

Operatore elettromeccanico per cancelli scorrevoli

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Electromechanical operators for sliding gates

Operating instructions and warnings

Opérateurs électromécaniques pour portails coulissants

Notice d'emploi et avertissements

Elektromechanischer Antrieb für Schiebetore

Bedienungsanleitung und Hinweise

Operador electromecánico para cancelas correderas

Instrucciones de uso y advertencias

Operador electromecânico para portões de correr

Instruções para utilização e advertências

Napęd elektromechaniczny do bram przesuwnych

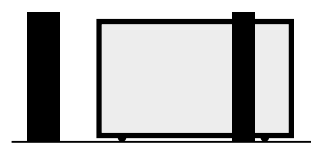
Instrukcja montażu i użytkowania

Электромеханический привод для откатных ворот

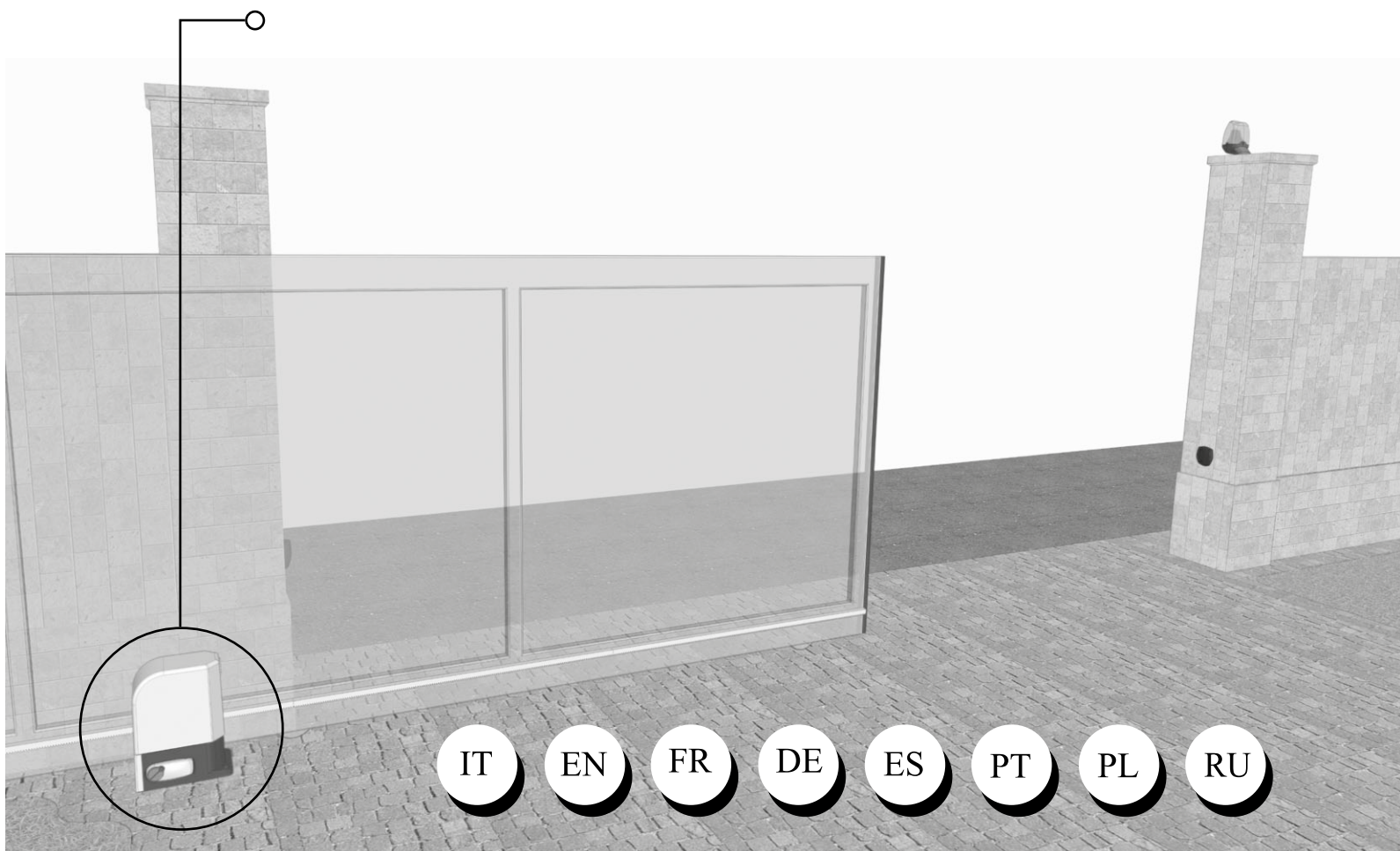
Инструкция по эксплуатации и предупреждения

DEA[®]

move as you like



www.deasystem.com



IT

EN

FR

DE

ES

PT

PL

RU

LIVI 3/24

Operatore elettromeccanico per cancelli scorrevoli

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Sommario

1	Riepilogo Avvertenze	1	8	Messaggi visualizzati sul Display	13
2	Descrizione Prodotto	3	9	Messa in Servizio	14
3	Dati Tecnici	3	9.1	Collaudo dell'Impianto	14
4	Installazione e Montaggio	4	9.2	Sblocco e manovra manuale	14
5	Collegamenti Elettrici	5	10	Manutenzione	14
6	Programmazione Standard	7	11	Dismissione Prodotto	15
7	Programmazione Avanzata	10			

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, purchè 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** 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.

⚠ **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 riasssemblaggio 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** 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

Modelli e contenuto imballo

Tutti i modelli motorizzati, prevedono l'utilizzo di centrali di comando avanzate (serie NET) provviste di sensore antischiacciamento, ricevitore radio 433 Mhz incorporato, regolazione della velocità e del rallentamento in apertura e chiusura.

I modelli LIVI 3/24 sono destinati soprattutto ad utilizzo residenziale/condominiale semintensivo ed intensivo a seconda del ciclo di lavoro che si prevede per l'automatismo.

Gli accessori di completamento sono riportati in tabella "ACCESSORI PRODOTTO" (pag. 166).

LIVI 3/24 è composto da un motoriduttore meccanico che pone in rotazione l'ingranaggio di traino; Tale ingranaggio, accoppiato alla cremagliera adeguatamente installata sul cancello, trasforma il moto circolare del motoriduttore in moto rettilineo consentendo così il movimento del cancello sulla propria guida.

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

Trasporto

Gli operatori della serie LIVI 3/24 sono sempre fornite imballate 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.



3 DATI TECNICI

MOTORE	
	3/24E/F
Tensione alimentazione motore (V)	24 V ===
Potenza assorbita (W)	55
Forza di spinta Max (N)	140
Ciclo di lavoro (anta L=5m)	8 cicli/ora
N° max manovre in 24 ore (anta L=5m)	20
Peso anta max (kg)	350
Temperature limite di funzionamento (°C)	-20÷+50 °C
Velocità (m/min)	14
Peso del prodotto con imballo (Kg)	11,5
Pressione sonora emessa (dBA)	< 70
Grado di protezione	IPX4
CENTRALE	
	NET3/24N
Tensione alimentazione (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potenza nominale trasformatore (VA)	80 VA (230/22V)
Fusibile F1 (A)	T1A 250V (ritardato)
Uscita stabilizzata per alimentazione ausiliari	24 V === max 200mA
Uscita lampeggiante 24V	24 V === max 5 W
Uscita "Warning"	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:

- Verificare che la struttura sia conforme alle norme vigenti e successivamente definire il progetto completo dell'apertura automatica;
- Verificare che in tutta la corsa del cancello, sia in chiusura che in apertura, non ci siano punti con maggior attrito;
- Verificare che non vi sia pericolo di deragliamento del cancello e che non ci siano rischi di uscita dalle guide;
- Verificare che il cancello sia in equilibrio cioè non deve muoversi se lasciato fermo in una qualsiasi posizione;
- Verificare che la zona di fissaggio del motoriduttore permetta lo sblocco ed una manovra manuale facile e sicura;
- Verificare che i punti di fissaggio dei vari dispositivi siano in zone protette da urti e le superfici siano sufficientemente solide;
- Evitare che le parti dell'automatismo possano venire immerse in acqua o altre sostanze liquide.

ATTENZIONE: Se si prevede un comando a uomo presente per la movimentazione della porta, questo deve essere posizionato in vista diretta della parte da movimentare.

4.2 Definiti e soddisfatti i suddetti requisiti preliminari, procedere al montaggio:

Se il piano d'appoggio è già disponibile, il fissaggio del motoriduttore dovrà avvenire direttamente sulla superficie utilizzando la base di supporto fornita fissandola a terra ad esempio con tasselli ad espansione o chimici.

In alternativa si dovrà utilizzare la base di fondazione ART. 460 (non fornita) procedendo come di seguito:

- Eseguire uno scavo adeguato al tipo di terreno usando come riferimento le quote indicate in Fig. 3;
 - Predisporre un numero adeguato di canalette per il passaggio dei cavi elettrici;
- Le canaline predisposte per il passaggio cavi elettrici, dovranno avere una lunghezza tale da sporgere all'interno della cassa motore (Fig. 9) e dovranno necessariamente dividere i cavi di alimentazione della centrale e del motore (A) da quelli encoder e accessori vari collegati (B), in questo modo viene assicurato il corretto isolamento dei cablaggi.**
- Posizionare la base di fondazione;
 - Effettuare la colata di calcestruzzo e, prima che cominci la presa, portare la piastra di fondazione alle quote indicate in Fig. 4 prestando attenzione che sia parallela all'anta e perfettamente in bolla. Attendere la completa presa del calcestruzzo;
 - Fissare la base di supporto regolabile come mostrato dopodiché, posizionare sulla base il motoriduttore e bloccarlo con le 3 viti in dotazione Fig. 5 (applicare i tappi di protezione alle teste delle viti M10).

Se la cremagliera è già presente, porre il pignone di LIVI 3/24 ad una distanza di 1-2 mm in modo da evitare che il peso dell'anta possa gravare sul motoriduttore. Per fare questo, regolare l'altezza di LIVI 3/24 agendo sulla base di supporto regolabile (Fig. 5) e successivamente serrare i dadi di bloccaggio in modo energico.

In alternativa, procedere come di seguito:

- Sbloccare il motoriduttore e aprire completamente l'anta;
- Appoggiare il primo tratto di cremagliera sull'anta prestando attenzione che l'inizio della cremagliera corrisponda all'inizio dell'anta. Fissare quindi la cremagliera all'anta con mezzi adeguati mantenendo un gioco di 1-2 mm dal pignone (Fig. 6);
- Tagliare la parte eccedente di cremagliera;
- Infine muovere l'anta manualmente varie volte e verificare che l'allineamento e la distanza di 1-2 mm tra cremagliera e pignone sia rispettata per tutta la lunghezza;

4.3 Come sbloccare il motoriduttore

Una volta aperta la serratura posta sulla maniglia (protetta dal coperchietto in plastica) la leva va girata nel senso indicato in Fig. 7; a questo punto il riduttore è sbloccato e il cancello, in assenza di altri impedimenti è libero nei suoi movimenti. Il procedimento inverso, ruotare la leva fino a fine corsa e chiusura della serratura (ricordarsi di proteggere la serratura con l'apposito coperchietto), riporta LIVI 3/24 in condizioni di lavoro.

4.4 Finecorsa

Regolazione dei finecorsa meccanici

In alcuni modelli di LIVI 3/24 è predisposto un finecorsa il cui intervento deve essere regolato per ogni installazione. **DEA System** fornisce due camme finecorsa (Fig. 8) che vanno installate sulla cremagliera del cancello e successivamente regolate in modo tale da garantire la funzionalità e le distanze di sicurezza in apertura e chiusura del cancello.

Tenere in considerazione che quando intervengono i finecorsa, l'anta si muoverà per altri 2-3 cm; E' quindi opportuno porre le staffe di finecorsa ad una distanza sufficiente dagli arresti meccanici.

5 COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della "Tabella 1" e lo schema di pag. 6.

ATTENZIONE Per una adeguata sicurezza elettrica tutti i cavi dovranno avere essere in doppio isolamento. Assicurarsi di mantenere nettamente separati (**minimo 4 mm in aria o 1 mm attraverso l'isolamento supplementare**) i cavi a bassissima tensione di sicurezza dai cavi in bassa tensione (230V ~) provvedendo a porli all'interno di canalette in plastica ed al loro fissaggio con adeguate fascette in prossimità delle morsettiere.

ATTENZIONE Per il collegamento alla rete, utilizzare cavo multipolare di sezione minima 3x1,5mm² e del tipo previsto dalle normative vigenti. Per il collegamento dei motori, utilizzare cavo di sezione minima 1,5 mm² e del tipo previsto dalle normative vigenti. A titolo di esempio, se il cavo è all'esterno (all'aperto), deve essere almeno pari a H05RN-F mentre, se all'interno (in canaletta), deve essere almeno pari a H05VV-F.

ATTENZIONE Tutti i cavi dovranno essere spellati e sguainati nelle immediate vicinanze dei morsetti. Tenere i cavi leggermente più lunghi in modo da eliminare successivamente l'eventuale parte in eccesso.

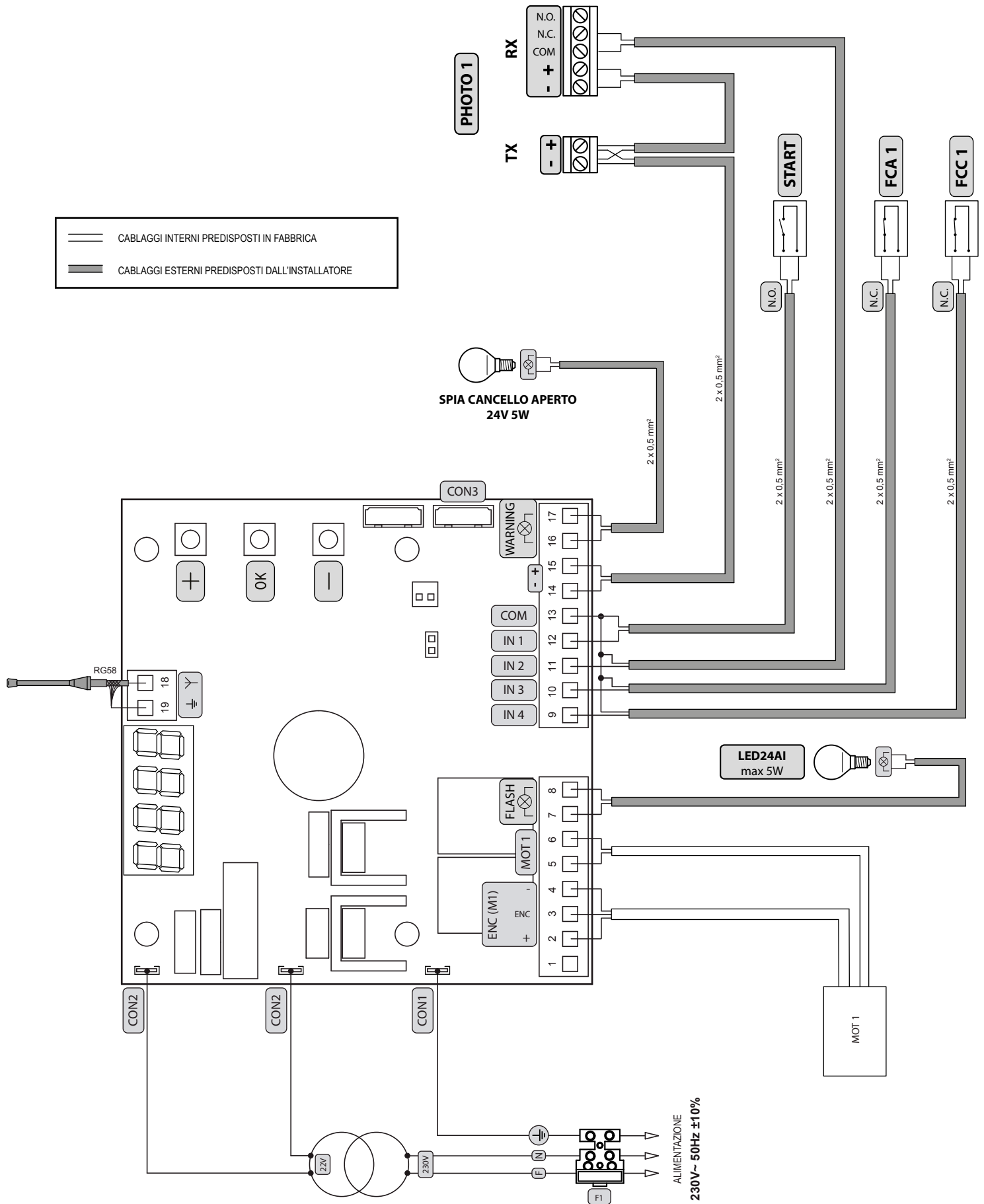
ATTENZIONE Per il collegamento dell'encoder alla centrale di comando, utilizzare esclusivamente un cavo dedicato 3x0,22mm².

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

1		Non utilizzato	
2-3-4		Uscita encoder motore 1	
5-6		Uscita motore 1 max 5A	
7-8		7 (+)	Uscita lampeggiante 24 V === max 5W
		8 (-)	
9-13		9 - N.C.	Input 4 FCC 1. In caso di intervento arresta la corsa di chiusura del motore 1. Se non utilizzato ponticellare.
		13 - Com	
10-13		10 - N.C.	Input 3 FCA 1. In caso di intervento arresta la corsa di apertura del motore 1. Se non utilizzato ponticellare.
		13 - Com	
11-13		11 - N.C.	Input 2 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	
12-13		12 - N.O.	Input 1 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	
14-15		14 (-)	Uscita stabilizzata 24 V === alimentazione ausiliari max 200mA
		15 (+)	
16-17		16 (+)	Uscita 24 V === max 5W per spia cancello aperto fissa (se P052=0), intermittente (se P052=1) o luce di cortesia (se P052>1)
		17 (-)	
18		Ingresso segnale antenna radio	
19		Ingresso massa antenna radio	
CON 1		Connessione parti metalliche dei motori	
CON 2	22 V ~	Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore	
CON 3		Ingresso connettore MEMONET	

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".

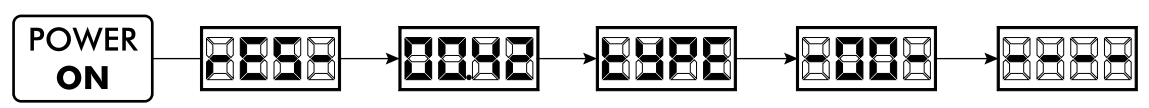
SCHEMA ELETTRICO



6 PROGRAMMAZIONE STANDARD

1 Alimentazione

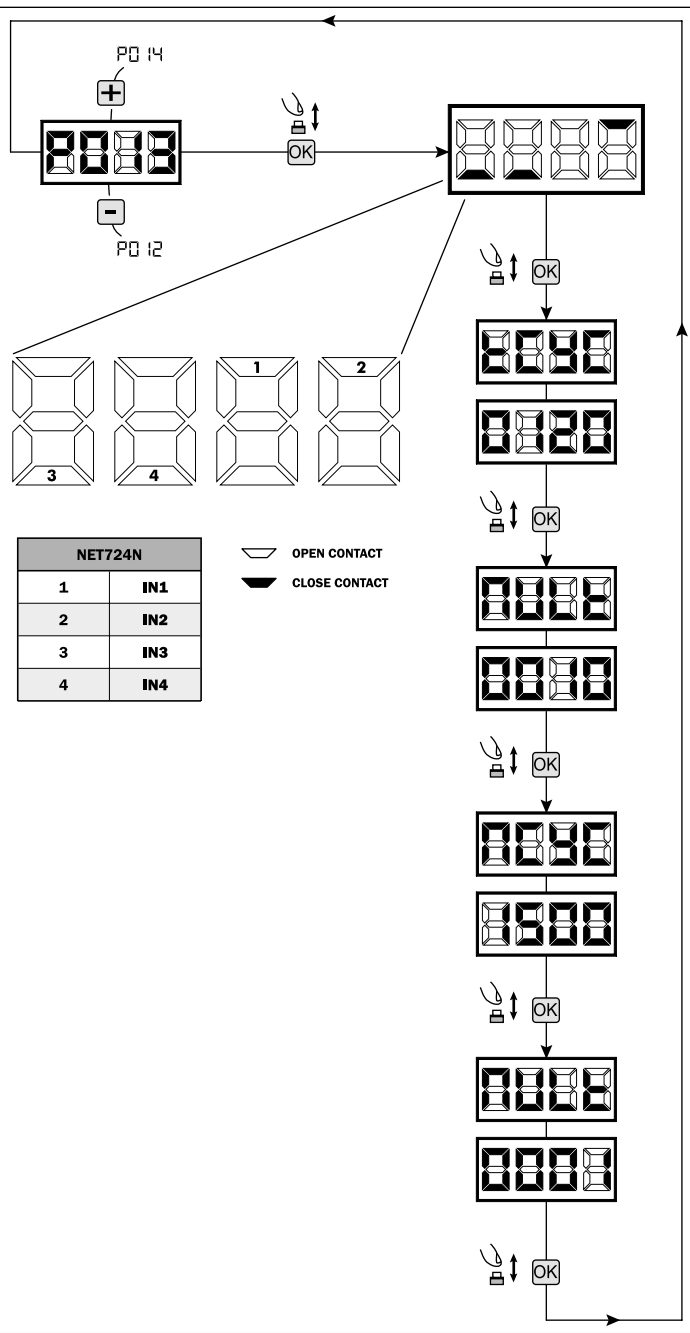
Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte “-ES-”, “0042” (oppure la versione firmware attualmente in uso) “TYPE”, “-00-” (oppure del Type selezionato) seguite dal simbolo di cancello chiuso “----”.



* 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. 13).

2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

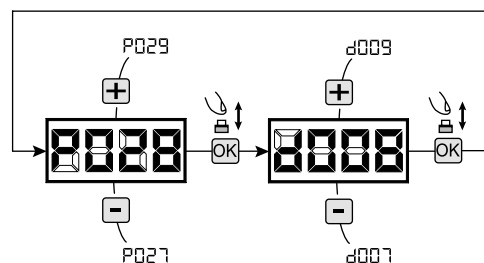
- Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P013;
- Accedere al parametro premendo il tasto OK;
- Sul display viene mostrato lo “Stato Ingressi” (verificare che sia corretto):
 OPEN CONTACT CLOSE CONTACT
- Premere nuovamente il tasto OK;
- Sul display viene mostrato il “Contamanovre Totale” 1200 seguito dal moltiplicatore 10
 Per calcolare il numero di manovre eseguite, i due valori devono essere moltiplicati.
Ex: 1200 = 120x10 = 1200 manovre eseguite
- Premere nuovamente il tasto OK;
- Sul display viene mostrato il “Contamanovre Manutenzione” 1500 seguito dal moltiplicatore 1
 Per calcolare il numero di manovre rimanenti prima della richiesta di manutenzione, i due valori devono essere moltiplicati.
Ex: 1500 = 1500x1 = 1500 manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell'intervento di manutenzione
- Premere nuovamente il tasto OK per uscire dal parametro (sul display ricompare P013).



3 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. Verificare che il valore impostato sia d008 (LIVI 3/24), in caso contrario, si dovrà selezionarlo agendo sui tasti **+** e **-**;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P028).

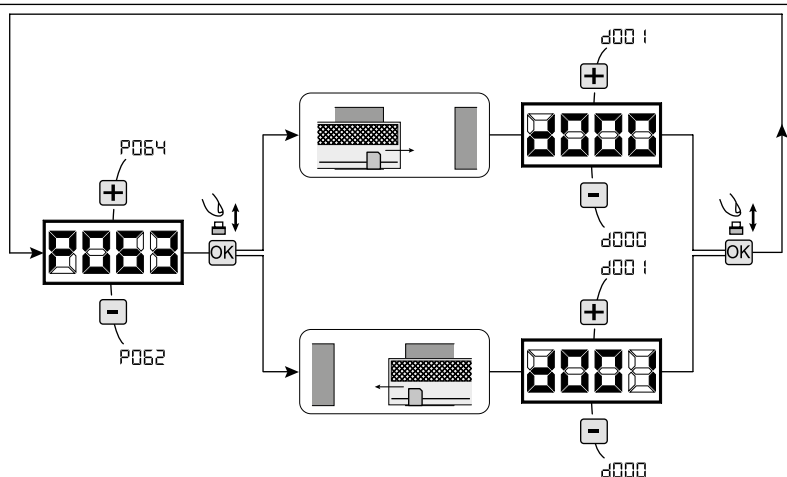


4 Selezione senso di marcia

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P063;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d000=motore in posizione standard (a sinistra del varco);
 - d001=motore in posizione invertita (a destra del varco);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P063).

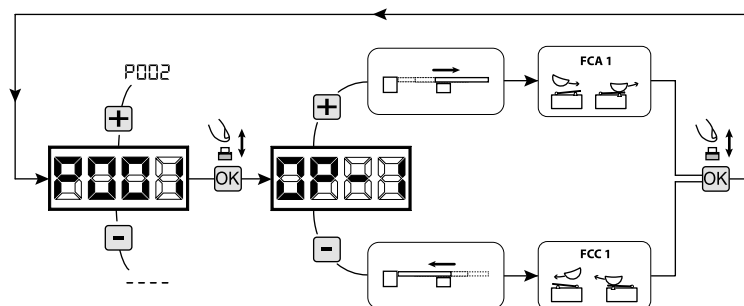
Attenzione: Il parametro inverte automaticamente le uscite apre/chiede dei motori.

Attenzione: Cambiando questo parametro è necessario modificare i parametri relativi ai finecorsa di apertura e chiusura.



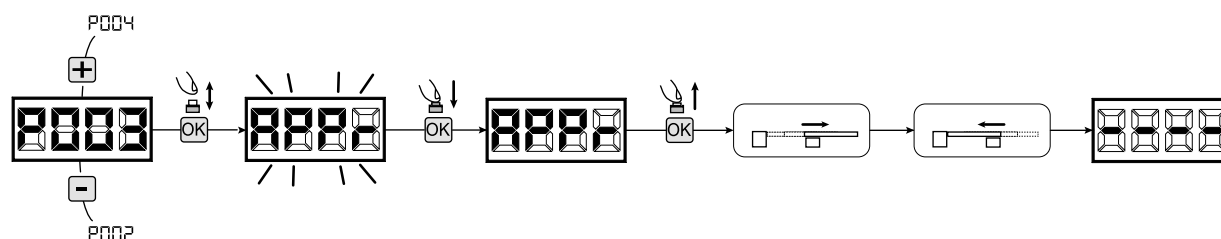
5 Regolazione camme finecorsa

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P001;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** (**APRE**) e **-** (**CHIUDE**), muovere l'anta in posizione di apertura e regolare la relativa camma finecorsa affinché in quel punto schiacci il microinterruttore; Ripetere l'operazione regolando il finecorsa di chiusura.
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P001).



6 Apprendimento corsa motori

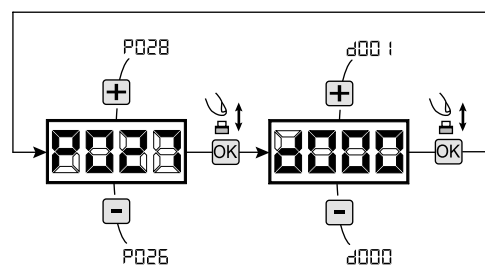
1. Assicurarsi di aver regolato adeguatamente le camme finecorsa di apertura e di chiusura;
2. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P003;
3. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
4. Alla scritta "RPPr" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
5. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "RPPr" smette di lampeggiare; Inizia la manovra di apprendimento con il motore 1 in apertura;
6. Attendere che l'anta ricerchi e si arresti sulla camma finecorsa di apertura e successivamente in quella di chiusura.
7. A manovra conclusa sul display riappare "----".



7 Apprendimento radiocomandi

7.1 Selezione codifica radiocomandi

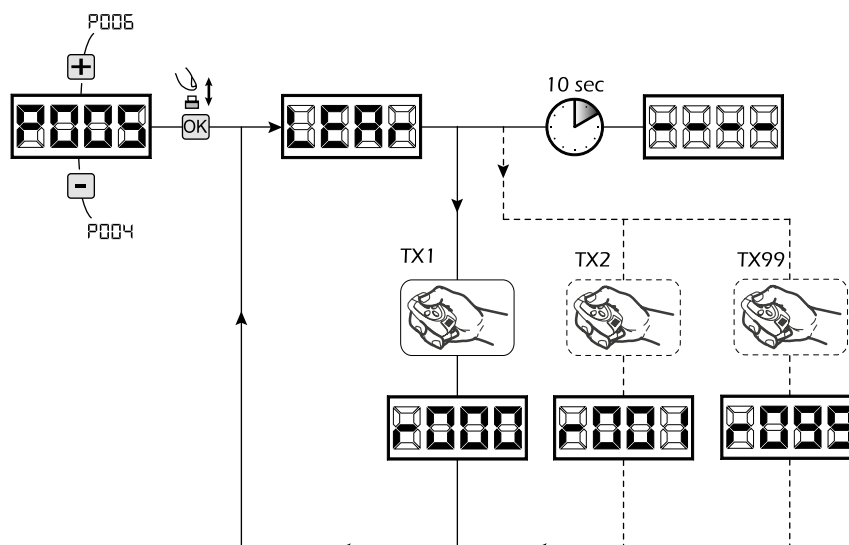
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**consigliato**);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;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

7.2 Apprendimento

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 "L E R", premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla appena memorizzato e successivamente "L E R";
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 "----".



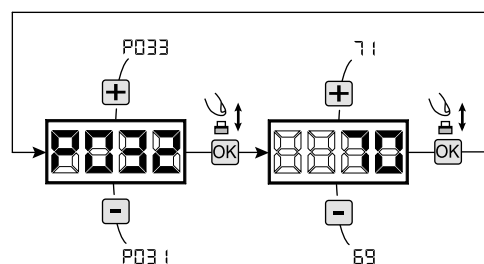
Attenzione: Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.

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).

8 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. 17.

9 Programmazione conclusa

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, agire sui tasti **+** e **-** fino alla comparsa del simbolo "----", l'automatismo è ora in attesa di comandi per il funzionamento normale.

Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (cancellazione dei radiocomandi, configurazione ingressi, ecc..), prosegui a pagina 10.

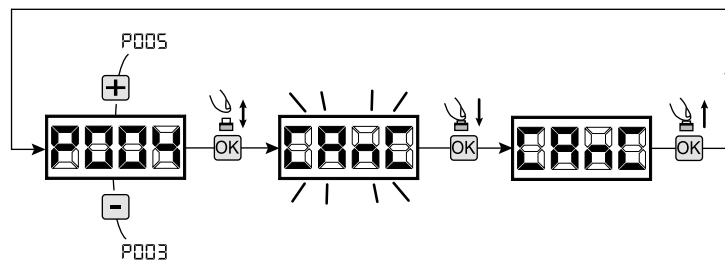
7 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

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

1 Cancellazione radiocomandi memorizzati

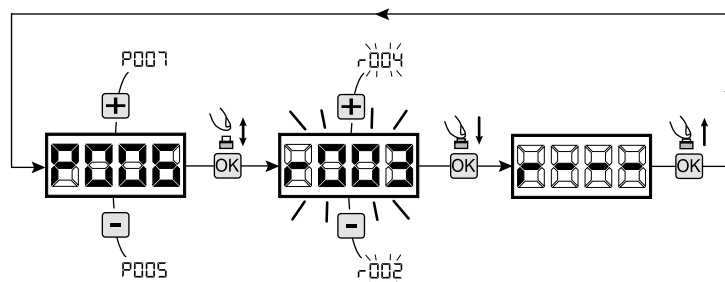
1.1 Cancellazione di tutti i radiocomandi

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 "r r r r" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "r r r r" smette di lampeggiare;
5. Tutti i radiocomandi memorizzati sono stati cancellati (sul display ricompare P004).



1.2 Ricerca e cancellazione di un radiocomando

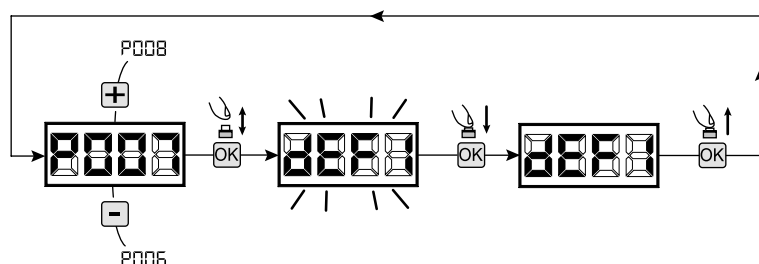
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P006;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere il radiocomando che si desidera cancellare (es. r 003);
4. Alla scritta "r 003" lampeggiante, tenere premuto il tasto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



2 Ripristino parametri di default

2.1 Ripristino parametri di funzionamento

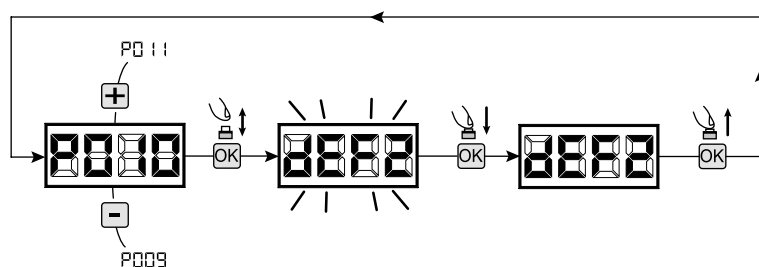
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P007;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "dEF 1" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "dEF 1" smette di lampeggiare;
Vengono ripristinati tutti i valori di default eccetto per i parametri dal P016 al P022 e dal P076 al P098 per la configurazione attualmente in uso;
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, in particolare ricordarsi di impostare correttamente i parametri di configurazione motore (P028 - P029 - P030).

2.2 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 e dal P076 al P098 per la configurazione attualmente in uso;
5. A operazione conclusa sul display ricompare P010.

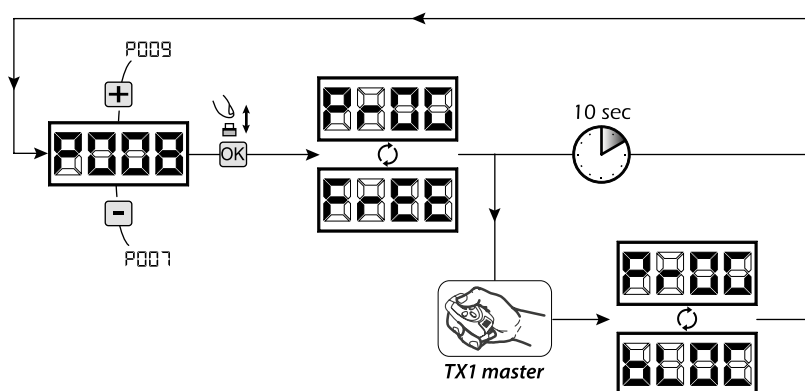


3 Blocco/Sblocco accesso alla programmazione

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.

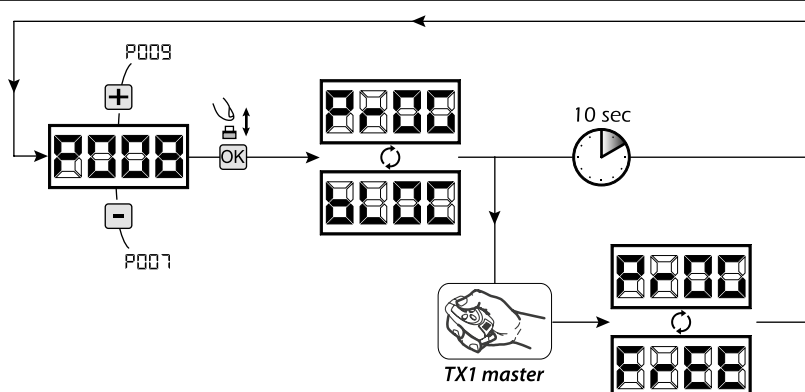
3.1 Blocco accesso alla programmazione

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-R-O-G / F-R-E-E** 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-R-O-G / B-L-O-C-K** prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è bloccato.



3.2 Sblocco 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-R-O-G / B-L-O-C-K** 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 **P-R-O-G / F-R-E-E** prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



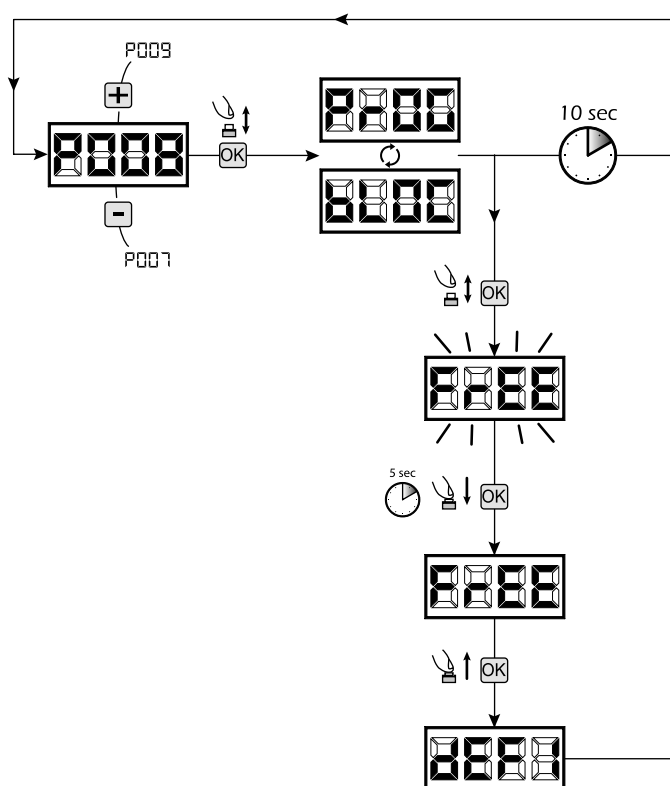
3.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

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, in particolare ricordarsi di impostare correttamente i parametri di configurazione motore (P028 - P029 - P030). Sarà inoltre necessario ripetere la misurazione delle forze d'impatto per garantire la conformità dell'impianto.

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-R-O-G / B-L-O-C-K**;
4. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta **F-R-E-E** lampeggiante;
5. Premere nuovamente il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta): il display visualizza la scritta **F-R-E-E** fissa seguita da **d-E-F**, prima di ritornare alla lista dei parametri;
6. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



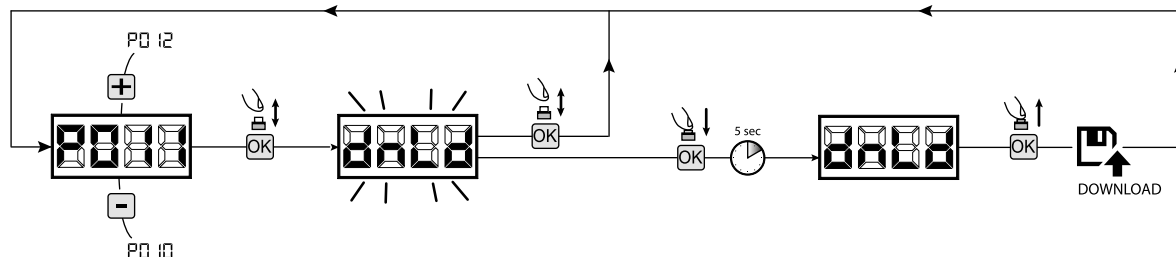
4 Scaricamento / caricamento memoria dati

4.1 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 "↓" 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 "↓" smette di lampeggiare;
- Tutte le impostazioni della centrale (TYPE, parametri, radiocomandi, corsa motori, ecc..) vengono salvate sull'unità di memorizzazione esterna;

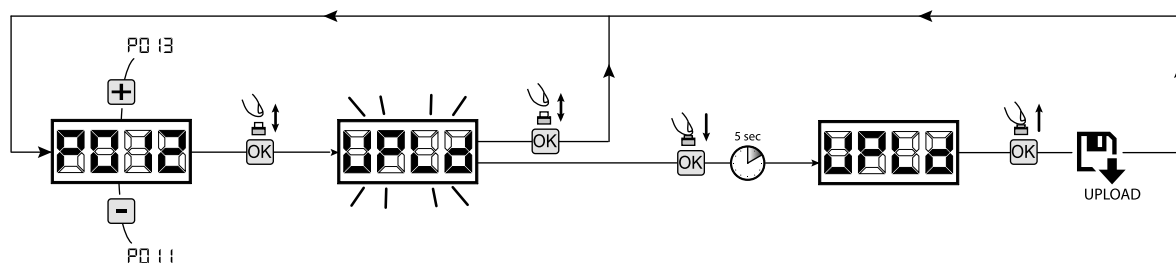
Attenzione: Se sull'unità di memoria esterna sono presenti dei dati, durante il download della memoria verranno sovrascritti.

