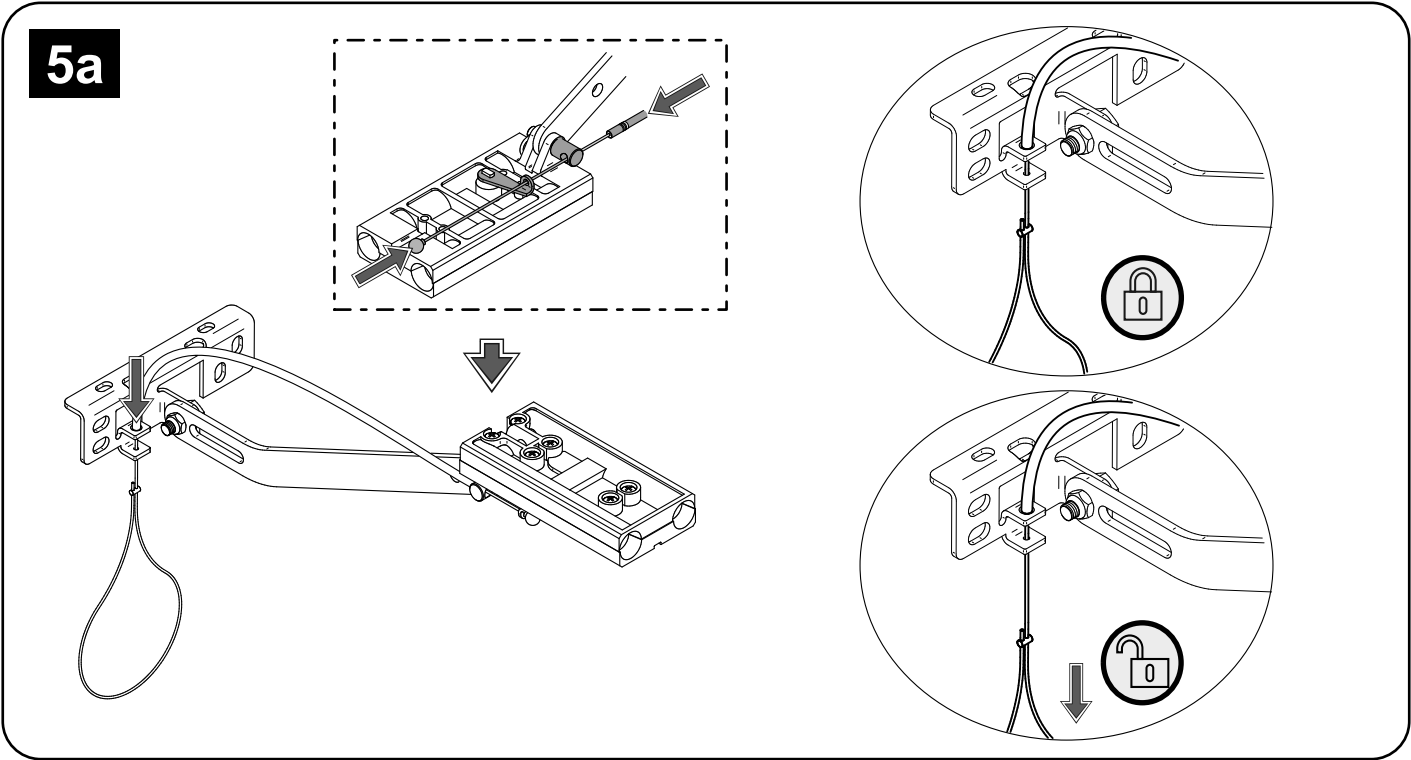
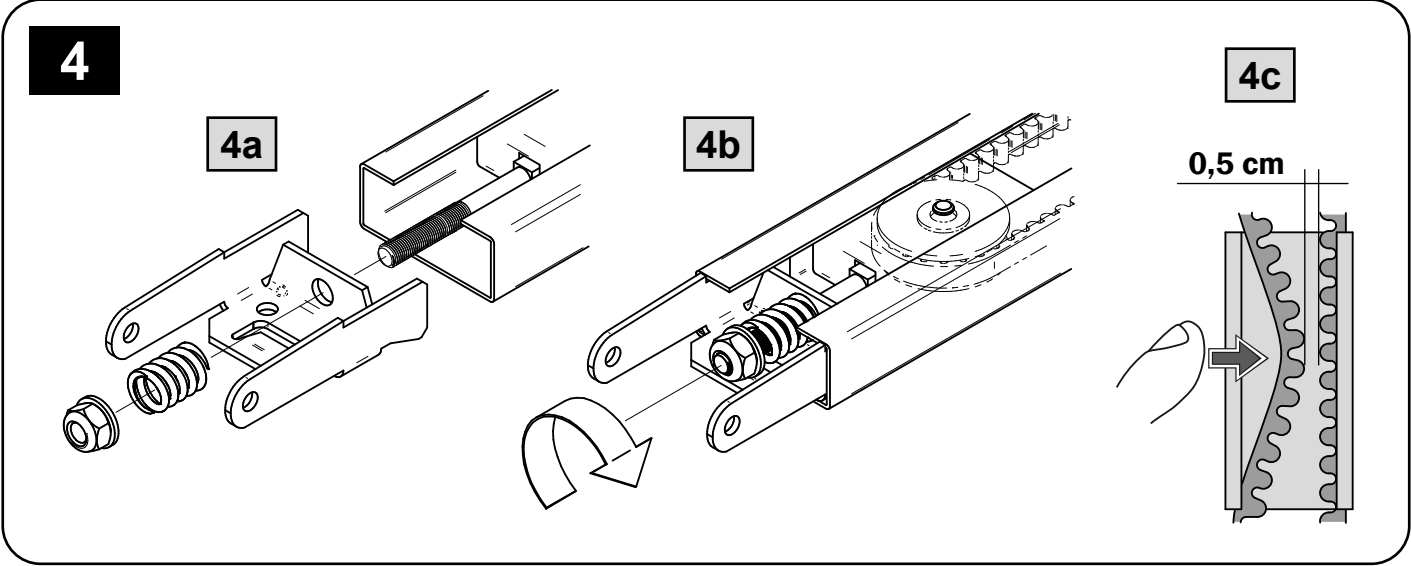
2



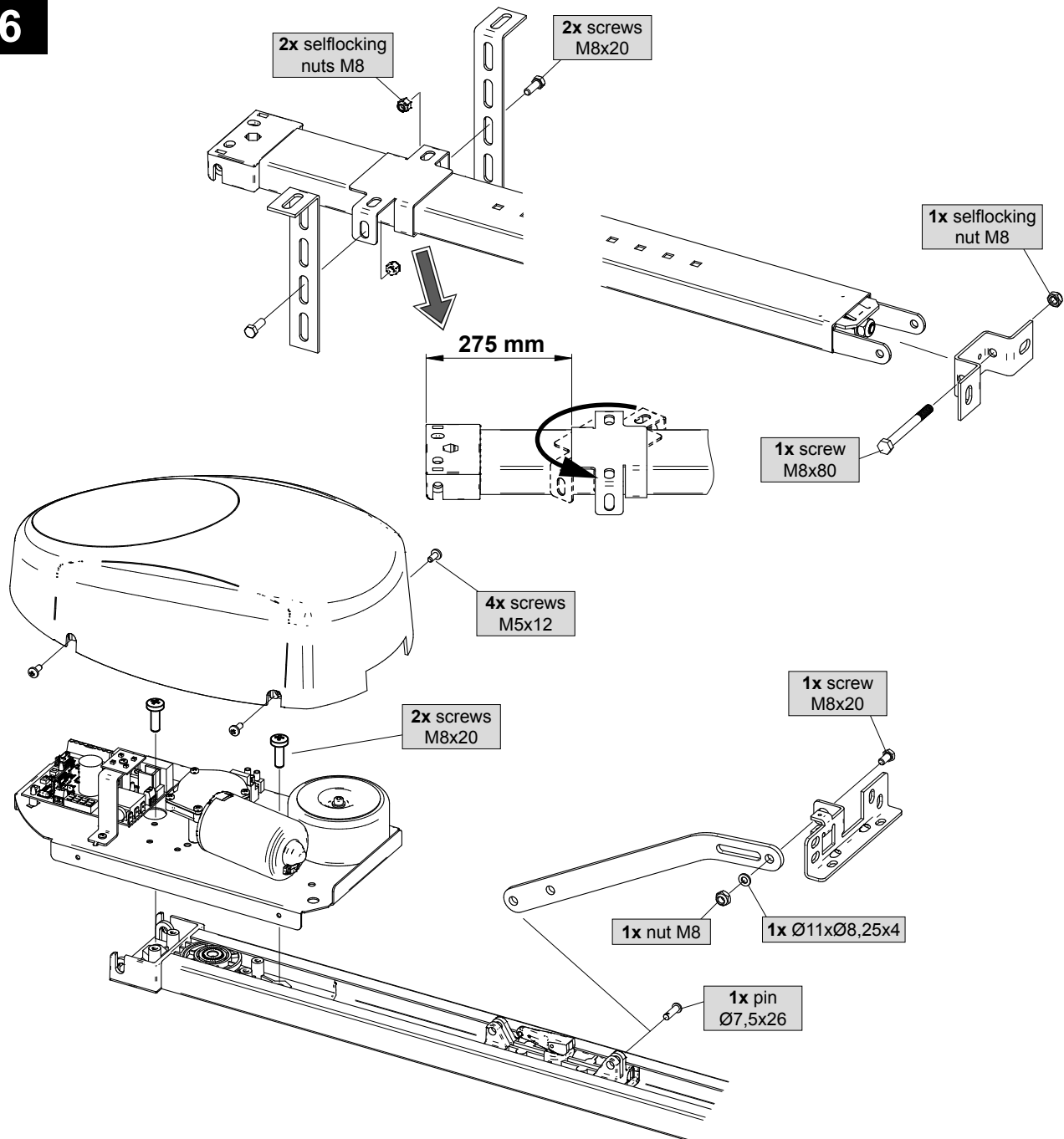
Cod.	U max	T
AB15	2468	3245
AB16	2668	3445
AB20	3468	4245