5. A operazione conclusa sul display ricompare P011.



4.2 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 "↑" 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 "↑" 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.



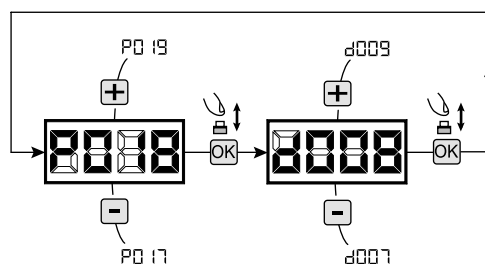
ATTENZIONE Se non sono collegate unità di memorizzazione esterne oppure se il cavo di connessione viene disconnesso durante l'operazione di trasferimento dati, sul display compare **ERR** dopodichè la centrale di comando viene totalmente resettata e sul display compare la scritta "TYPE" lampeggiante.

Fare riferimento all'istruzione della scheda di memoria esterna per ripristinare il funzionamento della centrale di comando.

5 Configurazione ingressi

Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard descritto dagli schemi elettrici, 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:
 - P017=per INPUT 1;
 - P018=per INPUT 2;
 - P019=per INPUT 3;
 - P020=per INPUT 4;
 - P021=per INPUT 5;
 - P022=per INPUT 6;
2. Accedere al parametro (es. P018) 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. 16);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P018).
5. Eseguire il collegamento all'ingresso appena configurato.



6 Programmazione conclusa

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, agire sui tasti **+** e **-** fino alla comparsa del simbolo "----", 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)	
RESP	Reset posizione in corso: La centrale di comando è appena stata riaccesa dopo un'interruzione dell'alimentazione, oppure il cancello ha superato il numero max ammesso (80) di inversioni senza mai arrivare alla battuta di chiusura, o il numero max ammesso (7) di interventi consecutivi del dispositivo anti schiacciamento. E stata quindi avviata la ricerca in rallentamento dei punti di finecorsa di apertura prima, e di chiusura successivamente.	
MESSAGGI DI ERRORE		
Mess.	Descrizione	Possibili soluzioni
ERRP	Errore posizione: La procedura di reset posizione non è andata a buon fine. La centrale rimane in attesa di comandi.	<ul style="list-style-type: none"> - Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa; - Dare un impulso di start per avviare la procedura di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente, aiutando manualmente se necessario la corsa del/delle ante; - Aggiustare eventualmente i valori impostati di forza e velocità del/dei motori.
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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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). <p>Attenzione: l'interruzione di un UPLOAD, comporta anche un RESET totale della centrale di comando.</p>
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.	<p>Verificare cablaggio encoder e motore. Togliere e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete effettuare le seguenti verifiche.</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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.

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 EN12445 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;

9.1 Collaudo dell'impianto

Il collaudo è un'operazione essenziale al fine di verificare la corretta installazione dell'impianto. **DEA System** vuole riassumere il corretto collaudo di tutta l'automazione in 4 semplici fasi:

- Verificare che sia rispettato rigorosamente quanto descritto nel paragrafo 2 "RIEPILOGO AVVERTENZE";
- Effettuare delle prove di apertura e di chiusura del cancello verificando che il movimento dell'anta corrisponda a quanto previsto. Si consiglia a questo proposito di effettuare diverse prove al fine di valutare la scorrevolezza del cancello ed eventuali difetti di montaggio o regolazione;
- Verificare che tutti i dispositivi di sicurezza collegati all'impianto funzionino correttamente;
- Eseguire la misurazione della forza d'impatto secondo quanto previsto dalla norma EN12445 fino a trovare la regolazione che assicuri il rispetto dei limiti previsti dalla norma EN12453.

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. 8) ed eseguire la manovra manuale dell'anta.

La conoscenza del funzionamento dello sblocco è molto importante, in quanto in momenti di emergenza la mancanza di tempestività nell'agire su tale dispositivo può causare situazioni di pericolo.

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'
pulizia superfici esterne	6 mesi
controllo serraggio viti	6 mesi
controllo funzionamento dello sblocco	6 mesi

GUIDA RICERCA GUASTI	
Descrizione	Possibili soluzioni
Attivando il comando di apertura o chiusura l'anta 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 il cancello 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. 8); Controllare l'apparecchiatura elettronica di regolazione della forza e la frizione meccanica Controllare che il motore non spinga al contrario, ciò potrebbe essere causato dal collegamento elettrico del fincorsa invertito;
Durante il movimento l'operatore funziona a scatti, è rumoroso, si ferma a metà o non parte.	Controllare le ruote del cancello e la guida sulla quale scorrono; non devono esserci impedimenti; Deve sempre esserci gioco tra cremagliera e pignone; controllare l'installazione della cremagliera; La potenza del motoriduttore potrebbe essere insufficiente rispetto alle caratteristiche dell'anta del cancello; verificare la scelta del modello; L'attacco al cancello dell'operatore flette o è fissato in modo inadeguato; ripararlo e/o rinforzarlo;

11 DISMISSIONE DEL PRODOTTO

LIVI 3/24 è costituito da materiali di diverse tipologie, alcuni di questi possono essere riciclati (cavi elettrici, plastica, alluminio ecc.), altri dovranno essere smaltiti (schede e componenti elettronici).

Procedere come segue:

1. Staccare l'automatismo dalla rete elettrica;
2. Scollegare e procedere allo smontaggio di tutti gli accessori collegati. Seguire il procedimento inverso a quello descritto del paragrafo "Installazione";
3. Rimuovere i componenti elettronici;
4. Smistare e procedere allo smaltimento dei vari materiali seguendo scrupolosamente le norme vigenti nel Paese di vendita.



ATTENZIONE In ottemperanza alla Direttiva UE 2002/96/CE sui rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE), 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	Posizionamento motore 1	
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
P016	Selezione tipo ingresso INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN2 type=contatto pulito • 001: IN2 type=resist. costante 8K2 	24V
P017	Non utilizzato	<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: NONE (non utilizzato) • 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: NONE (non utilizzato) • 014: FCC1 (finecorsa chius. Mot1) • 015: NONE (non utilizzato) • 016: SAFETY 2 (costa di sicurezza 2) • 017: NONE (non utilizzato) • 018: NONE (non utilizzato) • 019: NONE (non utilizzato) • 020: Inibizione SAFETY (disabilita il safety) 	/
P018	Non utilizzato		/
P019	Selezione funzionamento INPUT_1		IN1
P020	Selezione funzionamento INPUT_2		IN2
P021	Selezione funzionamento INPUT_3		IN3
P022	Selezione funzionamento INPUT_4		IN4

PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI

		24V				
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI	P023	Assegnazione CANALE 1 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) 	CH1	001	
	P024	Assegnazione CANALE 2 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"> • 002: PEDESTRIAN (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) 	CH2	000	
	P025	Assegnazione CANALE 3 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"> • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: NONE (non utilizzato) 	CH3	000	
	P026	Assegnazione CANALE 4 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"> • 006: NONE (non utilizzato) • 007: NONE (non utilizzato) • 008: NONE (non utilizzato) 	CH4	000	
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE MOTORI	P027	Selezione tipo di radiocomando	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 		000	
	P028	Selezione tipo di motori	<ul style="list-style-type: none"> • 008: LIVI 3/24 		008	
	P029	Non utilizzato			/	
	P030	Non utilizzato			/	
PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	P031	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura	15%tot.....100%tot		040	
	P032	Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura	15%tot.....100%tot		100	
	P033	Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura	15%tot.....100%tot		100	
	P034	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in chiusura	15%tot.....100%tot		040	
	P035	Regolazione durata rallentamento in apertura	0%tot.....80%tot		025	
	P036	Regolazione durata rallentamento in chiusura	0%tot.....80%tot		025	
	P037	Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	
	P038	Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	
	P039	Non utilizzato			/	
	P040	Non utilizzato			/	
	P041	Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata)	0sec.....255sec		000	
	P042	Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata)	0sec.....255sec		000	
	P043	Regolazione durata della corsa pedonale	5%tot.....100%tot		030	



		24V
P044	Regolazione tempo di prelampeggio	0sec.....10sec
P045	Non utilizzato	/
P046	Non utilizzato	/
P047	Funzione condominiale: disabilita gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica	<ul style="list-style-type: none"> 000: disattivo 001: attivo solo in apertura 002: attivo in apertura e chiusura automatica
P048	Funzione colpo d'ariete: se=0 "colpo d'ariete disattivo"; se=1 prima di ogni apertura spinge i motori in chiusura per .1sec per facilitare lo sgancio dell'eventuale elettroerratura; se>1 esegue un colpo d'ariete periodico al fine di mantenere in pressione le ante sulle battute di chiusura. Se presenti fincorsa di chiusura esegue questa funzione solo se fincorsa non attivati, per esempio nei casi in cui c'è una diminuzione della pressione sulla battuta	<ul style="list-style-type: none"> 000: "colpo d'ariete" non attivo 001: "colpo d'ariete" attivo >001: "colpo d'ariete" periodico (X*1 min) (2.....255)
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).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "inversione" 001: "passo-passo"
P050	FOTO 1	<ul style="list-style-type: none"> 000: fotocellula abilitata in chiusura e con cancello fermo 001: fotocellula sempre abilitata 002: fotocellula abilitata solo in chiusura 003: come 000 ma con "chiudi subito" abilitato 004: come 001 ma con "chiudi subito" abilitato 005: come 002 ma con "chiudi subito" abilitato
	FOTO 2	
P052	Selezione modalità di funzionamento dell'uscita warning: Se=0 "Spia cancello aperto fissa" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura), Se=1 "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>1 "luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Spia cancello aperto fissa" 001: "spia cancello aperto intermittente" >001: ritardo spegnimento "luce di cortesia" (2sec.....255sec)
P053	Non utilizzato	/
P054	Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "soft start" non attivo 001: "soft start" attivo 002: "soft start lungo" attivo
P055	Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischiacciamento 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.	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversione completa su ostacolo >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)
P056	Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischiacciamento 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.	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversione completa su ostacolo >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)
P057	Facilitazione sblocco manuale: Se=0, dopo il rilevamento della battuta di chiusura, il motore 1 esegue una brevissima inversione per allentare la pressione sulla stessa, ed agevolare quindi lo sblocco manuale. Il valore impostato indica la durata dell'inversione. Se=0 funzione disabilitata.	<ul style="list-style-type: none"> 000: facilitazione sblocco disattivata >000: facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (1x25ms.....40x25ms)
P058	Non utilizzato	/
P059	Non utilizzato	/

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO



		24V
P050	Non utilizzato	/
P051	Non utilizzato	/
P052	Non utilizzato	/
P053	Inversione direzione marcia: Se=1 inverte automaticamente le uscite apre/chiude dei motori, evitando di dover modificare manualmente i cablaggi nel caso di installazione del motoriduttore in posizione invertita rispetto lo standard. Attenzione: Cambiando questo parametro è necessario modificare i parametri relativi ai fincorsa di apertura e chiusura.	000 001: "Installazione standard 000: "Installazione invertita
P054	Non utilizzato	/
P055	Contamanovre manutenzione: Se=0 azzera il contatore 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 contamanovre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= "nuovo valore".	000 >000: "Richiesta manutenzione disabilitata >000: "Numero manovre (x 500) per richiesta manutenzione (1.....255)
P056	Selezione funzionamento uscita lampeggiante: Se=0 uscita lampeggiante intermittente; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno)	001 000: "uscita lampeggiante intermittente 001: "uscita lampeggiante fissa
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 antischacciamento 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).	000 001: "costa sensibile sempre abilitata 002: "costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento 003: "costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento 004: "costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento
P058	SAFETY 2	000
P059	Ritardo su rilevamento fincorsa: Il motore viene arrestato dopo 1.5 sec. dal rilevamento del fincorsa. Se durante questo ritardo viene rilevata la battuta, il motore viene arrestato subito.	000 001: "ritardo fincorsa disabilitato 001: "ritardo fincorsa abilitato
P060	Regolazione durata spunto Attenzione: Se soft start attivato, lo spunto viene disattivato indipendentemente dal valore di P070.	200 000: "spunto disattivato (esegue uno spunto di durata minima, quasi impercettibile) 00X: "regola durata spunto fino a 1,5 sec. (X*6 ms)
P061	Non utilizzato	/
P062	Non utilizzato	/
P063	Non utilizzato	/
P064	Non utilizzato	/
P065	Non utilizzato	/
P066	Non utilizzato	/

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

LIVI 3/24

Electromechanical operators for sliding gates Operating instructions and warnings

Index

1	Warnings Summary	21	8	Messages shown on the Display	33
2	Product Description	23	9	Start-up	34
3	Technical data	23	9.1	Installation Test	34
4	Installation and Assembly	24	9.2	Unlocking and manual operation	34
5	Electrical Connections	25	10	Maintenance	34
6	Standard Programming	27	11	Product Disposal	35
7	Advanced Programming	30			

EN

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** 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.

⚠ **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.

⚠ **WARNING** Changing the closing intensity could lead to dangerous situations. Therefore, qualified personnel should only perform increases to the closing force. 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 be 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

Models and contents of the package

All automated models involve the use of advanced control units (NET series) equipped with anti-crushing sensor, built-in 433 MHz radio receiver, speed control and slow down in opening and closing. The LIVI 3/24 models are intended primarily for residential / condominium and Semi-intensive/intensive use depending on the duty cycle foreseen for the automation.

LIVI 3/24 is completed by a set of accessories listed in the "PRODUCT ACCESSORIES" table (page 166).

LIVI 3/24 is composed of a mechanical gear motor which rotates the driving gear; This gear, coupled to the rack properly installed on the gate, converts the circular motion of the gear motor into rectilinear motion thus allowing the movement of the gate on its own guide. Inspect the "Contents of the Package" (Pic. 1) and compare it with your product for useful consultation during assembly.

Transport

LIVI 3/24 is always delivered packed in boxes that provide adequate protection to the product, however, pay attention to all information that may be provided on the same box for storage and handling.

3 TECHNICAL DATA

EN

OPERATOR	
	3/24E/F
Motor power supply voltage (V)	24 V ===
Absorbed power (W)	55
Max Thrust (N)	140
Duty cycle (leaf L=5m)	8 cycles/hour
Maximum n° of operations in 24 hour (leaf L=5m)	20
Max door weight (kg)	350
Operating temperature range (°C)	-20÷50 °C
Opening speed (m/min)	14
Weight of product with package (Kg)	11,5
Sound pressure emitted (dBA)	< 70
Protection degree	IPX4
CONTROL BOARD	
	NET3/24N
Power supply (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Rated power transformer (VA)	80 VA (230/22V)
Fuse F1 (A)	T1A 250V (retarded)
Stabilized output for auxiliary power supply	24 V === max 200mA
24V Flashing light output	24 V === max 5 W
"Warning" output	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:

- Ensure that the facility complies with current regulations and then define the full project of the automatic opening;
- Ensure that throughout the course of the gate, while opening and closing, there are no friction points;
- Ensure that there is no danger of derailment and that there are not risks that it goes out of the guides;
- Make sure the gate is in equilibrium: it must not move if it stays in any position;
- Ensure that the mounting area of the motor allows the release and a manual operation easier and safer;
- Ensure that the mounting positions of the various devices are protected from impacts and the surfaces are sufficiently robust;
- Do not allow the automation parts are immersed in water or other liquids.

WARNING: If a deadman control is used for the movement of the door, this must be positioned in direct view of the part to be moved.

4.2 Defined and satisfied these prerequisites, proceed to the assembly:

If the support surface is already available, the gear motor must be directly secured to the surface using the supplied support base, securing it to the ground with, for example, expansion or chemical dowels.

Alternatively, foundation base ART. 460 (not supplied) must be used as follows:

- Dig a hole suited to the type of ground using the quotas indicated in Fig. 3 as a reference;
 - Prepare a suitably number of raceways for electrical wires;
- The raceways prepared for electrical wires must be long enough to protrude inside the motor casing (Fig. 9) and must divide unit and motor (A) power wires from the encoder and various connected accessory wires (B), to ensure correct wire insulation.**
- Position the foundation base;
 - Cast the concrete and, before its starts to harden, move the foundation plate to the quotas indicated in Fig. 4 being careful that it is parallel to the door and perfectly level. Wait until the concrete fully hardens;
 - Secure the adjustable support base as illustrated. Next position the gear motor on the base and secure it with the 3 screws supplied in Fig. 5 (apply the protection caps to the heads of the M10 screws).

If the rack is already installed, place the LIVI 3/24 pinion 1-2 mm away to prevent the weight of the door from resting on the gear motor. To do this, adjust the height of the LIVI 3/24 using the adjustable support base (FIG. 5) and then firmly tighten the lock nuts.

Alternatively, proceed as follows:

- Release the gear motor and fully open the door;
- Rest the first part of the rack on the door being careful that the beginning of the rack matches the beginning of the door. Secure the rack to the door with adequate means maintaining a 1-2 mm gap from the pinion (Fig. 6);
- Cut off the excess part of the rack;
- Lastly, manually move the door various times and make sure the alignment and 1-2 mm distance between the rack and pinion is met for the entire length;

4.3 How to unlock the operator

Once you open the lock on the handle (protected by a plastic cover), the lever must be turned in the direction shown in Fig 7, at this point the operator is unlocked and the gate, in the absence of other obstacles is free in his movements. The reverse process, turn the lever until it stops and closing of the lock (remember to protect the lock with the proper cover), keeps LIVI 3/24 in working condition.

4.4 Limit-switches

Adjustment of the limit-switches

Some LIVI 3/24 models provides a limit-switch whose intervention must be adjusted for each installation. **DEA** System provides two limit switches cams (Fig. 8) that are installed on the rack of the gate and subsequently regulated in such a way as to ensure the functionality and safety distances in opening and closing of the gate.

Keep in mind that when the limit switches trigger, the door will move to another 2-3 cm, and it's therefore suggested to fix the end of stroke brackets at a sufficient distance from the mechanical stops.

5 ELECTRICAL CONNECTIONS

Execute the wiring following the directions of "Table 1" and diagrams on page 26.

- WARNING** For adequate electrical safety, keep low safety voltage wires (controls, electro-locks, antenna, auxiliary power) clearly separate from 230V ~ power wires (**minimum 4 mm in air or 1 mm via supplementary insulation**) placing them in plastic raceways and securing them with adequate clamps near terminal boards.
- WARNING** For connection to the mains, use a multipolar cable having a minimum section 3x1,5 mm² and complying with the current regulations. For connecting the motors, use a minimum cross section 1,5 mm² cable and complying with the current regulations. As an example, if the cable is out side (outdoor), must be at least equal to H05RN-F, whereas if it (in a raceway), must be at least equal to H05VV-F.
- WARNING** All wires must be striped and unsheathed in the immediate vicinity of terminals. Keep wires slightly longer to subsequently eliminate any excess.
- WARNING** To connect the encoder to the control panel, use only a dedicated cable 3x0,22mm².

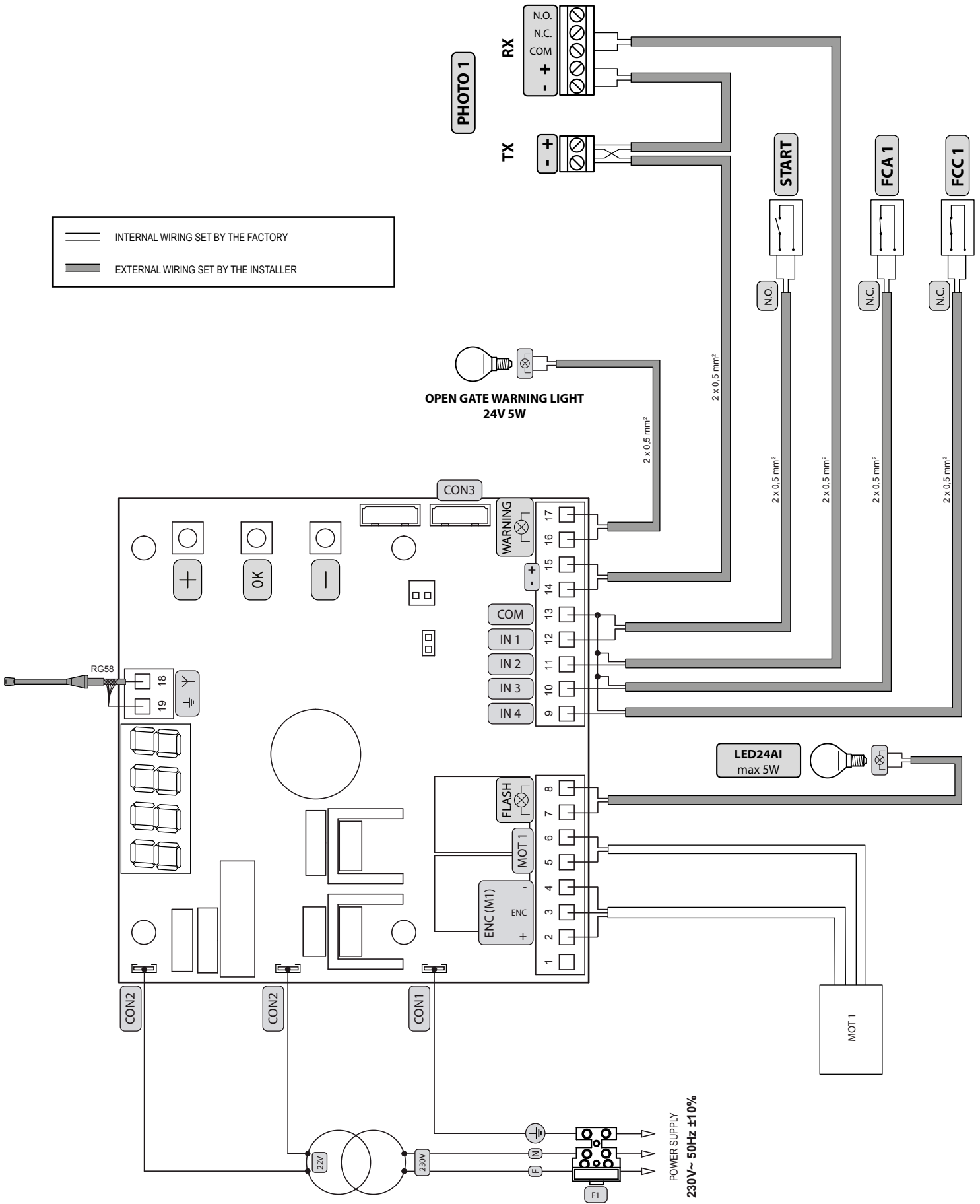
Table 1 "terminal board connections"

1		Unused	
2-3-4		Motor 1 encoder output	
5-6		Motor 1 output max 5A	
7-8		7 (+)	24 V === Flashing light output max 5W
		8 (-)	
9-13		9 - N.C.	Input 4 FCC 1. If it intervenes it stops M1 closing. If unused, short circuit.
		13 - Com	
10-13		10 - N.C.	Input 3 FCA 1. If it intervenes it stops M1 opening. If unused, short circuit.
		13 - Com	
11-13		11 - N.C.	Input 2 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	
12-13		12 - N.O.	Input 1 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	
14-15		14 (-)	Stabilized 24 V === auxiliary power supply output max 200mA
		15 (+)	
16-17		16 (+)	24 V === max 5W output for open gate fix warning light (if P052=0), flashing (if P052=1) or courtesy light (if P052>1)
		17 (-)	
18		Aerial signal input	
19		Ground aerial input	
CON 1		Connection of motors metallic parts	
CON 2		22 V ~ transformer power supply input	
CON 3		Input for MEMONET connector	

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".

EN

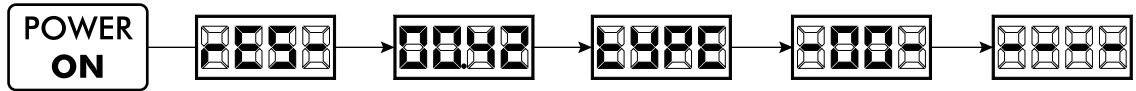
WIRING DIAGRAM



6 STANDARD PROGRAMMING

1 Power Supply

When turned on, "rES-", "0042" (or the current firmware version) "TYPE", "--00-" (or the selected Type) 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 33).

2 Visualisation of inputs and operations-counter status

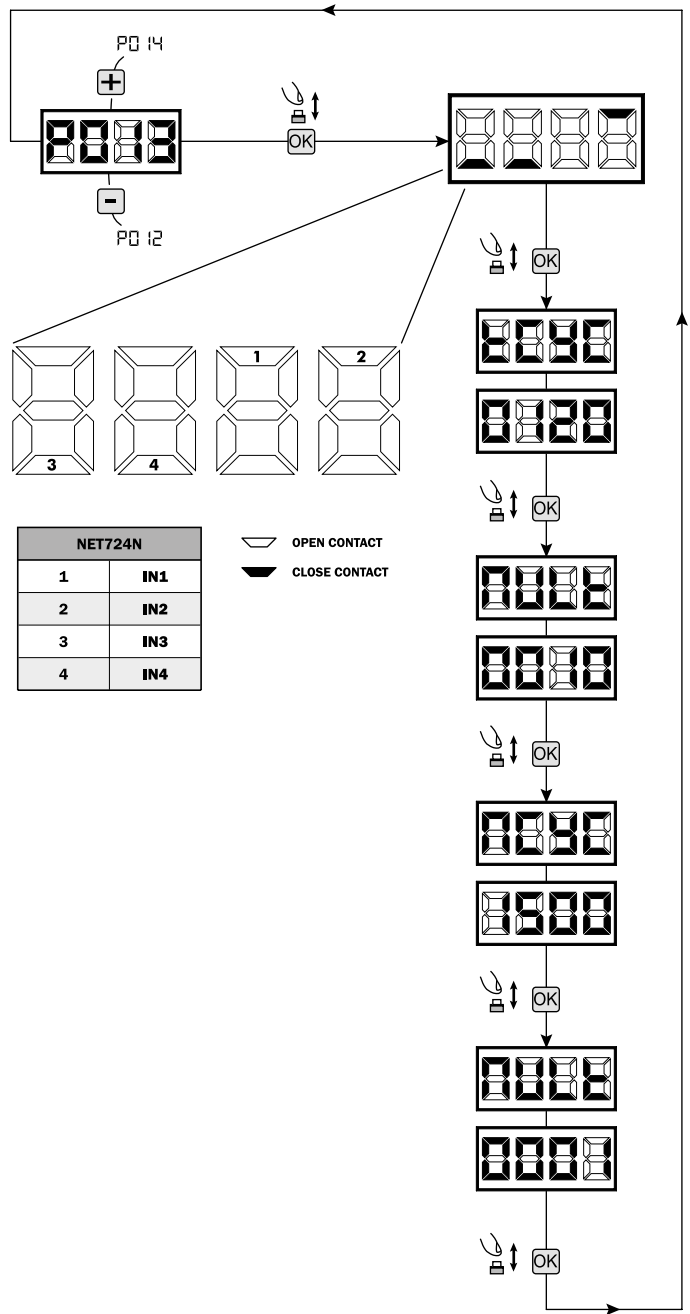
1. Scroll the parameters with the **+** and **-** keys until the screen reads P013;
2. Access the parameter by pressing the **OK** button;
3. The "Input Status" is shown on the screen (check that this is correct):



4. Press the **OK** button again;
5. The "Total Operation Counter" **1200** appears on the screen followed by the **10** multiplier.
To calculate the number of completed operations, the two values must be multiplied.
i.e.: $1200 \times 10 = 1200$ operations completed

6. Press the **OK** button again;
7. The "Total Maintenance Counter" **1500** appears on the screen followed by the **1** multiplier.
To calculate the number of operations remaining before the maintenance request, the two values must be multiplied.
i.e.: $1500 \times 1 = 1500$ 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).

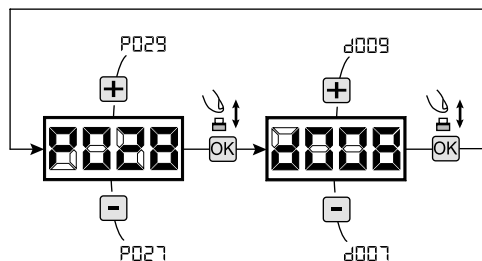


EN

! IMPORTANT !

3 Selection type of operators

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Verify that the value corresponds to d008 (LIVI 3/24), otherwise, you must select it by pressing **+** and **-** keys;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P028).

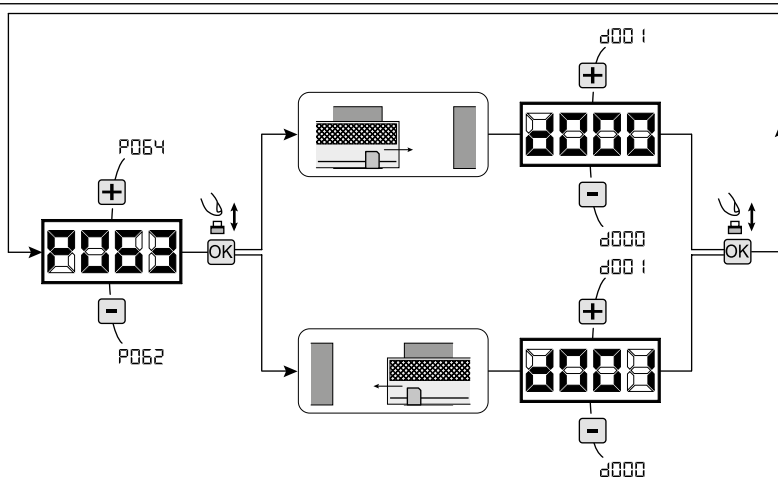


4 Selection of direction of motion

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P063;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d000=motor in standard position (on the left of the gap);
 - d001=motor in inverted position (on the right of the gap);
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P063).

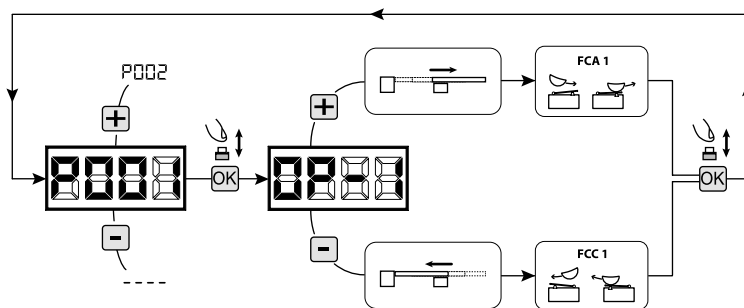
Warning: The parameter automatically reverses the motors output open/close.

Warning: Changing this parameter you need to change the parameters for the opening and closing limit switches.



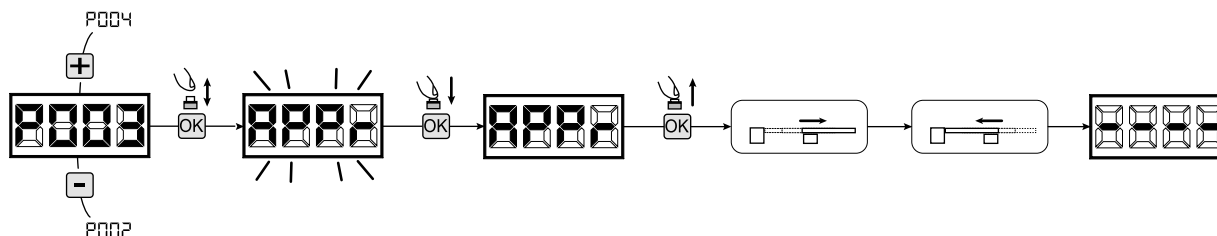
5 How to adjust the limit switche

1. Scroll down the parameters until you visualize P002;
2. confirm by pressing the **OK** key;
3. by pressing **+** (**OPEN**) and **-** (**CLOSE**), move the leaf in the opening position and adjust the limit switch cam so that it pushes the microswitch in that point; Repeat adjusting the closing limit switch.
4. Confirm by pressing the **OK** key (display shows again P001).



6 Motor stroke learning

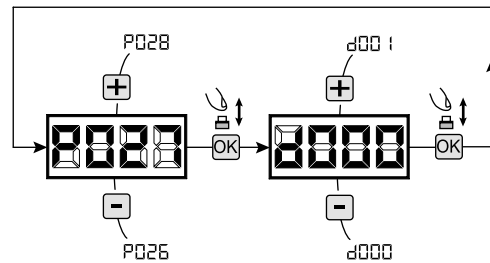
1. Make sure you have properly adjusted the opening/closing limit switches cams;
2. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P003;
3. Access the parameter by pressing the **OK** key;
4. When "PPP" flashes, continue pressing the **OK** key;
5. Release the **OK** key when "PPP" stops flashing; Start the learning procedure with operator 1 opening;
6. Wait for the door searches and stops on the opening stop and then on the closing stop.
7. Once the procedure is ended, the display will show "----".



7 Transmitters learning

7.1 Transmitters coding selection

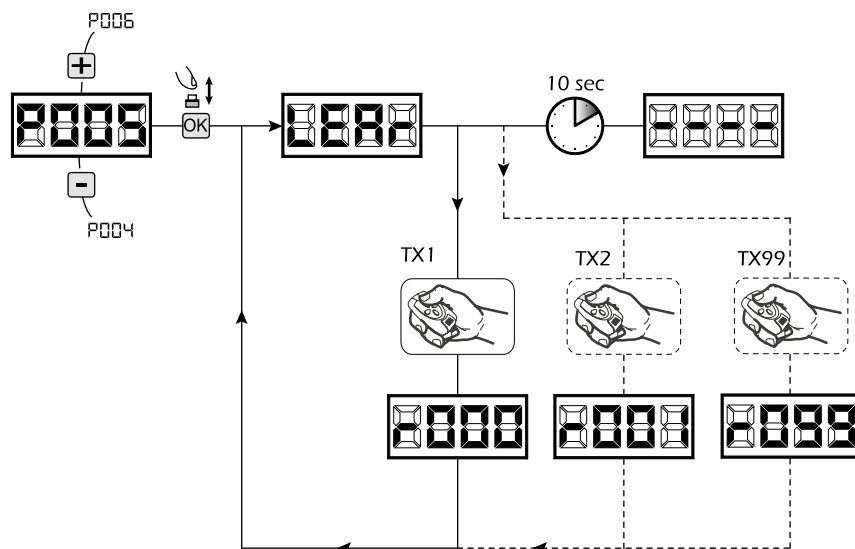
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P027;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. Select the type of transmitter by scrolling **+** and **-** keys:
 - d000=fix rolling-code (**suggested**);
 - d001=complete rolling-code;
 - d002=dip-switch;
4. Confirm by pressing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

7.2 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 "L E R R" 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 "L E R R";
5. Memorize all necessary transmitters repeating this procedure from step 3;
6. Wait 10 seconds before quitting the memorization mode, display shows now "----".



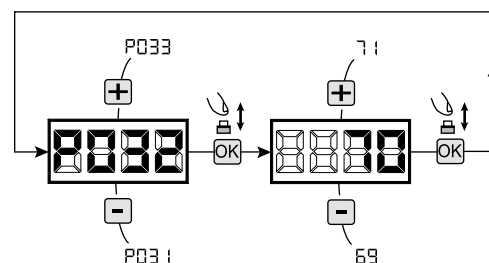
Warning: In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.

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).

8 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. 37.

9 Programming complete

WARNING At the end of the programming procedure, use the buttons **+** and **-** until the appearance of the symbol "----", the operator is now ready again for new manoeuvres.

EN

To perform any "Advanced Programming" operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 30.

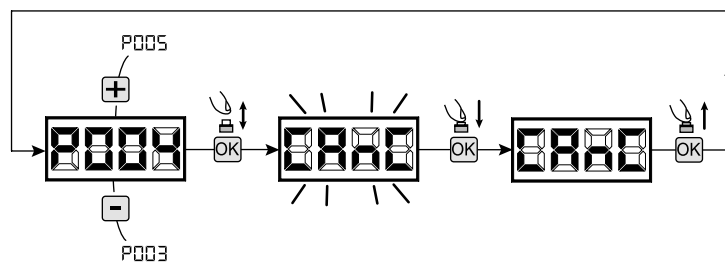
7 ADVANCED PROGRAMMING

Here are some added programming procedures relating to remotes memory management and advanced configuration of the control inputs.

1 Deletion of memorized transmitters

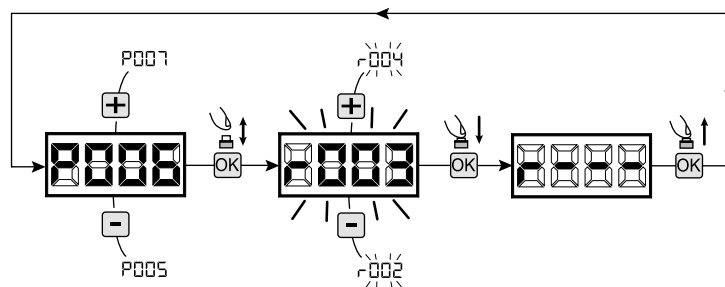
1.1 Deletion of all transmitters

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



1.2 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).

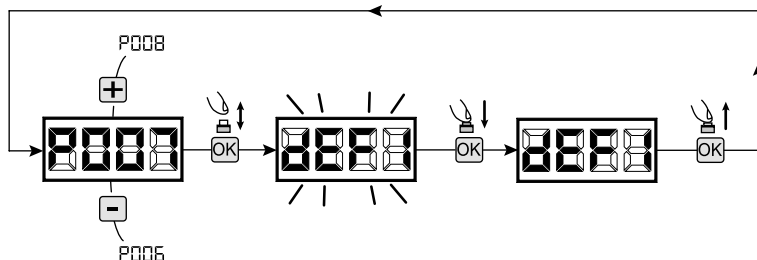


2 Restoring default parameters

2.1 Restoring operating parameters

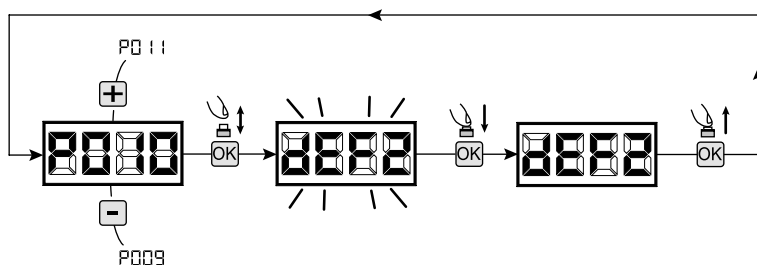
1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P007;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When “**dEF !**” is flashing, press the **OK** key for a few seconds;
4. Release the **OK** key as soon as “**dEF !**” stops flashing; All the default values are restored except for the parameters from P016 to P022 and P076 to P098 for the configuration currently in use;
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, in particular, remember to properly set the operator configuration parameters. (P028 - P029 - P030).



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

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** 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 and from P076 to P098 are restored for the configuration currently in use;
5. At the end of the operation display returns to P010.

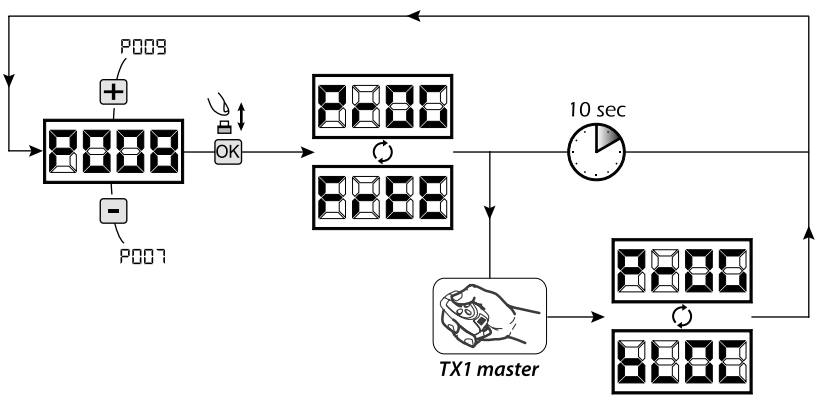


3 Locking-Unlocking access to programming

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.

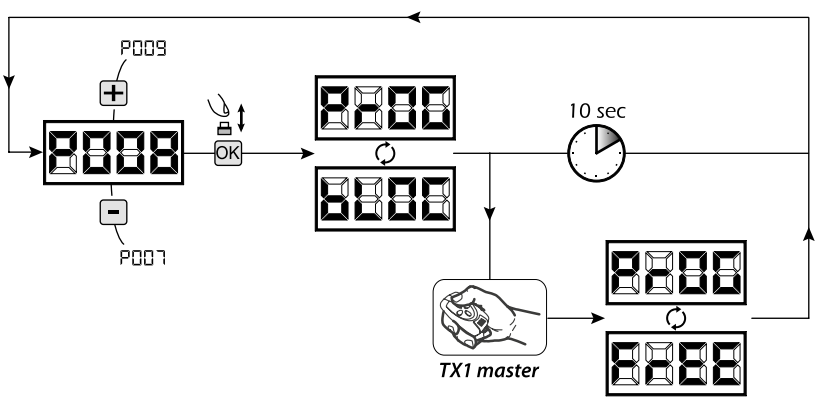
3.1 Locking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing **PR00/FrEE** 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 **PR00/BL00** before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is locked.



3.2 Unlocking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing **PR00/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 **PR00/FrEE** before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is unlocked.



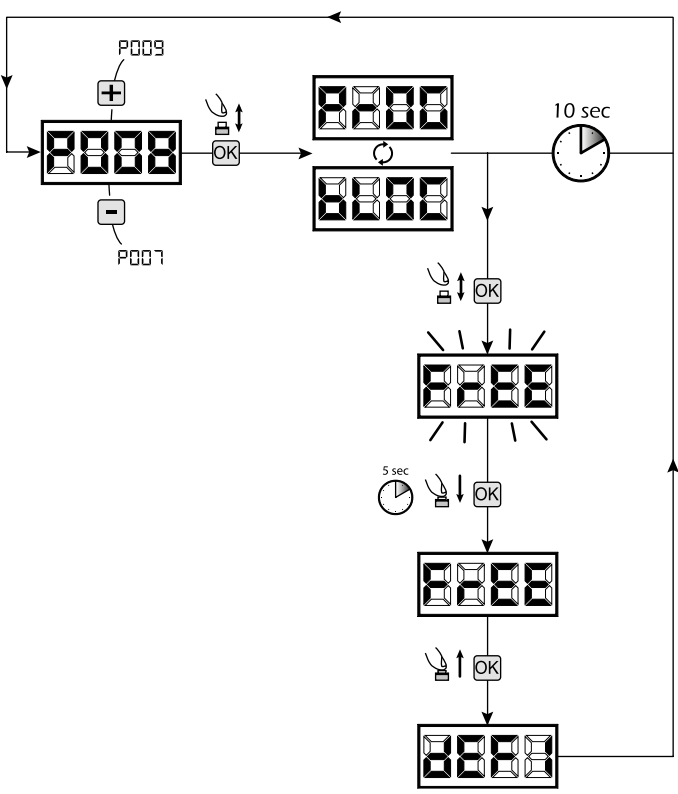
3.3 Unlocking access to programming and global reset

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 (P028 - P029 - P030 – operator configuration). 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 **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing **PR00/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.



EN

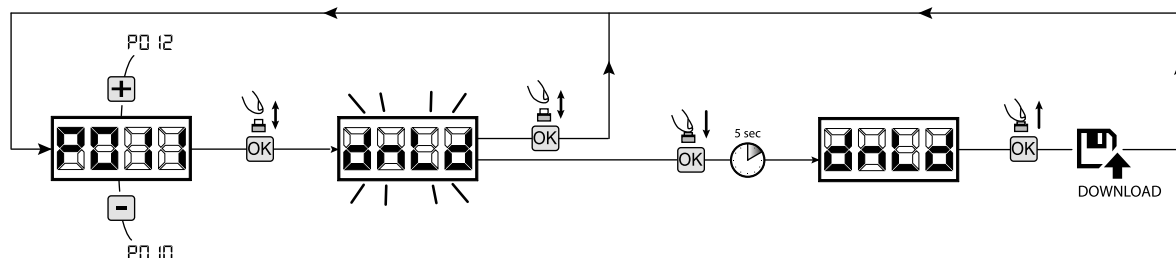
4 Downloading/uploading data memory

4.1 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 "dnl d" 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 "dnl d" stops flashing;
- All the control panel configurations (TYPE, parameters, remotes, operators stroke, etc..) are saved in the external memory unit;

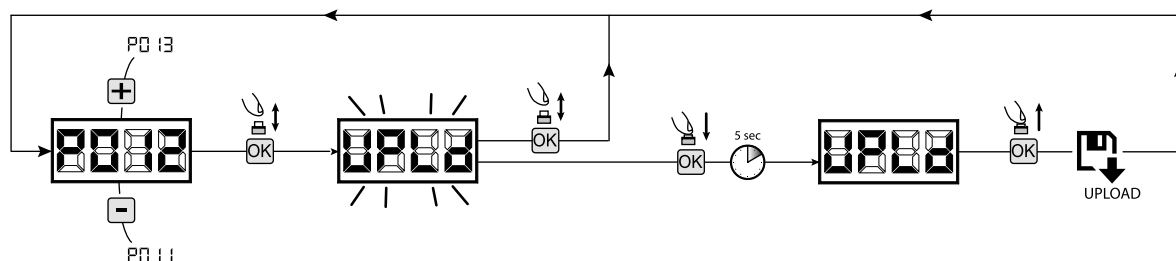
Warning: If there is any data in the external memory, during the memory download they will be overwritten.

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



4.2 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 "lpl d" 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 "lpl d" 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.

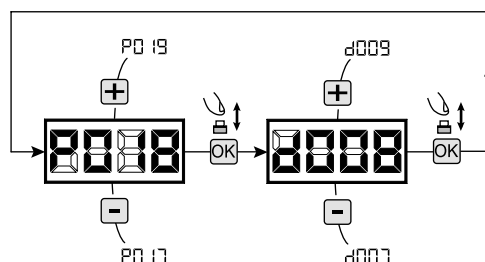


WARNING If you are not connected to any external storage units or if the connecting cable is disconnected during the data transfer operation, the display will visualize $\square\square\square\square$, then the control unit is entirely reset and the display shows the word "TYPE" flashing. Refer to the instruction of the external memory card to restore the operation of the control panel.

5 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:
 - P017=for INPUT 1;
 - P018=for INPUT 2;
 - P019=for INPUT 3;
 - P020=for INPUT 4;
 - P021=for INPUT 5;
 - P022=for INPUT 6;
2. Confirm by pressing on the **OK** key to get access to the parameter (eg. P018);
3. Scroll down with the **+** and **-**, keys to set the value corresponding to the desired operation (refer to table "Input Configuration parameters" on page 36);
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P018).
5. Execute the new connection to the input just reconfigured.



6 Programming complete

WARNING At the end of the programming procedure, use the buttons **+** and **-** until the appearance of the symbol "----", the operator is now ready again for new manoeuvres.

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)	
RESP	Reset current position: The control unit has just been turned on after a power failure, or the gate has exceeded the maximum number (80) of inversions allowed without ever getting to the closing stroke, or the maximum number (7) of consecutive operations allowed of the anti-crushing device. Once the control unit has been reset and open command given the gate will start moving at slow speed, until it reaches end of travel.	
ERROR MESSAGES		
Mess.	Description	Possible solutions
ErrP	Error position: The reset position procedure is not successful. The control panel is awaiting commands.	<ul style="list-style-type: none"> - 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, manually helping the run, if necessary; - Adjust power and speed settings if necessary.
Err3	External photocells and/or safety devices are activated or out of order.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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). <p>Please note: the interruption of an UPLOAD, also involves a total RESET of the control unit.</p>
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.	<p>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.</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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.

EN

9 START-UP

The start-up phase is very important to ensure maximum security and compliance to regulations, including all the requirements of EN 12445 standard which establishes the test methods for testing the automation for gates.

DEA System reminds that all installation, maintenance, cleaning or repair operations on any part of the system must be performed exclusively by qualified personnel who must be responsible of all texts require by the eventual risk;

9.1 Installation test

The testing operation is essential in order to verify the correct installation of the system. **DEA** System wants to summarize the proper testing of all the automation in 4 easy steps:

- Make sure that you comply strictly as described in paragraph 2 "WARNINGS SUMMARY";
- Test the opening and closing making sure that the movement of the leaf match as expected. We suggest in this regard to perform various tests to assess the smoothness of the gate and defects in assembly or adjustment;
- Ensure that all safety devices connected work properly;
- Perform the measurement of impact forces in accordance with the standard 12445 to find the setting that ensures compliance with the limits set by the standard EN12453.

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 malfunctions or simple power failure, release the motor (Pic. 8) and perform the operation manually.

The knowledge of the unlocking operation is very important, because in times of emergency the lack of timeliness in acting on such a device can be dangerous.

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
cleaning of external surfaces	6 months
checking of screw tightening	6 months
checking of release mechanism operation	6 months

TROUBLE-SHOOTING	
Description	Possible solutions
When the opening or closing command is activated the gate leaf fails to move and the operator's electric motor fails to start.	The operator is not receiving correct power supply. Check all connections, fuses, and the power supply cable conditions and replace or repair if necessary. If the gate does not close check the correct functioning of photocells.
When the opening command is activated, the motor starts but the gate leaves fail to move.	Check that the unlocking system is closed (see Pic. 8).
	Check the electronic force adjustment device and the mechanical clutch.
The gate moves by fits and starts, it is noisy, it stops at half run or it does not start.	Make sure that the motor does not push in the opposite direction, the limit switch electrical connections might be reversed.
	Make sure that nothing hinders the gate wheels movement and the slide in which they roll.
	There always must be backlash between rack and pinion; make sure the rack is accurately positioned.
	The power of the gearmotor may be insufficient for the characteristics of the gate's wing; check the choice of model whenever requiredh.
	If the operator attachment to the gate bends or is badly fastened, repair and/or buttress it.

11 PRODUCT DISPOSAL

LIVI 3/24 consists of materials of various types, some of which can be recycled (electrical cables, plastic, aluminum, etc. ...) while others must be disposed of (electronic boards and components).

Proceed as follows:

1. Disconnect the power supply;
2. Disconnect and disassemble all the accessories connected. Follow the instructions in reverse to that described in the section "Installation";
3. Remove the electronic components;
4. Sorting and disposing of the materials exactly as per the regulations in the country of sale.



WARNING In line with EU Directive 2002/96/EC 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	Positioning of operator 1	
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
P016	INPUT_2_selectioning input type	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN2 type=free contact • 001: IN2 type=constant resistance 8K2 	24V
P017	Unused parameter	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (unused) • 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: NONE (unused) • 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: NONE (unused) • 014: FCC1 (closing limit switches Mot.1) • 015: NONE (unused) • 016: SAFETY 2 (safety rib 2) • 017: NONE (unused) • 018: NONE (unused) • 019: NONE (unused) • 020: SAFETY prevention 	/
P018	Unused parameter		/
P019	INPUT_1_operating selection		IN1
P020	INPUT_2_operating selection		IN2
P021	INPUT_3_operating selection		IN3
P022	INPUT_4_operating selection		IN4

INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS

		24V				
INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS	P023	Allocation of CHANNEL 1 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (unused) • 001: START (start) 	CH1	001	
	P024	Allocation of CHANNEL 2 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 002: PEDESTRIAN (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) 	CH2	000	
	P025	Allocation of CHANNEL 3 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 004: CLOSED (separated close) • 005: NONE (unused) 	CH3	000	
	P026	Allocation of CHANNEL 4 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> • 006: NONE (unused) • 007: NONE (unused) • 008: NONE (unused) 	CH4	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	
	P028	Selection type of operators	<ul style="list-style-type: none"> • 008: LIVI 3/24 		008	
	P029	Unused parameter			/	
	P030	Unused parameter			/	
OPERATING PARAMETERS	P031	Operators speed adjustment during slow-down while opening	15%tot.....100%tot		040	
	P032	Operators speed adjustment during the stroke while opening	15%tot.....100%tot		100	
	P033	Operators speed adjustment during the stroke while closing	15%tot.....100%tot		100	
	P034	Operators speed adjustment during slow-down while closing	15%tot.....100%tot		040	
	P035	Slow down duration adjustment while opening	0%tot.....80%tot		025	
	P036	Slow down duration adjustment while closing	0%tot.....80%tot		025	
	P037	Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot		050	
	P038	Operator 1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot		050	
	P039	Unused parameter			/	
	P040	Unused parameter			/	
	P041	Automatic closing times adjustment (if = 0 automatic closing deactivated)	Osec.....255sec		000	
	P042	Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated)	Osec.....255sec		000	
	P043	Pedestrian stroke duration adjustment	5%tot.....100%tot		030	

		24V
P044	Pre-flashing time adjustment	0sec.....10sec
P045	Unused parameter	/
P046	Unused parameter	/
P047	Collectivity function: if it is activated it deactivates both opening and closing inputs for the whole duration of automatic opening and closing	000 <ul style="list-style-type: none"> • 000: disabled • 001: activated only upon opening • 002: activated on automatic opening and closing
P048	Ram blow function: if=0 "Ram blow" function deactivated; if=1 it pushes the motors closed for one second before each opening movement, so as to ease the releasing of any electric lock; if>1 it execute a periodic pushing stroke so as to maintain the wings under pressure on the closing strokes. If closing limit switches are installed, it performs this function only if they are not activated, i.g. when there's a pressure decrease on the stroke.	000 <ul style="list-style-type: none"> • 000: "ram blow" deactivated • 001: "ram blow function" activated • >001: "ram blow" periodic (X*1 min) (2.....255)
P049	"Reversal" mode selection (during the manoeuvre a command impulse reverse the mouvement) or "step by step" (during the manoeuvre a command impulse stops the mouvement). A next impulse restart the operator to the opposite direction.	001 <ul style="list-style-type: none"> • 000: "reversal function" • 001: "step by step function"
P050	FOTO 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).	002 <ul style="list-style-type: none"> • 000: photocell enabled while closing and when gate is stopped • 001: photocells always enabled • 002: photocells enabled only while closing • 003: as 000 but with "close immediately" enabled • 004: as 001 but with "close immediately" enabled • 005: as 002 but with "close immediately" enabled
P051	FOTO 2 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.	000 <ul style="list-style-type: none"> • 000: "fix warning light" • 001: "flashing warning light" • >001 : "courtesy light" off delay" (2sec.....255sec)
P052	Operation mode selection of the warning light output: If = 0 "warning light" (output always ON when the gate is open, OFF after a closing operation), If = 1 "flashing warning light" (slow intermittent output during opening and fast while closing, always ON at gate opened, always OFF at the end of a closing operation only), If > 1 "courtesy light" (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay)	000 <ul style="list-style-type: none"> • 000: "soft start" deactivated • 001: "soft start" activated • 002: "long soft start" activated
P053	Unused parameter	/
P054	"soft start" function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures.	001 <ul style="list-style-type: none"> • 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)
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 <ul style="list-style-type: none"> • 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)
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 <ul style="list-style-type: none"> • 000: facilitating release disabled • >000: facilitation activated with release time equal to: (1x25ms.....40x25ms)
P057	Facilitation manual release: if≠0, after detecting the locking stop, the engine reverses for a brief time to release the pressure on it, and thus facilitate the manual release. The set value shows the length of the inversion. If=0 function disabled	000 <ul style="list-style-type: none"> • 000: facilitating release disabled • >000: facilitation activated with release time equal to: (1x25ms.....40x25ms)
P058	Unused parameter	/
P059	Unused parameter	/

OPERATING PARAMETERS

		24V
P000	Unused parameter	/
P001	Unused parameter	/
P002	Unused parameter	/
P003	Run direction inversion: If=1 automatically reverses the outputs open/close of the operators, avoiding having to manual change the wiring when installing the operator in an inverted position. Warning: Changing this parameter you need to change the parameters for the opening and closing limit switches.	000 001: "Inverted installation"
P004	Unused parameter	/
P005	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-manoeuvers maintenance, the same must be reset by setting P065= 0 and only later P065 = "new value".	000 >000: "Number of operations (x 500) for required maintenance (1.....255)"
P006	Selection of operating flashing light output: If=0 intermittent flashing light output; If=1 Fixed flashing light output (for flashing lights with intermittent interior circuits).	001 001: "intermittent flashing light output 001: "fixed flashing light output"
P007	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).	000 001: "safety edge always enabled 002: "safety edge enabled only while closing and before any movement 003: "safety edge enabled only when opening 004: "safety edge enabled only while opening and before any movement"
P008	Delay on limit switch detection: the operation is stopped after 1,5 sec from limit switch detection. When during this delay a stop is detected, the operator is suddenly stopped	000 001: "limit switch delay disabled 001: "limit switch delay enabled"
P009	Adjustment of acceleration durability Warning: if soft start is activated, the acceleration is deactivated independently from P070 value.	200 000: "acceleration deactivated (it runs an acceleration of minimum durability, almost imperceptible) 00X: "adjusts the acceleration durability at 1.5 sec (X*6 ms)"
P010	Unused parameter	/
P011	Unused parameter	/
P012	Unused parameter	/
P013	Unused parameter	/
P014	Unused parameter	/
P015	Unused parameter	/
P016	Unused parameter	/

OPERATING PARAMETERS



move as you like

NOTES

LIVI 3/24

Opérateurs électromécaniques pour portails coulissants

Notice d'emploi et avertissements

Sommario

1	Récapitulatif des avertissements	41	8	Messages affichés sur le Display	53
2	Description du Produit	43	9	Mise en Service	54
3	Données Techniques	43	9.1	Essai de l'installation	54
4	Installation et Montage	44	9.2	Déverrouillage et manoeuvre manuel	54
5	Branchements électriques	45	10	Maintenance	54
6	Programmation Standard	47	11	Élimination du produit	55
7	Programmation Avancée	50			

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** 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.

⚠ **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** Le changement du réglage 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 au port (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

Modèles et contenu de l'emballage

Tous les modèles motorisés prévoient l'utilisation de platines de commandes avancées (série NET) équipées d'un dispositif anti-écrasement, de récepteur radio 433 MHz intégré, réglage de la vitesse et du ralentissement en ouverture et en fermeture.

Les modèles LIVI 3/24 sont essentiellement destinés à un usage résidentiel/collectif, semi-intensif et intensif en fonction du cycle de travail que prévoit pour l'automatisme.

Les accessoires sont présents dans la table "ACCESSOIRES PRODUIT" (page 166).

LIVI 3/24 est composé d'un motoréducteur mécanique qui fait tourner le pignon d'entraînement; cet engrenage, couplé correctement à la crémaillère qui est installée sur la porte, convertit le mouvement circulaire de l'opérateur en mouvement rectiligne permettant ainsi le mouvement de la porte sur son propre guide.

Inspectez le "Contenu de l'emballage" (Fig. 1) en le comparant avec votre produit, vous aidera lors de l'assemblage.

Transport

LIVI 3/24 est toujours livré emballé dans des boîtes qui fournissent une protection adéquate du produit, cependant, faites attention à toutes les informations fournies sur la boîte pour le stockage et la manipulation.

3 DONNÉES TECHNIQUES

MOTEUR

	3/24E/F
Tension d'alimentation moteur (V)	24 V ===
Puissance absorbée (W)	55
Poussée maximale (N)	140
Cycle de travail (vantail L=5m)	8 cycles/heure
N° max de manœuvres en 24h (vantail L=5m)	20
Poids maximum de la porte (kg)	350
Témp. limite de fonctionnement (°C)	-20÷50 °C
Vitesse (m/min)	14
Poids du produit avec emballage (Kg)	11,5
Pression sonore émise (dBA)	< 70
Degré de protection	IPX4

ARMOIRE DE COMMANDE

	NET3/24N
Tension alimentation (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Puissance nominale du transformateur (VA)	80 VA (230/22V)
Fusible F1 (A)	T1A 250V (retardé)
Sortie stabilisée pour l'alimentation auxiliaires	24 V === max 200mA
Sortie Clignotant 24V	24 V === max 5 W
Sortie "Warning"	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:

- Vérifier que la structure soit conforme aux normes en vigueur et après définissez le projet complet pour l'ouverture automatique;
- Vérifier que sur toute la course du portail, soit en ouverture, soit en fermeture, il n'y a pas de point de friction;
- Vérifier qu'il n'y a pas de danger de déraillement du portail et qu'il n'y a pas de risque de sortie des guides;
- Vérifier que la porte soit bien équilibrée, c'est à dire qu'elle ne bouge pas si elle reste dans n'importe quelle position;
- Vérifier que la zone de montage du moteur permet le déblocage et une opération manuelle plus facile et plus sûre;
- Veiller à ce que les positions de montage des différents dispositifs soient en de zones protégées contre les chocs et les surfaces soient suffisamment solides;
- Les pièces de l'automatisation ne soient immergées dans l'eau ou autres liquides.

ATTENTION: Si un control Homme Mort est utilisé pour le mouvement de la porte, il doit être positionné en vue directe de la pièce à déplacer.

4.2 Une fois que vous avez défini et respecté les instructions préliminaires, procédez au montage:

Si le plan d'appui est déjà disponible, la fixation du motoréducteur doit avoir lieu directement sur la surface à l'aide de la base de support fournie en la fixant à la terre avec, par exemple des chevilles à expansion ou chimiques.

A défaut on devra utiliser la base de fondation ART. 460 (qui n'est pas fournie) en procédant comme suit:

- effectuer un creusement approprié au type de terrain et prenant pour référence les dimensions indiqués sur la Fig. 3;
- prévoir un nombre approprié de goulottes pour le passage des câbles électriques;
Les caniveaux prévus pour le passage des câbles électriques, devront avoir une longueur leur permettant de dépasser dans la boîte du moteur (Fig. 9) et devront obligatoirement diviser les câbles d'alimentation de la centrale et du moteur (A) des nombreux câbles encoder et accessoires raccordés (B) ; de cette façon l'isolation des câblages est garantie.
- Positionner la base de fondation;
- Effectuer le coulage du béton et, avant que la prise commence, amener la plaque de fondation aux dimensions indiquées sur la Fig. 4 en faisant attention qu'elle soit parallèle à la porte et parfaitement à niveau. Attendre la prise complète du béton;
- Fixer la base de support réglable comme il a été indiqué, après quoi positionner le motoréducteur sur la base et le bloquer avec les 3 vis fournies Fig. 5 (appliquer les bouchons de protection sur les têtes des vis M10).

Si la crémaillère est déjà présente, placer le pignon de LIVI 3/24 à une distance de 1-2 mm de manière à éviter que le poids du volet puisse peser sur le motoréducteur. Pour ce faire, régler la hauteur de LIVI 3/24 en agissant sur la base de support réglable (Fig. 5) et ensuite serrer les écrous de blocage énergiquement.

A défaut, procéder comme suit:

- Débloquer le motoréducteur et ouvrir complètement le volet;
- Poser la première partie de la crémaillère sur le volet en faisant en sorte que le début de la crémaillère corresponde au début du volet. Fixer ensuite la crémaillère au volet avec des moyens appropriés en maintenant un jeu de 1-2 mm du pignon (Fig. 6);
- Couper l'excédent de la crémaillère;
- A la fin déplacer plusieurs fois le volet manuellement et vérifier que l'alignement et la distance de 1-2 mm entre la crémaillère et le pignon soient respectés sur toute la longueur;

4.3 Comment déverrouiller le moteur

Une fois ouverte la serrure positionnée sur la poignée (protégée par un bouchon en plastique), tournez le levier vers le sens indiqué en Fig. 7; à ce point le moteur est déverrouillé et la porte, sans d'autres empêchements est libre. La procédure inverse, tournez le levier jusqu'à ce qu'on arrive en fins de course et la serrure se ferme (rappelez vous de protéger la serrure avec son couvercle), verrouille le LIVI 3/24.

4.4 Fins de course

Réglage des fins de course mécanique

Certains modèles de LIVI 3/24 prévoient des fins de course dont l'intervention doit être réglée d'une manière propre à chaque installation. **DEA System** fournit 2 cames fins de course (Fig. 8) qui doivent être installées sur la crémaillère du portail et après réglées de telle façon qu'elle garantissent le fonctionnement et les distances de sûreté en ouverture et fermeture du portail.

Veillez noter que, quand les fins de course interviennent, la porte bougera encore de 2-3 cm; la position des plaques de fins de course est très important.

5 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la Table 1 et des schemas à page 46.

ATTENTION Pour une sécurité électrique adéquate, garder nettement séparés (**4 mm min dans l'air ou 1 mm à travers l'isolation supplémentaire**) les câbles à très basse tension de sécurité (commande, serrure électrique, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) des câbles de courant 230V ~ en veillant à les placer à l'intérieur de passes-fils en plastique et à les fixer avec des pattes d'attache appropriées à proximité des barrettes à bornes.

ATTENTION Pour la connexion au réseau, utilisez un câble multipolaire ayant une section minimum 3x1,5 mm² et de se conformer aux réglementations en vigueur. Pour le raccordement des moteurs, utilisez une section minimale de 1,5 mm² et de se conformer aux réglementations en vigueur. A titre d'exemple, si le câble est à côté (en plein air), doit être au moins égal à H05RN-F, alors que si elle (dans un chemin de roulement), doit être au moins égal à H05VV-F.

ATTENTION Tous les fils devront être dénudés et dégainés à proximité des bornes. Tenir les fils légèrement plus longs de manière à éliminer par la suite l'éventuelle partie en excès.

ATTENTION Pour le branchement de l'encodeur à la platine électronique, utilisez exclusivement un câble d'acier dédié 3x0,22mm².

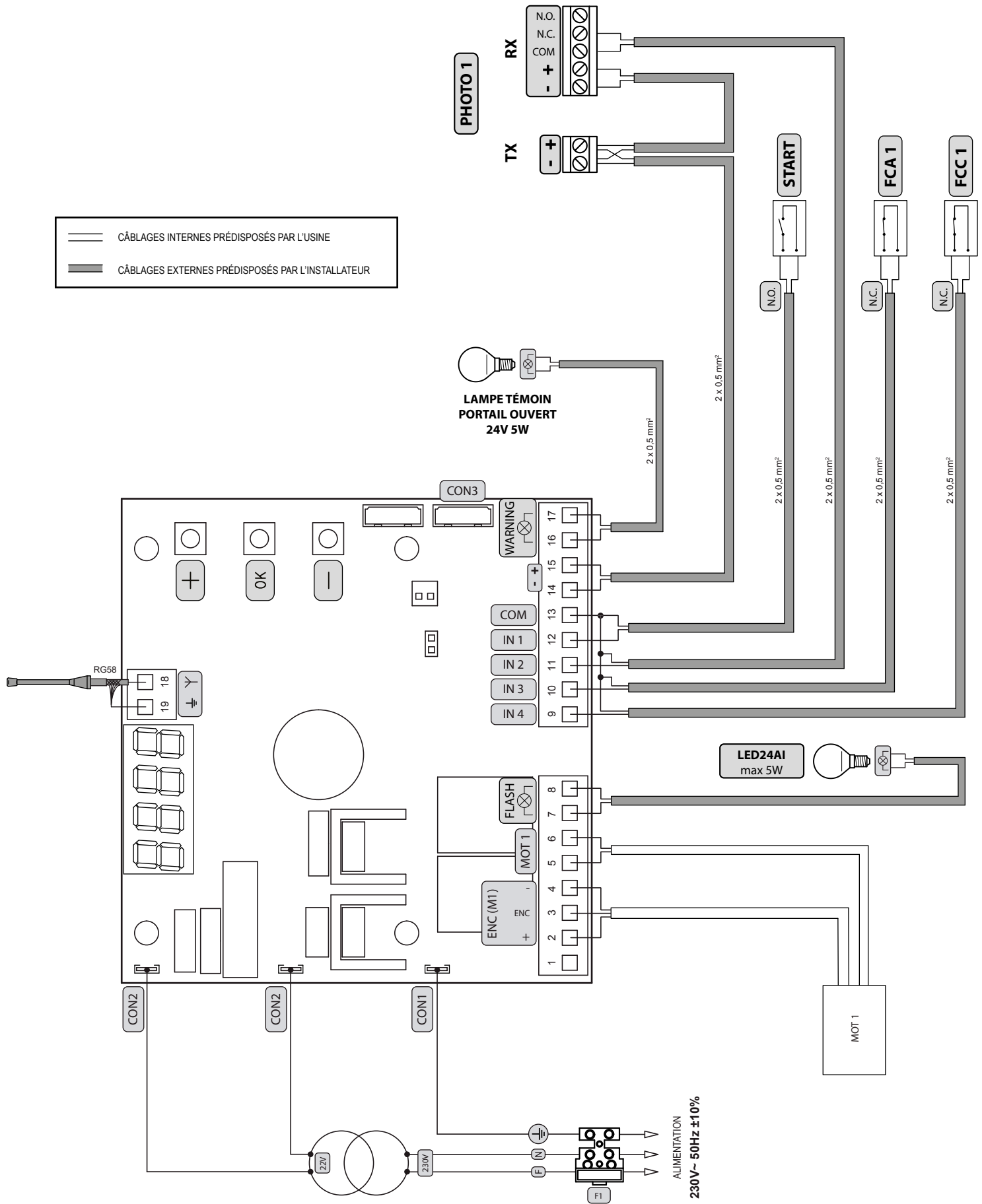
Table 1 "branchement aux borniers"

1		Non utilisé	
2-3-4		Sortie codeur moteur 1	
5-6		Sortie moteur 1 max 5A	
7-8		7 (+)	Sortie lampe clignotante 24 V === max 5W
		8 (-)	
9-13		9 - N.C.	Input 4 FCC 1. En cas d'intervention elle arrête la course de fermeture du moteur 1. Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.
		13 - Com	
10-13		10 - N.C.	Input 3 FCA 1. En cas d'intervention elle arrête la course d'ouverture du moteur 1. Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.
		13 - Com	
11-13		11 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 2 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	
12-13		12 - N.O.	Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).
		13 - Com	
14-15		14 (-)	Sortie 24 V === stabilisée pour l'alimentation auxiliaires max 200mA
		15 (+)	
16-17		16 (+)	Sortie 24V === max 5W pour lampe témoin portail ouvert fixe (si P052=0), intermittent (si P052=1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)
		17 (-)	
18		Entrée signal antenne radio	
19		Entrée masse antenne radio	
CON 1		Connexion des parties métalliques du moteurs	
CON 2		Entrée alimentation 22V ~ du transformateur	
CON 3		Entrée connecteur MEMONET	

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".

FR

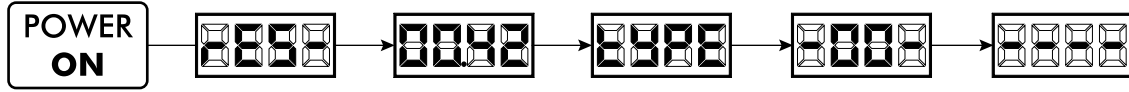
BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUE



6 PROGRAMMATION STANDARD

1 Alimentation

Activer l'alimentation, sur l'écran s'affichent l'une après l'autre les mentions "rES-", "0042" (ou bien la version firmware actuellement utilisée) "TYPE", "-00-" (ou bien le Type sélectionné) 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 53).

2 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):



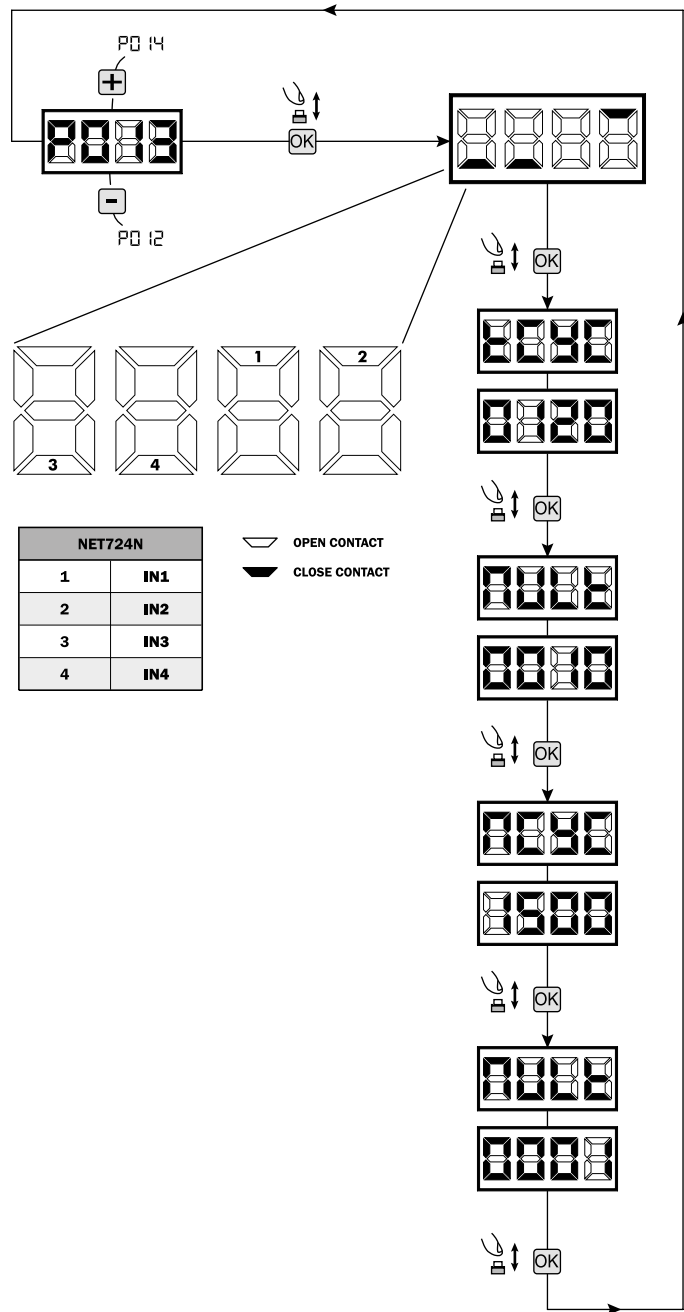
4. Presser de nouveau la touche **OK**;
 5. Sur l'écran le "Compte-manœuvre Total" 1200 s'affiche, suivi par le multiplicateur 10
- Pour calculer le nombre de manœuvres exécutées, les deux valeurs doivent être multipliées.

Ex: 1200 x 10 = 12000 manœuvres exécutées

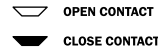
6. Presser de nouveau la touche **OK**;
 7. Sur l'écran le "Compte-manœuvre Total" 1500 s'affiche, suivi par le multiplicateur 1
- Pour calculer le nombre de manœuvres restantes avant la demande de maintenance, les deux valeurs doivent être multipliées.

Ex: 1500 x 1 = 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).



NET724N	
1	IN1
2	IN2
3	IN3
4	IN4

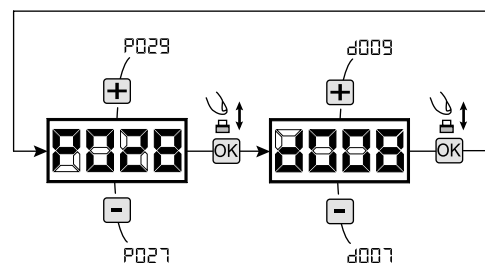


FR

3 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. Vérifiez que la valeur est fixée à d008 (LIVI 3/24), sinon, vous devez sélectionner en utilisant les boutons **+** et **-**;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P028).

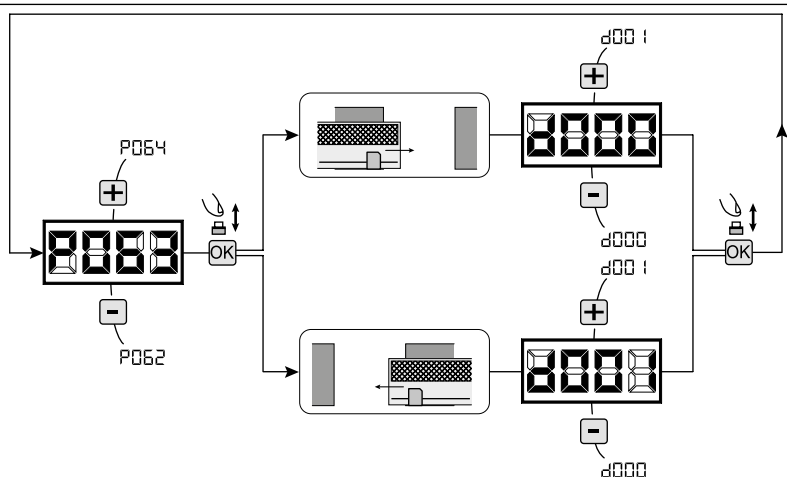


4 Sélection du sens de marche

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P063;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
 - d000=moteur en position standard (à la gauche de l'entrée);
 - d001=moteur en position inverse (à la droite de l'entrée);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P063).

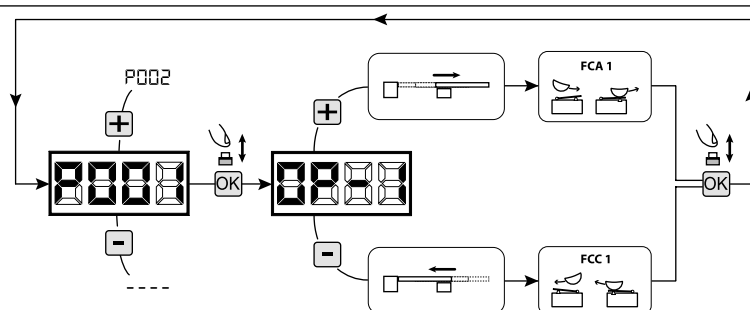
Attention: Le paramètre inverse automatiquement les sorties ouvre/ferme des moteurs.

Attention: Si vous modifiez ce paramètre, vous devez modifier les paramètres des fins de course d'ouverture et de fermeture.



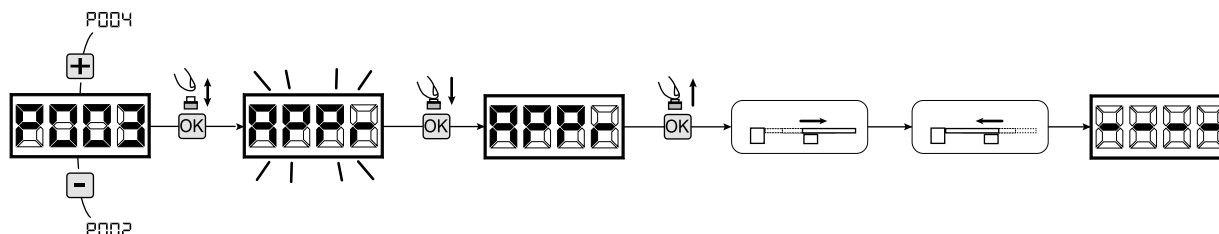
5 Reglage des cammes des fins de course

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P001;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. En appuyant sur les touches **+** (**OUVRE**) et **-** (**FERME**), positionnez le vantail au point d'arrêt en ouverture et réglez sa came afin qu'elle écrase le micro; Répétez réglage de la course de fermeture.
4. Confirmez en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage revient sur P001).



6 Apprentissage de la course des moteurs

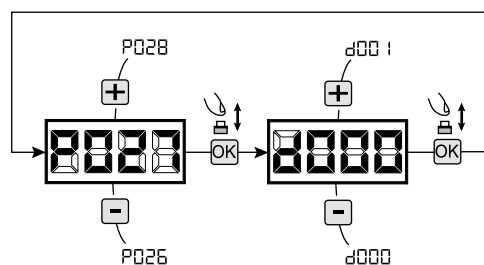
1. Assurez-vous d'avoir bien réglé les cammes des fins de course d'ouverture et fermeture;
2. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P003;
3. Confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;
4. L'écran affiche "PPPr" clignotant, appuyez sur le bouton **OK**; La manoeuvre d'apprentissage commence avec le moteur 1 en position ouverte;
5. Relâchez le bouton **OK** lorsque "PPPr" s'arrête de clignoter, l'opération d'apprentissage commence;
6. Attendez que le vantail recherche et s'arrête sur la batée d'ouverture et puis sur celle de fermeture.
7. Une fois la manoeuvre conclue, le display affiche "----".



7 Apprentissage des émetteurs

7.1 Sélection du codage des émetteurs

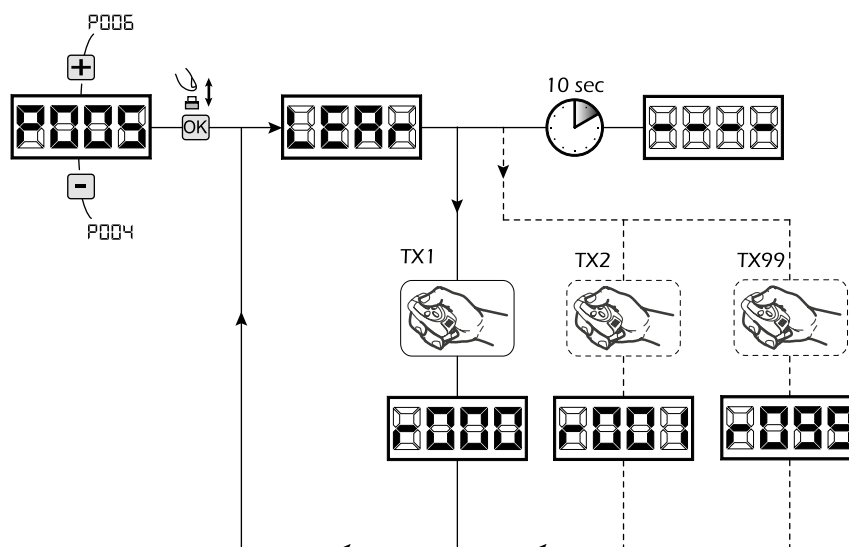
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches **+** et **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**suggéré**);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

7.2 Apprentissage

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 "L E R" 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 "L E R";
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 "----": l'apprentissage est effectué.