3

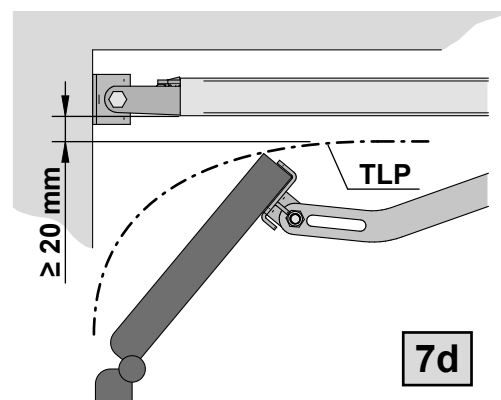
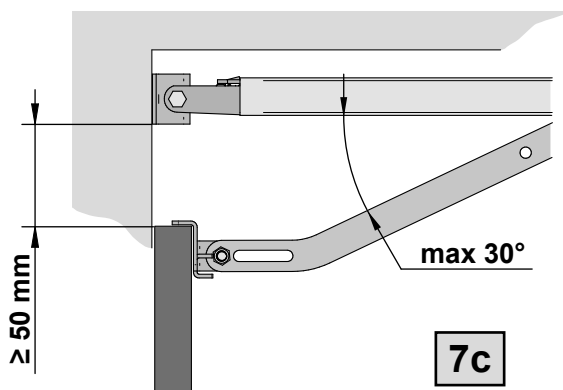
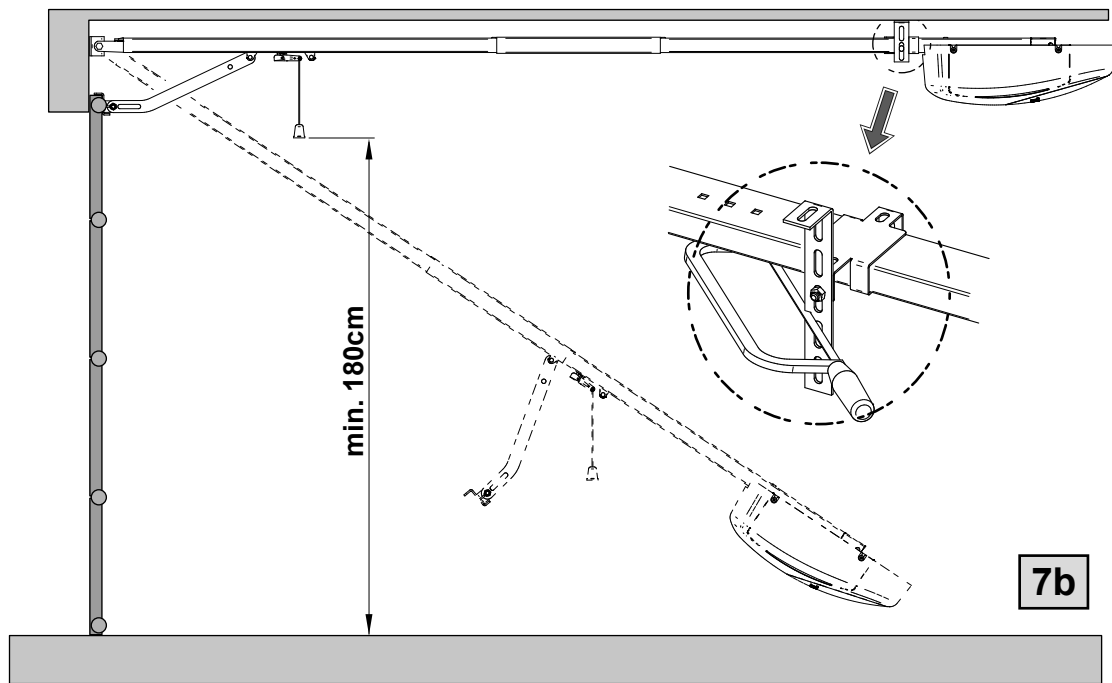
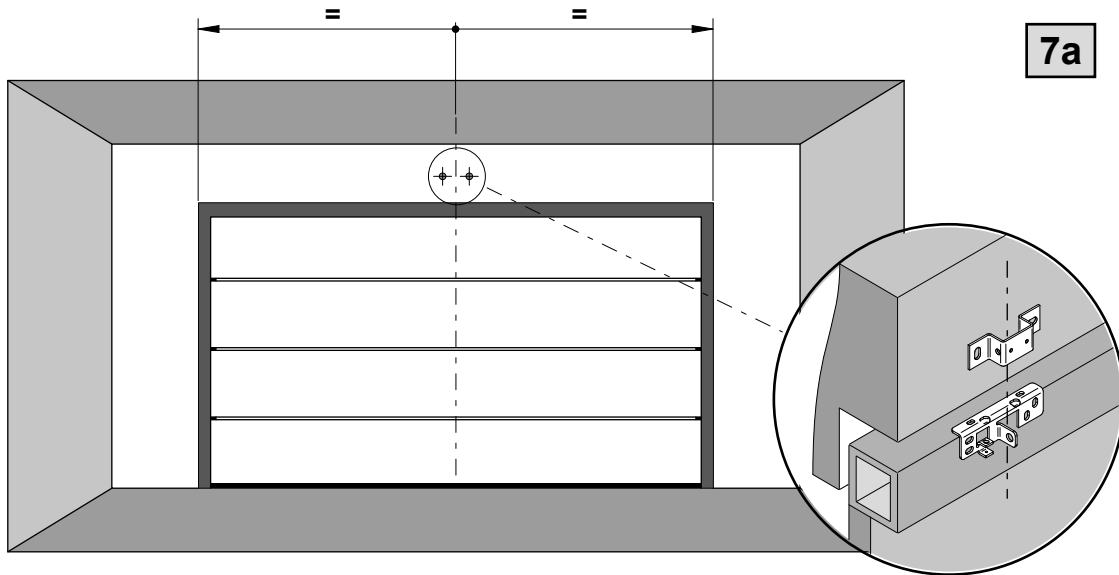




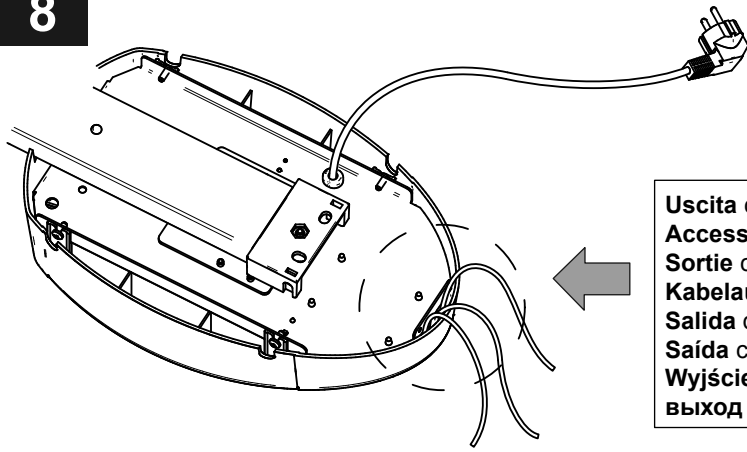
6



7



8



Uscita cavi per connessione accessori/comandi
Accessories /control devices connection cables plug
Sortie câbles pour connexion accessoires/commandes
Kabelausgang für den Anschluss von Zubehör / Kontrollen
Salida de cables para la conexión de accesorios/mandos
Saída cabos para conexão acessórios/comandos
Wyjście kabla do podłączenia akcesoriów / kontrole
выход кабеля для подключения аксессуаров / управления

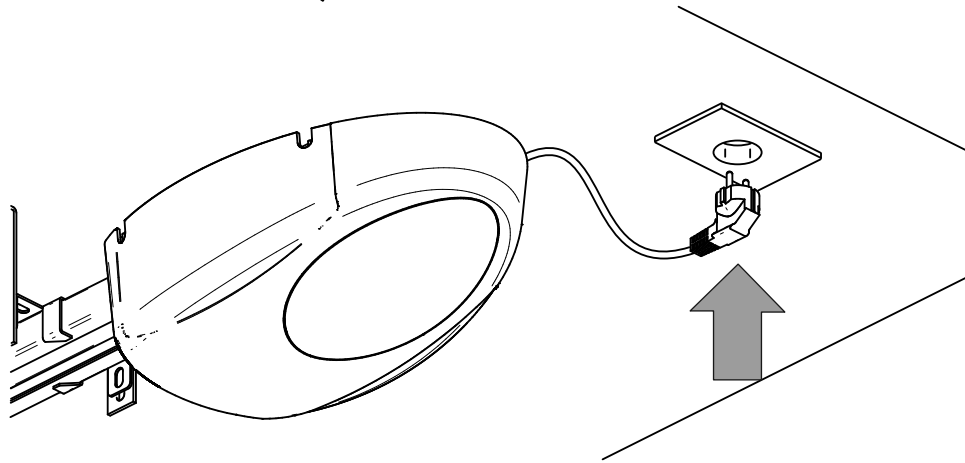





Tabella "ACCESSORI PRODOTTO", Table "PRODUCT ACCESSORIES", Tableau "ACCESSOIRES PRODUITS", Tabelle „PRODUKTZUBEHÖR“, Tabla "ACCESORIOS PRODUCTO", Tabela "ACESSÓRIOS DO PRODUTO", Tabela "AKCESORIA DODATKOWE", Таблица "АКСЕССУАРЫ ИЗДЕЛИЯ".