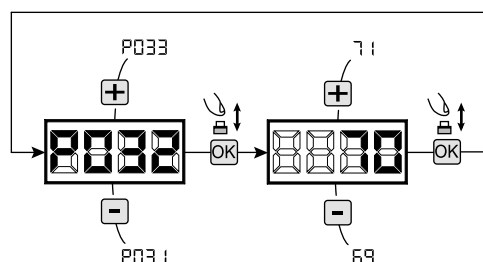
Attention: Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.

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).

8 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 57 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".

9 Programmation terminée

ATTENTION Une fois la programmation terminée, agissez sur les touches **+** et **-** jusqu'à ce que les initiales "----" apparaissent.

Pour exécuter des opérations de "Programmation Avancée" (effacement des émetteurs, configuration entrée, etc...) allez à la page 50.

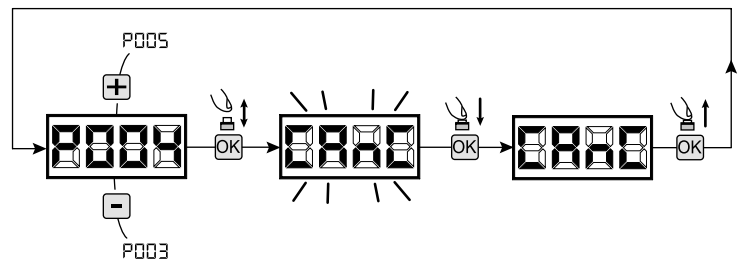
7 PROGRAMMATION AVANCÉE

Veillez trouver ci-dessous certaines procédures de programmation concernant la gestion de la mémoire des émetteurs et la configuration avancée des entrées de commande.

1 Effacement des émetteurs mémorisés

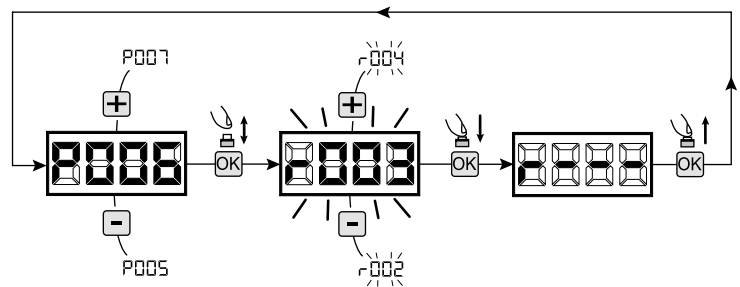
1.1 Effacement de tous les émetteurs

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



1.2 Recherche et effacement d'un émetteur

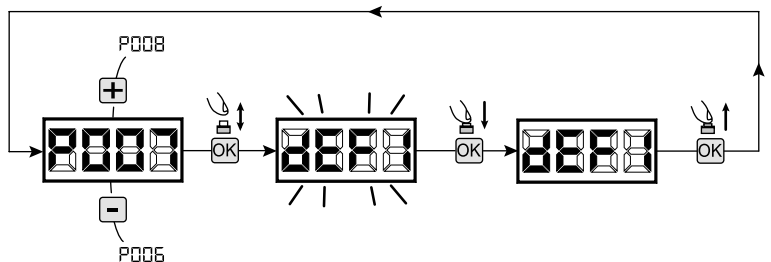
1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P006;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Choisissez l'émetteur que vous désirez effacer par l'intermédiaire des touches **+** et **-** (es. r 003);
4. Lorsque que les symboles "r 003" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
5. Relâchez la touche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



2 Restauration des paramètres par défaut

2.1 Restauration des paramètres de fonctionnement

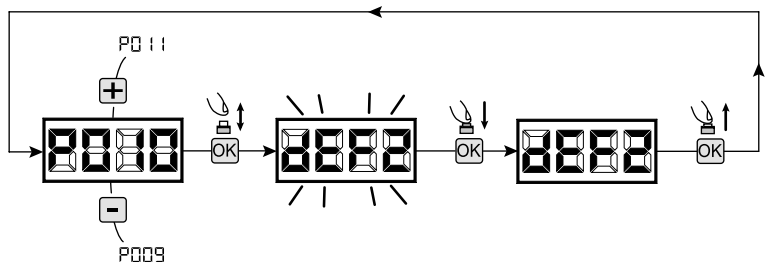
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P007;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les initiales "dEF l" clignotent, maintenez la touche **OK**;
4. Relâchez la touche **OK** lorsque "dEF l" arrête de clignoter;
Les paramètres de défaut sont rechargés pour la configuration en cours d'utilisation exceptés les paramètres du P016 au P022 et du P076 au P098;
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, en particulier, n'oubliez pas de programmer correctement les paramètres de configuration du moteur (P028 - P029 - P030).

2.2 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 et du P076 au P098;
5. Une fois la manœuvre conclue, P010 apparaîtra sur l'écran.

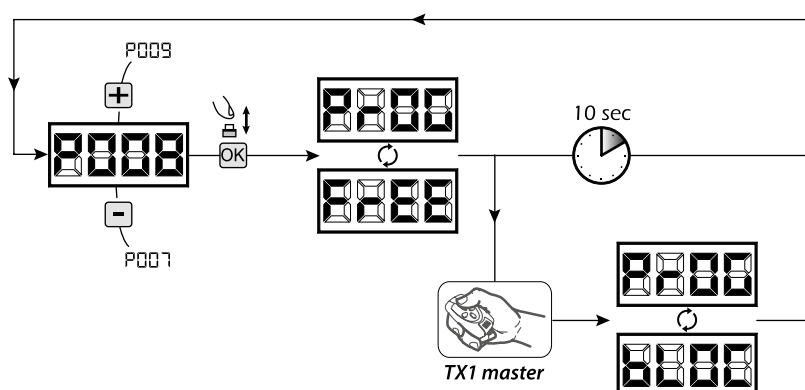


3 Blocage/Déblocage accès à la programmation

En utilisant une télécommande avec codage dip-switch (peu importe quel type d'émetteurs utilisés), il est possible de bloquer et débloquent 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.

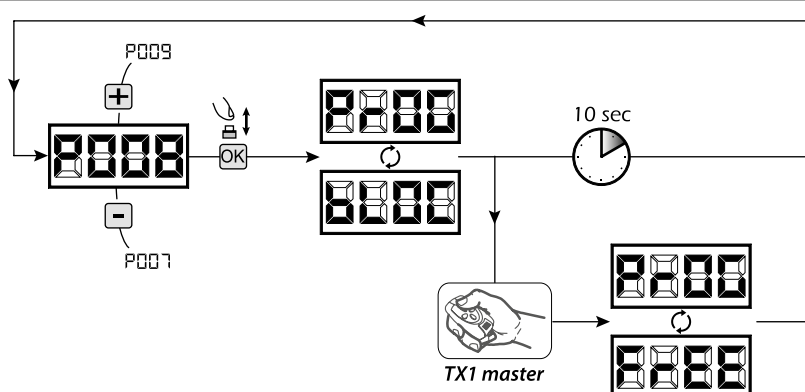
3.1 Bloc accès à la programmation

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 / bL00 avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est bloqué.



3.2 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 débloquent.



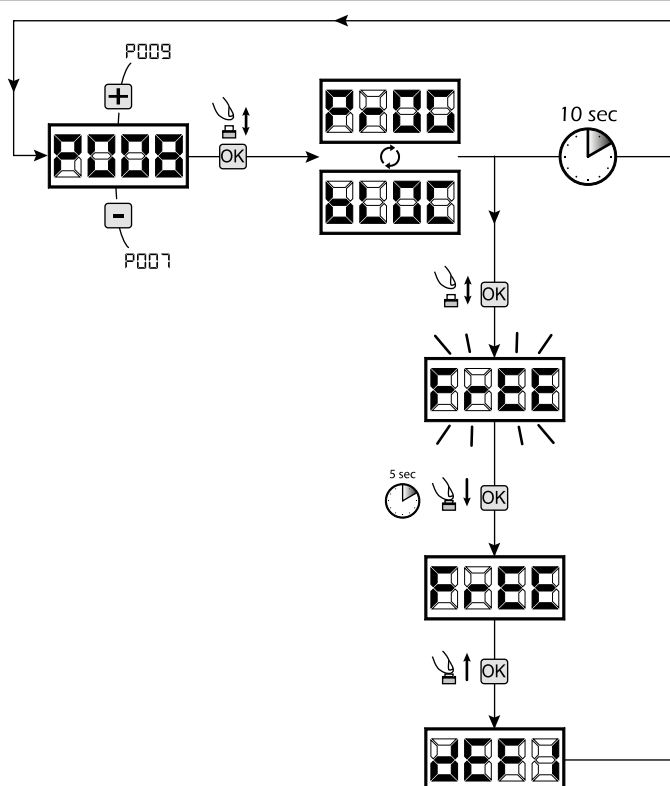
3.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

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, en particulier, n'oubliez pas de programmer correctement les paramètres de configuration du moteur (P028 - P029 - P030). 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 débloquent.



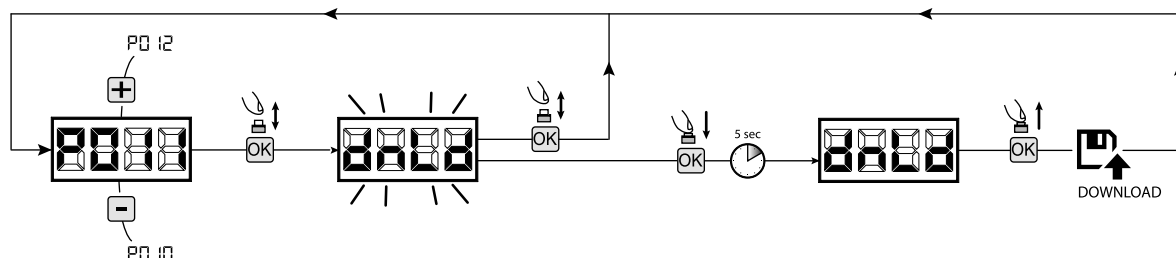
4 Déchargement / chargement mémoire données

4.1 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;

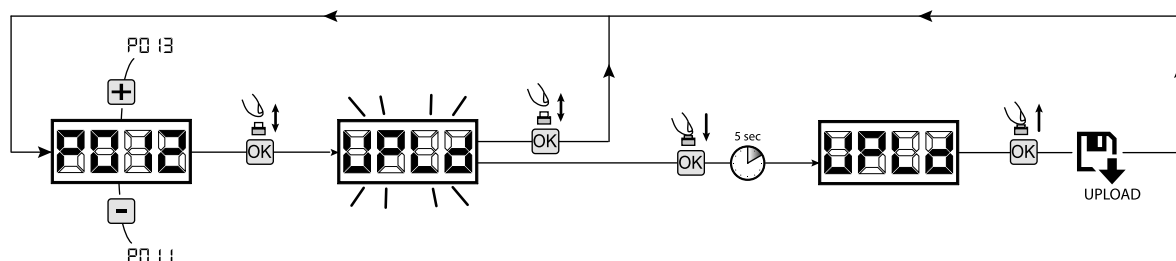
Attention: si des données sont présents sur l'unité de mémoire externe, elles seront remplacées lors du déchargement download.

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



4.2 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 "ULP" 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 "ULP" 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.



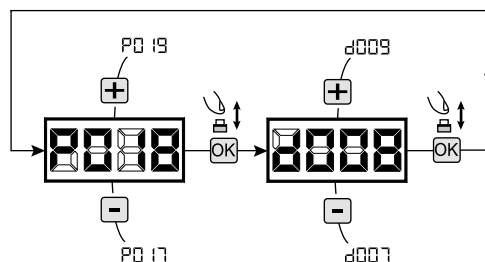
ATTENTION Si aucune unité externe de mémorisation n'est branchée ou si le câble de connexion est débranché pendant le transfert des données, le message E.F.F s'affiche, après quoi la centrale de commande est complètement réinitialisée et "TYPE" clignote sur l'écran.

Se référer à la notice de la carte de mémoire externe pour restaurer le fonctionnement de la centrale de commande.

5 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:
 - P017=pour INPUT 1;
 - P018=pour INPUT 2;
 - P019=pour INPUT 3;
 - P020=pour INPUT 4;
 - P021=pour INPUT 5;
 - P022=pour INPUT 6;
2. Confirmez en appuyant sur la touche OK (par ex. P018);
3. Réglez la valeur correspondante au fonctionnement désiré avec les touches \oplus et \ominus (**référez-vous au tableau "paramètres de configuration entrées" page 56**);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche OK (l'affichage indiquera de nouveau P018).
5. Exécutez le nouveau branchement à l'entrée que vous venez de reconfigurer.



6 Programmation terminée

ATTENTION Une fois la programmation terminée, agissez sur les touches \oplus et \ominus jusqu'à ce que les initiales "----" apparaissent.

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)	
RESP	Réinitialisation de la position actuelle: l'armoire de commande vient d'être réinitialisé après une panne de courant ou la porte a dépassé le nombre maximal d'inversions autorisées (80), sans arriver jamais à la butée de fermeture, ou le nombre maximum d'opérations consécutives (7) du dispositif anti-écrasement. La recherche des points de fins de course d'ouverture et après de fermeture en vitesse ralentie a été lancée.	
MESSAGES D'ERREUR		
Mess.	Description	Solutions possibles
ERRP	Erreur de position: La procédure de réinitialisation de la position n'est pas réussie. L'armoire de commande est en attente de commandes.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 se termine correctement, en aidant manuellement, si nécessaire, la course de la/des porte/s; - Si nécessaire ajustez les valeurs de force et vitesse du/des moteur/s.
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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 absente/interrompue.	<ul style="list-style-type: none"> - 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). <p>Attention: l'interruption d'un UPLOAD causera un RESET totale de la centrale de commande.</p>
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.	<p>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.</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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.

9 MISE EN SERVICE

La phase de mise en service est très importante afin d'assurer la sécurité maximale de l'installation, la conformité aux normes et règlements, en particulier la norme EN12445 qui établit les méthodes d'essais pour la vérification des systèmes d'automatisations de portails.

DEA System vous rappelle que toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou de réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié qui doit être responsable de tous les tests requis par le risque présent;

9.1 Essai d'installation

L'essai est une opération essentielle afin de vérifier la correcte installation du système. **DEA System** résume le fonctionnement correct de toute l'automatisation en 4 phases très simples:

- Assurez-vous que vous vous référez strictement tel que décrit au paragraphe 2 "RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS";
- Effectuez des tests d'ouverture et de fermeture de la porte en vous assurant que le mouvement du portails correspond à ce que vous aviez prévu. Nous suggérons d'effectuer différents tests pour évaluer la fluidité de la porte et les éventuels défauts de montage ou régulation;
- Vérifiez que tous les dispositifs de sécurité connectés fonctionnent correctement;
- Exécutez la mesure de la force d'impact prévue par la norme EN12445 afin de trouver la régulation qui assure le respect des limites prévues par la norme EN 12453.

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 de dysfonctionnements ou de manque de courant, déverrouillez le moteur (Fig. 8) et effectuez la manoeuvre manuelle du portails. La connaissance du fonctionnement du déverrouillage est très important, car en cas d'urgence le manque de rapidité d'action sur un tel dispositif peut être dangereux.

ATTENTION L'efficacité et la surêté 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
nettoyage surfaces externes	6 mois
vérification serrage vis	6 mois
vérification fonctionnement du dispositif de déverrouillage	6 mois

GUIDE DE RECHERCHE DES PANNES	
Description	Solutions possibles
Quand vous activez la commande d'ouverture ou fermeture, le battant ne se déplace pas et le moteur électrique de l'opérateur ne démarre pas.	L'opérateur n'est pas alimenté correctement. Vérifiez les connexions, les fusibles, l'état du câble d'alimentation et si besoin est, remplacez-les/réparez-les. Si le portail ne se ferme pas, contrôlez également si les photocellules fonctionnent correctement.
Quand vous activez la commande d'ouverture, le moteur entre en service mais le portail ne se déplace pas.	Contrôlez que le système de déverrouillage soit fermé (voir Fig. 8). Contrôlez les dispositifs électroniques de réglage de la force et l'embrayage mécanique. Vérifiez que le moteur ne pousse pas dans la direction opposée, cela pourrait être déterminé par le branchement électrique du fin de course inversé.
Au cours de la manoeuvre l'opérateur fonctionne par saccades, il est bruyant, il s'arrête à mi-chemin ou ne part pas.	Contrôlez les roues du portail et la glissière sur la quelle elles glissent; le mouvement ne doit pas être entravé. Il doit y avoir toujours du jeu entre la crémaillère et le pignon; vérifiez l'installation de la crémaillère. La puissance du motoréducteur pourrait être insuffisante par rapport aux caractéristiques du battant du portail; assurez-vous que le choix du modèle est approprié. Si la fixation de l'opérateur fléchit ou est installée de façon inadéquate; réparez et/ou renforcez la fixation.

11 ÉLIMINATION DU PRODUIT

LIVI 3/24 est composé par des matériaux de différents types, dont certains peuvent être recyclés (câbles électriques, plastiques, aluminium, etc..) tandis que d'autres doivent être éliminés (cartes et composants électroniques).

Procédez comme il suit:

1. Débranchez le courant;
2. Déconnectez et démontez tous les accessoires connectés. Suivez les instructions dans le sens inverse à celui décrit dans la section "Installation";
3. Retirez les composants électroniques;
4. Triez et éliminez les différentes matières en suivant scrupuleusement les règles en vigueur dans le Pays de vente.



ATTENTION Conformément à la Directive 2002/96/CE 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	Positionnement moteur 1	
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-manœuvres	
P014	Non utilisé	
P015	Non utilisé	

PROCÉDURES DE PROGRAMMATION

PAR.	DESCRIPTION PARAMÈTRE	VALEURS SÉLECTIONNABLES	VALEURS DE DEFAULT
P016	Sélection type entrée INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN2 type=contact disponible • 001: IN2 type=résistance constante 8K2 	24V
P017	Non utilisé	<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: NONE (non utilisé) • 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: NONE (non utilisé) • 014: FCC1 (fins de course fermeture Mot1) • 015: NONE (non utilisé) • 016: SAFETY 2 (barre palpeuse 2) • 017: NONE (non utilisé) • 018: NONE (non utilisé) • 019: NONE (non utilisé) • 020: Inhibition SAFETY 	/
P018	Non utilisé		/
P019	Selection fonctionnement INPUT_1		IN1
P020	Selection fonctionnement INPUT_2		IN2
P021	Selection fonctionnement INPUT_3		IN3
P022	Selection fonctionnement INPUT_4		IN4

PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES

		24V	
		CH1	
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES	P023 Attribution CANAL 1 émetteurs	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilisé) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (piétons) • 003: OPEN (ouvre séparé) • 004: CLOSED (ferme séparé) • 005: NONE (non utilisé) • 006: NONE (non utilisé) • 007: NONE (non utilisé) • 008: NONE (non utilisé) 	001
	P024 Attribution CANAL 2 émetteurs		000
	P025 Attribution CANAL 3 émetteurs		000
	P026 Attribution CANAL 4 émetteurs		000
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION MOTEURS	P027 Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur)	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 	000
	P028 Sélection du type de moteurs		008: LIVI 3/24
	P029 Non utilisé		/
	P030 Non utilisé		/
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P031 Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture	15%tot.....100%tot	040
	P032 Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture	15%tot.....100%tot	100
	P033 Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture	15%tot.....100%tot	100
	P034 Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en fermeture	15%tot.....100%tot	040
	P035 Régulation durée ralentissement en ouverture	0%tot.....80%tot	025
	P036 Régulation durée ralentissement en fermeture	0%tot.....80%tot	025
	P037 Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot	050
	P038 Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot	050
	P039 Non utilisé	/	/
	P040 Non utilisé	/	/
	P041 Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée)	0sec.....255sec	000
	P042 Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée)	0sec.....255sec	000
	P043 Régulation durée course piétons	5%tot.....100%tot	030

		24V
P044	Régulation temps de préclignotement	0sec.....10sec
P045	Non utilisé	/
P046	Non utilisé	/
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	<ul style="list-style-type: none"> • 000 : désactivé • 001 : actif uniquement en ouverture • 002 : actif en ouverture et en fermeture automatique
P048	Fonction coup de bélier: si=0 "coup de bélier" désactivé; si=1 avant chaque manœuvre d'ouverture les moteurs sont poussés en fermeture pour 1 seconde afin de faciliter le déverrouillage d'une éventuelle électro-serrure; si>1 il exécute un coup de bélier périodique afin de maintenir les vantaux en pression sur les butées de fermeture. Si les fins de course de fermeture ont été installés, il exécute cette fonction seulement si les fins de course ont été désactivés, par exemple dans les cas où il y a une diminution de la pression sur la butée.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "coup de bélier" désactivé • 001: "coup de bélier" activé • >001: "coup de bélier" périodique (X*1 min) (2.....255)
P049	Sélection modalité "inversion" (pendant la manœuvre une impulsion inverse le mouvement) ou "pas-à-pas" (pendant la manœuvre une impulsion arrête le mouvement. L'impulsion suivante fait démarrer le moteur dans le sens inverse).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversion" • 001: "pas-à-pas"
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).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: photocellule active en fermeture et avant chaque démarrage • 001: photocellules toujours habilitées • 002: photocellules habilitées seulement en fermeture • 003: comme 000, mais avec "ferme immédiatement" habilité • 004: comme 001, mais avec "ferme immédiatement" habilité • 005: Comme 002, mais avec "ferme immédiatement" habilité
P051	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.	
P052	Fonctionnement du contact disponible: - Si=0 "voyant portail ouvert fixe" (contact toujours fermé quand le portail est en mouvement ou lorsqu'il est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si=1 "voyant portail ouvert intermittent" (contact intermittent lent pendant l'ouverture et rapide pendant la fermeture, il est fermé quand le portail est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si>1 "lumière de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard établi).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "lampe témoin fixe" • 001: "lampe témoin intermittent" • >001: retard à l'extinction "lampe témoin" (2sec.....255sec)
P053	Non utilisé	/
P054	Fonction "démarrage progressif": les moteurs accélèrent progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "démarrage progressif" désactivé • 001: "démarrage progressif" activé • 002: "démarrage progressif lent" activé
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.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec)
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.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec)
P057	Facilitation de déblocage manuel: Si≠0, après la détection de la butée de verrouillage, le moteur 1 effectue une brève inversion pour soulager la pression sur la butée, et donc pour faciliter le déblocage manuel. La valeur de réglage indique la durée de l'inversion. Si=0 fonction désactivée	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Facilitation de déblocage désactivée • >000: Facilitation de déblocage activée avec durée pareil à: (1x25ms.....40x25ms)
P058	Non utilisé	/
P059	Non utilisé	/

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

		24V
P050	Non utilisé	/
P051	Non utilisé	/
P052	Non utilisé	/
P053	Inversion direction de marche : si=1 inverse automatiquement les sorties ouvre/ferme des moteurs, en évitant de modifier les cabalages en cas d'installation du moto-réducteur en position inversée par rapport au standard. Attention: Si vous modifiez ce paramètre, vous devez modifier les paramètres des fins de course d'ouverture et de fermeture.	000 001: "Installation inversée"
P054	Non utilisé	/
P055	Compteur manœuvres maintenance: Si=0 réinitialise le compteur et désactive la demande d'intervention, si>0 indique le nombre de manœuvres (x 500) à effectuer avant que l'armoire de commande exécute un pré-clignotement de 4 secondes additionnelles pour indiquer la nécessité d'entretien supplémentaire. Par exemple: Si P065=050, nombre de manœuvres = 50x500=25000. Attention: Avant de définir une nouvelle valeur du compte-manœuvres de maintenance, le même doit être réinitialisé en configurant P065 = 0 et, seulement plus tard, P065 = "nouvelle valeur".	000 >000: "Nombre de manœuvres (x 500) pour demande de maintenance (1.....255)"
P056	Sélection du fonctionnement sortie clignotant: Si=0 sortie clignotant intermittente; Si=1 sortie clignotant fixe (pour clignotants avec circuit intermittent intérieur).	001 001: "sortie clignotant fixe"
P057	Fonctionnement entrée SFT: si=0 barre palpeuse toujours active, si=1 barre palpeuse active seulement en fermeture; si=2 barre palpeuse active seulement en fermeture et avant chaque démarrage; si=3 barre palpeuse active seulement en ouverture; si=4 barre palpeuse active seulement en ouverture et avant chaque démarrage; Comme pour la détection d'obstacle électronique, les valeurs d'inversions suite à l'activation des dispositifs de sécurité SFT1 et SFT2, sont sélectionnées par les paramètres P055 (Réglage durée de l'inversion sur obstacle en ouverture) et P056 (Réglage durée de l'inversion sur obstacle en fermeture).	000 001: "barre palpeuse toujours active" 002: "barre palpeuse active seulement en fermeture et avant chaque démarrage" 003: "barre palpeuse active seulement en ouverture" 004: "barre palpeuse active seulement en ouverture et avant chaque démarrage"
P058	Arrêt retardé sur fin de course: le fonctionnement du moteur est arrêté 1.5 sec. après la détection du fin de course. Si pendant ce retard la butée de fermeture est détectée, le fonctionnement du moteur est arrêté immédiatement.	000 001: "arrêt retardé sur fin de course désactivée" 001: "arrêt retardé sur fin de course activée"
P059	Réglage de la durée de la puissance maximale au démarrage Attention: Si "démarrage progressif lent" activé, le réglage de la durée de la puissance au démarrage est désactivée indépendamment de la valeur dans le paramètre P070.	000 00X: "durée de la puissance au démarrage jusqu'à 1.5 sec (X*6ms)"
P071	Non utilisé	/
P072	Non utilisé	/
P073	Non utilisé	/
P074	Non utilisé	/
P075	Non utilisé	/
P076	Non utilisé	/

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

LIVI 3/24

Elektromechanischer Antrieb für Schiebetore Bedienungsanleitung und Hinweise

Inhaltsverzeichnis

1	Zusammenfassung der Hinweise	61	8	Displaymeldungen	73
2	Produktbeschreibung	63	9	Inbetriebnahme	74
3	Technische Daten	63	9.1	Abnahme der Anlage	74
4	Installation und Montage	64	9.2	Notentriegelung	74
5	Stromanschlüsse	65	10	Wartung	74
6	Standardprogrammierung	67	11	Entsorgung des Produkts	75
7	Erweiterte Programmierung	70			

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** Das System kann von Kindern mit mindestens 8 Jahren, Personen mit reduzierten physischen, geistigen oder sensorischen Fähigkeiten oder generell auch von unerfahrenen bzw. Personen ohne spezifische Erfahrung verwendet werden, sofern diese beaufsichtigt werden oder die Benutzer entsprechend über die sichere Verwendung des Systems und die damit verbundenen Gefahren informiert worden sind.

⚠ **ACHTUNG** Kindern streng verbieten, mit dem System, mit fest installierten Steuerelemente oder Fernbedienungen der Anlage zu spielen.

⚠ **ACHTUNG** Der Einsatz des Produkts unter nicht vom Hersteller vorgesehenen Bedingungen kann zu Gefahrensituationen führen; die von der vorliegenden Anleitung vorgesehenen Bedingungen beachten.

⚠ **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/UE (Elektromagnetische Verträglichkeit), 2014/35/UE (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 Temperaturen am Aufstellungsort angemessen sind und den am Produktschild angegebenen Werten entsprechen.

⚠ **ACHTUNG** Wenn die „Totmannbedienung“ betätigt wird, sicherstellen, dass sich niemand im Bewegungsbereich des Automatiksystems befindet.

DE

⚠ **ACHTUNG** Prüfen, dass ein Allpoliger-Schalter oder - Leitungsschutzschalter dem Stromnetz 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 das Stromzuleitungskabel schadhafte sein, muss dieses vom Hersteller, vom technischen Kundenservice oder jedenfalls von entsprechend geschultem Fachpersonal ausgetauscht werden, um jegliches Risiko vorzubeugen.

⚠ **ACHTUNG** Installations-, Wartungs- Reinigungs- oder Reparaturarbeiten der gesamten Anlage dürfen nur von Fachpersonal vorgenommen werden. Immer im stromlosen Zustand vorgehen und streng die geltenden örtlichen Richtlinien für elektrische Anlagen einhalten.

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 Wiederausammenbau 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** Die Einstellung der Schließkraft kann mit Gefahrensituationen verbunden sein. Daher darf die Erhöhung der Schließkraft nur von Fachpersonal vorgenommen werden. Nach der Einstellung muss mit einem entsprechenden Kraftmessgerät gemessen werden, ob die vorgeschriebenen Grenzwerte eingehalten werden. Die Empfindlichkeit bei der Hinderniserkennung kann stufenweise an die Tür angepasst werden (siehe Bedienungsanleitung). Nach jeder manuellen Krafteinstellung muss die Funktionstüchtigkeit der Quetschschutzvorrichtung überprüft werden. Eine manuelle Krafteinstellung darf nur von Fachpersonal mit Test-Messungen nach EN 12445 vorgenommen werden. Eine Änderung der Krafteinstellung muss im Maschinenhandbuch dokumentiert werden.

⚠ **ACHTUNG** Die Konformität des eingebauten Hinderniserkennungssystems mit den Anforderungen der Norm EN 12453 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 EN 12978 entsprechen.

⚠ **ACHTUNG** Im Einklang mit der EU-Richtlinie 2012/19/EU 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 VORGEGEHEN 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

Modelle und Verpackungsinhalt

Für alle motorbetriebenen Modelle ist der Einsatz von fortschrittlichen Steuereinheiten (Baureihe NET) vorgesehen, die Hinderniserkennung, eingebauten 433 Mhz Funkempfänger sowie Einstellung der Öffnungs-/Schließgeschwindigkeit und Verlangsamung bieten. Die LIVI 3/24-Modelle sind vor allem für den Einsatz im Wohn-/Mehrfamilienhausbereich mit (voraussichtlich) mäßig intensivem und sehr intensivem Betrieb des Automatiksystems bestimmt.

Geeignetes Zubehör ist in der Tabelle "PRODUKTZUBEHÖR" aufgeführt (S. 166).

LIVI 3/24 besteht aus einem mechanischen Getriebemotor, der das Antriebszahnrad in Drehung versetzt; dieses Zahnrad, das mit einer am Tor entsprechend installierten Zahnstange gekoppelt ist, wandelt die kreisförmige Bewegung des Getriebemotors in eine geradlinige Bewegung um und ermöglicht so die Bewegung des Tores auf dessen Schienen. Kontrollieren Sie den „Verpackungsinhalt“ (Abb. 1) und vergleichen Sie diesen mit Ihrem Produkt, da dies beim Zusammenbau hilfreich sein kann.

Transport

LIVI 3/24 wird immer in Kartons verpackt geliefert, durch die das Produkt entsprechend geschützt ist; beachten Sie trotzdem etwaige Lager- und Handhabungshinweise auf dem Karton.

3 TECHNISCHE DATEN

ANTRIEB	
	3/24E/F
Nennspannung Motor (V)	24 V ===
Leistungsaufnahme (W)	55
Forza di spinta Max (N)	140
Max. Arbeitszyklen pro/h (Schiebetor L=5m)	8 Zyklen/h
Max. Zyklen in 24h (Schiebetor L=5m)	20
Max. Türgewicht (kg)	350
Max. Betriebstemperatur (° C)	-20÷+50 ° C
Geschwindigkeit (m/min)	14
Produktgewicht mit Verpackung (Kg)	11,5
Ausgestoßener Schalldruck (dBA)	< 70
Schutzart	IPX4
STEUERUNG	
	NET3/24N
Netzspannung (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Nennleistung Transformator (VA)	80 VA (230/22V)
Sicherung F1 (A)	T1A 250V (Träg)
Ausgangsleistung stabilisiert für Zubehör	24 V === max 200mA
Ausgang Blinklampe 24V	24 V === max 5 W
Ausgang „Warning“	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

DE

4 INSTALLATION UND MONTAGE

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

- Prüfen, dass die Struktur den geltenden Vorschriften entspricht und danach das gesamte Projekt des automatischen Öffnungssystems entwerfen.
- Prüfen, dass das Tor beim Öffnen und Schließen auf dem gesamten Laufweg keine Reibungsflächen aufweist.
- Prüfen, dass das Tor nicht entgleisen und nicht aus den Schienen treten kann.
- Prüfen, dass das Tor ausgeglichen ist, d.h. dass es sich nicht bewegt, sobald es in einer beliebigen Position zum Stillstand gebracht wird.
- Prüfen, dass der Getriebemotor so befestigt ist, dass eine einfache und rasche Entriegelung sowie manuelle Bedienung möglich ist.
- Prüfen, dass die Befestigungsstellen der verschiedenen Vorrichtungen stoßsicher geschützt und deren Oberflächen entsprechend solide sind.
- Vermeiden, dass die Automatikteile in Wasser oder andere Flüssigkeiten eingetaucht werden.

ACHTUNG: Wenn die Totmannschaltung angewendet werden soll, müssen die Bedienelemente dafür in direkter Nähe und mit Sicht zum betreibenden Tor montiert werden.

4.2 Sobald die genannten Anforderungen festgesetzt und erfüllt sind, die Montage vornehmen:

Sofern die Montagefläche vorbereitet ist, kann der Antrieb direkt auf diese unter Verwendung der mitgelieferten Montageplatte z.B. mit Spreizdübeln oder chemischen Dübeln befestigt werden.

Alternativ dazu ist die Fundamentplatte Art. 460 zu verwenden (nicht mitgeliefert); dabei wie folgt vorgehen:

- Einen dem Boden entsprechenden Aushub vornehmen und dabei die Angaben in Abb. 3 beachten;
- Verlegen Sie genügend Elektroleerrohre für den nachfolgenden Kabeleinzug;
Die Elektorrohre müssen so lang sein, dass sie im Antrieb herausragen (Abb. 9) und müssen auch eine sichtliche Trennung zwischen Stromzuleitung, Motoranschluss (A) und den Kleinspannungskabeln (B) wie Encoder und Zubehör, ermöglichen; so ist eine korrekte Kabelisolierung gewährleistet.
- Die Fundamentplatte positionieren;
- Mit Beton ausgießen und bevor dieser aushärtet, die Fundamentplatte wie die in Abb. 4 angegebene Höhe, platzieren und achten das sie parallel zum Torflügel und genau waagrecht liegt. Warten, bis der Beton komplett ausgehärtet ist;
- Jetzt die höhenverstellbare Grundplatte wie abgebildet befestigen und anschließend den Antrieb auf diese platzieren und mit den 3 mitgelieferten Schrauben festschrauben Abb. 5 (nicht vergessen die Schutzkappen auf die M10 Schraubköpfe aufsetzen).

Sofern bereits eine Zahnstange existiert, muss ein Ritzspiel von 1,2mm auf der ganzen Länge vorgesehen werden, zur Vermeidung von Lagerschäden an der Ausgangswelle. Hierzu werden die vier Madenschrauben (Abb.5) verwendet. Zuletzt die Befestigungsschrauben fest anziehen.

Andernfalls wie folgt vorgehen:

- Den Getriebemotor entriegeln und den Torflügel komplett öffnen;
- Den ersten Zahnstangenteil auf den Torflügel legen und dabei darauf achten, dass das Anfangsteil der Zahnstange mit dem Anfangsteil des Torflügels übereinstimmt. Danach die Zahnstange am Torflügel mit entsprechenden Befestigungsmitteln mit einem Spielraum von 1-2 mm vom Ritzel fixieren (Abb. 6);
- Das überstehende Zahnstangenteil abtrennen;
- Am Ende den Torflügel ein paar Mal manuell bewegen und prüfen, dass die Ausrichtung und der Abstand von 1-2 mm zwischen Zahnstange und Ritzel an der ganzen Länge eingehalten werden;

4.3 Entriegelung des Getriebemotors

Sobald das Schloss am Griff (das durch einen Kunststoffdeckel geschützt ist) geöffnet ist, den Griff so drehen wie in Abb. 7 gezeigt ist; jetzt ist der Getriebemotor entriegelt und das Tor kann sich, sofern keine anderen Hindernisse vorliegen, frei bewegen. In umgekehrter Reihenfolge den Hebel bis zur Endlage zurückklappen, und das Schloss wieder abschliessen. (nicht vergessen, das Schloss wieder mit dem vorgesehenen Deckel zu schützen), damit LIVI 3/24 erneut betriebsbereit ist.

4.4 Endschalter

Einstellung der mechanischen Endschalter

Bei den meisten LIVI 3/24-Modellen sind Endschalter vorgesehen, dessen Einstellung für jede Installation individuell eingestellt werden muss. DEA System liefert zwei Endschalterfahnen (Abb. 8), die an der Zahnstange des Tores installiert und danach so eingestellt werden müssen, dass der einwandfreie Betrieb, die Sicherheitsabstände bei der Tor Offen und -Torzustellung, gewährleisten.

Berücksichtigen Sie, dass sich bei Betätigung der Endschalter der Torflügel ein Nachlaufweg von 2-3cm haben kann; daher ist empfehlenswert, die Endschalterfahnen in einem ausreichenden Abstand zu den mechanischen Bodenanschlüssen, anzubringen.

5 ELEKTROANSCHLÜSSE

Die Elektroanschlüsse wie in „Tabelle 1“ und dem Schema auf Seite 66 vornehmen.

ACHTUNG Um eine angemessene elektrische Sicherheit zu gewährleisten, streng (**mindestens 4 mm in der Luft oder 1 mm durch zusätzliche Isolierung**) die Sicherheits-Niedrigspannungskabel (Steuerungen, Elektroschlösser, Antenne, Versorgung Hilfsvorrichtungen) von den 230V ~ Versorgungskabeln trennen, in Plastikrinnen verlegen und mit entsprechenden Kabelklemmen nahe der Klemmleisten befestigen.

ACHTUNG Für den Anschluss an das Stromnetz ein mehrpoliges Kabel mit den geltenden Vorschriften einen Mindestquerschnitt 3x1,5 mm² und einzuhalten haben. Für Anschließen der Motoren einen Mindestquerschnitt von 1,5 mm² Kabel verwenden und mit den aktuellen Vorschriften. Als ein Beispiel, wenn der Kabelseite (im Freien) aus ist, muss mindestens gleich H05RN-F, während, wenn sie (in einer Laufbahn) sein, muß zumindest gleich zu H05VV-F.

ACHTUNG Alle Kabel müssen unmittelbar an den Klemmen geschält und entmantelt sein. Die Kabel etwas länger lassen, um danach einen etwaigen Überschuss zu entfernen.

ACHTUNG Für den Anschluss des Encoders an die Steuereinheit ausschließlich ein passendes Kabel 3x0,22mm² verwenden.