Article Code	Descrizione, Description, Description, Beschreibung, Descripción, Descrição, Opis	
721/AB 639321		Sblocco base, Basic release, Débloccage base, Bowdenzug Standard, Desbloqueo base, Desbloqueio base, Odblokowanie podstawy, Базовая разблокировка
721M 639311		Maniglia sblocco per sezionali, Release handle for sectional doors, Manette de déblocage pour portes sectionnelles, Entriegelungsgriff für Federschwingtore, Manija de desbloqueo para seccionales, Manilha desbloqueio para seccionadas, Uchwyt odblokowania dla bram segmentowych, Ручка разблокировки секционных ворот
722 639340		Braccio curvo per porte basculanti debordanti a contrappesi, Curved arm for up-and-over hinged doors with counter-weight, Bras courbe pour portes basculantes en saillie à contrepoids, Kurvenarm für Gegengewichtsgaragentore, Brazo curvo para puertas basculantes de contrapesos, Braço curvo para portas basculantes de contrapesos, Ramię krzywe do bramy z przeciwwagą, Изогнутый кронштейн для поворотных выступающих ворот с противовесами
723 639350		Adattatore braccio per porte sezionali, Arm adapter for sectional doors, Adaptateur de bras pour portes sectionnelles, Schubstangen-Verlängerung für Sektionaltore, Adaptador brazo para puertas seccionales, Adaptador braço para portas seccionadas, Adapter ramienia dla bram segmentowych, Переходник кронштейна для секционных ворот
761C 639371		Dispositivo di sblocco a filo con serratura copriforo, Release device flush with hole cover lock, Dispositif de déblocage coplanaire avec la serrure cache-trou, Bowdenzug mit Schloss für Lochabdeckung, Dispositivo de desbloqueo a nivel con cerradura cubreorificio, Dispositivo de desbloqueio com cabo com fechadura tampa de furo, Urządzenie odblokowania z zamkiem zakrywającym otwór, Устройство разблокировки на одном уровне с замком с закрытой замочной скважиной
762C 639372		Dispositivo di sblocco a filo con serratura, Release device flush with lock, Dispositif de déblocage coplanaire avec la serrure, Entriegelungsgriff für Sektionaltore mit Bowdenzug, Dispositivo de desbloqueo a nivel con cerradura, Dispositivo de desbloqueio com cabo com fechadura, Urządzenie odblokowania z zamkiem, Устройство разблокировки на одном уровне с замком
BLINDOS 665000		Contentore sicurezza predisposto per sblocco a filo. Safety enclosure to place external unlocking device handle. Boîte de sécurité avec prédisposition déverrouillage par câble. Aufputz Sicherheitskasten, vorbereitet für Notentriegelung via Bowdenzug. Caja de seguridad para colocar dispositivo de desbloqueo externo. Caixa de segurança para colocar dispositivos de desbloqueio externos. Kasetta zabezpieczająca pod zewnętrzny mechanizm odblokowujący. Контейнер безопасности предназначен для очистки релиз.
240E 179006		Antenna supplementare per SPACE, Additional antenna for SPACE, Antenne supplémentaire pour SPACE, Zusatzantenne für SPACE, Antena suplementaria para SPACE, Antena suplementare para SPACE, Dodatkowa antena dla SPACE, Дополнительная антенна для SPACE

SPACE

AB16 636090		1,6 m + 1,6 m	STEEL	Gruppo binario (2 pezzi), <i>Track unit (2 pieces)</i> , Groupe rail (2 éléments), <i>Deckenschiene (geteilt)</i> , Grupo carril (2 piezas), <i>Conjunto calha (2 peças)</i> , Zespół szyn (2 elementy), Узел рельса (2 отрезка)
AB20 636093		2 m + 2 m		
AB/EXTENSION 636301		1,5 m		
AB/BRACKET 639381		Staffe supplementari per il binario, <i>Additional brackets for rail supports</i> , Supports supplémentaires pour le rail, <i>Zusätzliche Halter für Schiene</i> , Soportes adicionales para el binario, <i>Soportes adicionais para o binário</i> , Dodatkowe wsporniki do binarnego, <i>Дополнительные кронштейны для бинарной</i>		
AB/FM 639382		Fermi meccanici per sezionali, <i>Mechanical stops for sectional doors</i> , Boutée mécaniques pour portes sectionnelles, <i>Mechanische Sperre für sektionaltore</i> , Topes mecánicos para puertas seccionales, <i>Fins-de-course mecânicos para portas seccionais</i> , Krańcówki mechaniczne dla bramy segmentowe, <i>Папа механических стопов для секционных ворот</i>		

ISTRUZIONI PER L'UTENTE FINALE

Questa guida è espressamente realizzata per gli utenti dell'automatismo; l'installatore ha il compito di consegnarla ed illustrarla ad un responsabile dell'impianto il quale si preoccuperà dell'informazione a tutti gli altri utenti. E' importante che queste istruzioni siano conservate e rese facilmente disponibili.

Una buona manutenzione preventiva ed una regolare ispezione al prodotto ne assicurano una lunga durata. Contattare regolarmente l'installatore per la manutenzione programmata ed in caso di guasto.

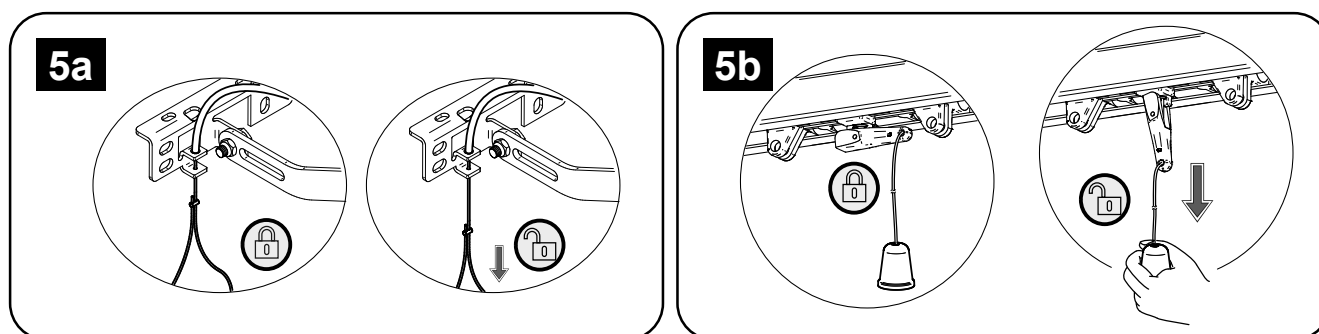
REGOLE DI SICUREZZA

1. Durante il funzionamento dell'automatismo rimanere sempre ad una adeguata distanza di sicurezza e non toccare alcun elemento.
2. Non permettere a persone le cui capacità fisiche, sensoriali o mentali siano ridotte di maneggiare i sistemi di controllo. Impedire ai bambini di giocare nelle immediate vicinanze dell'automatismo.
3. Eseguire i controlli e le ispezioni previste nel programma di manutenzione; nel caso di funzionamento anormale non utilizzare l'automatismo.
4. Non smontare parti! Le operazioni di manutenzione e riparazione devono essere eseguite da personale qualificato
5. Può accadere che l'operazione di sblocco si debba realizzare in situazioni di emergenza! Istruire bene tutti gli utenti sul funzionamento dello sblocco e sull'ubicazione delle chiavi di sblocco.

SBLOCCO DI SPACE

Tutti i modelli di SPACE sono dotati di un dispositivo di sblocco che si attiva tirando verso il basso la maniglia indicata in Fig. 5; a questo punto la porta, in assenza di altri impedimenti, è libera nei suoi movimenti. Per ripristinare la condizione di lavoro del motore, riportare la maniglia verso l'alto e **movimentare manualmente la porta fino a ribloccare il pattino di sblocco.**

ATTENZIONE: Durante l'operazione di sblocco la porta può presentare movimenti incontrollati: prestare la massima attenzione al fine di evitare ogni possibile rischio.



PULIZIA ED ISPEZIONI

L'unica operazione che l'utente può e che deve fare è quella di rimuovere ogni impedimento al movimento della porta o dell'operatore SPACE. **Attenzione! Operare sempre in mancanza di tensione!**



INSTRUCTIONS FOR THE FINAL USER

This guide has been prepared for the final users of the automatism; the installer is required to deliver this guide and illustrate its contents to the person in charge of the system. The latter must then provide similar instruction to all the other users. These instructions must be carefully conserved and easily available for consultation when required.

Good preventive maintenance and frequent inspection ensures the long working life of the product. Contact the installer regularly for routine maintenance and in event of anomaly.

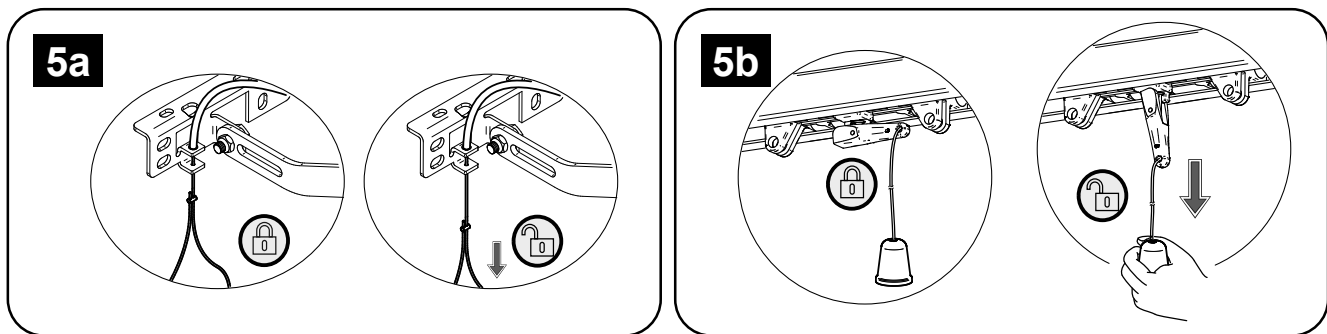
SAFETY RULES

1. Always keep a safe distance from the automatism during operation and never touch any moving part.
2. Prevent children from playing near the automatism.
3. Perform the control and inspection operations prescribed in the maintenance schedule and immediately stop using the automatism whenever signs of malfunction are noted.
4. Never disassemble parts of the product! All maintenance and repair operations must be performed only by qualified personnel.
5. The release operation must sometimes be performed in emergencies! All users must be instructed on the use of the release mechanism and the location of the release keys.

SPACE RELEASE MECHANISM

All SPACE models have a release device that is activated by pulling the handle indicated in Fig. 5 downwards; at this point, the door is free to move if there are no other obstructions present. To restore the motor work condition, move the handle upwards and **move the door manually until the release runner is blocked again.**

WARNING: During this operation gate may present uncontrolled movement: operate with extra care so to avoid any risk.



CLEANING AND INSPECTIONS

The only operation the user can and must do is to remove any obstacle hindering the door or SPACE operator travel range. **Warning! Always disconnect the power supply whenever performing operations on the gate!**



INSTRUCTIONS POUR L'UTILISATEUR FINAL

Ce guide a été réalisé exprès pour les utilisateurs de l'automatisation. L'installateur doit le remettre et le commenter à un responsable de l'installation, qui répercutera l'information à tous les autres utilisateurs. Il est important de garder ces instructions, et elles doivent être facilement accessibles.

Une bonne maintenance préventive et une inspection régulière du produit assurent sa longue durée. Contactez l'installateur régulièrement pour la maintenance programmée, et en cas de panne.

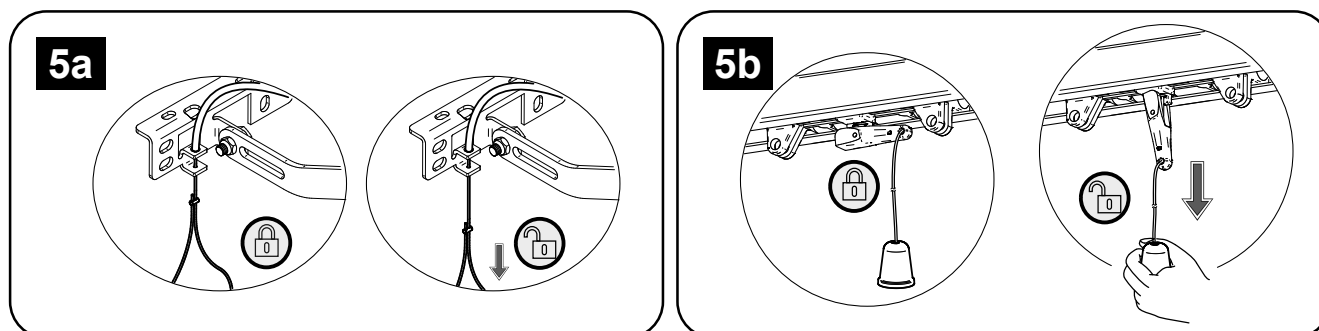
RÈGLES DE SÉCURITÉ

1. Pendant le fonctionnement de l'automatisation restez toujours à une certaine distance de sécurité, et ne touchez aucun élément.
2. Empêchez les enfants de jouer dans les alentours immédiats de l'automatisation.
3. Effectuez les vérifications et les inspections prévues dans le programme de maintenance. En cas de fonctionnement anormal, n'utilisez pas l'automatisation.
4. Ne démontez pas les pièces! Les opérations de maintenance et de réparation doivent être exécutées par du personnel qualifié.
5. Il peut arriver que l'opération de déverrouillage doive se dérouler dans des situations d'urgence! Instruisez bien tous les utilisateurs sur le fonctionnement du déverrouillage et sur la position des clefs de déverrouillage.

DÉVERROUILLAGE DE SPACE

Les modèles SPACE sont équipés d'un dispositif de déblocage pouvant être activé en tirant vers le bas la manette illustrée à la Fig. 5. À ce stade, et en absence d'autres obstacles, la porte peut être déplacée librement. Pour restaurer l'état de fonctionnement du moteur, repositionner la manette vers le haut et **déplacer manuellement la porte pour bloquer à nouveau le patin de déblocage.**

ATTENTION: Pendant l'opération de déverrouillage la porte peut présenter de mouvements incontrôlés: faites beaucoup d'attention au fin d'éviter toutes risques.



NETTOYAGE ET INSPECTIONS

La seule opération que l'utilisateur peut et doit faire c'est de retirer tout obstacle au mouvement de la porte ou de l'automation SPACE. **Attention! Opérez toujours quand la tension est coupée!**



ANWEISUNGEN FÜR DEN ENDBENUTZER

Diese Anleitung wurde ausdrücklich für die Benutzer des Automatiksystems erstellt; der Installationsfachmann hat die Aufgabe, diese einer für die Anlage verantwortlichen Person zu übergeben und zu erläutern, die wiederum alle anderen Nutzer informieren muss. Diese Anleitung muss unbedingt sorgsam aufbewahrt werden und leicht zugänglich sein.

Eine einwandfreie vorbeugende Wartung und eine regelmäßige Kontrolle des Produkts garantieren dessen lange Lebensdauer. Regelmäßig einen Installationsfachmann für die programmierte Wartung und im Fall eines Defekts kontaktieren.

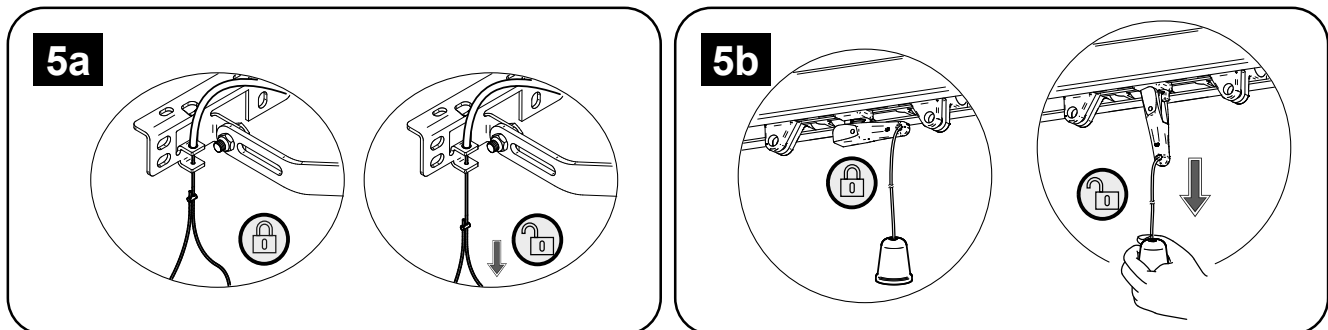
SICHERHEITSVORGABEN

1. Während des Betriebs des Automatiksystems immer einen entsprechenden Sicherheitsabstand bewahren und kein Bauteil berühren.
2. Vermeiden Sie, dass Personen mit reduzierten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten mit den Steuersystemen hantieren. Vermeiden Sie, dass Kinder in unmittelbarer Nähe der Torautomatik spielen.
3. Die vom Wartungsplan vorgesehenen Kontrollen und Inspektionen vornehmen; im Fall von Betriebsstörungen darf das Automatiksystem nicht weiter verwendet werden.
4. Keine Teile abmontieren! Wartungs- und Reparaturingriffe müssen von Fachpersonal vorgenommen werden
5. Es kann vorkommen, dass Entriegelungen in Notfällen vorgenommen werden müssen! Alle Benutzer über die Entriegelung und den Aufbewahrungsort der Entriegelungsschlüssel unterrichten.

ENTRIEGELUNG DES SPACE

Alle SPACE-Modelle sind mit einer Entriegelungsvorrichtung versehen, die aktiviert wird, indem der in (Abb. 5) gezeigte Griff nach unten gezogen wird; jetzt kann sich das Tor, sofern keine anderen Hindernisse vorliegen, frei bewegen. Um die Betriebsbedingungen des Antriebes wiederherzustellen, den Griff nach oben drücken und **manuell das Tor bewegen, bis der Fahrschlitten wieder in den Mittnehmer einrastet.**

ACHTUNG: Bei der Entriegelung des Tors kann es zu unkontrollierten Bewegungen kommen: Sehr vorsichtig sein, um jedes Risiko zu vermeiden.



REINIGUNG UND INSPEKTIONEN

Die einzigen Eingriffe, die der Benutzer kann und tun muss, ist es, alle Hindernisse für die Bewegung des Tores oder des Antriebes SPACE entfernen. **Achtung! Immer in einem Stromlosen Zustand Arbeiten!**



INSTRUCCIONES PARA EL USUARIO FINAL

Esta Guía se ha realizado expresamente para los usuarios del automatismo; el instalador tiene el deber de entregarla y explicarla a un responsable de la instalación quien se preocupará de informar a todos los demás usuarios. Es importante guardar estas instrucciones y que estén siempre disponibles.

Un buen mantenimiento preventivo y una regular inspección del producto aseguran su larga duración. Contactar regularmente al instalador para el mantenimiento programado y en caso de avería.