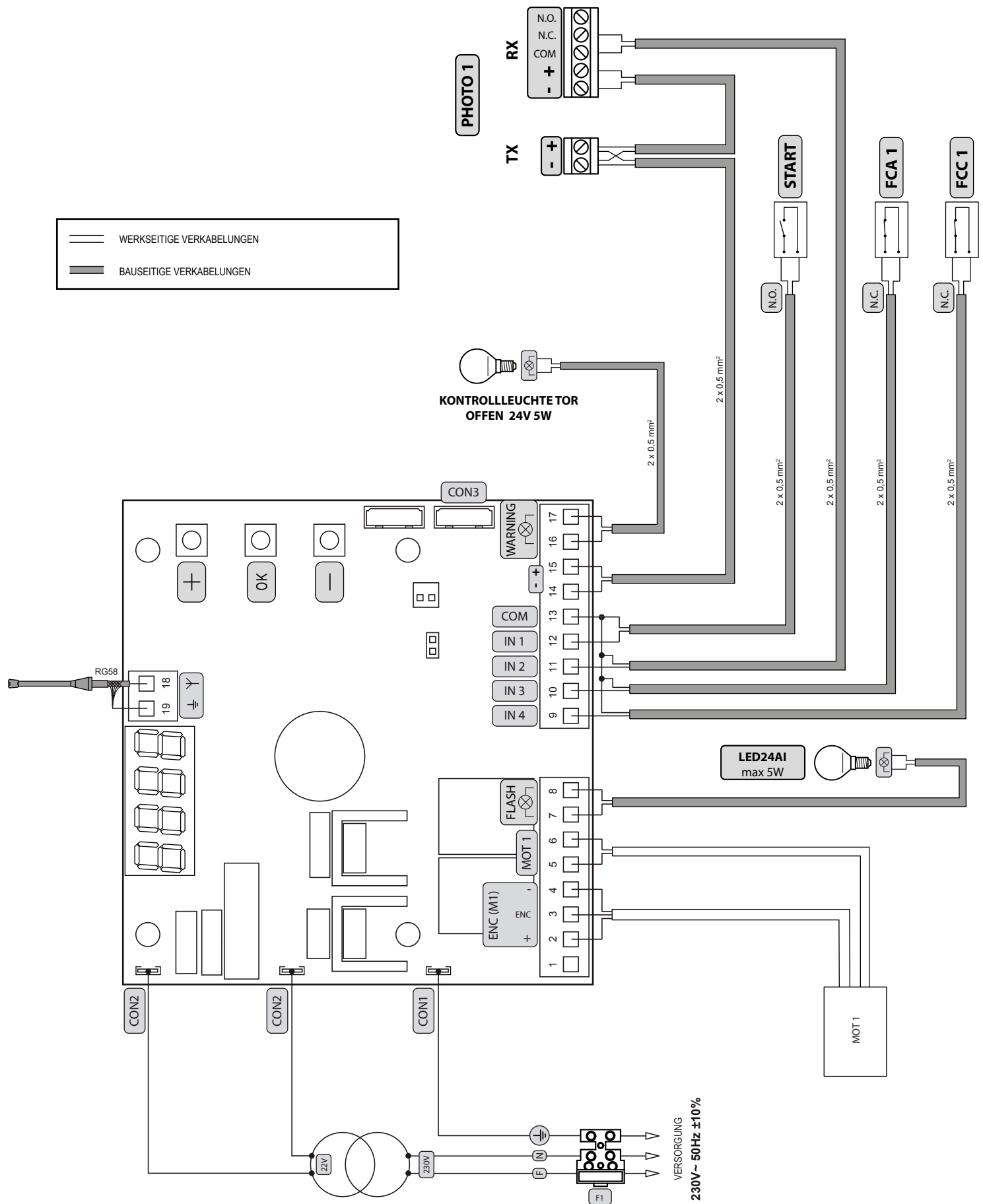
Tabelle 1 „Anschluss an die Klemmleisten“

1		Nicht benutzt	
2-3-4		Ausgang Encoder Motor 1	
5-6		Ausgang Motor 1 max 5A	
7-8		7 (+)	Ausgang Blinklampe 24 V === max 5W
		8 (-)	
9-13		9 - N.C.	Input 4 FCC 1. Bei Betätigung wird der Schließvorgang des Motors 1 gestoppt. Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.
		13 - Com	
10-13		10 - N.C.	Input 3 FCA 1. Bei Betätigung wird der Öffnungsvorgang des Motors 1 gestoppt. Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.
		13 - Com	
11-13		11 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Falls aktiviert (siehe Parameter P050), löst die Unterbrechung des PHOTO 1 - Eingangs Folgendes aus: die Umkehrung der Bewegung (während des Schließens), den Halt der Bewegung (während des Öffnens), Startverhinderung (bei geschlossenem Tor). Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.
		13 - Com	
12-13		12 - N.O.	Input 1 START. Bei Betätigung wird eine Teilöffnung oder Schließung des Motors bewirkt. Kann im „Umkehrmodus“ (P049=0) oder „Schrittmodus“ (P049=1) funktionieren.
		13 - Com	
14-15		14 (-)	Ausgangsleistung stabilisiert 24 V === für Zubehör max 200mA
		15 (+)	
16-17		16 (+)	Ausgang „Warning“ 24 V === Max. 5W. (P052= 0) Kontrollleuchte „Tor offen“ in Dauerlicht, (P052= 1) Kontrollleuchte „Tor offen“ blinkend, (P051= >1) Durchgangsbeleuchtung, einstellbar
		17 (-)	
18		Eingang Antennensignal	
19		Eingang Antennenabschirmung	
CON 1		Anschluss Erdung	
CON 2	22 V ~	Stromversorgung 22 V ~ von Transformator	
CON 3		Eingang Stecker MEMONET	

Sollten aufgrund der Installation, andere bzw. zusätzliche Ansteuerungen notwendig sein, kann jeder Eingang für den gewünschten Betrieb konfiguriert werden.
Es wird auf das Kapitel „Erweiterte Programmierung“ verwiesen.

DE

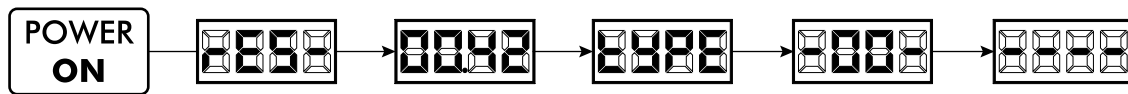
ELEKTRISCHER SCHALTPLAN



6 STANDARDPROGRAMMIERUNG

1 Einschaltung

Mit Strom versorgen, auf dem Display erscheinen nacheinander die Anzeigen "r ES-", "0042" (oder die aktuelle verwendete Firmware-Version) "TYPE", "--" (oder des gewählten Types) 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. 73).

2 Zustandanzeige Eingänge und Zykluszähler

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P013 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Auf dem Display wird der „Status Eingänge“ gezeigt (prüfen, ob dieser richtig ist):



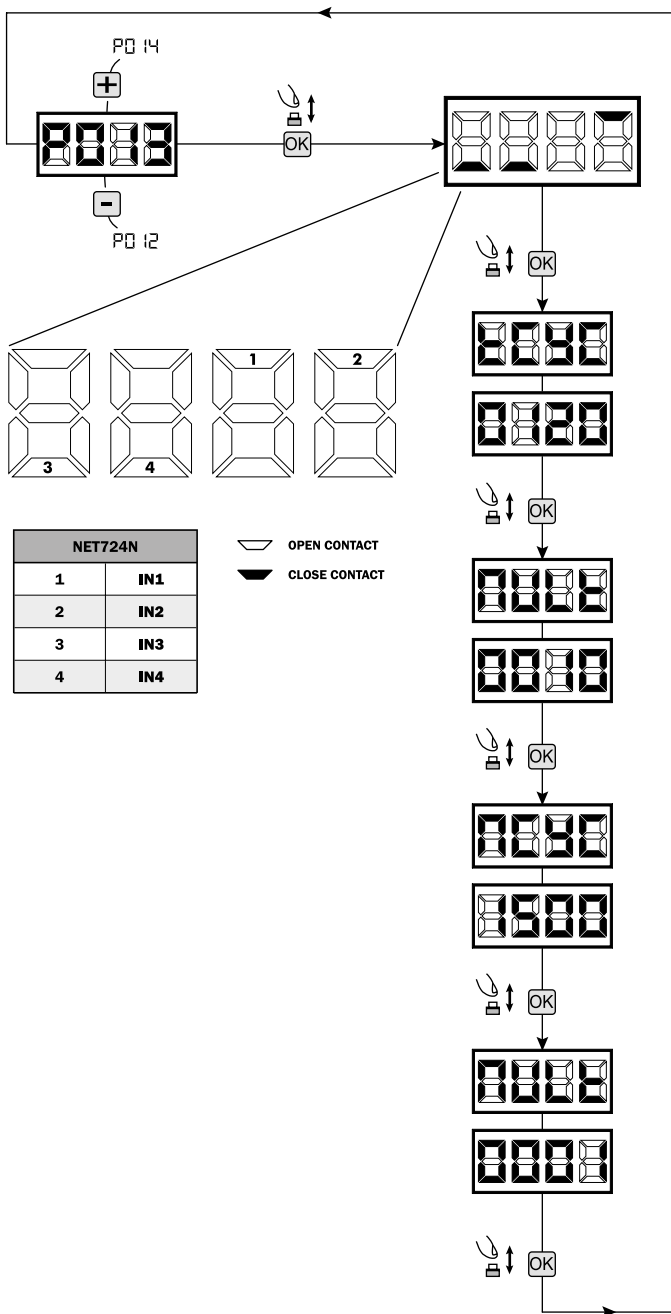
4. Erneut die **OK**-Taste drücken;
 5. Auf dem Display wird „Zählwerk Gesamt“ 1204 gezeigt und danach der Multiplikator 10
- Um die Anzahl der ausgeführten Bedienungen zu berechnen, müssen die beiden Werte multipliziert werden.

Bsp.: 1204 = 120x10 = 1200 ausgeführte Bedienungen

6. Erneut die **OK**-Taste drücken;
 7. Auf dem Display wird „Zählwerk Wartung“ 1504 gezeigt und danach der Multiplikator 1
- Um die Anzahl der vor Wartungsanfrage noch bleibenden Bedienungen zu berechnen, müssen die beiden Werte multipliziert werden.

Bsp.: 1504 = 1500x1 = 1500 noch auszuführende Bedienungen, bevor eine Wartung gefordert wird.

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

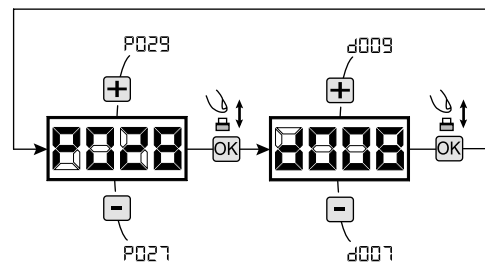


DE

3 Wahl des Antriebstyp

! WICHTIG !

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display **P028** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Prüfen, dass der eingegebene Wert **d008** (LIVI 3/24) ist, andernfalls mit den Tasten \oplus und \ominus auswählen;
4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen auf dem Display erscheint wieder **P028**.

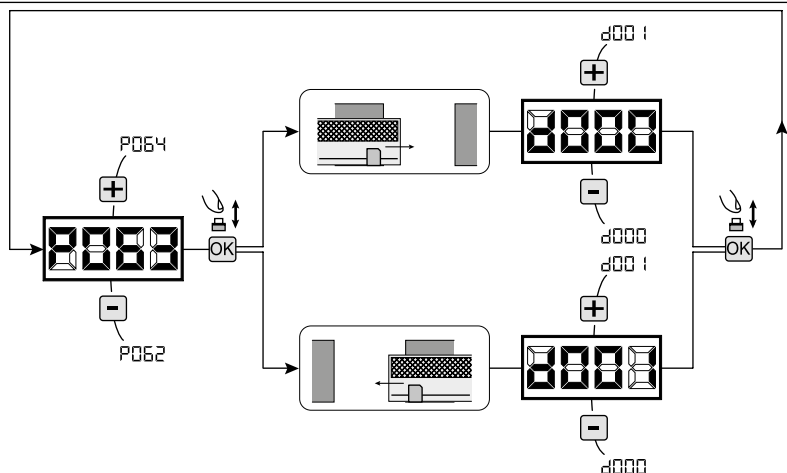


4 Wahl der Laufrichtung

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display **P063** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten \oplus und \ominus Folgendes eingeben:
 - d000=Motor in Standardrichtung;
 - d001=Motor in Umkehrrichtung;
4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen auf dem Display erscheint wieder **P063**.

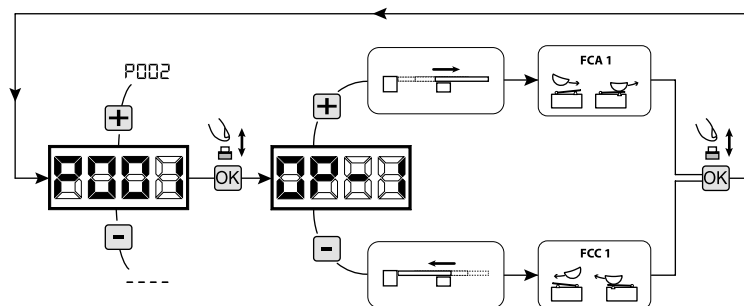
Achtung: Dieser Parameter dreht automatisch die Antriebsdrehrichtung.

Achtung: Beim Ändern dieses Parameters müssen Sie die Parameter für die Öffnungs- und Schließenschalter ändern.



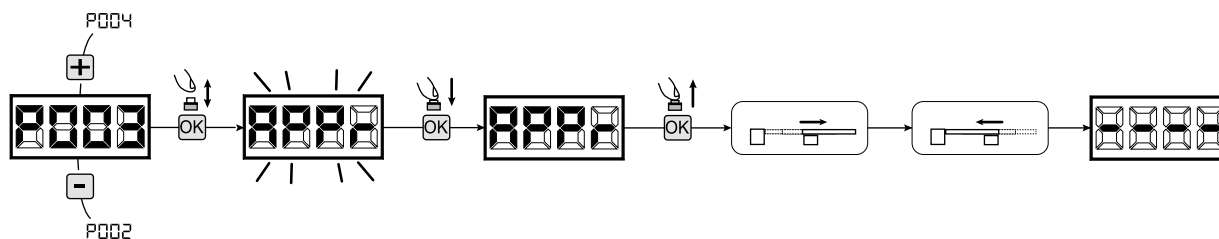
5 Einstellung Endschalternocken (wenn vorhanden)

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display **P001** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten \oplus (**ÖFFNEN**) und \ominus (**SCHLIESSEN**), den Flügel in Öffnungsposition bringen und die Endschalternocke so einstellen, dass an dieser Stelle der Mikroschalter gedrückt wird; Jetzt den gleichen Vorgang für die Schliessposition wiederholen.
4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen auf dem Display erscheint wieder **P001**.



6 Lernlauf

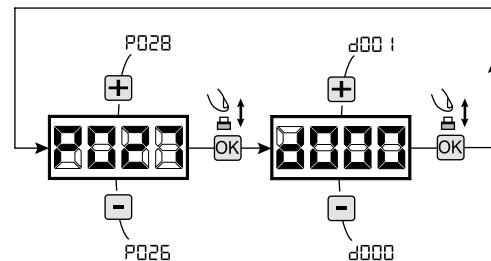
1. Vergewissern Sie sich, dass die Endschalternocken für Auf und Zu, korrekt eingestellt sind;
2. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display **P003** angezeigt wird;
3. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
4. Bei blinkender Anzeige "PPP-" die **OK**-Taste gedrückt halten;
5. Sobald die Anzeige "PPP-" nicht mehr blinkt, die **OK**-Taste loslassen. Danach beginnt der Lernvorgang für Motor 1 in Öffnung;
6. Warten, dass der Flügel den Anschlag zuerst in Öffnung danach in Schließung, sucht, erfasst und danach hält.
7. Bei abgeschlossener Lernlauf, erscheint auf dem Display erneut "----".



7 Handsender einlernen

7.1 Auswahl der Kodierungsart der Funksteuerungen

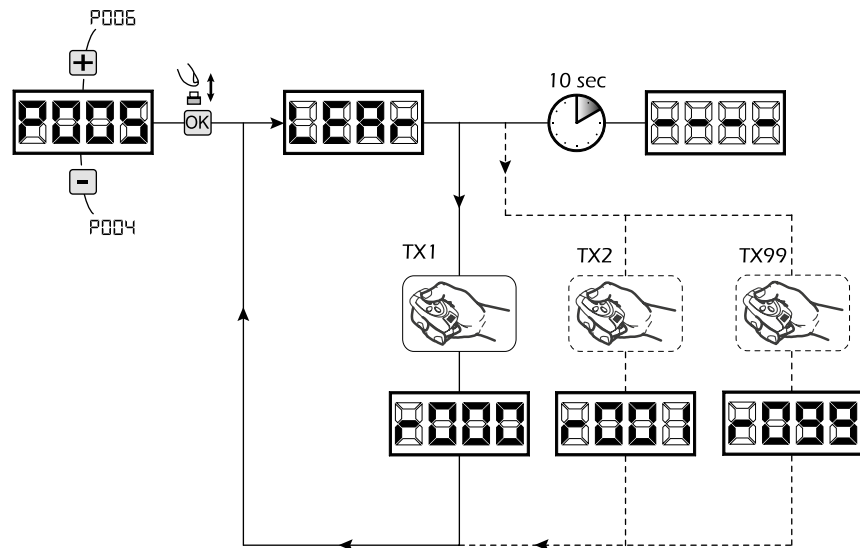
1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display **P027** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Die Art der Kodierung mit den Tasten **+** und **-** auswählen:
 - d000=rolling-code fixe (**empfohlen**);
 - d001=rolling-code complete;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

7.2 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 „L E R R“ eine Taste des einzulernenden Handsender, drücken;
4. Auf dem Display erscheint der Speicherplatz des soeben eingelernten Handsenders und gleich danach wieder „L E R R“;
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, „----“ erscheint.



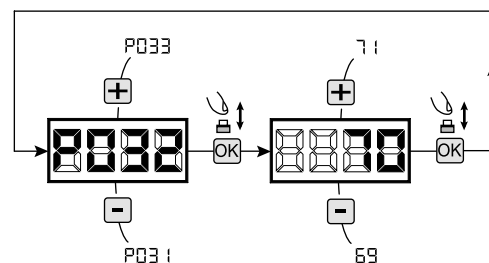
Achtung: Bei Handsendern (GT) mit Rolling-Code Kodierung kann der Empfänger in Lernmodus gesetzt werden, indem die versteckte Taste eines bereits vorher eingelernten Handsenders, betätigt wird.

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 (einlernen wie in 7.2 beschrieben), es sei denn, es wurde eine Gesamtlöschung des Empfängers durchgeführt (P004).

8 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 auf S. 77.

9 Programmierung beenden

ACHTUNG Will man die Programmierung verlassen, muss mit den Tasten **+** oder **-**, die Parameterliste ans Ende gefahren werden, bis das Symbol (---) für Tor geschlossen erscheint. Nun ist die Steuerung Betriebsbereit und kann Befehl entgegen nehmen.

Um eventuelle Änderungen der „Erweiterten Programmierung“ (Löschen des Empfängers, Konfigurierung der Eingänge usw.) vorzunehmen, auf Seite 70 fortfahren.

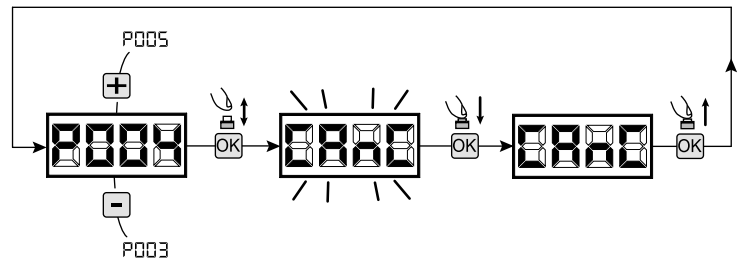
7 ERWEITERTE PROGRAMMIERUNG

Im Folgenden werden einige Programmiervorgänge zur Speicherverwaltung der Funksteuerungen und der erweiterten Konfiguration der Steuereingänge hinzugefügt.

1 Löschen der gespeicherten Handsender

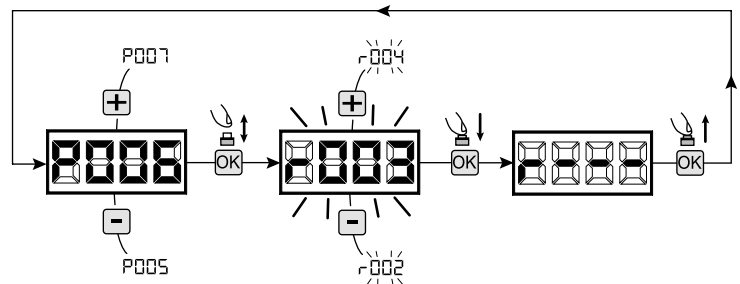
1.1 Löschen des gesamten Empfängers

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 "LR" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "LR" zu blinken aufhört;
5. Alle gespeicherten Handsender wurden gelöscht auf dem Display erscheint wieder P004.



1.2 Suchen und Löschen eines Handsenders

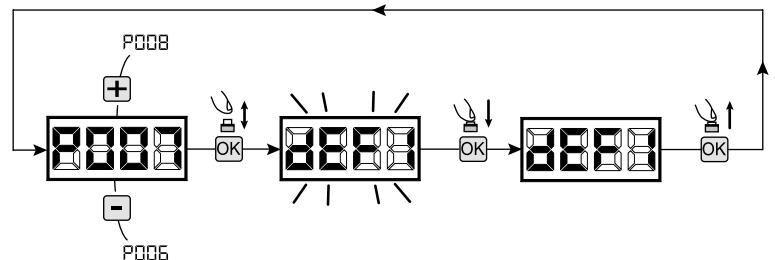
1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display **P006** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten **+** und **-** die Funksteuerung wählen, die gelöscht werden soll (z.B. r003);
4. Bei blinkender Meldung "r003" die **OK**-Taste gedrückt halten;
5. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "r ---" erscheint;
6. Die ausgewählte Funksteuerung wurde gelöscht auf dem Display erscheint wieder P006.



2 Werkdaten Laden

2.1 Werkdaten Laden

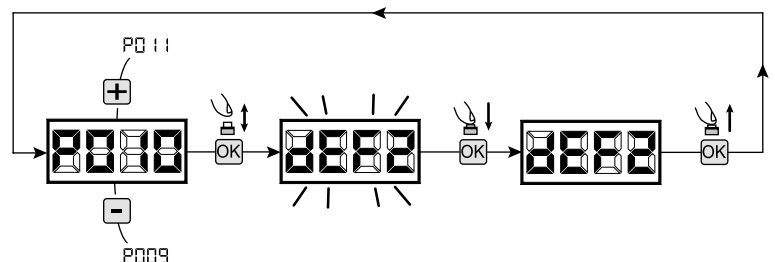
1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display **P007** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "dEF" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "dEF" zu blinken aufhört;
Es werden alle Werkdaten **außer** für die Parameter von **P016** bis **P022** und von **P076** bis **P098** geladen;
5. Bei abgeschlossenem Vorgang erscheint auf dem Display wieder P007.



Achtung: Nach der Wiederherstellung der Werkdaten, muss die Steuerung neu programmiert werden. Insbesondere darf nicht vergessen werden, die Konfigurationsparameter des Antriebes richtig einzustellen (P028 - P029 - P030).

2.2 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" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "dEF" zu blinken aufhört;
Es werden alle Standardwerte nur für die Parameter von P016 bis P022 und von P076 bis P098 für die derzeit in Betrieb befindliche Konfiguration wiederhergestellt;
5. Bei abgeschlossener Rückstellung erscheint auf dem Display wieder P010.

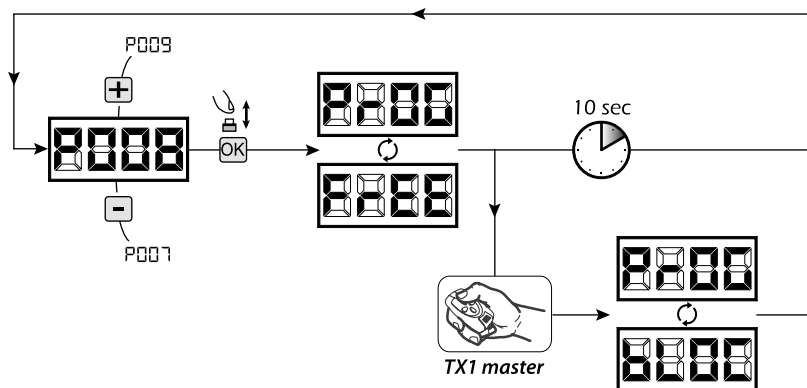


3 Programmiersperre

Bei Verwendung eines Handsenders mit „Dip-switch“-Kodierung z.B: GT2M (unabhängig von der Art der gegebenenfalls bereits gespeicherten Handsender), kann der Zugang zur Programmierung der Steuereinheit gesperrt und freigegeben werden, um unbefugtes Eingreifen zu verhindern. Die Kodierung des „Dip-switch“ Handsenders wird von der Steuerung geprüft und gespeichert als Sperr- bzw. Freigabecode.

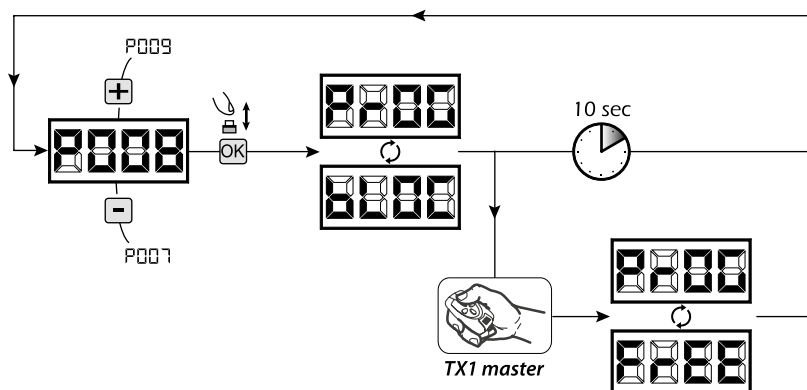
3.1 Sperren des Programmierzuganges

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-EE** / **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-EE** / **bL EE** anzeigt, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
5. Der Zugang zur Programmierung ist gesperrt.



3.2 Freigabe des Programmierzugangs

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-EE** / **bL EE** 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 **P-EE** / **F-EE** anzeigt, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
5. Der Zugang zur Programmierung ist freigegeben.

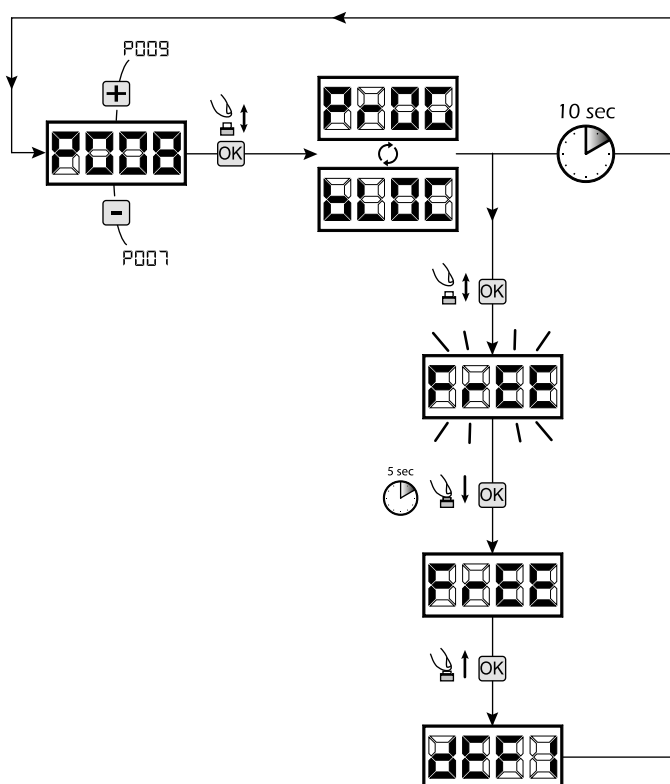


3.3 Freigabe der Programmiersperre mit Total Reset

ACHTUNG! Dieser Vorgang führt zum Verlust aller gespeicherten Eingaben.

Der Vorgang ermöglicht die Freigabe der Steuerung, auch wenn der entsprechende Freigabecode Handsender nicht bekannt ist. Nach dieser Art der Wiederherstellung muss die Steuerung und alle Betriebsparameter neu programmiert werden. Insbesondere darf nicht vergessen werden, die Konfigurationsparameter des Antriebes richtig einzustellen (P028 - P029 - P030). Ferner muss eine neue Kraftmessung wiederholt werden, um die Konformität der Anlage sicherzustellen.

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-EE** / **bL EE** an;
4. Nach Drücken der **OK**-Taste zeigt das Display die blinkende Meldung **F-EE** an;
5. Erneut die **OK**-Taste drücken und für 5 Sekunden gedrückt halten (ein vorzeitiges loslassen unterbricht den Vorgang): Das Display zeigt die feststehende Meldung **F-EE** an, gefolgt von **dEF** ↓, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
6. Der Zugang zur Programmierung ist freigegeben.



DE

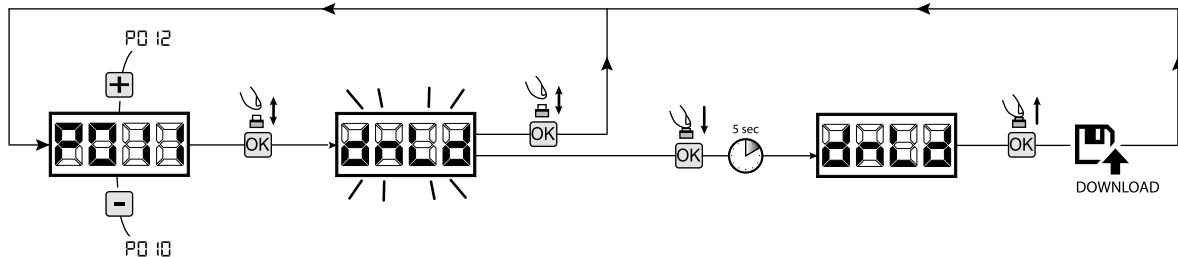
4 Herunterladen / Hochladen der Speicherdaten

4.1 Herunterladen der Steuerdaten 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 "d n L 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 "d n L d" zu blinken aufhört;
Alle Einstellungen der Steuerung (TYPE, Parameter, Funkempfänger, Laufwege der Antrieb usw.) werden auf den externen Datenträger gespeichert;

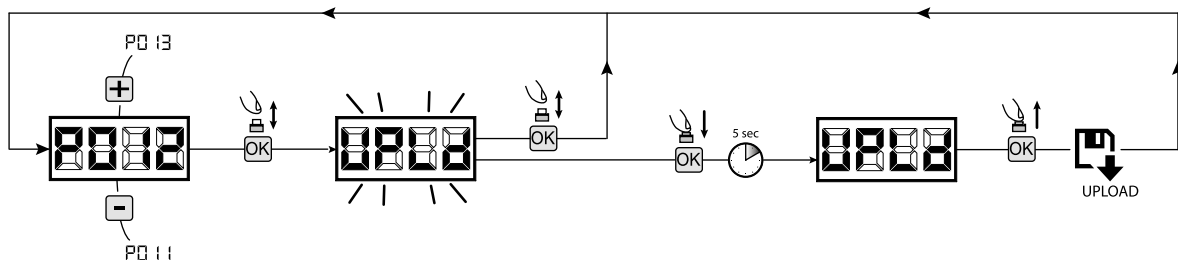
Achtung: Wenn auf dem externen Datenträger Daten vorhanden sind, werden sie beim Download des Speichers überschrieben.

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



4.2 Hochladen der Daten 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 "u P L 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 "u P L d" zu blinken aufhört;
Alle Einstellungen der Steuereinheit (TYPE, Parameter, Funkempfänger, 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.



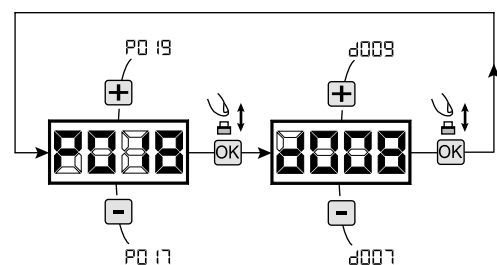
ACHTUNG Wenn keine externen Datenträger verbunden sind, oder wenn das Verbindungskabel während der Datenübertragung abgetrennt wird, erscheint auf dem Display E r r , danach wird die Steuerung vollständig zurückgesetzt und auf dem Display erscheint die blinkende Meldung „TYPE“.

Beziehen Sie sich auf die Anleitung des externen Datenträgers, um den Betrieb der Steuereinheit wiederherzustellen.

5 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:
 - P017=für INPUT 1;
 - P018=für INPUT 2;
 - P019=für INPUT 3;
 - P020=für INPUT 4;
 - P021=für INPUT 5;
 - P022=für INPUT 6;
2. Den Parameter (z.B. P018) 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 76);
4. Die Wahl mit der OK -Taste bestätigen auf dem Display erscheint wieder P018.
5. Der Anschluss zum soeben konfigurierten Eingang kann jetzt hergestellt werden.



6 Programmierung beenden

ACHTUNG Will man die Programmierung verlassen, muss mit den Tasten \oplus oder \ominus , die Parameterliste ans Ende gefahren werden, bis das Symbol (---) für Tor geschlossen erscheint. Nun ist die Steuerung Betriebsbereit und kann Befehl entgegen nehmen.

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)	
RESP	Wiederholung der Positionssuche am laufen: Die Steuerung wurde soeben nach einer Stromunterbrechung wieder eingeschaltet, oder das Tor hat die maximal zulässige Anzahl (80) Reversierungen erreicht, ohne jemals auf die Schließposition zu gelangen, oder die maximal zulässige Anzahl (7) von nacheinander folgenden Kraftabschaltungen wurde überschritten. Auf Grund dessen wird im Langsamlauf eine neue Suche der Endlagen gestartet, zuerst in AUF danach in ZU.	
FEHLERMELDUNGEN		
Mess.	Beschreibung	Mögliche Lösungen
ErrP	Positionsfehler: Die Suche der Endlagen nach Reset ist fehlgeschlagen. Die Steuerung wartet auf neue Befehle.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 richtig abgeschlossen wird, nötigenfalls den Lauf des/der Flügel manuell nachhelfen; - Eventuell die eingestellten Werte für Kraft und Geschwindigkeit des/der Antrieb/e anpassen.
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 Stromkreis der Steuereinheit.	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.	<ul style="list-style-type: none"> - Einen Startimpuls geben, um die Positionssuche neu zu Starten; - Überprüfen, dass der Zyklusablauf vollständig abgeschlossen wird.
Err6	Time-out Hinderniserkennung: Bei ausgeschaltetem Quetschutz-Sensor wurde dennoch ein Hindernis erfasst, das die Bewegung des Flügels um über 10 Sek. blockiert.	<ul style="list-style-type: none"> - 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	Antreib läuft nicht.	<ul style="list-style-type: none"> - Auf einen korrekten Anschluss der Antriebe und deren Encoder überprüfen. - Falls die Anzeige sich wiederholt, die Steuerung auswechseln;
Err9	Datenverbindung mit externem Datenträger nicht vorhanden bzw. unterbrochen.	<ul style="list-style-type: none"> - 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). <p>Achtung: Die Unterbrechung eines UPLOADs führt auch zu einem vollständigen RESET der Steuereinheit.</p>
Err10 Err11	Möglicher Defekt bzw. mögliche Überhitzung am Stromkreis der Steuereinheit.	Ein paar Minuten lang die Stromzufuhr unterbrechen und wieder freigeben. Einen Startimpuls geben. Falls die Anzeige sich wiederholt, die Steuereinheit auswechseln.
Err12	Möglicher defekt am Leistungsteil der Steuerung oder Steuerkreis des Encoders.	<p>Motor und Encoders Anschluss überprüfen. Spannung Aus und wieder Einschalten. Einen Startimpuls geben, wenn die Störung sich wiederholt folgende Prüfungen durchführen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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.

DE

9 INBETRIEBNAHME

Die Inbetriebnahme ist ein wichtiger Abschnitt, um die absolute Sicherheit der Anlage und die Einhaltung der Vorschriften und Bestimmungen zu gewährleisten, insbesondere den 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 gesamten Anlage, nur von Fachpersonal vorgenommen werden dürfen der auch alle Prüfungen durchführen muss, die zur Absicherung einer vorliegenden Gefahr vorgesehen sind;

9.1 Abnahme der Anlage

Die Abnahme ist ein notwendiger Teil und hilft zu überprüfen, dass die Anlage richtig installiert ist. **DEA** System möchte hier eine richtige Abnahme der Toranlage in vier einfachen Schritten zusammenfassen:

- Prüfen Sie dass die Anweisungen von Kapitel 2 „ZUSAMMENFASSUNG DER HINWEISE“ eingehalten wurden;
- Das Öffnen und Schließen der Anlage durchprüfen und achten dass die Bewegung reibungslos abläuft. Dazu wird empfohlen, unterschiedliche Abläufe vorzunehmen, um etwaige Montage- oder Einstellfehler feststellen zu können.
- Prüfen Sie alle an der Anlage angeschlossenen Sicherheitsvorrichtungen auf richtiges funktionieren.
- Die Kraftmessungen an Haupt- und Nebenschliesskanten vornehmen, wie von der Norm EN12445 vorgesehen ist, wenn nötig die Krafteinstellungen nachstellen bis garantiert werden kann, dass die von der Norm EN12453 vorgesehenen Grenzwerte eingehalten werden.

ACHTUNG Durch Verwendung von Ersatzteilen, die nicht von **DEA** System angegeben sind bzw. falschen Wiederzusammenbau 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 Entriegelung und manuelle Bedienung

Im Fall von Anlagendefekten oder Stromausfall den Torantrieb entriegeln (Abb. 8) und den Flügel manuell betätigen.

Es ist wichtig bereits im Vorfeld zu wissen wie die Entriegelung vorzunehmen ist, da in Notfällen eine zu langsame oder falsche Betätigung der Vorrichtung zu Gefahrensituationen führen kann.

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

10 WARTUNG

Eine einwandfreie vorbeugende Wartung und eine regelmäßige Unterhalt der Anlage, garantiert eine lange Lebensdauer. In der seitlich angelegten Tabelle, sind die Kontroll- /Wartungseingriffe aufgelistet, die regelmäßig einzuplanen und vorzunehmen sind.

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

WARTUNGSARBEITEN	INTERVALLE
Reinigung der Außenflächen	6 Monate
Kontrolle der Befestigung der Schrauben	6 Monate
Kontrolle der einwandfreien Entriegelung	6 Monate

LEITFADEN FÜR DIE STÖRUNGSSUCHE	
Störung	Mögliche Ursachen/Lösungen
Ein Startbefehl für eine Öffnung oder Schliessung wird gegeben, aber das Tor bewegt sich nicht und der Antrieb schaltet sich nicht ein.	Der Antrieb wird nicht richtig stromversorgt; die Anschlüsse, Sicherungen und den Zustand des Zuleitungskabels kontrollieren und diesen gegebenenfalls auswechseln oder reparieren. Wenn sich das Tor nicht schließt, auf den einwandfreien Betrieb der Lichtschranken überprüfen.
Ein Startbefehl für die Öffnung wird gegeben, der Antrieb schaltet sich ein, aber das Tor bewegt sich nicht.	Kontrollieren, dass die Notentriegelung des Antriebes richtig verriegelt ist. (Abb. 8). Prüfen Sie die Drehmomenteinstellung auf der Steuerung. Prüfen Sie das der Antrieb nicht in die falsche Richtung läuft, könnte sich auf Grunde einer vorherigen Drehrichtungsänderung beziehen;
Während der Bewegung arbeitet der Antrieb ruckartig, ist geräuschvoll, bleibt auf halbem Weg stehen oder fährt gar nicht los.	Prüfen Sie die Rollapparate und die Führung des Tores auf Hindernisse; Es muss immer ein Spiel zwischen Ritzel und Zahnstange vorhanden sein; überprüfen Sie die Installation der Zahnstange; Die Antriebsleistung könnte unzureichend im Vergleich zu den Toreigenschaften sein; überprüfen Sie die Wahl des Antriebes; Die Antriebsbefestigung verbiegt sich oder ist nicht genügend befestigt; reparieren und / oder verstärken;

11 DEMONTAGE UND ENTSORGUNG DES PRODUKTS

LIVI 3/24 ist aus verschiedenen Materialien hergestellt, von denen einige wiederverwertet werden können (Stromkabel, Kunststoff, Aluminium usw.) und andere entsorgt werden müssen (Steuerung und elektronische Komponenten).

Wie folgt vorgehen:

1. Den Torantrieb vom Stromnetz trennen;
2. Alle damit verbundenen Zubehörteile trennen und abmontieren. In umgekehrter Reihenfolge wie im Abschnitt „Installation“ vorgehen;
3. Die Elektronikbauteile entfernen;
4. Die verschiedenen Materialien sortieren und streng im Einklang mit den im Verkaufsland geltenden Bestimmungen entsorgen.



ACHTUNG Im Einklang mit der EU-Richtlinie 2002/96/EG über Elektro- und Elektronik-Altgeräte (RAEE) darf dieses Elektrogerät nicht mit dem normalen Hausmüll entsorgt werden. Bitte bringen Sie das Produkt für die entsprechende Entsorgung zu einer lokalen Gemeinde-Sammelstelle.