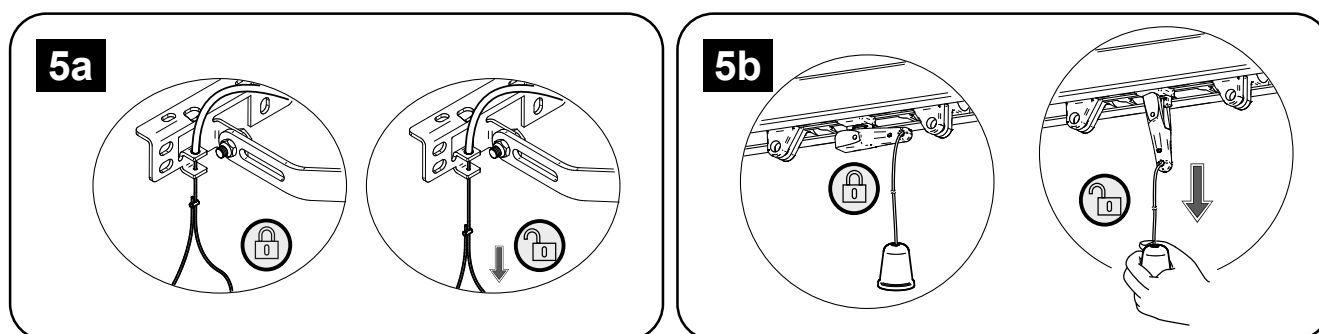
REGLAS DE SEGURIDAD

1. Durante el funcionamiento del automatismo, situarse siempre a una adecuada distancia de seguridad y no tocar ningún elemento.
2. Impedir que los niños jueguen en las inmediatas cercanías del automatismo.
3. Realizar los controles y las inspecciones previstas en el programa de mantenimiento; si el funcionamiento fuera anormal, no utilizar el automatismo.
4. No desmontar ninguna parte. Las operaciones de mantenimiento y reparación deben efectuarlas personal autorizado.
5. Es posible que la operación de desbloqueo deba realizarse en situaciones de emergencia. Todos los usuarios tienen que estar debidamente instruidos sobre el funcionamiento del desbloqueo y sobre la ubicación de las llaves de desbloqueo.

DESBLOQUEO DE SPACE

Todos los modelos de SPACE están dotados de un dispositivo de desbloqueo que se activa tirando hacia abajo de la manija indicada en la Fig. 5; a este punto la puerta, en ausencia de otros impedimentos, es libre en sus movimientos. Para restablecer la condición de trabajo del motor, llevar la manija hacia arriba y **desplazar manualmente la puerta hasta volver a bloquear el patín de desbloqueo.**

ATENCIÓN: Durante la operación de desbloqueo, la puerta puede presentar movimientos incontrolados: prestar la máx atención al fin de evitar un posible riesgo.



LIMPIEZA E INSPECCIONES

La única operación que el usuario puede y tiene que hacer es eliminar todo aquello que impida el movimiento de la puerta o del operador SPACE. **¡Atención! Estas operaciones deben efectuarse tras haber desconectado el suministro eléctrico.**



INSTRUÇÕES PARA O UTILIZADOR FINAL

Este guia foi expressamente realizado para os utilizadores do automatismo; o técnico de instalação tem a tarefa de entregá-lo e explicá-lo a um responsável pelo equipamento, que se encarregará pela informação a todos os demais utilizadores. É importante guardar e manter estas instruções de maneira que estejam facilmente disponíveis. Uma boa manutenção preventiva e uma regular inspecção do produto asseguram ao mesmo uma longa durabilidade. Contacte periodicamente o técnico de instalação acerca da manutenção programada e caso haja avarias.

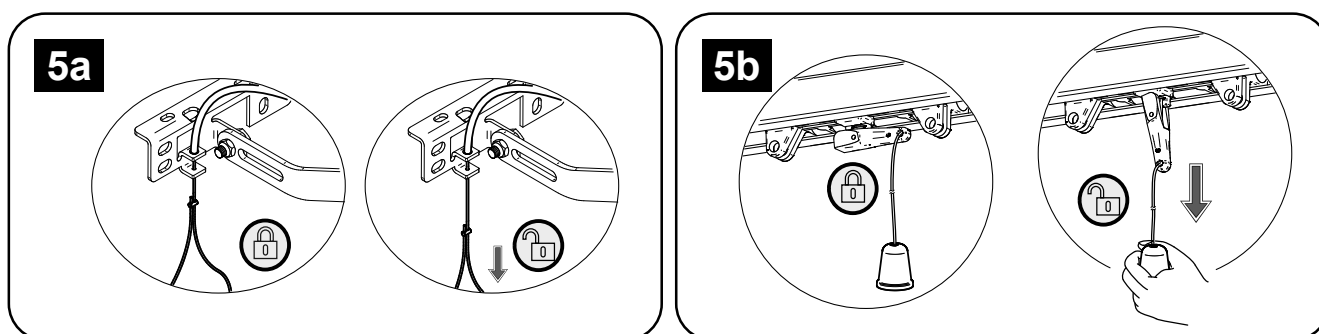
REGRAS DE SEGURANÇA

1. Durante o funcionamento do automatismo permaneça sempre a uma adequada distância de segurança e não toque nenhum dos componentes.
2. Impeça que crianças brinquem nas proximidades do automatismo.
3. Efectue as verificações e as inspecções previstas pelo programa de manutenção; no caso de funcionamento anormal não utilize o automatismo.
4. Não desmonte nenhuma peça! As operações de manutenção e reparação devem ser efectuadas por pessoal qualificado.
5. Pode ser necessário efectuar uma operação de desbloqueio em situações de emergência! Instrua bem todos os utilizadores acerca do funcionamento do desbloqueio e da localização das chaves de desbloqueio.

DESBLOQUEIO DO SPACE

Todos os modelos SPACE estão equipados com um dispositivo de desbloqueio que se ativa puxando para baixo a manilha mostrada na Fig. 5; neste momento a porta, na ausência de outros impedimentos, é livre nos seus movimentos. Para restaurar a condição de trabalho do motor, vire o cabo para cima e **mova manualmente a porta até bloquear novamente a sapata guia de desbloqueio.**

ATENÇÃO: Durante a operação de desbloqueio a porta pode ter movimentos incontroláveis: fazer atençaõ ao fim de evitar todos perigos.



LIMPEZA E INSPECÇÕES

A única operação que o utente pode e que deve fazer é aquela de remover cada impedimento ao movimento da porta ou do operador SPACE. **Atenção! Realize estas operações com a alimentação eléctrica à máquina desligada!**



INSTRUKCJE DLA UŻYTKOWNIKA KOŃCOWEGO

Niniejszy przewodnik jest sporządzony dla użytkowników automatyki; instalator ma za zadanie przekazać go osobie odpowiedzialnej za zainstalowaną automatykę oraz przeszkolić ją w zakresie prawidłowej obsługi. Osoba ta powinna przekazać uzyskane informacje pozostałym użytkownikom automatyki. **UWAGA:** Ważnym jest, dla bezpieczeństwa osób, przestrzegać tej instrukcji i zachować ją by była łatwo dostępna.

Prawidłowe konserwacja i przestrzeganie terminów przeglądów produktu gwarantują jego długi okres użytkowania. W celu planowanych przeglądów oraz napraw, kontaktować się z instalatorem.

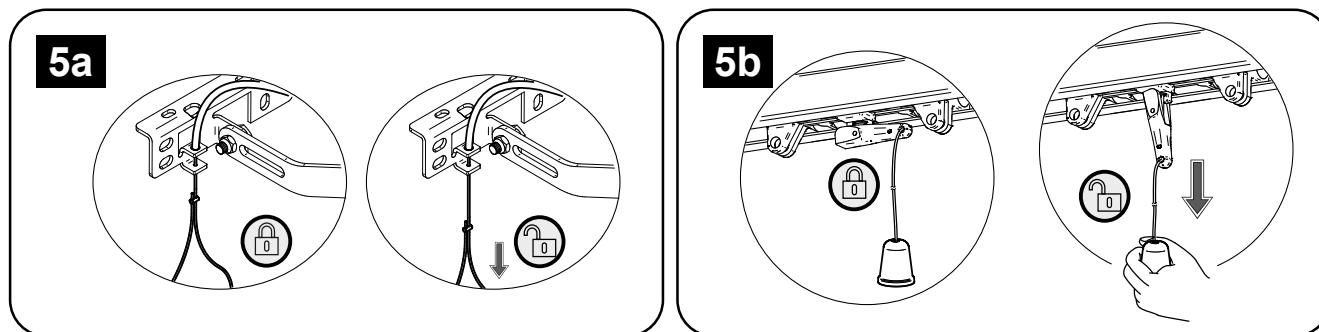
ZASADY BEZPIECZEŃSTWA

1. Zaleca się, aby podczas działania automatyki pozostawać zawsze w bezpiecznej odległości oraz nie dotykać ruchomych elementów.
2. Zaleca się, aby osobom które mają ograniczone zdolności ruchu, czucia oraz umysłowe nie pozwalać zbliżać się do systemu kontrolnego. Zabrania się bawić dzieciom w bliskiej odległości automatyki.
3. Zaleca się, przeprowadzać regularnie kontrole zasygnalizowane w paragrafie "CZYSZCZENIE I PRZEGLĄDY"; w przypadku nieprawidłowego działania nie używać automatyki.
4. Nie wymontowywać części produktu! Działania konserwacyjne i naprawcze muszą być wykonane przez wykwalifikowany personel.
5. Może się zdarzyć, że operację odblokowania trzeba wykonać w w sytuacji wyjątkowej! Przeszkolić wszystkich użytkowników w zakresie działania odblokowania oraz poinformować gdzie znajdują się klucze do odblokowania.

ODBLOKOWANIE SIŁOWNIKA SPACE

Wszystkie modele SPACE są wyposażone w urządzenie odblokowania, które aktywuje się po pociągnięciu w dół uchwyty na Rys. 5; w tym momencie brama, przy braku innych przeszkód, porusza się swobodnie. Aby przywrócić stan pracy silnika, należy przesunąć uchwyt do góry a następnie **poruszyć ręcznie bramą do momentu zablokowania suwaka odblokowania.**

UWAGA: Podczas operacji odblokowania siłownika, skrzydło bramy może się poruszać w sposób niekontrolowany, trzeba na to zwrócić szczególną uwagę w celu wyeliminowania powstania jakiegokolwiek niebezpieczeństwa.



CZYSZCZENIE I PRZEGLĄDY

Jedyną czynnością którą użytkownik końcowy może i powinien wykonać, jest usunięcie jakiegokolwiek przeszkody która może utrudnić ruch bramy lub siłownika SPACE. **Uwaga! Czyścić zawsze przy odłączonym zasilaniu!**



ИНСТРУКЦИЯ ДЛЯ КОНЕЧНОГО ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ

Это руководство было подготовлено для конечных пользователей продукта; монтажник обязан предоставить это руководство лицу, ответственному за работу привода. Последний должен представить аналогичную инструкцию для других пользователей. Эта инструкция должна быть сохранена и легкодоступна для просмотра, когда это требуется.

Хорошая профилактика и частые проверки обеспечивают длительный срок службы изделия. Свяжитесь с монтажником для текущего обслуживания или в случае поломки.

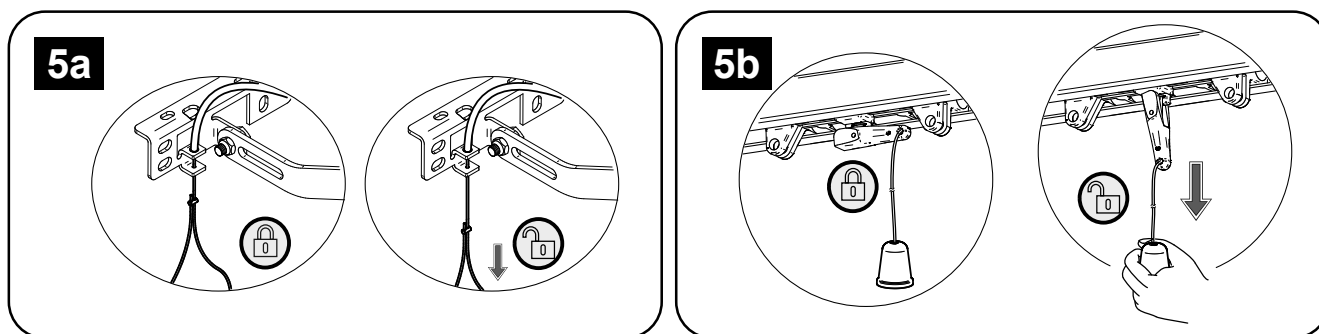
ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОСТИ

1. Во время работы приводов держитесь на безопасном расстоянии от механизма и не касайтесь подвижных частей.
2. Запретите детям играть вблизи автоматики.
3. Выполните операции контроля и проверки, предусмотренные в графике технического обслуживания и немедленно прекратите использовать автоматику, когда обнаружены признаки неисправности.
4. Никогда не разбирайте изделие! Все работы по обслуживанию и ремонту должны выполняться только квалифицированным персоналом.
5. Операция разблокировки должна выполняться в чрезвычайных ситуациях! Все пользователи должны быть проинструктированы как пользоваться механизмом разблокировки.

МЕХАНИЗМ РАЗБЛОКИРОВКИ ПРИВОДА SPACE

Все модели SPACE оснащены устройством разблокировки, который активируется, потянув вниз ручку, указанную на Рис. 5; в этой точке ворота, при отсутствии других препятствий, свободны в своих движениях. Для восстановления рабочего состояния двигателя приведите ручку вверх и **переместите дверь вручную вплоть до повторной блокировки колодки скольжения.**

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Во время операции разблокировки ворота могут производить неконтролируемые движения: работайте с особой осторожностью, так, чтобы избежать любого риска.



ОЧИСТКА И ПРОВЕРКИ

Единственная операция, которую пользователь может и должен сделать, это удалить любые препятствия, мешающие воротам или приводу SPACE перемещаться. **Предупреждение ! Всегда отключайте питание, когда выполнение операций по воротам!**



Dichiarazione di conformità UE (DdC)

e Dichiarazione di Incorporazione di Quasi-macchine (ai sensi della Direttiva Macchine 2006/42/CE, Allegato II, B)

Regione sociale:	DEA SYSTEM S.p.A.
Indirizzo postale:	Via Della Tecnica, 6
Codice postale e Comune:	Piovene Rocchette (VI), 36013 - ITALIA
Telefono:	+39 0445 550789
Indirizzo di posta elettronica:	deasystem@deasystem.com

dichiara che la presente dichiarazione di conformità è rilasciata sotto la propria esclusiva responsabilità e si riferisce al seguente prodotto:

Modello apparecchio/Prodotto:	SPACE - SPACE/XL - SPACE/XXL
Tipo:	Operatore elettromeccanico per porte sezionali
Lotto:	Consultare l'etichetta sul retro del manuale utente

L'oggetto della dichiarazione di cui sopra è conforme alla pertinente normativa di armonizzazione dell'Unione:

Direttiva 2006/42/CE (Direttiva Macchine)

- Si dichiara che la documentazione tecnica pertinente è stata compilata in conformità all'allegato VII B.
- Si dichiara inoltre che sono stati rispettati i requisiti essenziali di tutela della salute e sicurezza: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.1 - 1.3.2 - 1.3.3 - 1.3.4 - 1.3.7 - 1.3.9 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.4 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11 - 1.5.13 - 1.6.1 - 1.6.2 - 1.6.4 - 1.7.2 - 1.7.3 - 1.7.4 - 1.7.4.1 - 1.7.4.2 - 1.7.4.3
- La sottoscritta Società dichiara che la suddetta quasi-macchina non deve essere messa in servizio finché la macchina finale in cui deve essere incorporata non è stata dichiarata conforme alla Direttiva Macchine 2006/42/CE.
- Su richiesta debitamente giustificata, il fabbricante si impegna a trasmettere le informazioni relative alla quasi-macchina alle autorità nazionali, senza pregiudizio dei propri diritti di proprietà intellettuale.

Il prodotto è conforme alle sezioni pertinenti dei seguenti regolamenti:

- EN 13241-1:2003 + A1:2011(*) ; EN 12453:2002 ; EN 12453:2002 ; EN 12453:2002 ; EN 12978:2003 + A1:2009.
- (*) : Nessuna presunzione di conformità ai punti 4.22, 4.26, 4.32, 4.33, 4.34, 4.36 in attesa della revisione dello standard

Direttiva 2014/53/CE (Direttiva Apparecchiature radio)

Sono state applicate le seguenti norme armonizzate e specifiche tecniche:

Titolo:	Data dello standard/descrizione
EN61000-6-2	2005 + EC:2005
EN61000-6-3	2007 + A1:2011
EN301 489-1 v.1.9.2	2011
EN60335-1	2012 + EC:2014 + A11:2015
EN60335-2-103	2015
EN62233	2008
EN300 220-2 v.3.1.1	2017

Informazioni supplementari

Firmato in nome e per conto di:	Luogo e data di rilascio:	Nome, funzione, firma
Revisione: 00.00	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	 Tiziano Lievoje (Amministratore)

EU Declaration of Conformity (DoC)

and Declaration of Incorporation of "quasi-machines" (pursuant to the Machinery Directive 2006/42/CE, Att.II, B)

Company name:	DEA SYSTEM S.p.A.
Postal address:	Via Della Tecnica, 6
Postcode and City:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Telephone number:	+39 0445 550789
E-Mail address:	deasystem@deasystem.com

declare that the DoC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Apparatus model/Product:	SPACE - SPACE/XL - SPACE/XXL
Type:	Sectional door electromechanical operator
Batch:	See the label on the back of the user manual

The object of the declaration described above is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation:

Directive 2006/42/CE (MD Directive)

- It is declared that the relevant technical documentation has been drawn-up in compliance with attachment VII B.
- It is also declared that the following essential health and safety requirements have been respected: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.1 - 1.3.2 - 1.3.3 - 1.3.4 - 1.3.7 - 1.3.9 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.4 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11 - 1.5.13 - 1.6.1 - 1.6.2 - 1.6.4 - 1.7.2 - 1.7.3 - 1.7.4 - 1.7.4.1 - 1.7.4.2 - 1.7.4.3
- The undersigned declares that the afore-mentioned "partly-completed machinery" cannot be commissioned until the final machine, into which it has been incorporated, has been declared compliant with the Machinery Directive 2006/42/CE.
- On duly justified request, the manufacturer commits to transmitting the information regarding the "partly-completed machinery" to the national authorities without prejudice to their intellectual property rights.