PAR.	VERFAHREN	FUNKTIONSAUSWAHL
P001	Positionierung Motor 1	
P002	Nicht benutzt	
P003	Lernlauf Antriebe	
P004	Funkempfänger löschen	
P005	Handsender einlernen	
P006	Suchen und Löschen eines Handsender	
P007	Werkdaten Laden	
P008	Programmiersperre	
P009	Erfassung Periferiegeräte DE@NET (nicht benutzt)	
P010	Rückstellung Eingänge „I/O“ (Input/Output)	
P011	Herunterladen der Daten auf externen Datenträger	
P012	Hochladen der Daten von externen Datenträger	
P013	Zustandanzeige Eingänge und Zykluszähler	
P014	Nicht benutzt	
P015	Nicht benutzt	

PROGRAMMIERVERFAHREN

PAR.	PARAMETERBESCHREIBUNG	FUNKTIONSAUSWAHL	WERKSEINSTELLUNGEN
P016	Wahl der Eingangsart INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN2 type=potentialfreier Kontakt 001: IN2 type=Wiederstand, 8K2 Auswertung 	24V 000
P017	Nicht benutzt	<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: NONE (nicht benutzt) 008: PHOTO 1 (Lichtschranke 1) 009: PHOTO 2 (Lichtschranke 2) 010: SAFETY 1 (Sicherheitskontaktleiste 1) 011: STOP (Betriebsunterbrechung) 012: FCA1 (Endschalter AUF Mot1) 013: NONE (nicht benutzt) 014: FCC1 (Endschalter ZU Mot1) 015: NONE (nicht benutzt) 016: SAFETY 2 (Sicherheitskontaktleiste 2) 017: NONE (nicht benutzt) 018: NONE (nicht benutzt) 019: NONE (nicht benutzt) 020: SAFETY-Hemmung 	/
P018	Nicht benutzt		/
P019	Auswahl Betriebsart INPUT_1		IN1 001
P020	Auswahl Betriebsart INPUT_2		IN2 008
P021	Auswahl Betriebsart INPUT_3		IN3 012
P022	Auswahl Betriebsart INPUT_4		IN4 014

KONFIGURATIONSPARAMETER DER EINGÄNGE

		24V				
KONFIGURATIONSPARAMETER DER EINGÄNGE	P023	Zuweisung KANALE 1 Funksteuerungen	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nicht benutzt) • 001: START (Start) 	CH1	001	
	P024	Zuweisung KANALE 2 Funksteuerungen	<ul style="list-style-type: none"> • 002: PED. (Teilöffnung) • 003: OPEN (definiert AUF) 	CH2	000	
	P025	Zuweisung KANALE 3 Funksteuerungen	<ul style="list-style-type: none"> • 004: CLOSED (definiert ZU) • 005: NONE (nicht benutzt) 	CH3	000	
	P026	Zuweisung KANALE 4 Funksteuerungen	<ul style="list-style-type: none"> • 006: NONE (nicht benutzt) • 007: NONE (nicht benutzt) • 008: NONE (nicht benutzt) 	CH4	000	
KONFIGURATIONSPARAMETER DER ANTRIEBE	P027	Auswahl Kodierungsart Funk	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 		000	
	P028	Auswahl Antriebstyp	<ul style="list-style-type: none"> • 008: LIVI 3/24 		008	
	P029	Nicht benutzt			/	
	P030	Nicht benutzt			/	
	BETRIEBSPARAMETER	P031	Geschwindigkeit Verlangsamung in AUF	15%tot.....100%tot		040
		P032	Geschwindigkeit AUF	15%tot.....100%tot		100
		P033	Geschwindigkeit ZU	15%tot.....100%tot		100
		P034	Geschwindigkeit Verlangsamung in ZU	15%tot.....100%tot		040
		P035	Verlangsamungszeit in AUF	0%tot.....80%tot		025
		P036	Verlangsamungszeit in ZU	0%tot.....80%tot		025
P037		Drehmoment Motor 1 in AUF (wenn = 100% Hinderniserfassung deaktiviert)	15%tot.....100%tot		050	
P038		Drehmoment Motor 1 in ZU (wenn = 100% Hinderniserfassung deaktiviert)	15%tot.....100%tot		050	
P039		Nicht benutzt			/	
P040		Nicht benutzt			/	
P041		Zulaufautomatik (wenn = 0, Zulaufautomatik deaktiviert)		Osec.....255sec		000
P042		Zulaufautomatik der Teilöffnung (wenn = 0, Zulaufautomatik der Teilöffnung deaktiviert)		Osec.....255sec		000
P043	Laufzeit der Teilöffnung		5%tot.....100%tot		030	



			24V
P044	Vorwarnzeit	Osec.....10sec	000
P045	Nicht benutzt		/
P046	Nicht benutzt		/
P047	Mehrfamilienhaus: deaktiviert Startbefehle während der Öffnen und in der Pausenzeit, ein Startbefehl in ZU reversiert.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: deaktiviert • 001: aktiv nur bei Öffnung • 002: aktiv bei Öffnung und während der Schliessautomatik 	000
P048	Gegendruck: 0 = deaktiviert; 1 = vor jedem Öffnen werden die Antriebe für 1 s in Schließen gedrückt, um eine Entriegelung des Elektroschlösses zu erleichtern; >1 = wird ein Gegendruck mit intervallen ausgeführt somit kann man einen konstanten Anpressdruck der Flügel erreichen. Wenn Endschalter in ZU vorhanden sind, wird diese Funktion nur dann ausgeführt, falls sich das Tor aus irgend einem Grund vom Endschalter entfernt und somit wird sichergestellt das der Flügel wieder in seine geschlossene Stellung zurück geht.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „Gegendruck“ nicht aktiv • 001: „Gegendruck“ aktiv • >001: „Gegendruck“ mit Intervall (X*1 min) (2.....255) 	000
P049	Schrittlogik (ein Startbefehl während des Laufens, hält die Bewegung an) oder „Umkehrlogik“ (ein Startbefehl während des Laufens, reversiert die Bewegung).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „Umkehrlogik“ • 001: „Schrittlogik“ 	001
P050	FOTO 1	<p>Lichtschrankenfunktion: 0 = aktiv in Schliessung und bei geschlossenem Tor; 1 = immer aktiviert; 2 = nur in Schliessung. Wenn die Lichtschranke unterbrochen wird, bewirgt sie folgendes: während der Schliessung eine Reversierung auch wenn sie unterbrochen bleibt, während der Öffnung einen Stop solange unterbrochen bei freigabe wird die Öffnung fortgesetzt, bei stehendem Tor verhindert einen Start.</p> <p>3-4-5 = ist die Logik identisch zu den Einstellungen 1-2-3 mit dem unterschied das die Schnellschliessung aktiviert wird, d.h während der Öffnung oder in der Pausenzeit schliesst das Tor wenn die Lichtschranke wieder frei gegeben wird.</p>	002
P051	FOTO 2		<ul style="list-style-type: none"> • 000: In Schliessung und bei geschlossenem Tor aktiv • 001: Immer aktiv • 002: Nur in Schliessung aktiv • 003: wie 000 aber mit „Schnellschliessung“ aktiv • 004: wie 001 aber mit „Schnellschliessung“ aktiv • 005: wie 002 aber mit „Schnellschliessung“ aktiv
P052	Ausgang Warning: 0 = „Kontrollleuchte Tor offen“Dauerlicht (Ausgang EIN, sobald die Endlage ZU verlassen wird und AUS wenn die Endlage ZU wieder erreicht wird), 1 = „Kontrollleuchte Tor offen“ blinkend, (Ausgang langsam blinkend beim Öffnen und schnell beim Schließen, immer ON , wenn das Tor offen ist, immer OFF am Ende eines Schließvorgangs). Wenn>1 „Durchgangsbeleuchtung“ (Ausgang EIN sobald der Antrieb losläuft, AUS wenn der Antrieb hält und die Verzögerungszeit abgelaufen ist).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „Kontrollleuchte Tor offen in Dauerlicht“ • 001: „Kontrollleuchte Tor offen blinkend“ • >001 : Ausschalzeit Durchgangsbeleuchtung“ (2sek.....255sek) 	000
P053	Nicht benutzt		/
P054	SOFTSTART: Die Antriebe beschleunigen mit einer linearen Rampe bis zur eingestellte Geschwindigkeit, zur Vermeidung von abrupten Starts.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „Softstart“ nicht aktiv • 001: „Softstart“ aktiv • 002: „Softstart lang“ aktiv 	001
P055	Reversierungsdauer nach Hinderniserkennung In AUF (aktiviert sich durch die eigene Kraftabschaltung oder durch den Eingang „Safety“): 0 = wird eine Komplettreversierung durchgeführt. >0 = wird die Dauer (in Sekunden) der Reversierung nach Hindernis angezeigt.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: vollständige Umkehrbewegung am Hindernis • >000: Dauer der Umkehrbewegung am Hindernis (1sek.....10sek) 	003
P056	Reversierungsdauer nach Hinderniserkennung In ZU (aktiviert sich durch die eigene Kraftabschaltung oder durch den Eingang „Safety“): 0 = wird eine Komplettreversierung durchgeführt. >0 = wird die Dauer (in Sekunden) der Reversierung nach Hindernis angezeigt.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: vollständige Reversierung ab Hindernis • >000: Dauer der Reversierung ab Hindernis (1sek.....10sek) 	003
P057	Erleichterung der Notentriegeln: 0 = deaktiviert; >0 = nach Erfassung des Anschlags macht der Motor 1. eine kurze Umkehrbewegung, als Entriegelungserleichterung. Der eingestellte Wert gibt die Dauer der Umkehrbewegung an.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Erleichterte Entriegelung deaktiviert • >000: Erleichterte Entriegelung aktiviert mit Dauer von: (1x25ms.....40x25ms) 	000
P058	Nicht benutzt		/
P059	Nicht benutzt		/

BETRIEBSPARAMETER

BETRIEBSPARAMETER		24V
P000	Nicht benutzt	/
P001	Nicht benutzt	/
P002	Nicht benutzt	/
P003	Laufrihtungsumkehrung: 0 = Auslieferungszustand; 1 = werden die Motoranschlüsse vertauscht. Vermeidet ein Umverdrahten von Hand, wenn zu umständlich. Achtung: Beim Ändern dieses Parameters müssen Sie die Parameter für die Öffnungs- und Schließenschalte ändern.	000 001: Umgekehrte Laufrihtung
P004	Nicht benutzt	/
P005	Zyklusähler 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 Wartungszählwerk ein neuer Wert eingegeben wird, muss dieses mit P065=0 zurückgesetzt werden. Erst dann P065= „neuer Wert“ eingeben.	000: Wartungsanfrage deaktiviert >000: Anzahl Zyklen (x 500) für Wartungsanfrage (1.....255)
P006	Blinklampenausgang: 0 = Ausgang intermittierend; 1 = Ausgang Dauerspannung (für Blinkleuchten, die selber blinken).	001: Ausgang blinkend 001: Ausgang fest
P007	Betriebsart Kontaktleisteneingang „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).	000: berührungssensible Schalteiste immer aktiviert 001: berührungssensible Schalteiste nur beim Schließen aktiviert 002: berührungssensible Schalteiste nur beim Schließen und vor jeder Bewegung aktiviert 003: berührungssensible Schalteiste nur beim Öffnen aktiviert 004: berührungssensible Schalteiste nur beim Öffnen und vor jeder Bewegung aktiviert
P009	Verzögerung nach Endschalterfassung: Der Antrieb fährt 1,5 Sek. weiter, ab Erfassung des Endschalters. Wenn während dieser Verzögerung der Anschlag erfasst wird, stoppt der Antrieb sofort.	000: Verzögerung Endschalter deaktiviert 001: Verzögerung Endschalter aktiviert
P010	Einstellung der Anlaufzeit Achtung: Wenn Softstart aktiviert ist, wird der Anlauf unabhängig von P070 deaktiviert.	000: Anlauf deaktiviert (führt einen kurzzeitigen, kaum wahrnehmbaren Anlauf durch) 00X: Anlaufdauer bis 1,5 s (X*6 ms)
P011	Nicht benutzt	/
P012	Nicht benutzt	/
P013	Nicht benutzt	/
P014	Nicht benutzt	/
P015	Nicht benutzt	/
P016	Nicht benutzt	/

LIVI 3/24

Operador electromecánico para cancelas correderas

Instrucciones de uso y advertencias

Tabla de contenidos

1	Recapitulación Advertencias	81	8	Mensajes visualizados en el Display	93
2	Descripción del producto	83	9	Puesta en Servicio	94
3	Datos técnicos	83	9.1	Ensayo de la Instalación	94
4	Instalación y Montaje	84	9.2	Desbloqueo y maniobra manual	94
5	Conexiones Eléctricas	85	10	Mantenimiento	94
6	Programación Estándar	87	11	Desmantelamiento del Producto	95
7	Programación Avanzada	90			

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** 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.

⚠ **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.

ES

⚠ **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** 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

Modelos y contenido del embalaje

Todos los modelos motorizados prevén la utilización de cuadros de maniobras avanzados (serie NET) provista de sensores anti aplastamiento, receptor de radio 433 Mhz incorporado, regulación de la velocidad y de la frenada en abertura y cierre.

Los modelos LIVI 3/24 están destinados a la utilización residencial/comunitaria semi intensiva e intensiva según el ciclo de trabajo previsto para cada automatismo.

Los accesorios de complemento están relacionados en la tabla "accesorios producto" (pag. 166).

LIVI 3/24 está compuesto por un motorreductor mecánico que pone en rotación el engranaje de tracción, tal engranaje acoplado a la cremallera adecuadamente instalada en la puerta transforma el movimiento circular del motorreductor en movimiento rectilíneo consiguiendo así el movimiento de la puerta sobre su propia guía.

Inspecciona el contenido del embalaje (Fig. 1) comprobando el producto que será útil durante el montaje.

Transporte

LIVI 3/24 siempre se entrega embalado en cajas que brindan una protección adecuada al producto; de cualquier forma prestar atención a todas las indicaciones que pueden encontrarse en la misma caja para el almacenamiento y la manipulación.

3 DATOS TÉCNICOS

MOTORREDUCTOR

	3/24E/F
Tensión de alim. eléctrica del motor (V)	24 V ---
Potencia Absorbida (W)	55
Empuje máx (N)	140
Ciclo de trabajo (puerta L=5m)	8 ciclos/hora
N° máximo de maniobras en 24 horas (puerta L=5m)	20
Peso máximo de la puerta (kg)	350
Temp. límite de funcionamiento (°C)	-20÷50 °C
Velocidad (m/min)	14
Peso del producto con embalaje (Kg)	11,5
Presión sonora emitida (dBA)	< 70
Grado de protección	IPX4

CENTRAL

	NET3/24N
Tensión de alimentación (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potencia nominal del transformador (VA)	80 VA (230/22V)
Fusible F1 (A)	T1A 250V (retrasado)
Salida estabilizada alimentación auxiliares	24 V --- max 200mA
Salida intermitencia 24V	24 V --- max 5 W
Salida "Warning"	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:

- verificar que la estructura sea conforme a las normas vigentes y sucesivamente definir el proyecto completo del cierre automático.
- verificar en todo el recorrido de la puerta, ya sea en cierre como en abertura, no haya puntos con peligro.
- verificar que no sea peligroso el movimiento de la puerta y que no haya riesgos de salirse de la guía.
- verificar que la puerta esté equilibrada y no debe moverse y debe mantenerse quieta en cualquier posición.
- verificar que la zona de fijación del motorreductor permita su desbloqueo y maniobra manual fácil y segura.
- verificar que los puntos de fijación de los dispositivos diversos estén en una zona protegida del robo y la superficie sea suficientemente sólida.
- evitar que las partes del automatismo puedan quedar sumergida en agua o en otras sustancias líquidas.

PRECAUCIÓN: Si planea un control de Deadman para el movimiento de la puerta, este debe colocarse a la vista directa de la pieza a manipular.

4.2 Después de definir y cumplir los antedichos requisitos preliminares, proceder al montaje:

Si el plano de apoyo ya está disponible, la fijación del motorreductor deberá efectuarse directamente sobre la superficie utilizando la base de soporte incluida en el suministro fijándola en el suelo por ejemplo con tacos de expansión o químicos.

Como alternativa se deberá utilizar la base de cimentación ART. 460 (no suministrada) procediendo como se indica a continuación:

- Efectuar una cavidad adecuada al tipo de terreno usando como referencia las cotas indicadas en la Fig. 3;
- Preparar un número adecuado de conductos para el paso de los cables eléctricos;
Los conductos preparados para el paso de cables eléctricos, deberán tener una longitud tal que salga al interior de la caja motor (Fig. 9) y necesariamente deberán dividir los cables de alimentación de la central y del motor (A) de los codificadores y accesorios varios conectados (B), de esta forma se asegura el correcto aislamiento de los cables.
- Posicionar la base de fundación;
- Efectuar la colada de hormigón y, antes de que inicie el fraguado, llevar la placa de fundación a las cotas indicadas en la Fig. 4 prestando atención a que esté paralela a la puerta y perfectamente nivelada. Esperar el completo fraguado del hormigón;
- Fijar la base de soporte regulable como se muestra y a continuación, posicionar en la base el motorreductor y bloquearlo con los 3 tornillos suministrados. 5 (aplicar los tapones de protección a las cabezas de los tornillos M10).

Si la cremallera está presente, colocar el piñón de LIVI 3/24 a una distancia de 1-2 mm para evitar que el peso de la puerta pueda dañar el motorreductor. Para hacer esto, regular la altura de LIVI 3/24 trabajando en la base de soporte regulable (Fig. 5) y sucesivamente apretar las tuercas de bloqueo de manera enérgica.

Como alternativa, proceder como se indica a continuación:

- Desbloquear el motorreductor y abrir completamente la puerta;
- Apoyar el primer tramo de cremallera en la puerta prestando atención a que el inicio de la cremallera corresponda con el inicio de la puerta. Luego fijar la cremallera a la puerta con medios adecuados manteniendo un juego de 1-2 mm desde el piñón (Fig. 6);
- Cortar la parte excedente de cremallera;
- Al final mover la puerta manualmente varias veces y verificar que la alineación y la distancia de 1-2 mm entre cremallera y piñón se respete en toda la longitud;

4.3 Cómo desbloquear el actuador

Una vez abierta la cerradura que hay en la menecilla (protegida con una cobertura plástica) la leva se gira en el sentido fijado en el Fig. 7. En este punto el reductor está bloqueado y la puerta en ausencia de otros impedimentos está libre para su movimiento. El procedimiento inverso rotar la leva hasta el final de carrera en cierre de la cerradura (acordarse de proteger la cerradura con el respectivo protector) vuelve LIVI 3/24 a estar en condiciones de trabajo.

4.4 Finales de carrera

Regulación de los finales de carrera mecánicos

En algunos modelos del LIVI 3/24 están predispuerto un final de carrera la intervención del cual debe ser regulada en cada instalación.

DEA System provee dos levas de final de carrera Fig. 8 que serán instaladas sobre la cremallera de la puerta y sucesivamente reguladas de modo tal de garantizar la funcionalidad y las distancias de seguridad en abertura y cierre de la puerta.

Tener en consideración que cuando intervenga el final de carrera, la puerta se moverá por otros 2-3 cm por lo tanto es oportuno colocar la leva de final de carrera a una distancia suficiente para su paro mecánico.

5 CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la “Tabla 1” y los esquemas de página 86.

ATENCIÓN Para lograr la seguridad eléctrica adecuada mantener perfectamente separados (**mínimo 4 mm en aire o 1 mm a través del aislamiento suplementario**) los cables de bajísima tensión de seguridad (mandos, electrocerradura, antena, alimentación de auxiliares) de los cables de alimentación 230V ~ colocándolos dentro de las canaletas de plástico y fijándolos con las adecuadas abrazaderas cerca de los cajas de conexiones.

ATENCIÓN Para la conexión a la red eléctrica, utilice un cable multipolar que tiene un mínimo sección 3x1,5 mm² y cumpliendo con la normativa vigente. Para la conexión de los motores, utilizar una sección mínima de 1,5 mm² y cumpliendo con la normativa vigente. A modo de ejemplo, si el cable se encuentra (al aire libre), debe ser por lo menos igual a H05RN-F, mientras que si (en una pista de rodadura), debe ser por lo menos igual a H05VV-F.

ATENCIÓN Todos los cables deberán estar pelados y liberados de la envoltura en la parte cerca de los bornes. Mantener los cables levemente más largos para eliminar posteriormente la parte en exceso.

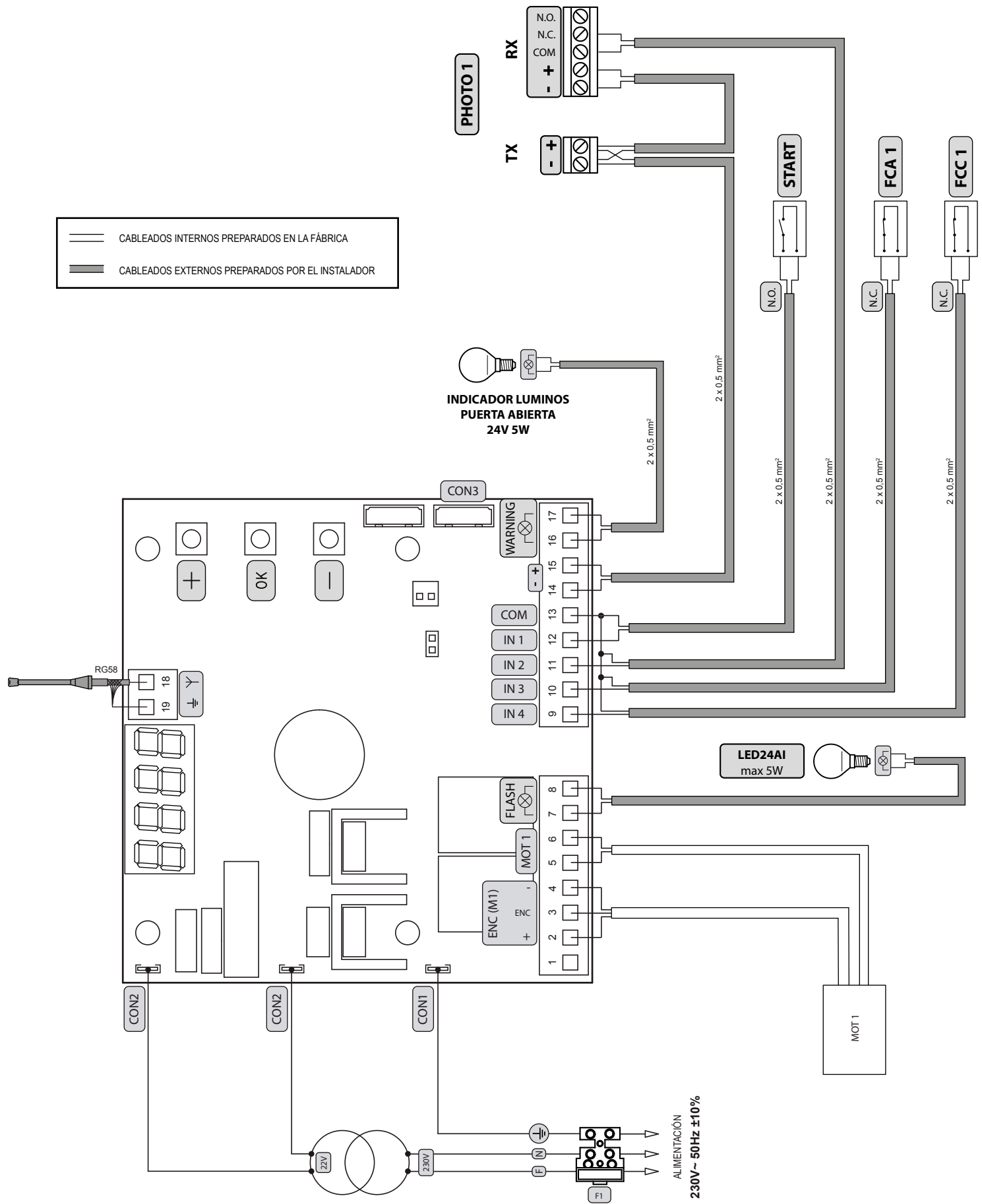
ATENCIÓN Para conectar el encoder al cuadro de maniobra, utilice sólo un cable dedicado 3x0,22mm².

Tabla 1 “conexión a las borneras”

1		No utilizado				
2-3-4		Salida codificador motor 1				
5-6		Salida motor 1 max 5A				
7-8		<table border="1"> <tr> <td>7 (+)</td> <td rowspan="2">Salida luz intermitente 24 V === máximo 5W</td> </tr> <tr> <td>8 (-)</td> </tr> </table>	7 (+)	Salida luz intermitente 24 V === máximo 5W	8 (-)	
7 (+)	Salida luz intermitente 24 V === máximo 5W					
8 (-)						
9-13		<table border="1"> <tr> <td>9 - N.C.</td> <td rowspan="2">Input 4 FCC 1. En caso de intervención para la carrera de cierre del motor 1. Si no se utiliza puentearla.</td> </tr> <tr> <td>13 - Com</td> </tr> </table>	9 - N.C.	Input 4 FCC 1. En caso de intervención para la carrera de cierre del motor 1. Si no se utiliza puentearla.	13 - Com	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”.
9 - N.C.	Input 4 FCC 1. En caso de intervención para la carrera de cierre del motor 1. Si no se utiliza puentearla.					
13 - Com						
10-13		<table border="1"> <tr> <td>10 - N.C.</td> <td rowspan="2">Input 3 FCA 1. En caso de intervención para la carrera de abertura del motor 1. Si no se utiliza puentearla.</td> </tr> <tr> <td>13 - Com</td> </tr> </table>	10 - N.C.	Input 3 FCA 1. En caso de intervención para la carrera de abertura del motor 1. Si no se utiliza puentearla.	13 - Com	
10 - N.C.	Input 3 FCA 1. En caso de intervención para la carrera de abertura del motor 1. Si no se utiliza puentearla.					
13 - Com						
11-13		<table border="1"> <tr> <td>11 - N.C.</td> <td rowspan="2">Input 2 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 abertura), impide la activación (con puerta acerrada). Si no se utiliza puentearla.</td> </tr> <tr> <td>13 - Com</td> </tr> </table>	11 - N.C.	Input 2 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 abertura), impide la activación (con puerta acerrada). Si no se utiliza puentearla.	13 - Com	
11 - N.C.	Input 2 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 abertura), impide la activación (con puerta acerrada). Si no se utiliza puentearla.					
13 - Com						
12-13		<table border="1"> <tr> <td>12 - N.O.</td> <td rowspan="2">Input 1 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).</td> </tr> <tr> <td>13 - Com</td> </tr> </table>	12 - N.O.	Input 1 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 - N.O.	Input 1 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						
14-15		<table border="1"> <tr> <td>14 (-)</td> <td rowspan="2">Salida estabilizada 24 V === para alimentación auxiliares max 200mA</td> </tr> <tr> <td>15 (+)</td> </tr> </table>	14 (-)	Salida estabilizada 24 V === para alimentación auxiliares max 200mA	15 (+)	
14 (-)	Salida estabilizada 24 V === para alimentación auxiliares max 200mA					
15 (+)						
16-17		<table border="1"> <tr> <td>16 (+)</td> <td rowspan="2">Salida 24 V === máximo 5W para indicador luminoso puerta abierta fixe (si P052=0), intermitente (si P052=1) o luz de cortesía (si P052>1)</td> </tr> <tr> <td>17 (-)</td> </tr> </table>	16 (+)	Salida 24 V === máximo 5W para indicador luminoso puerta abierta fixe (si P052=0), intermitente (si P052=1) o luz de cortesía (si P052>1)	17 (-)	
16 (+)	Salida 24 V === máximo 5W para indicador luminoso puerta abierta fixe (si P052=0), intermitente (si P052=1) o luz de cortesía (si P052>1)					
17 (-)						
18		Entrada de la señal de la antena radio				
19		Entrada masa antena radio				
CON 1		Conexión carcasa metálica motor				
CON 2	22 V ~	Entrada de la alimentación eléctrica 22 V ~ desde transformador				
CON 3		Entrada conector MEMONET				

ES

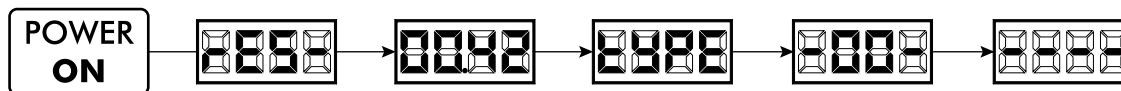
CONEXIONES ELÉCTRICAS



6 PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

1 Alimentación

Conectar la alimentación, en la pantalla aparece escrito en secuencia "rES-", "0042" (o bien la versión firmware en uso) "TYPE", "00-" (o bien el Tipo seleccionado) 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. 93).

2 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):



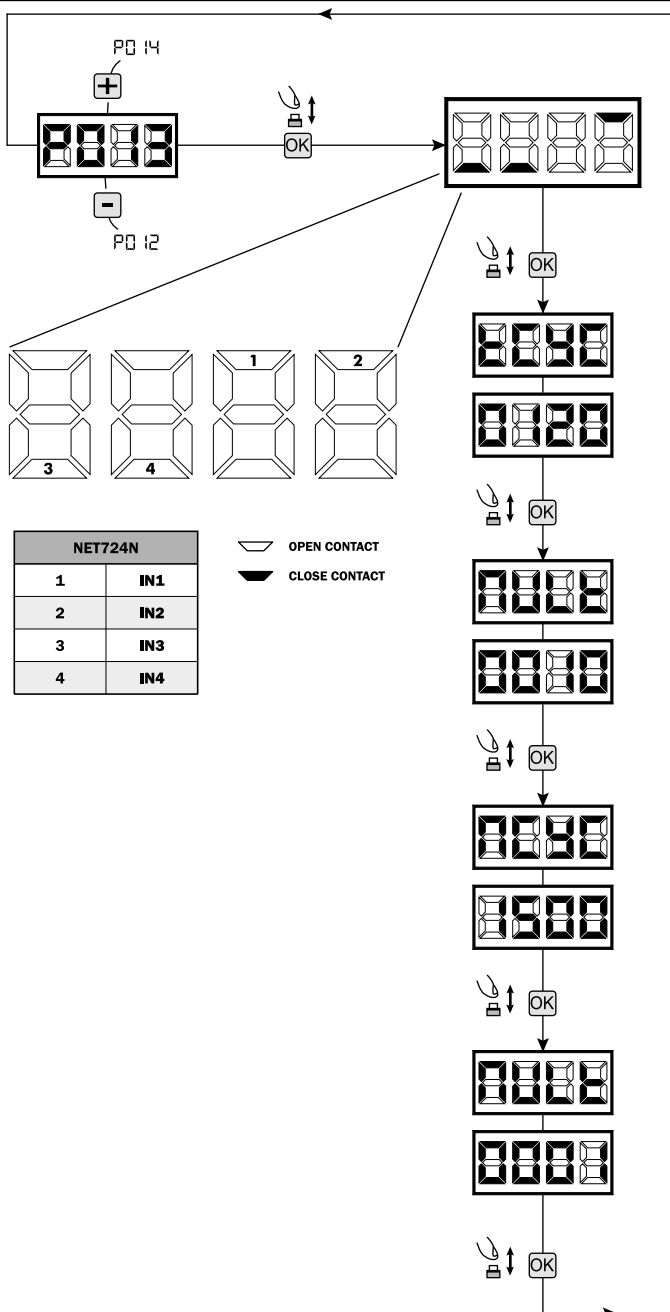
4. Presionar de nuevo la tecla OK;
 5. En la pantalla se muestra el "Cuentamaniobras Total" 1234 seguido del multiplicador 1000
- Para calcular el número de maniobras realizadas, los dos valores deben multiplicarse.

Ej.: 1234 = 120x10 = 1200 maniobras realizadas

6. Presionar de nuevo la tecla OK;
 7. En la pantalla se muestra el "Cuentamaniobras Mantenimiento" 1234 seguido del multiplicador 1000
- Para calcular el número de maniobras restantes antes del pedido de mantenimiento, los dos valores deben multiplicarse.

Ej.: 1234 = 1500x1 = 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).

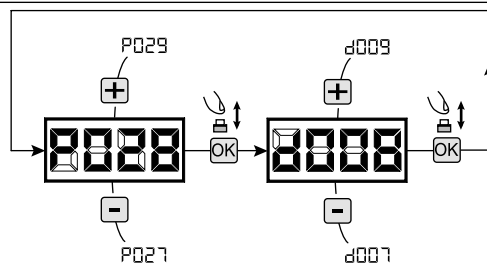


NET724N	
1	IN1
2	IN2
3	IN3
4	IN4

3 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. Verificar que el valor introducido sea d008 (LIVI 3/24), en el caso contrario, se deberá seleccionar accionando los botones **+** y **-**;
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display aparece P028).

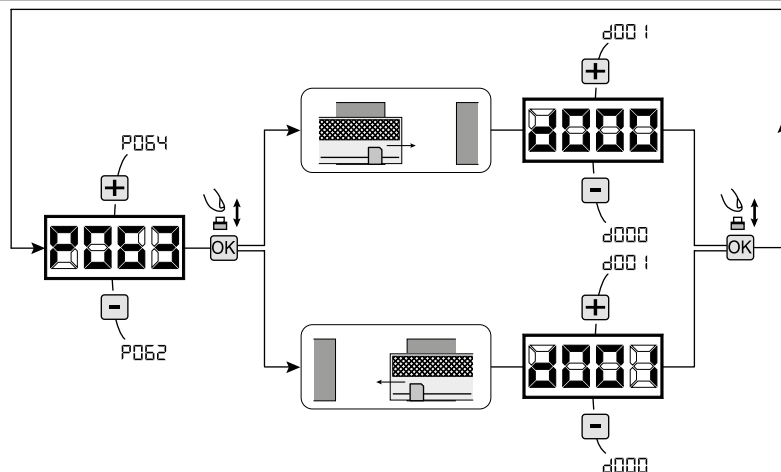


4 Selección del sentido de la marcha

1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar el el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Accionando **+** e **-**, introducir:
 - d000=motor en posición standar (a la izquierda del puente);
 - d001=motor en posición invertida (a la derecha del puente);
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display reaparece P063).

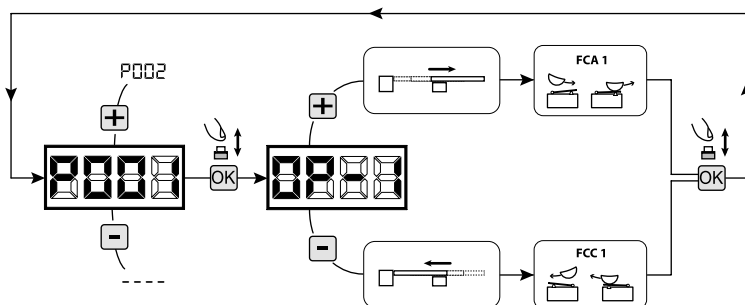
Atención: Este parámetro invierte automaticamente las salidas abre/cierra del motor.

Atención: Cambiando este parámetro es necesario cambiar los parámetros para los finales de carrera de apertura y cierre.



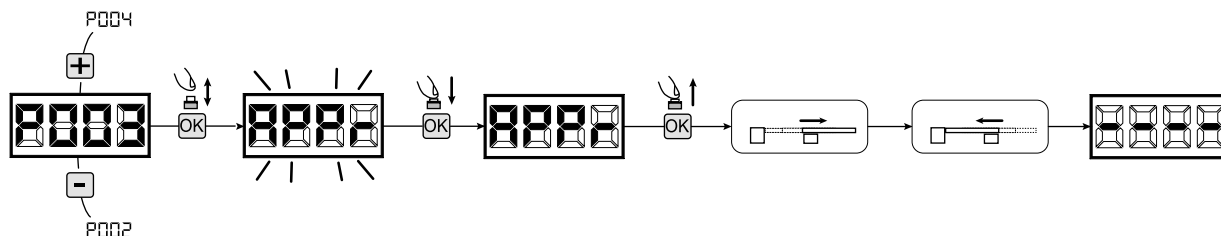
5 Regulación de la leva de los finales de carrera

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar el parámetro P001;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Actuando sobre las teclas **+** (**SE ABRE**) y **-** (**CIERRA**), mover la hoja en la posición de apertura y ajuste la leva tan que en ese punto aplasta el micro; Repita el procedimiento para ajustar el final de carrera de cierre.
4. Confirmar su selección apretando la tecla **OK** (el display vuelve a aparecer P001).



6 Aprendizaje de la carrera de los motores

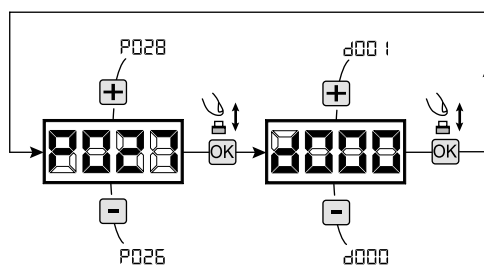
1. Asegúrese de que ha ajustado correctamente las camas dos finales de carrera de apertura y fechadura;
2. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar en el display P003;
3. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
4. Al escrito "RPPr" intermitente, tener apretado el botón **OK**;
5. Soltar el botón **OK** donde el escrito "RPPr" deja de parpadear; inicia la maniobra de aprendizaje con el motor 1 en apertura;
6. Esperar que la hoja busque y se pare en la leva de final de carrera de apertura y despues en la de cierre.
7. Con la maniobra acabade en el display aparece "----".



7 Aprendizaje de los controles remotos

7.1 Selección de la codificación de los controles remotos

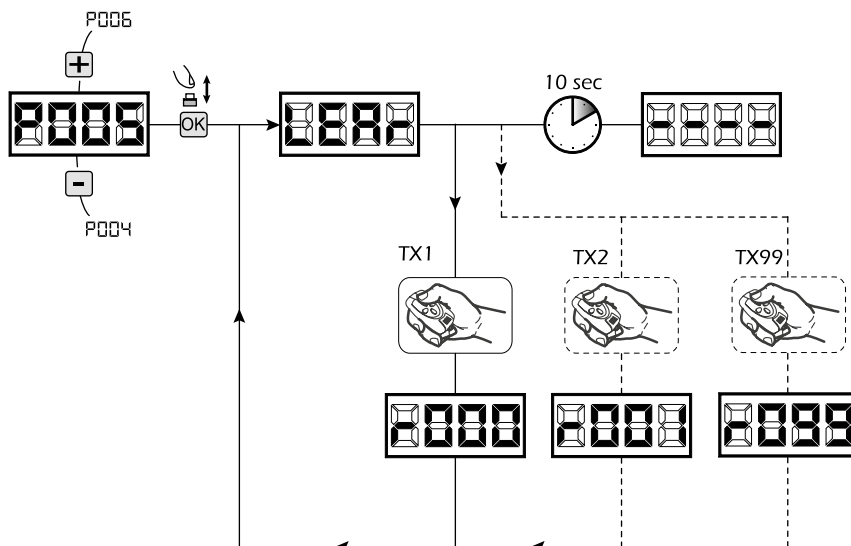
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
 - d000=rolling-code fixe;
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;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

7.2 Aprendizaje

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P005;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Con la inscripción "L E R r" 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 "L E R r";
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 "----".



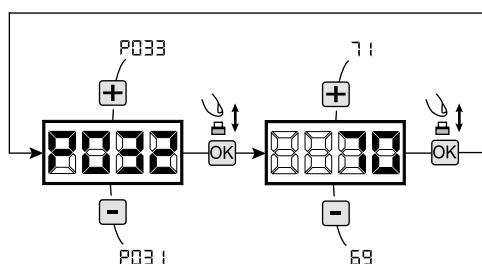
Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación del botón oculto de un emisor ya programado.

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).

8 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. 97.

9 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, accionar el pulsador **+** y **-** hasta que aparezca el símbolo "----", la motorización está ahora nuevamente lista para la maniobra.

Para proseguir con eventuales operaciones de "Programación avanzada" (cancelación de emisores, configuración entradas, etc.), continúa en la página 90.

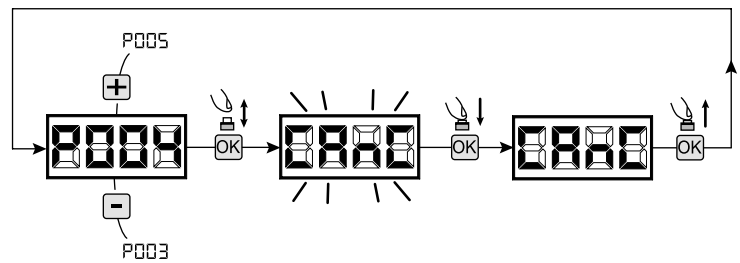
7 PROGRAMACIÓN AVANZADA

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

1 Cancelación de los controles remotos memorizados

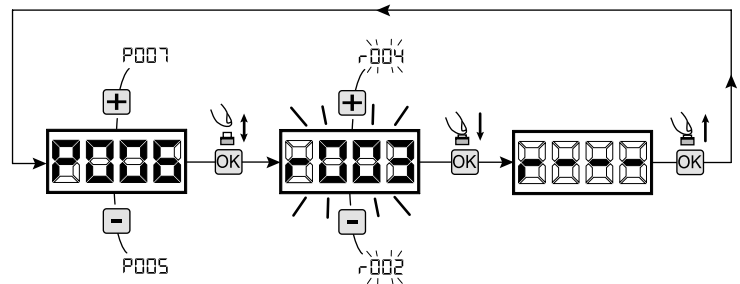
1.1 Cancelación de todos los controles remotos

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



1.2 Búsqueda y cancelación de un control remoto

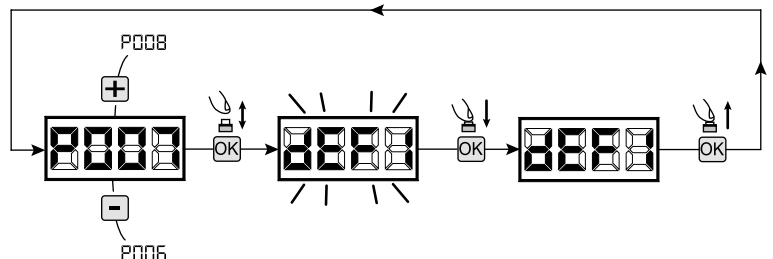
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-**, hasta visualizar en el display el parámetro P006;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, elegir el control remoto que desea borrarse (por ejemplo **r003**);
4. Con la inscripción “**r003**” que 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).