The product is in compliance with the applicable parts of the following regulations:

- EN 13241-1:2003 + A1:2011(*) ; EN 12453:2002 ; EN 12453:2002 ; EN 12978:2003 + A1:2009.
- (*) : Pending review of the standard, no presumption of conformity to points 4.22, 4.26, 4.32, 4.33, 4.34, 4.36

Directive 2014/53/UE (RED Directive)

The following harmonised standards and technical specifications have been applied:

Title:	Date of standard/specification
EN61000-6-2	2005 + EC:2005
EN61000-6-3	2007 + A1:2011
EN301 489-1 v.1.9.2	2011
EN60335-1	2012 + EC:2014 + A11:2015
EN60335-2-103	2015
EN62233	2008
EN300 220-2 v.3.1.1	2017

Additional information

Signed for and on behalf of:	Place and date of issue:	Name, function, signature
Revision: 00.00	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	 Tiziano Lievoje (Amministratore)

Déclaration de conformité de l'UE (Doc)

et déclaration d'incorporation des "quasi-machines" (conformément à la Directive en matière de machines 2006/42 / CE, Att.1, B)

Nom d'entreprise	DEA SYSTEM S.p.A.
Adresse postale :	Via Della Tecnica, 6
Code postale et Ville	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Numéro de téléphone	+39 0445 550789
adresse e-mail :	deasystem@deasystem.com

déclarons que le Doc est émis sous seule responsabilité et qu'il concerne et accompagne le produit suivant :

Modèle d'appareil / Produit :	SPACE - SPACE/XL - SPACE/XXL
Type :	Moto-réducteur pour portes sectionnelles
Lot	Voir l'étiquette à l'arrière du mode d'emploi

L'objet de la déclaration décrite ci-dessus est conforme à la législation pertinente en matière d'harmonisation de l'Union :

Directive 2006/42 / CE (directive MD)

• Nous déclarons que la documentation technique pertinente a été rédigée conformément à la pièce jointe VII B.

• Nous déclarons également que les exigences essentielles de santé et de sécurité suivantes ont été respectées: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.1 - 1.3.2 - 1.3.3 - 1.3.4 - 1.3.7 - 1.3.9 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.4 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11 - 1.5.13 - 1.6.1 - 1.6.2 - 1.6.4 - 1.7.2 - 1.7.3 - 1.7.4 - 1.7.4.1 - 1.7.4.2 - 1.7.4.3.

• Le sous-signé déclare que les « machines partiellement complétées » mentionnées ci-dessus ne peuvent être commandées que lorsque la machine finale, dans laquelle elle a été incorporée, a été déclarée conforme à la directive 2006/42 / CE en matière de machines.

Sur demande dûment justifiée, le fabricant s'engage à transmettre les informations relatives aux "machines partiellement complétées" aux autorités nationales sans porter atteinte de leurs droits de propriété intellectuelle.

Le produit est conforme aux dispositions applicables de la réglementation suivante :

EN 13241-1:2003 + A1:2011 (*); EN 12445:2002; EN 12453:2002; EN 12978:2003 + A1:2009.

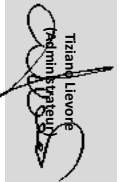
(*): En attente d'examen de la norme, aucune présomption de conformité aux points 4.2.2, 4.2.6, 4.3.2, 4.3.3, 4.34, 4.36

Directive 2014/53 / CE (directive RED)

Les normes harmonisées et les spécifications techniques suivantes ont été appliquées :

Titre :	Date de standard/spécification
EN61000-6-2	2005 + CE:2005
EN61000-6-3	2007 + CE:2011
EN301_489-1_V.1.9.2	2011
EN60335-1	2012 + EC:2014 + A11:2015
EN60335-2-103	2015
EN62233	2008
EN300 220-2-V.3.1.1	2017

Informations supplémentaires

Signé au nom et pour compte de :	Lieu et date de publication	Nom, titre, signature
Révision		
00.00	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	

EU-Konformitätserklärung

und Erklärung der Einbindung von „unvollständigen Maschinen“ (nach Maschinenrichtlinie 2004/42/EG, Anh. I), B)

Firmenbezeichnung:	DEA SYSTEM S.p.A.
Postanschrift:	Via Della Tecnica, 6
Postleitzahl und Gemeinde:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALIEN
Telefonnummer:	+39 0445 550789
E-Mail-Adresse:	deasystem@deasystem.com

erklärt, dass die Konformitätserklärung unter unserer alleinigen Verantwortung ausgestellt wurde und das folgende Produkt betrifft:

Vorrichtung Modell/Produkt	SPACE - SPACE/XL - SPACE/XXL
Type:	Elektromechanischer Antrieb für Schwing- und Sektionstore
Charge:	Siehe Etikett auf der Rückseite des Handbuchs

Der oben beschriebene Gegenstand der Erklärung erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsvorschriften der Union:

Richtlinie 2006/42/EG (Maschinenrichtlinie)

• Es wird erklärt, dass die relevanten technischen Unterlagen in Übereinstimmung mit Anhang VII B erstellt wurden.

• Ebenso wird erklärt, dass die folgenden wesentlichen Sicherheits- und Gesundheitsanforderungen eingehalten wurden: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.1 - 1.3.2 - 1.3.3 - 1.3.4 - 1.3.7 - 1.3.9 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.4 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11 - 1.5.13 - 1.6.1 - 1.6.2 - 1.6.4 - 1.7.2 - 1.7.3 - 1.7.4 - 1.7.4.1 - 1.7.4.2 - 1.7.4.3.

• Der Unterzeichnete erklärt, dass die oben erwähnte „unvollständige Maschine“ nicht in Betrieb genommen werden darf, bis die endgültige Maschine, in die sie eingebunden wird, als mit der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG konform erklärt wurde.

• Der Hersteller verpflichtet sich, auf hinreichend begründeten Antrag die Informationen zur „unvollständigen Maschine“ an die staatlichen Behörden zu übermitteln, unbeschadet seiner Rechte an geistigem Eigentum.

Das Produkt steht im Einklang mit den zutreffenden Teilen der folgenden Verordnungen:

EN 13241-1:2003 + A1:2011(*); EN 12445:2002; EN 12453:2002; EN 12978:2003 + A1:2009.

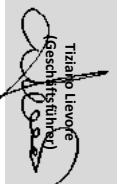
(*): Bis zur Änderung der Normen besteht keine Konformitätsvermutung in Bezug auf die Punkte 4.2.2, 4.2.6, 4.3.2, 4.3.3, 4.34, 4.36

Richtlinie 2014/53/EG (Funkgeräterichtlinie)

Die folgenden harmonisierten Normen und technischen Spezifikationen wurden angewandt:

Titel:	Datum der Norm Spezifikation
EN61000-6-2	2005 + EC:2005
EN61000-6-3	2007/A1: 2011
(EN301/489/-1)	2011
EN60335-1	2012 + EC:2014 + A11:2015
EN60335-2-103	2015
EN62233	2008
EN300 220-2-V.3.1.1	2017

Weitere Informationen

Unterzeichnet für und im Namen von:	Ort und Datum der Ausstellung:	Name, Funktion, Unterschrift
Revision:		
00.00	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	

Declaración EU de conformidad (Doc)

y declaración de incorporación de «cuasi máquinas» según la Directiva Máquinas 2006/42/CE, An. II.B

Nombre de la Compañía:	DEA SYSTEM S.p.A.
Dirección de correo:	Via Della Tecnica, 6
Código postal y ciudad:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALIA
Número de Teléfono:	+39 0445 550789
Dirección de correo electrónico:	deasystem@deasystem.com

Declara que el Doc se emite bajo nuestra exclusiva responsabilidad y corresponde al siguiente producto:

Modelo del aparato/Producto:	SPACE - SPACE/XL - SPACE/XXL
Tipo:	Operador electromecánico para puertas seccionales
Serie:	Véase la etiqueta de la parte posterior del manual del usuario.

El objeto de la declaración descrito arriba está en conformidad con la legislación armonizada de la Unión Europea:

Directiva 2006/42/CE (Directiva MD)

- Se declara que la documentación técnica pertinente ha sido elaborada en conformidad con el anexo VII B.
- Así mismo, se declara que se ha cumplido con los requisitos de seguridad y salud: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.1 - 1.3.2 - 1.3.3 - 1.3.4 - 1.3.7 - 1.3.9 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.4 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11 - 1.5.13 - 1.6.1 - 1.6.2 - 1.6.4 - 1.7.2 - 1.7.3 - 1.7.4 - 1.7.4.1 - 1.7.4.2 - 1.7.4.3.
- El abajo firmante declara que la arriba mencionada «cuasi máquina» no puede ser encargada hasta que la máquina final, a la cual será incorporada, no sea declarada en conformidad con la Directiva Máquinas 2006/42/CE.
- Bajo pedido debidamente justificado, el fabricante se encarga de transmitir la información referida a la «cuasi máquina» a las autoridades nacionales sin perjuicio de los derechos y de la propiedad intelectual que le corresponde.

El producto está en conformidad con las partes aplicables de las siguientes normativas:
EN 13241-1:2003 + A1:2011(*); EN 12445:2002; EN 12978:2003 + A1:2009.

(*): Pendiente de revisión de la norma, sin presunción de conformidad de los puntos 4.22, 4.26, 4.32, 4.33, 4.34, 4.36

Directiva 2014/53/CE (Directiva RED)

Se han aplicado las siguientes normas armonizadas y especificaciones técnicas:

Título:	Fecha de la norma/especificación
EN61000-6-2	2005 + EC:2005
EN61000-6-3	2007 + A1:2011
EN301 489-1 v.1.9.2	2011
EN60335-1	2012 + EC:2014 + A11:2015
EN60335-2-103	2015
EN62233	2008
EN300 220-2 v.3.1.1	2017

Información suplementaria

Firmado por y en nombre de:	Lugar y fecha de la expedición:	Nombre, cargo, firma
Revisión: 00.00	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	Tiziano Lievore (Administrador)

Declaración de Conformidad EU (DC)

e a Declaración de Incorporación de «cuasi-máquinas» (nos termos da Diretiva das Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, B)

Nome da empresa:	DEA SYSTEM S.p.A.
Endereço postal:	Via Della Tecnica, 6
Código postal e cidade:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITÁLIA
Número de telefone:	+39 0445 550789
Endereço de e-mail:	deasystem@deasystem.com

declaramos que a DC é emitida sob a exclusiva responsabilidade e pertence ao produto seguinte:

Modelo do aparelho/produto:	SPACE - SPACE/XL - SPACE/XXL
Tipo:	Operador electromecânico para portas seccionais
Lote:	Consultar a etiqueta no verso do manual de utilizador

O objeto da declaração descrito acima está em conformidade com a legislação relevante de harmonização da União:

Directiva 2006/42/CE (Directiva Aparelhos Médicos)

- Declara-se que a documentação técnica relevante foi redigida em conformidade com o anexo VII B.
- Declara-se também que os seguintes requisitos de saúde e segurança essenciais foram respeitados: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.1 - 1.3.2 - 1.3.3 - 1.3.4 - 1.3.7 - 1.3.9 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.4 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11 - 1.5.13 - 1.6.1 - 1.6.2 - 1.6.4 - 1.7.2 - 1.7.3 - 1.7.4 - 1.7.4.1 - 1.7.4.2 - 1.7.4.3.
- O abaixo-assinado declara que a «máquina parcialmente concluída» supracitada não pode ser comissionada até que a máquina final, na qual foi incorporada, tenha sido declarada conforme com a Diretiva de Máquinas 2006/42/CE.
- Mediante pedido devidamente justificado, o fabricante compromete-se a transmitir as informações relativas à «máquina parcialmente concluída» às autoridades nacionais, sem prejuízo dos seus direitos de propriedade intelectual.

O produto está em conformidade com as partes aplicáveis das regulações seguintes:
EN 13241-1:2003 + A1:2011(*); EN 12445:2002; EN 12978:2003 + A1:2009.

(*): Na pendência da revisão da norma, nenhuma presunção de conformidade com os pontos 4.22, 4.26, 4.32, 4.33, 4.34, 4.36

Directiva 2014/53/UE (Directiva sobre Energias Renováveis)

As normas harmonizadas seguintes e especificações técnicas foram aplicadas:

Título:	Data da norma/especificação
EN61000-6-2	2005 + EC:2005
EN61000-6-3	2007 + A1:2011
EN301 489-1 v.1.9.2	2011
EN60335-1	2012 + EC:2014 + A11:2015
EN60335-2-103	2015
EN62233	2008
EN300 220-2 v.3.1.1	2017

Informações adicionais

Assinado por e em nome de:	Local e data de emissão:	Nome, função, assinatura
Revisão: 00.00	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	Tiziano Lievore (Administrador)

Декларација Згодности WE (Dос)

и Декларација вјеразнила „масхин плеккоксолуци“ (Згодние з директүва масхуловнa 2006/42/WE, Зад. II, В)

Назва продуцента:	DEA SYSTEM S.p.A.
Адрес:	Via Della Tecnica, 6
Код постоуому і мјасто:	36013 Piovene Roschette (VI) - ITALY
Телефон:	+39 0445 550789
Адрес е-mail:	dea.system@dea.system.com

ошүвадса, же нинишеу документ јест вүдавалан на наздa вүфаксна одроведлалносћ і доцүсу настөрүјасего продуки:

Модел узгађдения/Продукт:	SPACE - SPACE/XL - SPACE/XXL
Түр:	Узгађдение електромеханичне до бран сегментовүсн
Серта:	Ратз ерүкјета на одноросе инструкциј ерүкүкомјета

Предметити декларацији описаниу ромуједј јест згодны з одроведлалнм всроџитовуым правоводствемтнмн гармонизирүснм:

Дүректүва 2006/42/WE (Дүректүва MD)

- Ошүвадса се, же нинишеу документација технична зостала споргадсана згодние з зајаснлнкетнм VII В.
- Рондндо ошүвадса се, же зосталу срннтоме настөрүјасе вүмваралн засаднлсе з экзесе берспреслнствннa пошлотн здровла: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.1 - 1.3.2 - 1.3.3 - 1.3.4 - 1.3.7 - 1.3.9 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.4 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11 - 1.5.13 - 1.6.1 - 1.6.2 - 1.6.4 - 1.7.2 - 1.7.3 - 1.7.4 - 1.7.4.1 - 1.7.4.2 - 1.7.4.3.

- Ннше роднршану ошүвадса, же вүшеу вүмпленонa „срфсјотнво укнксолсана масхула“ не може зостак оддала до експлоатаци до сзасн, в котуым остатесца масхула, до ктореу зостала вүфаксзана, зостале узпала за згоднa з Дүректүва Масхуловнa 2006/42/WE.
- На настөрүсе узаснлпному вноосек роднцент зобовүжүје се срзкзакс влалстном кралоуым ннформаде доцүсасе „срфсјотнво укнксолснлсн масхула“ без нарүсслелн лего рнво влалносћ ннтелектуалнеу.

Продукт јест згоднү з одроведлалнм срфсјаднм настөрүјаснм прершнсов:

EN 13241-1:2003 + А1:2011 (*); EN 12445:2002; EN 12453:2002; EN 12978:2003 + А1:2009.

(*) : В оскелүвалн на прегрјад нотнм, не ма домнелнмелн згодносћ з рүкнлнм 4.22, 4.26, 4.32, 4.33, 4.34, 4.36

Дүректүва 2014/53/WE (Дүректүва RED)

Застосовално настөрүјасе нотнм згармонизоване і спесүфаксде техннчне:

Түпчт:	Дата нотнм/спесүфакциј
EN61000-6-2	2005 + EC:2005
EN61000-6-3	2007 + А1:2011
EN301 489-1 V.1.9.2	2011
EN60335-1	2012 + EC:2014 + А11:2015
EN60335-2-103	2015
EN62233	2008
EN300 220-2 V.3.1.1	2017

Додатковне ннформасде

Роднлсано в нмелнлү і на злеселн:	Мјесце і дата вүдданн:	Имје і назвнско, стамовнско, роднлс
Коректа:		
00.00	Рловене Росчелете (VI) 20.04.16	

Декларација ЕС о соответствии (Dос)

и Декларација о соответствии компонентов часнчноу укнплектовннх меканнзимов (в соответствии с Директивой на машины и механизмы 2006/42/EC, Прил. II, В)

Название компании:	DEA SYSTEM S.p.A.
Почтовый адрес:	Via Della Tecnica, 6
Индекс и город:	36013 Piovene Roschette (VI) - ITALY
Номер телефона:	+39 0445 550789
Адрес электронной почты:	dea.system@dea.system.com

заявляем, что Dос вүлүчснa поднашу собствснную отвсгтвенносћ и относнтся к слсдующсму нзделнм:

Моделл апларата/Издеме:	SPACE - SPACE/XL - SPACE/XXL
Тнп:	Элсктро-меканнческнй прнвод для секционнх ворог
Пернн:	См. этнкетн на обрaтнй сторонс рүководствa полүзователн

Вүшеоснслснннй предмет декларацији соответствсует слсдующсму унифнцнрованнотнму законодательствү Европсјского союза:

Директивне 2006/42/ЕС (MD Директивна)

- Заявляем, что соответствующая техническая документация была составлена в полном соответствии с требованиями Приложения VII В.
- Также заявляем, что соблюдались следующие основные требования по гигиене труда и инструментам техники безопасности: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.1.5 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.3.1 - 1.3.2 - 1.3.3 - 1.3.4 - 1.3.7 - 1.3.9 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.4 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11 - 1.5.13 - 1.6.1 - 1.6.2 - 1.6.4 - 1.7.2 - 1.7.3 - 1.7.4 - 1.7.4.1 - 1.7.4.2 - 1.7.4.3.

- Нижеподписавшийся подтверждает, что вышеупомнутые компоненты частично укнплектовннх меканнзимов не могут быть сданы в експлуатационо бза челоу лнннн, в которую они долкнны быть встроены, в соответствии с Декларацией на машины и механизмы 2006/42/ЕС.
- В соответствии с запросом поданным должным образом, производитель обязуется передавать информацию, касающуюся компонентов часнчно укнплектовннх меканнзимов в национальные органы власти, не нанося ущерба интеллектуальной собственности или правам на нее.

Издеме соответствсует всем примененным частя слсдующих нормативных актов:

EN 13241-1:2003 + А1:2011 (*); EN 12445:2002; EN 12453:2002; EN 12978:2003 + А1:2009.

(*) : Нaходящесн на рaссмотреннн редакцији стандартов, отсутствне предполкнения о соответствии пунктaм 4.22, 4.26, 4.32, 4.33, 4.34, 4.36

Директивны 2014/53/ЕС (RED Директивна)

Прнменялнсь слсдующие унифнцнрованнне стандарты і техннческне условия:

Название:	Дата стандарта/техннческнх условий
EN61000-6-2	2005 + EC:2005
EN61000-6-3	2007 + А1:2011
EN301 489-1 V.1.9.2	2011
EN60335-1	2012 + EC:2014 + А11:2015
EN60335-2-103	2015
EN62233	2008
EN300 220-2 V.3.1.1	2017

Дополннтелнная ннформација

Поднлсано от нменн:	Имя и дата вүлүска:	Имя, долкнносћ, поднлсн
Рсдакция:		
00.00	Рловене Росчелете (VI) 20.04.16	



move as you like

NOTES

A series of horizontal lines spanning the width of the page, providing a space for writing notes.

BATCH



move as you like

DEA SYSTEM S.p.A.

Via Della Tecnica, 6 - 36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI) - ITALY

tel: +39 0445 550789 - **fax:** +39 0445 550265

Internet: <http://www.deasystem.com> - **E-mail:** deasystem@deasystem.com