2 Restablecimiento parámetros por defecto

2.1 Restablecimiento parámetros de funcionamiento

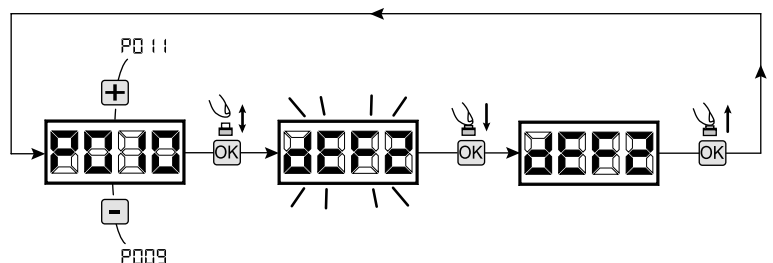
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P007;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Con la escritura “**dEF !**” destellando, mantener pulsado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** apenas el escrito “**dEF !**” cese la intermitencia;
Se restablecen todos los valores por defecto excepto los parámetros de P016 a P022 y de P076 a P098 para la configuración actualmente en uso;
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, en especial, recordar programar correctamente los parámetros de configuración del motor (P028 - P029 - P030).

2.2 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 y de P076 a P098 para la configuración actualmente en uso;
5. Con la operación concluida en el display reaparece P010.

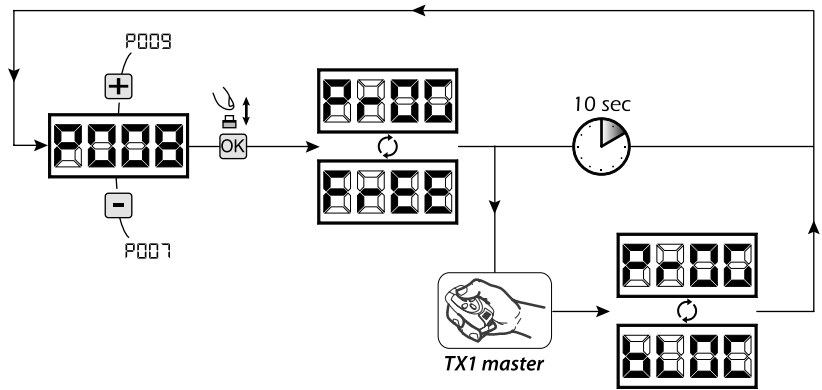


3 Bloqueo/desbloqueo acceso a la programación

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.

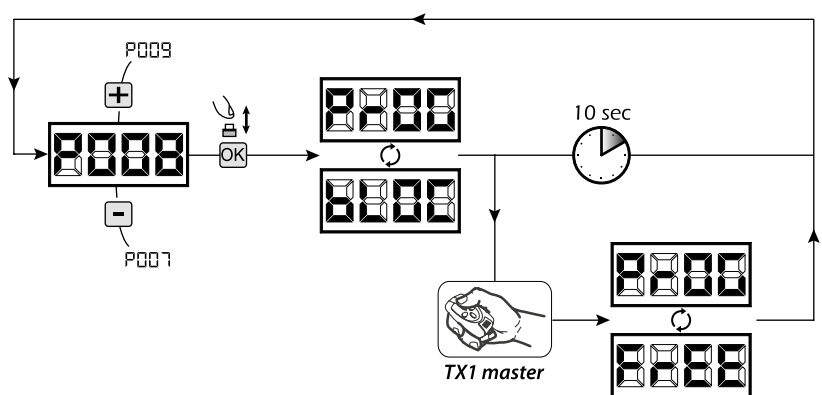
3.1 Bloqueo acceso a la programación

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-00/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-00/bL00** antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación, está bloqueado.



3.2 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/F-EE** antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación está desbloqueado.



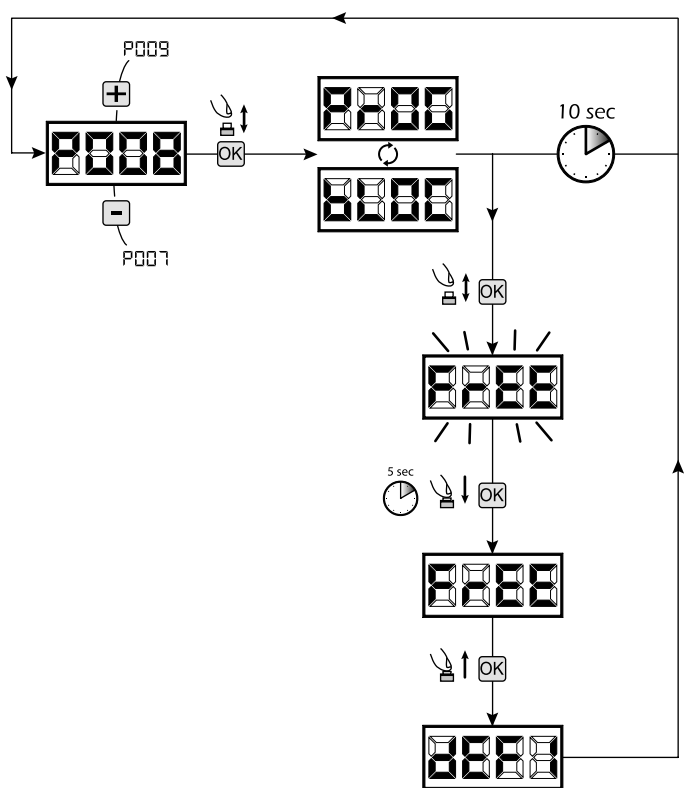
3.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

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, en particular acordarse de introducir correctamente los parámetros de regulación motor (P028 - P029 - P030). 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 **F-EE** en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el botón **OK** y mantenerlo apretado 5 seg (si suelta el procedimiento queda interrumpido), el display visualiza el escrito **F-EE** fijo seguido de **dEF ↓**, antes de volver a la lista de parámetros;
6. El acceso a la programación está desbloqueado.



ES

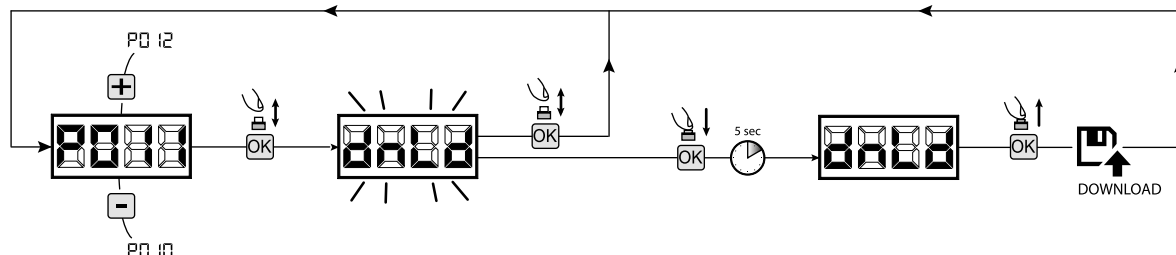
4 Descarga / Carga memoria de datos

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

1. Hacer pasar los parámetros con las teclas \oplus y \ominus hasta que aparezca en el visor la sigla P011;
 2. Presionar la tecla OK , el visor muestra la sigla "dnl d" intermitente;
 3. Presionar nuevamente la tecla OK y mantenerla presionada por 5 seg (si se suelta antes, el procedimiento se interrumpe);
 4. 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;

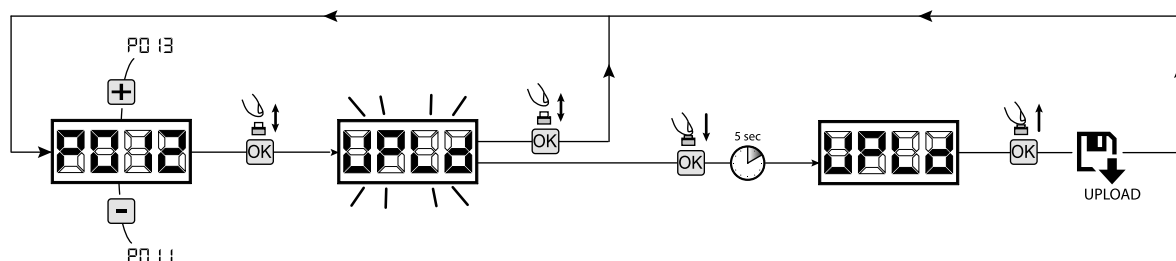
Atención: si en la unidad de memoria externa hay datos, durante la descarga de la memoria serán sobrescritos.

5. Finalizada la operación en el visor aparece P011.



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

1. Hacer pasar los parámetros con las teclas \oplus y \ominus hasta visualizar en el visor P012;
 2. Presionar la tecla OK , el visor muestra la sigla "uPl d" intermitente;
 3. Presionar nuevamente la tecla OK y mantenerla presionada por 5 seg (si se suelta antes, el procedimiento se interrumpe);
 4. 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;
5. Finalizada la operación en el visor aparece P012.



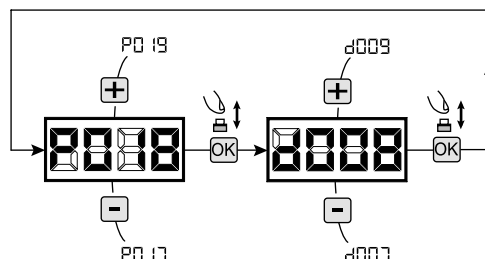
ATENCIÓN si no están conectadas las unidades de memorización externas o bien si el cable de conexión está desconectado durante la operación de transferencia de datos, en el visor aparece E r r E, luego la central de mando se reajusta totalmente y en el visor aparece la sigla "TYPE" intermitente.

Tomar como referencia las instrucciones de la tarjeta de memoria externa para restablecer el funcionamiento de la central de mando.

4 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...).

1. Correr los parámetros con las teclas \oplus y \ominus hasta visualizar el parámetro que corresponde a la entrada deseada:
 - P017=para INPUT 1;
 - P018=para INPUT 2;
 - P019=para INPUT 3;
 - P020=para INPUT 4;
 - P021=para INPUT 5;
 - P022=para INPUT 6;
2. Acceder al parámetro (por ejemplo P018) apretando la tecla OK ;
3. Interviniendo en las teclas \oplus y \ominus configurar el valor correspondiente al funcionamiento deseado (referirse a la tabla "parámetros de configuración de las entradas" en la página 96);
4. Confirmar la elección apretando la tecla OK (en el display vuelve a aparecer P018).
5. Ejecutar la nueva conexión en la entrada que acaba de configurarse.



5 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, accionar el pulsador \oplus y \ominus hasta que aparezca el símbolo "----", la motorización está ahora nuevamente lista para la maniobra.

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)	
RESP	Reset posición en cursola central apenas se reenciende después de una interrupción de alimentación, ó la puerta ha superado el nº máximo admitido (80) de inversiones sin haber llegado al tope de cierre, ó el nº máximo admitido (7) de intervenciones consecutivas del dispositivo anti-aplastamiento. Y esta cuando ha encontrado la búsqueda en desaceleración del punto de final de carrera primero de abertura y después de cierre.	
MENSAJES DE ERROR		
Mens.	Descripción	Soluciones posibles
ErrP	Error posición: El procedimiento de reset posición, no llega a buen fin. La central permanece a la espera de orden.	<ul style="list-style-type: none"> - Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera. - Dar un impulso de start para activar el procedimiento de reset posición. - Verificar que la maniobra se completa correctamente, ayudando manualmente si es necesario en el recorrido de la hoja. - Ajustar los valores introducidos de fuerza y velocidad del motor.
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.	<ul style="list-style-type: none"> - dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición. - verificar que la maniobra se completa correctamente.
Err6	Time-out detección de obstáculo: 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 ausente/interrumpida.	<ul style="list-style-type: none"> - 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). <p>Atención: la interrupción de un UPLOAD, implica un RESET de la central de mando.</p>
Err10 Err11	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.
Err12	Posible avería al circuito de potencia de la central de mando o al circuito codificador.	<p>Verificar cableado codificador y motor. Quitar y dar alimentación. Dar un impulso de arranque, si la señalización se repite, efectuar los siguientes controles.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Entrar 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.

9 PUESTA EN SERVICIO

La fase de puesta en servicio es muy importante para garantizar la máxima seguridad de la instalación y el cumplimiento de las normativas y de las reglamentaciones, en concreto todos los requisitos de la norma EN12445 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 todo el sistema tienen que ser ejecutada exclusivamente por personal capacitado, que debe ejecutar todas las pruebas requeridas en función del riesgo presente;

9.1 Ensayo de la instalación

El ensayo es una operación esencial para comprobar la instalación correcta del sistema. **DEA System** desea resumir el ensayo correcto de toda la automatización en 4 simples fases:

- Comprobar que se cumpla rigurosamente lo que se indica en el párrafo 2 “RECAPITULACIÓN DE LAS ADVERTENCIAS”;
- Realizar unas pruebas de apertura y de cierre de la puerta, comprobando que el movimiento de la hoja corresponda a lo que se ha previsto. Para eso se aconseja realizar varias pruebas, con el fin de evaluar la fluidez de movimiento de la puerta y los posibles defectos de montaje o de regulación;
- Comprobar que todos los dispositivos de seguridad conectados a la instalación estén funcionando correctamente;
- Ejecutar la medición de la fuerza de impacto, como previsto en la norma EN12445, hasta encontrar la regulación que asegure el cumplimiento de los límites previstos en la norma EN12453.

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 de simple falta de corriente, desbloquear el motorreductor (Fig. 8) y ejecutar la maniobra manual de la hoja.

El conocimiento del funcionamiento del desbloqueo es muy importante porque, en los momentos de emergencia, la falta de velocidad en intervenir en este dispositivo puede causar situaciones de peligro.

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
limpieza superficies exteriores	6 meses
control del apretado de los tornillos	6 meses
control del funcionamiento del desbloqueo	6 meses

GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS	
Descripción	Soluciones posibles
Activando el mando de apertura o cierre, la hoja no se mueve y el motor eléctrico del operador no se pone en funcionamiento.	El operador no está correctamente alimentado; controlar las conexiones, los fusibles y las condiciones del cable de alimentación y, eventualmente, efectuar su sustitución/repación. Si la cancela no se cierra, controlar también el correcto funcionamiento de las fotocélulas.
Al activar el mando de abertura, el motor se pone en funcionamiento pero la cancela no se mueve	Controlar que el desbloqueo del motor esté cerrado (véase Fig. 8).
	Controlar el equipo electrónico de regulación de la fuerza y el embrague mecánico. Controlar que el motor no empuje en sentido contrario, ello podría ser debido a la conexión invertida del sensor de tope.
La barrera no se para perfectamente en posición vertical u horizontal o bien fuerza en los apoyos.	Controlar las ruedas de la cancela y la guía por la que se desliza; nada debe impedir el movimiento.
	Tiene que haber siempre juego entre cremallera y piñón; controlar la instalación de la cremallera.
	La potencia del motorreductor podría ser insuficiente respecto a las características de la hoja de la puerta; considerar la selección del modelo.
	El soporte de la puerta del operador se tuerce o está inadecuadamente fijado; repararlo y/o reforzarlo.

11 DESMANTELAMIENTO DEL PRODUCTO

LIVI 3/24 está constituido por materiales de varios tipos; algunos de éstos pueden reciclarse (cables eléctricos, plástico, aluminio, etc.), otros deberán eliminarse (tarjetas y componentes electrónicos).

Proceder cómo se indica a continuación:

1. Desconectar el automatismo de la red eléctrica;
2. Desconectar y proceder al desmontaje de todos los accesorios conectados. Seguir el procedimiento inverso con respecto al que se describe en el párrafo "instalación";
3. Remover los componentes electrónicos;
4. Clasificar y proceder a la eliminación de los varios materiales siguiendo escrupulosamente las normas vigentes en el País de venta.



ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2002/96/CE sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (RAEE), 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	Posicionamiento del motor 1	
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 cuentamanioobras	
P014	No utilizado	
P015	No utilizado	

PROCEDIMIENTOS DE PROGRAMACIÓN

PAR.	DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO	VALORES SELECCIONABLES	VALORES
			PREDETERMINADOS
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 	24V
P017	No utilizado	<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: NONE (no utilizado) 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: NONE (no utilizado) 014: FCC1 (final de carrera cierre Mot1) 015: NONE (no utilizado) 016: SAFETY 2 (borde de seguridad 2) 017: NONE (no utilizado) 018: NONE (no utilizado) 019: NONE (no utilizado) 020: Inhibición SAFETY 	/
P018	No utilizado		/
P019	Selección del funcionamiento INPUT_1		IN1
P020	Selección del funcionamiento INPUT_2		IN2
P021	Selección del funcionamiento INPUT_3		IN3
P022	Selección del funcionamiento INPUT_4		IN4

PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS

24V		CH1	CH2	CH3	CH4
PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS	P023	Asignación CANAL 1 controles remotos	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (no utilizado) • 001: START (arranque) • 002: PEDESTRIAN (peatonal) • 003: OPEN (apertura separada) • 004: CLOSED (cierre separado) • 005: NONE (no utilizado) • 006: NONE (no utilizado) • 007: NONE (no utilizado) • 008: NONE (no utilizado) 		000
	P024	Asignación CANAL 2 controles remotos			000
	P025	Asignación CANAL 3 controles remotos			000
	P026	Asignación CANAL 4 controles remotos			000
PARÁMETROS CONFIGURACIÓN MOTORES	P027	Selección del tipo de control remoto	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 		000
	P028	Selección del tipo de motor	• 008: LIVI 3/24		008
	P029	No utilizado			/
	P030	No utilizado			/
	P031	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura	15%tot.....100%tot		040
	P032	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de apertura	15%tot.....100%tot		100
	P033	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de cierre	15%tot.....100%tot		100
	P034	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en cierre	15%tot.....100%tot		040
	P035	Regulación de la duración de la desaceleración en apertura	0%tot.....80%tot		025
	P036	Regulación de la duración de la desaceleración en cierre	0%tot.....80%tot		025
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	P037	Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)	15%tot.....100%tot		050
	P038	Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)	15%tot.....100%tot		050
	P039	No utilizado			/
	P040	No utilizado			/
	P041	Regulación del tiempo de cierre automático (si = 0 cierre automático inhabilitado)	0sec.....255sec		000
	P042	Regulación del tiempo de cierre automático peatonal (si = 0 cierre automático peatonal inhabilitado)	0sec.....255sec		000
	P043	Regulación de la duración de la carrera peatonal	5%tot.....100%tot		030

		24V
P044	Regulación del tiempo de predestello	Osec.....10sec
P045	No utilizado	/
P046	No utilizado	/
P047	Función comunitaria: inhabilita las entradas de mando en apertura y cierre durante la apertura y el tiempo de cierre automático	<ul style="list-style-type: none"> 000: desactivo 001: activo solo en apertura 002: activo en apertura y cierre automático
P048	Función de Golpe de ariete: si=0 "golpe de ariete" desactivado, si=1 antes de cada apertura da un impulso de 1seg a los motores en cierre para facilitar el desbloqueo de la cerradura eléctrica, si>1 realiza un golpe de ariete periódico con el fin de mantener la presión de las hojas en posición de cierre. Si hay finales de carrera se realiza esta función sólo si los finales de carrera están desactivados, por ejemplo, en los casos en que hay una disminución en la presión sobre el tope.	<ul style="list-style-type: none"> 000: función "golpe de ariete" no activa 001: función "golpe de ariete" activa >001: "golpe de ariete" periódico (X*1 min) (2255)
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 opuesto)	<ul style="list-style-type: none"> 000: "inversión" 001: "paso-paso"
P050	FOTO 1	<ul style="list-style-type: none"> 000: fotocélula activa en cierre y con hoja parada 001: fotocélula siempre habilitada 002: fotocélula habilitada solamente en cierre 003: como 000 pero con "cierra rápido" habilitado 004: como 001 pero con "cierra rápido" habilitado 005: como 002 pero con "cierra rápido" habilitado
P051	FOTO 2	
P052	Selección de la modalidad de funcionamiento de la salida warning: Si=0 "warning light" (salida siempre On cuando la puerta está abierta, OFF al terminar la maniobra de cierre) Si=1 "flashing warning light" (salida intermitente lenta durante la apertura, siempre ON con la puerta abierta, siempre OFF sólo al terminar una maniobra de cierre) Se>1 "courtesy light" (salina ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para,despues del retraso programado)	<ul style="list-style-type: none"> 000: "warning light fixe" 001: "warning light intermitente" >001: retraso del apagado de la "courtesy light" (2sec.....255sec)
P053	No utilizado	/
P054	Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "soft start" no activo 001: "soft start" activo 002: "soft start largo" activado
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	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversión completa en presencia de obstáculo >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)
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	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversión completa en presencia de obstáculo >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)
P057	Facilitar el desbloqueo manual: Si≠0, despues del paro en el final de recorrido de cierre, el motor 1 realiza una breve inversión para liberar la presión interior y facilitar el desbloqueo manual. El valor que se coloca indica la duración de la inversión. Si=0 Función de deshabilitada	<ul style="list-style-type: none"> 000: Facilitación del desbloqueo deshabilitada >000: Facilitación del desbloqueo habilitada por un tiempo aproximado de: (1x25ms.....40x25ms)
P058	No utilizado	/
P059	No utilizado	/

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

24V	
P050	No utilizado
P051	No utilizado
P052	No utilizado
P053	Inversión dirección marcha: Si=1 invierte automáticamente la salida abre/cierra del motor, evitando el tener que modificar manualmente el cableado en el caso de instalación del motor en posición invertida respecto al standard. Nota: Cambiando este parámetro es necesario cambiar los parámetros para los finales de carrera de apertura y cierre.
P054	No utilizado
P055	Cuentamaniobras mantenimiento: Si=0 acerca el contador y deshabilita 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".
P056	Selección funcionamiento salida destellante: Si=0 salida destellante intermitente; Si=1 salida destellante fija (para destellantes provistos de circuito intermitente interno)
P057	Funcionamiento entrada SFT: 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).
P058	SAFETY 1
P058	SAFETY 2
P059	Retraso en la detección del final de carrera: el motor se para después de 1,5 seg. de la detección del final de carrera. Si durante este retraso se reconoce el tope mecánico, el motor se para inmediatamente.
P070	Regulación duración del arranque rápido Atención: Si soft start se activa, el arranque rápido se desactiva independientemente del valor de P070
P071	No utilizado
P072	No utilizado
P073	No utilizado
P074	No utilizado
P075	No utilizado
P076	No utilizado

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO



move as you like

NOTES

LIVI 3/24

Operador electromecânico para portões de correr

Instruções de funcionamento e advertências

Índice

1	Resumo das advertências	101	8	Mensagens no Display	113
2	Descrição do produto	103	9	Início	114
3	Dados Técnicos	103	9.1	Teste da Instalação	114
4	Instalação e montagem	104	9.2	Desbloqueio e funcionamento manual	114
5	Ligações eléctricas	105	10	Manutenção	114
6	Programação Padrão	107	11	Eliminação do produto	115
7	Programação Avançada	110			

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** 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.

⚠ **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 omnipolar 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** Mudar a regulação da força em fechamento, pode levar a situações perigosas. Portanto, o aumento da força em fechamento deve ser realizado apenas por pessoal qualificado. Após a regulação, os respectivos valores limites regulatórios devem ser detectados com um instrumento para medir as forças de impacto. A sensibilidade da detecção de obstáculos pode ser ajustada gradualmente à porta (veja instruções para a programação). Depois de cada regulação manual da força, deve verificar o funcionamento do dispositivo anti-esmagamento. A alteração manual da força só pode ser efetuada por pessoal qualificado realizando testes de medição de acordo com a EN 12445. A modificação 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

Modelos e conteúdo da embalagem

Todos os modelos envolvem o uso de centrais de comando avançadas (série NET) equipadas com sensor anti-esmagamento, receptor de rádio incorporado 433 MHz, regulação da velocidade e abrandamento na abertura e no fecho. Os modelos LIVI 3/24 são destinados principalmente para condomínios/residências e para uso semi-intensivo/intensivo, dependendo do ciclo de trabalho previsto para a automação.

LIVI 3/24 é completado por um conjunto de acessórios listados na secção “ACESSÓRIOS DE PRODUTOS” tabela (página 166).

LIVI 3/24 é composto por um motor de engrenagem mecânica que gira a engrenagem de condução; Esta engrenagem, acoplada à cremalheira devidamente instalada sobre o portão, converte o movimento circular do motor movimento rectilíneo, permitindo assim o movimento da porta na sua própria guia.

Inspeccione o “Conteúdo da embalagem” (fig. 1) e compare-a com o seu produto para consulta útil durante a montagem.

Transporte

LIVI 3/24 é sempre embalado em caixas que assegurem uma protecção adequada ao produto, no entanto, preste atenção a todas as informações que possam ser apresentadas na mesma caixa acerca do armazenamento e manuseio.

3 DADOS TÉCNICOS

MOTOR

	3/24E/F
Tensão de alimentação do motor (V)	24 V ===
Potencia absorvida (W)	55
Força de impulso (N)	140
Ciclo de trabalho (porta L=5m)	8 ciclos/hora
N° máximo de manobras em 24 horas (porta L=5m)	20
Peso máximo da porta (kg)	350
Gama de temp. de funcionamento (°C)	-20+50 °C
Velocidade (m/min)	14
Peso do produto com embalagem (Kg)	11,5
Pressão sonora emitida (dBA)	< 70
Grau de protecção	IPX4

CENTRAL DE COMANDO

	NET3/24N
Tensão de alimentação (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potência nominal do transformador (VA)	80 VA (230/22V)
Fusível F1 (A)	T1A 250V (atrasado)
Saída estabilizada para alim. de circuitos auxiliares	24 V === max 200mA
Saída para pirilampo 24V	24 V === max 5 W
Saída de “Warning”	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)
N° máximo de emissores controlados	100

4 INSTALAÇÃO E MONTAGEM

4.1 Para uma instalação satisfatória do produto é importante:

- Certificar-se que a instalação esteja em conformidade com as normas vigentes e, em seguida, definir o projecto completo da abertura automática;
- Assegurar-se que durante todo o curso da porta, ao abrir e fechar, não existam pontos de atrito;
- Certificar-se que não haja perigo de descarrilamento e que o portão não saia das guias;
- Certificar-se que o portão esteja em equilíbrio: não se deve mover sozinho em qualquer posição;
- Assegurar-se que a área de montagem do motor permita o seu desbloqueio e uma operação manual fácil e segura;
- Certifique-se que as posições de montagem dos vários dispositivos estejam protegidas de impactos e as suas superfícies sejam suficientemente robustas;
- Não permitir que as partes da automação fiquem imersas em água ou outros líquidos.

ATENÇÃO: Se você planeja um controle deadman para o movimento da porta, esta deve ser posicionado em vista directa sobre a peça a ser tratada.

4.2 Depois de ter definido e satisfeito os requisitos, prossiga com a montagem:

Se o suporte de apoio já estiver disponível, a fixação do motorreductor deve ser feita directamente sobre a superfície utilizando a base de suporte fornecida fixando-a no chão, por exemplo, com buchas de expansão ou químicas.

Alternativamente, pode-se utilizar a base de fundação ART. 460 (não fornecida) utilizando o seguinte processo:

- Faça um buraco apropriado para o tipo de terreno usando como referência os dados indicados na Fig. 3;
- Predispor um número adequado de canaletas para a passagem dos cabos elétricos;
As canaletas predispostas para a passagem dos cabos elétricos, devem ter um comprimento tal para sobressair dentro da caixa do motor (Fig. 9) e deverão, necessariamente, dividir os cabos de alimentação da central e do motor (A) a partir dos codificadores e vários acessórios conectados (B), desta forma é garantido o isolamento adequado das cablagens.
- Posicionar a base de fundação;
- Faça a fusão do betão e, antes que comece a adesão, leve a placa de base para as dimensões indicadas na Fig. 4 prestando atenção que esteja paralela à porta e perfeitamente nivelada. Aguarde até à completa adesão do betão;
- Fixe a base de suporte regulável como mostrado depois, coloque sobre a base o motorreductor e bloqueie o mesmo com três parafusos fornecidos Fig. 5 (aplique as tampas de proteção nas cabeças dos parafusos M10).

Se a cremalheira já estiver presente, coloque o pinhão de LIVI 3/24 a uma distância de 1-2-mm, de modo a impedir que o peso da porta possa sobrecarregar o motorreductor. Para fazer isso, regule a altura de LIVI 3/24 usando a base de suporte regulável (Fig. 5) e, a seguir, aperte as porcas de bloqueio de forma robusta.

Como alternativa, faça o seguinte:

- Desbloqueie o motorreductor e abra completamente a porta;
- Apoie a primeira seção da cremalheira na porta certificando-se que o início da cremalheira corresponda ao início da porta. A seguir, fixe a cremalheira na porta através dos meios adequados, mantendo uma folga de 1-2 mm do pinhão (Fig. 6);
- Corte a parte excedente da cremalheira;
- Corte a parte excedente da cremalheira;
- Finalmente mova a porta manualmente várias vezes e verifique se o alinhamento e a distância de 1-2 mm entre a cremalheira e o pinhão seja respeitada por todo o comprimento;

4.3 Como desbloquear o operador

Depois de abrir a fechadura da pega (protegido por uma tampa de plástico), a alavanca deve ser girada na direcção mostrada na Fig. 7, neste ponto o motor está desbloqueado e a porta, na ausência de outros obstáculos fica livre. Para desbloquear, gire a alavanca até que ela pare e feche a fechadura (lembre-se de proteger a fechadura com a tampa propriamente dita), mantém o LIVI 3/24 na condição de trabalho.

4.4 Fim de curso

Ajuste do fim de curso mecânicos

Alguns modelos LIVI 3/24 fornecem um fim-de-curso, cuja intervenção deve ser ajustada para cada instalação. A **DEA** System fornece duas cames de fim-de-curso (Fig. 8) que são instaladas na cremalheira da porta e, subsequentemente, reguladas de modo a assegurar a funcionalidade e as distâncias de segurança para a abertura e o fecho da porta.

Tenha em mente que quando o fim-de-curso é activado, a porta ainda se irá mover mais 2-3 cm, portanto, sugere-se que fixe as cames a uma distância suficiente dos batentes mecânicos.

5 LIGAÇÕES ELÉTRICAS

Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagramas na página 106.

ATENÇÃO Para uma adequada segurança elétrica manter claramente separados (**mínimo 4 mm no ar ou 1 mm através o isolamento suplementar**) os cabos a baixíssima tensão de segurança (comandos, fechadura elétrica, antena, alimentação auxiliares) dos cabos de alimentação 230V ~ procurando colocá-los dentro das calhas em plástico e à sua fixação com braçadeiras adequadas nas proximidades dos terminais.

ATENÇÃO Para a ligação à rede, utilize cabo multipolar com um mínimo secção 3x1,5 mm² e em conformidade com os regulamentos atuais. Para ligar os motores, use uma secção transversal mínima de 1,5 mm² por cabo e em conformidade com as normas vigentes. Como um exemplo, se o cabo estiver fora do lado (exterior), deve ser pelo menos igual a H05RN-F, enquanto que, se (em um canal adutor), deve ser pelo menos igual a H05VV-F.

ATENÇÃO Todos os cabos devem estar descarnados e desembainhados nas imediações dos bornes. Manter os cabos ligeiramente mais longos de forma a eliminar posteriormente a eventual parte em excesso.

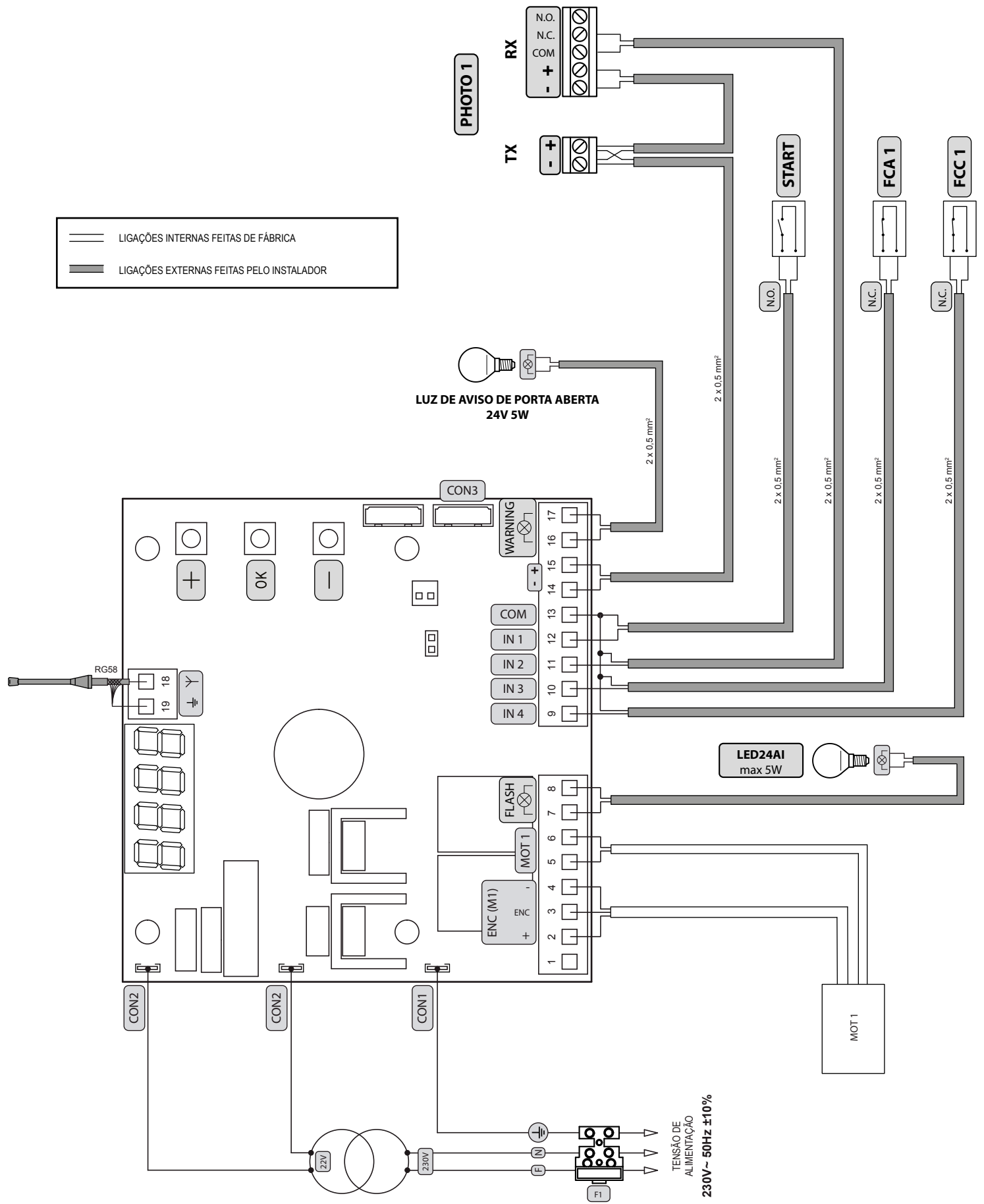
ATENÇÃO Para ligar o encoder à central de comando, use apenas um cabo dedicado 3x0,22mm².

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

1		Não utilizado	
2-3-4		Saída do codificador motor 1	
5-6		Saída do motor 1 max 5A	
7-8		7 (+) 8 (-)	Saída para pirilampo 24 V max 5W
9-13		9 - N.C.	Input 4 FCC 1. Se activada pára o motor M1 no fecho.
		13 - Com	Se não utilizado curto-circuite.
10-13		10 - N.C.	Input 3 FCA 1. Se activada pára o motor M1 na abertura.
		13 - Com	Se não utilizado curto-circuite.
11-13		11 - N.C.	Input 2 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).
		13 - Com	Se não utilizado curto-circuite
12-13		12 - N.O.	Input 1 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	
14-15		14 (-)	Saída estabilizada 24 V \equiv para dispositivos auxiliares max 200mA
		15 (+)	
16-17		16 (+)	Saída de 24 V \equiv max 5W para ligação de luz de aviso de porta aberta fixe (se P052=0), intermitente (se P052=1) ou de luz de cortesia (se P052>1)
		17 (-)	
18		Entrada para antena	
19		Entrada para a massa da antena	
CON 1		Ligação do caixa metálica do motores	
CON 2	22 V ~	Entrada para o transformador de 22 V ~	
CON 3		Entrada para o conector MEMONET	

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”.

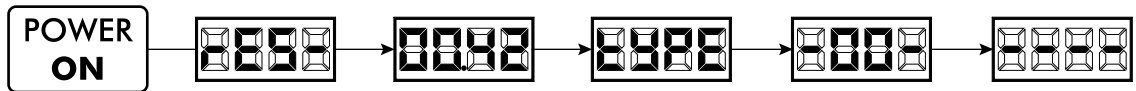
LIGAÇÕES ELÉCTRICAS



6 PROGRAMAÇÃO PADRÃO

1 Alimentação

Dar alimentação, no visor aparecem em sequência as escritas "rES-", "0042" (ou a versão firmware atualmente em uso) "TYPE", "-00-" (ou o Type selecionado) 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 113).

2 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):



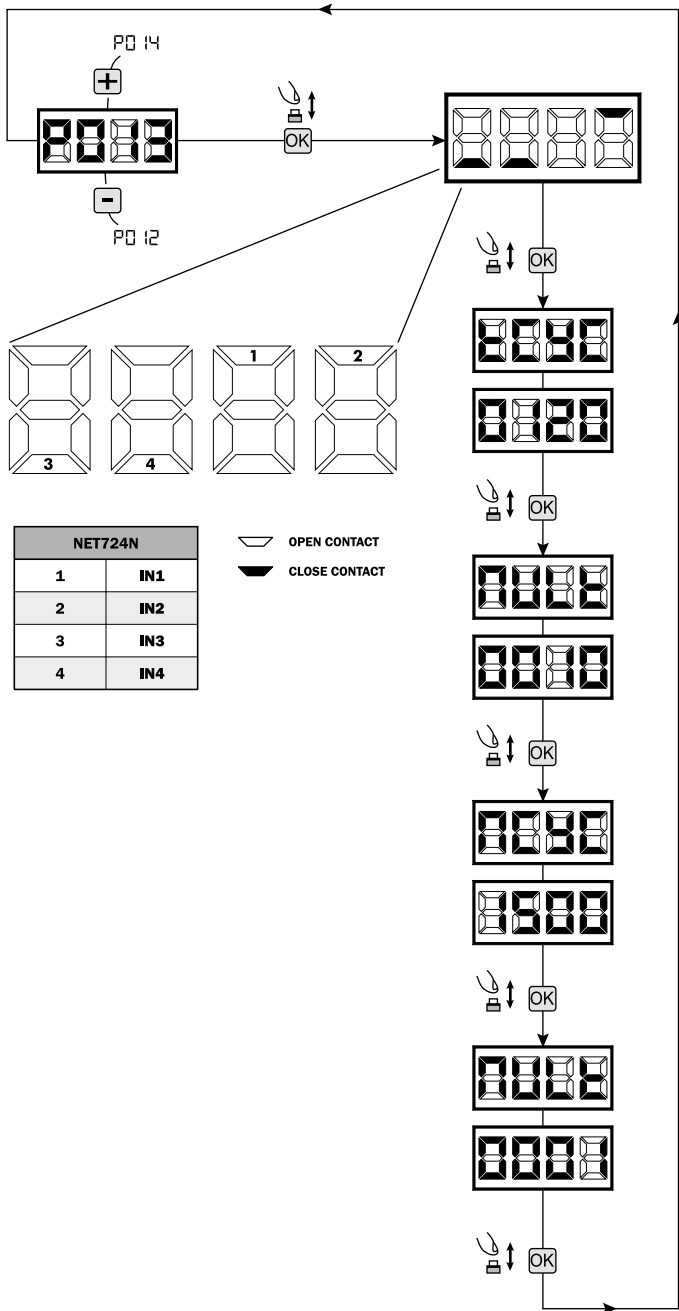
4. Pressionar novamente a tecla **OK**;
5. No visor é mostrado o "contador de operações Total" 1234 seguido pelo multiplicador 1011. Para calcular o número de manobras efetuadas, os dois valores devem ser multiplicados.

Ex: 1234 = 120x10 = 1200 manobras realizadas

6. Pressionar novamente a tecla **OK**;
7. No visor é mostrado o "contador de operações Manutenção" 1234 seguido pelo multiplicador 1111. Para calcular o número de manobras restantes antes do pedido de manutenção, os dois valores devem ser multiplicados.

Ex: 1234 = 1500x1 = 1500 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).

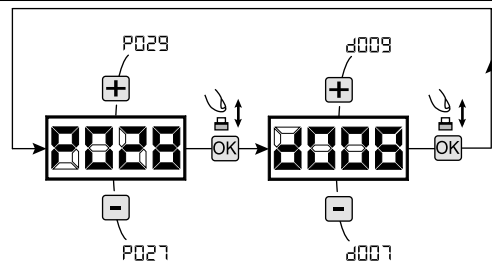


PT

3 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. Verificar que el valor introducido sea d008 (LIVI 3/24), en el caso contrario, se deberá seleccionar accionando los botones **+** e **-**;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para o P028 de novo).

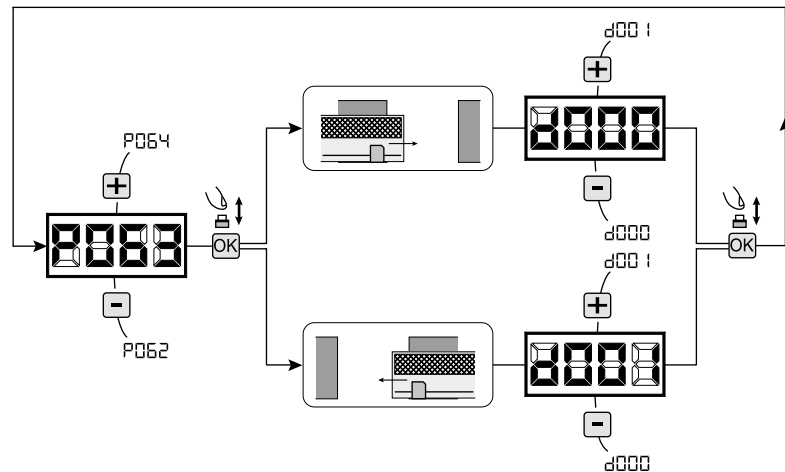


4 Selecção da direcção do movimento

1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P063;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Através das teclas **+** e **-**, defina:
 - d000=motor na posição padrão (do lado esquerdo);
 - d001=motor na posição invertida (do lado direito);
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para P063).

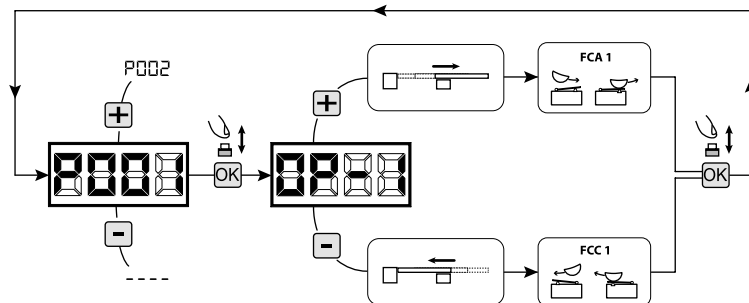
Aviso: O parâmetro inverte automaticamente a saída “abrir/fechar” de motores.

Aviso: Alterando este parâmetro, você precisa alterar os parâmetros para os fins de curso de abertura e fechamento.



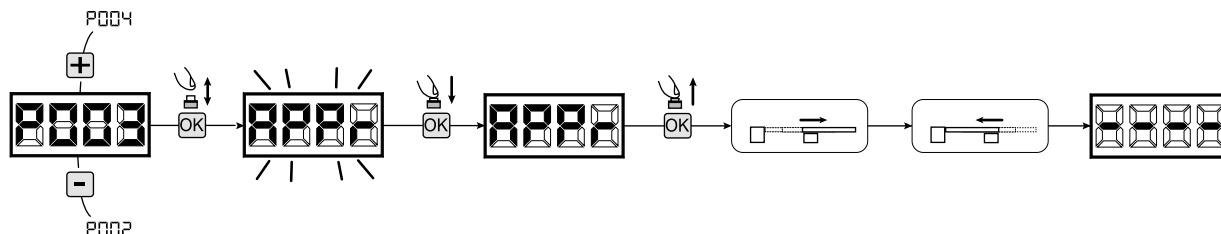
5 Como ajustar as cames dos fins-de-curso

1. Percorra os parâmetros até visualizar P001;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionando a tecla **+** (**ABERTURA**) e **-** (**FECHO**), mova a haste para a posição de abertura e ajuste a came de fim-de-curso de modo que esta fique a pressionar o microswitch nesse ponto; Repita o procedimento para ajustar o interruptor de encerramento.
4. Confirmar su selección apretando la tecla **OK** (el display vuelve a aparecer P001).



6 Aprendizagem do curso do motor

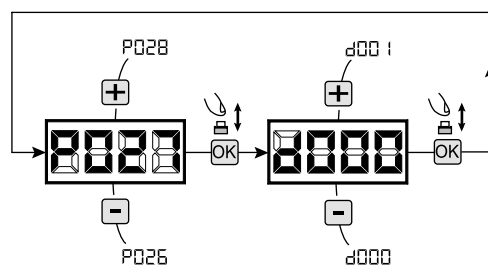
1. Assegurar-se que ajustou correctamente as cames dos fins-de-curso de abertura/fecho;
2. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P003;
3. Confirme pressionando a tecla **OK**;
4. Quando o símbolo “P P P r” piscar, pressione a tecla **OK** durante alguns segundos;
5. Liberte a tecla **OK** quando “P P P r” deixar de piscar; Inicie o procedimento de aprendizagem com a abertura do motor 1;
6. Espere que a porta procure e pare no batente de abertura e depois no batente de fecho.
7. No fim do procedimento estar concluído, o display irá mostrar “- - - -”.



7 Aprendizagem dos emissores

7.1 Selecção do código dos emissores

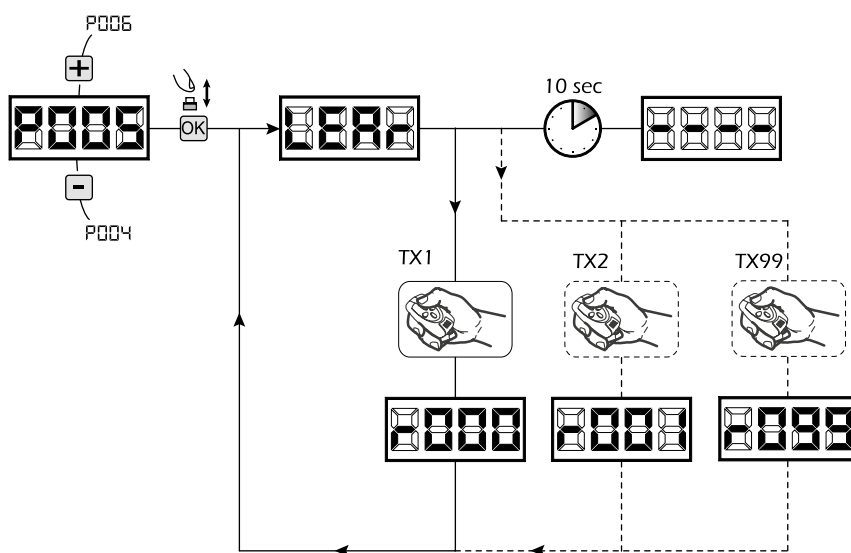
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Seleccione o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**aconselhado**);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;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

7.2 Aprendizagem

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



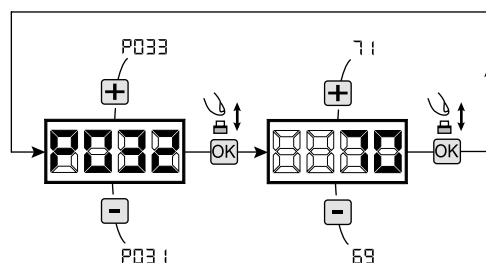
Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

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).

8 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 117.

9 Programação completa

AVISO No final do procedimento de programação, utilizar os botões **+** e **-** até ao aparecimento do símbolo "----", o motor está agora pronto para novas manobras.

Para realizar qualquer operação de "Programação Avançada" (cancelamento de emissores, configuração de entradas, etc.), ver a página 110.

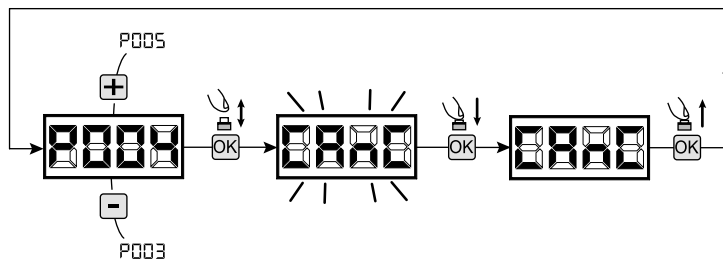
7 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

Aqui estão alguns procedimentos de programação adicionais relativos à gestão da memória de emissores e configuração avançada das entradas de controlo.

1 Apagar os emissores memorizados

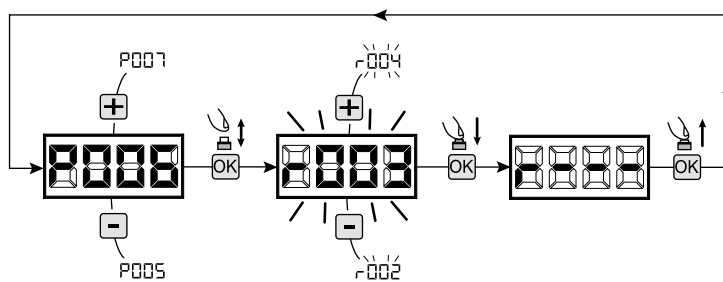
1.1 Apagar todos os comandos

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



1.2 Como procurar e apagar um emissor

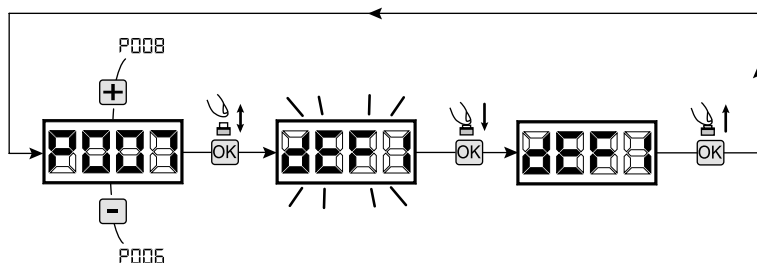
1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Pressionar as teclas \oplus e \ominus , seleccionar o emissor que deseja apagar da memória (ex. r003);
4. Quando o símbolo "r003" piscar, confirme pressionando a tecla OK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



2 Restabelecimento dos parâmetros predefinidos

2.1 Restaurar os parâmetros de funcionamento

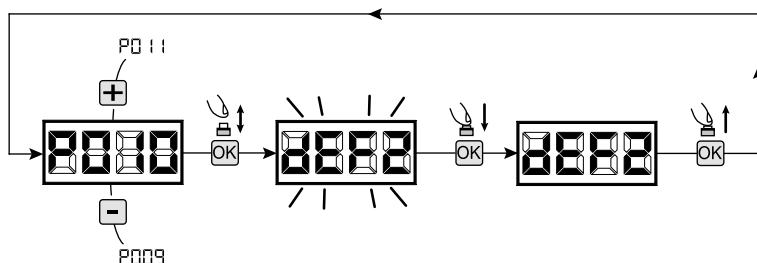
1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P007;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Quando piscar "dEF!" no display, pressione a tecla OK ;
4. Liberte a tecla OK assim que "dEF!" parar de piscar; Todos os valores predefinidos são restaurados excepto os parâmetros de P016 a P022 e P076 a P098;
5. No fim da operação, o display volta a P007.



Aviso: Depois de restaurar os parâmetros predefinidos, deve voltar a programar a central de comando e ajustar todos os parâmetros, em particular, não se esqueça de configurar correctamente os parâmetros de configuração do motor. (P028 - P029 - P030).

2.2 Restaurar a configuração das entradas/saídas

1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P010;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Quando piscar "dEF2" no display, pressione a tecla OK ;
4. Liberte a tecla OK assim que "dEF2" parar de piscar; Todos os valores dos parâmetros P016 a P022 e dos P076 a P098 foram restaurados;
5. No fim da operação, o display volta a P010.

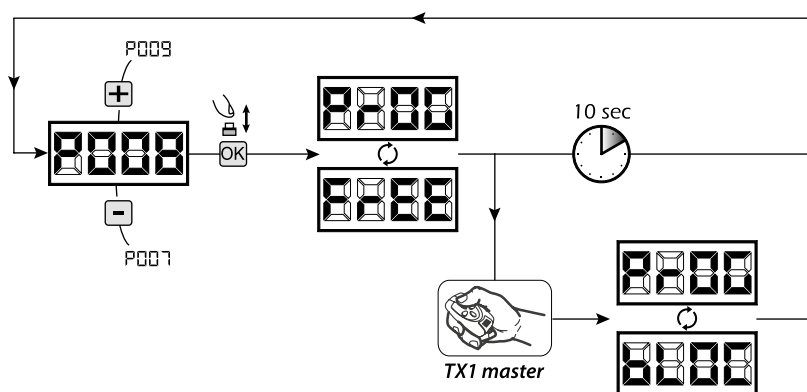


3 Bloqueio/desbloqueio do acesso à programação

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.

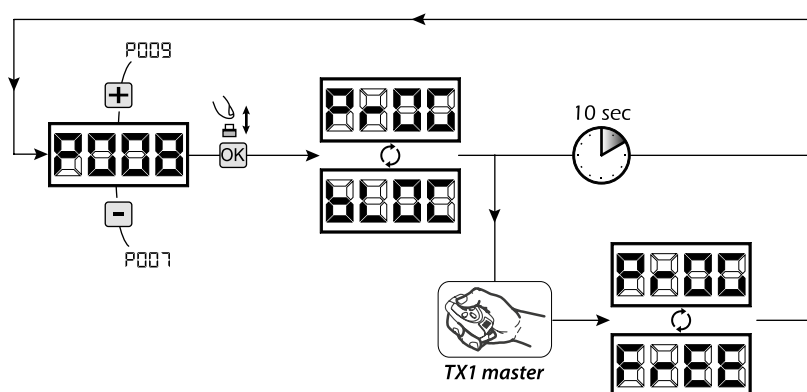
3.1 Acesso ao bloqueio da programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
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/bL0C antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica bloqueado.



3.2 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/bL0C 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.



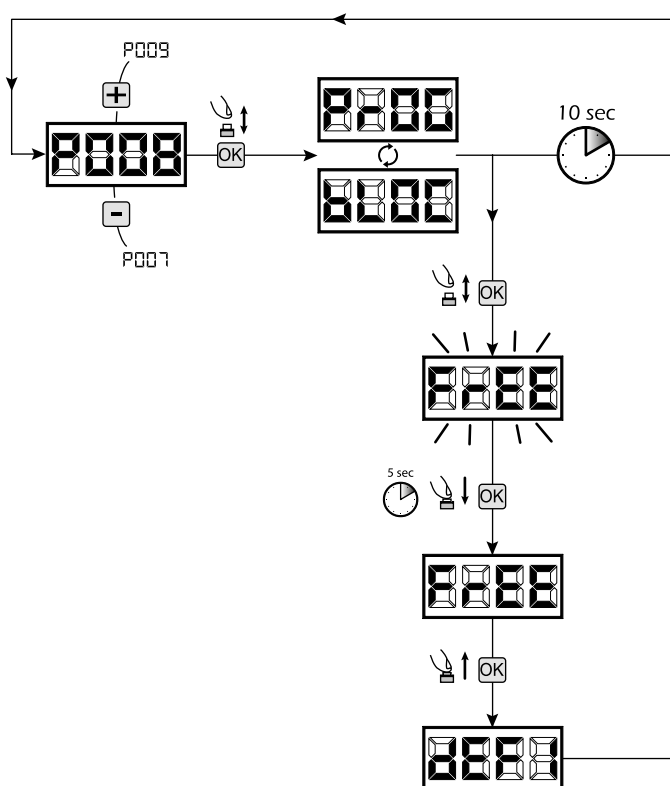
3.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

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, em particular, lembre-se de definir correctamente a configuração de parâmetros (P028 - P029 - P030 - Configuração do operador). 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/bL0C;
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.



PT

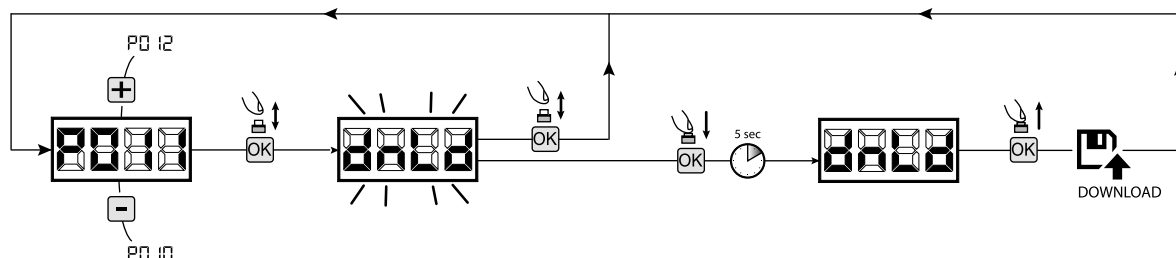
4 Descarregar/carregar os dados da memória (Downloading/uploading)

4.1 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 (TYPE, parâmetros, emissores memorizados, tipo de motores, o curso, etc.) serão guardadas na memória externa;

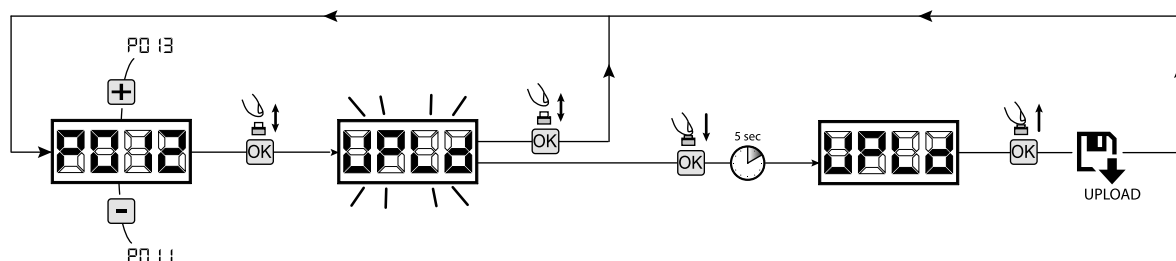
Aviso: Se existir algum dado na memória externa este será apagado.

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



4.2 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 “lpl 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 “lpl 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.



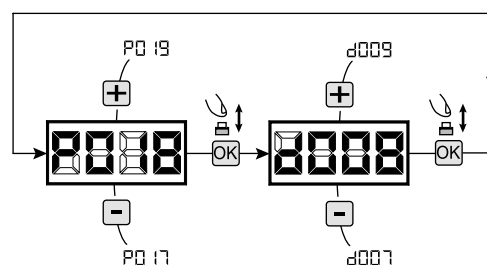
AVISO Se não tiver ligado nenhuma unidade de armazenamento externa ou se o cabo de ligação for desligado durante a operação de transferência de dados, no display aparece **ERR** e em seguida, a central de comando faz um **RESET** completo ficando a aparecer no display a palavra “TYPE” a piscar.

Consulte as instruções do cartão de memória externo para restaurar o funcionamento da central de comando.

5 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:
 - P017=para a INPUT 1;
 - P018=para a INPUT 2;
 - P019=para a INPUT 3;
 - P020=para a INPUT 4;
 - P021=para a INPUT 5;
 - P022=para a INPUT 6;
2. Confirme pressionando a tecla **OK** para ter acesso ao parâmetro (ex. P018);
3. Pressione as teclas **+** e **-** para colocar o valor correspondente à operação desejada (ver a tabela “Configuração dos parâmetros das Entradas” na página 116);
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo o P018).
5. Execute a nova ligação na entrada acabada de reconfigurar.



6 Programação completa

AVISO No final do procedimento de programação, utilizar os botões **+** e **-** até ao aparecimento do símbolo “----”, o motor está agora pronto para novas manobras.

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)	
RESP	Redefinir a posição actual: A central de comando acaba de ser ligada após uma falha de energia, ou o portão excedeu o número máximo (80) de inversões previstos sem nunca conseguir atingir o batente de fecho ou o número máximo (7) de operações consecutivas permitido do dispositivo anti-esmagamento. Uma vez que a central de comando foi reiniciada, quando for dado um impulso de start o portão inicia o movimento em baixa velocidade, até atingir o batente de fecho.	
MENSAGENS DE ERRO		
Mess.	Descrição	Possíveis soluções
ERRP	Erro de posição: O procedimento de posição inicial não foi bem sucedido. A central de comando está aguardando comandos.	<ul style="list-style-type: none"> - 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, ajudando manualmente o percurso, se necessário; - Ajuste a força e as configurações de velocidade, se necessário.
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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 não presente/interrompida.	<ul style="list-style-type: none"> - 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). <p>NOTA: A interrupção dum UPLOAD, também implica o RESET total da central de comando.</p>
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.	<p>Verifique a cabalagem do codificador e do motor. Desligue e ligue novamente a energia. Dê um impulso de start, se a mensagem se repetir verifique o seguinte.</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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.

9 INICIO

A fase inicial é muito importante para garantir a máxima segurança e a conformidade com os regulamentos, incluindo todos os requisitos da norma EN 12445, que estabelece os métodos de ensaio para testar os automatismos para portões.

A **DEA System** lembra que toda a instalação, manutenção, limpeza ou operações de reparação em qualquer parte do sistema deve ser realizada exclusivamente por pessoal qualificado que deve assumir a responsabilidade por todos os testes exigidos pelo risco presentes;

9.1 Teste da instalação

A realização de testes é essencial a fim de verificar a correcta instalação do sistema. A **DEA System** resume o teste adequado de toda a automatização em 4 passos fáceis:

- Certifique-se que cumpre rigorosamente como descrito no parágrafo 2 “RESUMO AVISOS”;
- Experimente a abertura e fecho do portão certificando-se de que o movimento das folhas é o esperado. Sugerimos que, a este respeito, realize vários testes para avaliar a suavidade do funcionamento do portão e os eventuais defeitos de montagem ou de ajuste;
- Assegurar-se de que todos os dispositivos de segurança ligados funcionem corretamente;
- Realize a medição das forças de impacto em conformidade com a norma 12445 para encontrar a configuração que assegure o cumprimento dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

⚠ 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 Desbloqueio e funcionamento manual

Em caso de avarias ou uma simples falta de energia, solte o motor (Fig. 8) e realize a operação manualmente.

O conhecimento funcionamento do dispositivo de desbloqueio é muito importante porque, em momentos de emergência, a falta de oportunidade de actuar neste dispositivo pode causar perigo

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 verifiquem 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.
limpeza das superfícies	6 meses
verificação do aperto dos parafusos	6 meses
verificação do funcionamento do desbloqueio	6 meses

RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS	
Descrição	Possíveis soluções
Ativando o comando de abertura ou fechamento o portão não se move e o motor eléctrico do operador não entra em funcionamento.	A alimentação eléctrica ao equipamento não está certa; verifique as ligações, os fusíveis e o estado do cabo de alimentação e providencie a substituição/reparação, do que for necessário. Se o portão não se fecha controlar também o correto funcionamento das fotocélulas.
Ativando o comando de abertura o motor entra em funcionamento mais o portão não se move.	Verifique se o desbloqueio do motor está fechado (veja Fig. 8). Controlar o aparelho electrónico de regulação da força e a fricção mecânica. Controlar que o motor não empurre ao contrário, isso poderia ser causado por coleamento eléctrico de fim de curso invertido.
A haste não pára perfeitamente na posição horizontal ou na vertical ou empurra os suportes.	Controlar as rodas do portão e a guia na qual escorrem; não devem ter impedimentos. Deve sempre ter jogo entre a cremalheira e a empena; controlar a instalação da cremalheira. Pode ser que a potência do motorreductor seja insuficiente em relação às características da folha do portão, verifique a escolha do modelo. O engate no portão do operador dobra-se se não estiver preso de maneira adequada, repare-o e/ou reforce-o.

11 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO

A LIVI 3/24 é constituída por materiais de diversos tipos, alguns dos quais podem ser reciclados (cabos eléctricos, plásticos, alumínio, etc.), enquanto outros devem ser eliminados (placas e componentes electrónicos).

Proceder do seguinte modo:

1. Desligar a alimentação;
2. Desligue e desmonte todos os acessórios ligados. Siga as instruções no sentido inverso ao descrito na secção “Instalação”;
3. Remova os componentes electrónicos;
4. Classifique e elimine os materiais exactamente conforme os regulamentos do País de venda.



ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2002/96/CE 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	Posicionamento do motor 1	
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	
P016	INPUT_2 Seleção do tipo de entrada	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN2 type=contacto livre • 001: IN2 type=resistência constante de 8K2 		24V
P017	Parâmetro não utilizado	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (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: NONE (não utilizado) • 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: NONE (não utilizado) • 014: FCC1 (Fim-de-curso de fecho do Mot1) • 015: NONE (não utilizado) • 016: SAFETY 2 (Costas de segurança 2) • 017: NONE (não utilizado) • 018: NONE (não utilizado) • 019: NONE (não utilizado) • 020: Inibição SAFETY 	/	/
P018	Parâmetro não utilizado		/	/
P019	INPUT_1 Seleção do modo de funcionamento		IN1	001
P020	INPUT_2 Seleção do modo de funcionamento		IN2	008
P021	INPUT_3 Seleção do modo de funcionamento		IN3	012
P022	INPUT_4 Seleção do modo de funcionamento		IN4	014
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS				

		24V				
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS	P023	Atribuição do canal 1 dos emissores	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (não utilizado) • 001: START (Abre) 	CH1	001	
	P024	Atribuição do canal 2 dos emissores	<ul style="list-style-type: none"> • 002: PEDESTRIAN (pedonal) • 003: OPEN (Abertura separada) 	CH2	000	
	P025	Atribuição do canal 3 dos emissores	<ul style="list-style-type: none"> • 004: CLOSED (fecho separado) • 005: NONE (não utilizado) 	CH3	000	
	P026	Atribuição do canal 4 dos emissores	<ul style="list-style-type: none"> • 006: NONE (não utilizado) • 007: NONE (não utilizado) • 008: NONE (não utilizado) 	CH4	000	
CONFIG. DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P027	Seleção do tipo de emissores	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 		000	
	P028	Seleção do tipo de motores	<ul style="list-style-type: none"> • 008: LIVI 3/24 		008	
	P029	Parâmetro não utilizado			/	/
	P030	Parâmetro não utilizado			/	/
PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P031	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura	15%tot.....100%tot		040	
	P032	Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura	15%tot.....100%tot		100	
	P033	Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho	15%tot.....100%tot		100	
	P034	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento no fecho	15%tot.....100%tot		040	
	P035	Duração do abrandamento na abertura	0%tot.....80%tot		025	
	P036	Duração do abrandamento no fecho	0%tot.....80%tot		025	
	P037	Força do motor 1 na abertura (se = 100% deteção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	
	P038	Força do motor 1 no fecho (se = 100% deteção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	
	P039	Parâmetro não utilizado			/	/
	P040	Parâmetro não utilizado			/	/
	P041	Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado)	0sec.....255sec		000	000
	P042	Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado)	0sec.....255sec		000	000
	P043	Regulação curso do pedonal	5%tot.....100%tot		030	030

		24V
P044	Tempo de pré-lampejo do pirilampo	Osec.....10sec
P045	Parâmetro não utilizado	/
P046	Parâmetro não utilizado	/
P047	Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: desativo • 001: ativo só em abertura • 002: ativo em abertura e fecho automático
P048	Função golpe de carneiro: se=0 "Golpe de carneiro" desactivado; se=1 empurra os motores para a posição de fechar durante um segundo antes de cada movimento de abertura, de modo a facilitar o desbloqueio de fechadura eléctrica; se>1 executa uma ordem de fecho periódica para manter as portas sob pressão na posição de fechado. Se estiverem instalados fins de curso, executa esta função apenas quando estes não estiverem activados, por exemplo quando a pressão diminuir no motor.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "golpe de carneiro" desactivado • 001: "golpe de carneiro" activado • >001: "golpe de carneiro" periódico (X*1 minuto) (2.....255)
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.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversão" • 001: "passo-a-passo"
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) 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.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: fotocélula habilitada no fecho e quando a porta está parada fechada • 001: fotocélulas sempre activas • 002: fotocélulas activas apenas no fecho • 003: como 000, mas com "fecho imediato" habilitado • 004: como 001, mas com "fecho imediato" habilitado • 005: como 002, mas com "fecho imediato" habilitado
P051	FOTO 2	
P052	Seleção do modo de funcionamento da saída de luz de aviso: Se=0 "luz de aviso" (a saída é activada quando a porta está aberta, desactiva-se depois de uma manobra de fecho); Se=1 "Luz intermitente" (Saída intermitente lenta durante a abertura e intermitente rápida durante o fecho, sempre acesa com a porta aberta e sempre apagada com a porta totalmente fechada); Se>1 "luz de cortesia" (saída ligada durante o movimento, desligada quando o motor pára, depois do atraso definido).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "luz de aviso" • 001: "luz de aviso intermitente" • >001: "luz de cortesia" atraso na desactivação" (2sec.....255sec)
P053	Parâmetro não utilizado	/
P054	Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "soft start" desactivada • 001: "soft start" activada • 002: "soft start longo" activado
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.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.)
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.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.)
P057	Desbloqueio manual facilitado: Se=0, depois de detectar o ponto de bloqueio, o motor inverte por um breve tempo para liberar a pressão sobre ele e, assim, facilitar o desbloqueio manual. O valor do parâmetro mostra o comprimento da inversão. Se=0 função desactivada.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Desbloqueio manual facilitado desactivado • >000: Desbloqueio manual facilitado activado com tempo de: (1x25ms.....40x25ms)
P058	Parâmetro não utilizado	/
P059	Parâmetro não utilizado	/

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

		24V
P050	Parâmetro não utilizado	/
P051	Parâmetro não utilizado	/
P052	Parâmetro não utilizado	/
P053	Inversão da direcção do movimento: Se = 1 automaticamente inverte as saídas de abertura / fecho dos motores, evitando ter que inverter a polaridade dos motores, quando o motor está montado em posição invertida. Nota: Alterando este parâmetro, você precisa alterar os parâmetros para os fins de curso de abertura e fechamento.	000 001: "Instalação invertida"
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-limpejo 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 reposado através da colocação do P065 = 0 e só mais tarde colocar o P065 = "novo valor".	000: "Manutenção requerida desactivada" >000: "Numero de operações (x 500) para a manutenção requerida (1.....255)"
P056	Seleção do modo de funcionamento da saída de luz intermitente: Se=0 saída intermitente; Se=1 saída de fixa (para pirilampas com circuito intermitente interno).	001: "saída de luz intermitente" 001: "saída de luz fixa"
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).	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"
P058		000
P059	Atraso na detecção de fim de curso: o motor pára após 1,5s da detecção do fim de curso. Quando, durante o atraso de paragem for detectado um batente, o motor pára de imediato.	000: "atraso do fim de curso desactivado" 001: "atraso do fim de curso activado"
P070	Regulação da duração da aceleração Aviso: se o soft start estiver activado, a aceleração está desactivada independentemente do valor do parâmetro P070.	000: "Aceleração desactivada (executa uma aceleração de durabilidade mínima, quase imperceptível)" 00X: "Regulação da duração da aceleração expresso em 1.5s (X*6ms)"
P071	Parâmetro não utilizado	/
P072	Parâmetro não utilizado	/
P073	Parâmetro não utilizado	/
P074	Parâmetro não utilizado	/
P075	Parâmetro não utilizado	/
P076	Parâmetro não utilizado	/

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO



move as you like

NOTES

Lined area for notes, consisting of 21 horizontal lines.

LIVI 3/24

**Napęd elektromechaniczny
do bram przesuwnych**
Instrukcja montażu i użytkowania

Spis Treści

1	Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw	121	8	Informacje pojawiające się na wyświetlaczu	133
2	Opis produktu	123	9	Oddanie do eksploatacji	134
3	Dane Techniczne	123	9.1	Testowanie instalacji	134
4	Instalacja i Montaż	124	9.2	Odblokowanie i sterowanie ręczne	134
5	Podłączenia elektryczne	125	10	Konserwacja	134
6	Standardowe Programowanie	127	11	Utylizacja Produktu	135
7	Programowanie Zaawansowane	130			

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** 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.

⚠ **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** 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

Dostępne modele i zawartość opakowania

Wszystkie modele, są przystosowane do zastosowania zaawansowanych central sterujących (z serii NET), wyposażonych w czujnik antyzmiażdżeniowy, wbudowany odbiornik radiowy 433 Mhz, regulację prędkości oraz spowolnienia przy otwieraniu i zamykaniu.

Modele serii LIVI 3/24 przeznaczone są przede wszystkim do bram przesuwanych rezydencjalnych/osiedlowych do średnio intensywnej oraz intensywnej eksploatacji, w zależności jaki cykl pracy jest przewidziany dla danego napędu.

Akcesoria przydatne przy kompletowaniu produktu są zawarte w tabeli "AKCESORIA PRODUKTU" (str. 166).

LIVI 3/24 składa się z motoreduktora mechanicznego który wprowadza w ruch koło zębate. Koło to wraz z zainstalowaną na brampie listwą zębatą, przekształca ruch okrężny koła zębatego w ruch prostoliniowy bramy po prowadnicy.

Należy sprawdzić "Zawartość opakowania" (rys. 1) przez konfrontację z własnym produktem, może się to okazać przydatne w trakcie montażu.

Transporto

LIVI 3/24 jest zawsze dostarczany w kartonowych pudełkach, co winno gwarantować właściwą ochronę produktu. Zaleca się jednak uważne zapoznanie się ze wszystkimi wskazówkami umieszczonymi na pudełku, które dotyczą sposobu magazynowania i obchodzenia się z siłownikiem.

3 DANE TECHNICZNE

SIŁOWNIKA

	3/24E/F
Zasilanie siłownika (V)	24 V ===
Moc pobierana (W)	55
Popychanie siłę (N)	140
Cykl pracy (bramą L=5m)	8 cykli/godzina
Maksymalna ilość manewrów w ciągu 24 godzin (bramą L=5m)	20
Maks. Ciężar drzwi (kg)	350
Zakres temperatur pracy (°C)	-20÷50 °C
Prędkość (m/min)	14
Waga produktu w opakowaniu (kg)	11,5
Emisja ciśnienia akustycznego (dBA)	< 70
Stopień ochrony	IPX4

CENTRALA STERUJĄCA

	NET3/24N
Napięcie zasilania (V)	220 - 240 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Moc nominalna transformatora (VA)	80 VA (230/22V)
Bezpiecznik F1 (A)	T1A 250V (zwłoczny)
Stabilizowane wyjście dla akcesoriów dodatkowych	24 V === max 200mA
Wyjście lampy ostrzegawczej 24V	24 V === max 5 W
Wyjście "Warning"	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:

- Sprawdzić czy powierzchnia jest zgodna z obowiązującymi normami a następnie przygotować we właściwy sposób projekt całego zestawu mającego posłużyć do automatyzacji bramy;
- Sprawdzić czy na całości toru ruchu bramy, tak na zamykaniu jak i na otwieraniu, nie ma miejsc powodujących zwiększone tarcie;
- Sprawdzić czy istnieje niebezpieczeństwo wykołowania się bramy oraz czy występuje ryzyko wypadnięcia bramy z listwy;
- Sprawdzić czy brama zachowuje równowagę, pozostawiona w bezruchu nie powinna poruszać się w żadnym kierunku;
- Sprawdzić czy obszar zamontowania motoreduktora pozwoli na odblokowanie go oraz na łatwy i dogodny ręczny manewr;
- Sprawdzić czy miejsca mocowań różnych urządzeń znajdują się w obszarze nie narażonym na uderzenia, oraz czy ich powierzchnia jest wystarczająco solidna;
- unikać kontaktu automatyki z wodą lub innymi substancjami płynnymi.

UWAGA: Jeżeli Deadman sterowania służy do przemieszczania się drzwi, musi być umieszczona w bezpośrednim widoku na miejsca do poruszania się.

4.2 Po zdefiniowaniu i wybraniu odpowiednich parametrów, przystąpić do montażu:

Jeśli płaszczyzna oparcia jest już dostępna, mocowanie motoreduktora musi odbyć się bezpośrednio na powierzchni, przy użyciu dostarczonej podstawy, zamocowanej do ziem, na przykład kołkami rozporowymi lub chemicznymi.

W alternatywie można użyć podstawy fundamentowej ART. 460 (nieдостаarczonej), postępując następująco:

- Wykonać wykop odpowiedni do typu terenu, biorąc jako odniesienie, wymiary wskazane na Rys. 3;
- Przygotować odpowiednią liczbę kanałów dla przejścia kabli elektrycznych;
Kanały przygotowane dla przejścia kabli elektrycznych muszą mieć taką długość, by wystawać z wnętrza skrzyni silnika (Rys. 9) i muszą koniecznie oddzielać kable zasilające centralkę i od silnika(A) od kabli falownika i innych podłączonych akcesoriów (B), w ten sposób zostaje zapewniona prawidłowa izolacja kabli.
- Ustawić podstawę fundamentową;
- Wykonać wylew betonu i przed jego związaniem, ustawić podstawę fundamentową na żądanych wymiarach, wskazanych na Rys. 4, zwracając uwagę, by była ona równoległa do skrzydła i idealnie wypoziomowana. Odczekać na całkowite stwardnienie betonu;
- Zamocować podstawę regulowanego wspornika, jak pokazano, następnie ustawić na podstawie motoreduktor i zablokować go 3 śrubami na wyposażeniu, Rys. 5 (zastosować zatyczki ochronne na łbach śrub M10).

Jeśli zębata jest już obecna, ustawić zębniak LIVI 3/24 w odległości 1-2 mm, by uniknąć sytuacji, w której ciężar skrzydła mógłby uszkodzić motoreduktor. W tym celu należy wyregulować wysokość LIVI 3/24, przy pomocy podstawy regulowanego wspornika (Rys. 5) i następnie dokręcić energicznie nakrętki blokujące.

W alternatywie można postępować następująco:

- Odblokować motoreduktor i otworzyć całkowicie skrzydło;
- Oprzeć pierwszy odcinek zębataki ma skrzydło, uważając, by początek zębataki odpowiadał początkowi skrzydła. Zamocować następnie zębatakę przy pomocy odpowiednich narzędzi, utrzymując luz 1-2 mm od zębniaka (Rys. 6).
- Odciąć nadmiar zębataki;
- Wreszcie przesunąć kilka razy ręcznie skrzydło i sprawdzić czy odległość 1-2 mm między zębataką a zębniakiem, jest utrzymana na całej długości;

4.3 Odblokowanie motoreduktora

Po otwarciu zamka kluczykiem (chronionego pokrywą plastikową) należy pociągnąć dźwignię tak jak na rys. 7; w tym momencie motoreduktor jest odblokowany i jeżeli nie ma żadnych przeszkód na torze przesuwu, brama może poruszać się swobodnie. Aby ponownie zasprzęglić napęd należy przekręcić dźwignię do pozycji wyjściowej i zamknąć kluczykiem zamek (należy pamiętać o ochronie zamka osłonką), przywrócić LIVI 3/24 do warunków normalnej pracy.

4.4 Wyłączników krańcowych

Regulacja mechanicznych wyłączników krańcowych

Niektóre modele LIVI 3/24 są wyposażone w wyłącznik krańcowy którego działanie powinno być regulowane oddzielnie przy każdym montażu. DEA System dostarcza dwie blachy wyłącznika krańcowego (rys. 8), które powinny zostać zamocowane na listwie zębatej i odpowiednio wyregulowane w taki sposób, aby zapewniły wyłączenie wyłącznika krańcowego przy zamykaniu i otwieraniu bramy z zachowaniem bezpiecznej odległości od jej położeń krańcowych.

Należy wziąć pod uwagę, że w przypadku działania wyłączników krańcowych, skrzydło będzie się poruszało przez następne 2-3 cm, należy więc umieścić blachy wyłącznika krańcowego w wystarczającej odległości.

5 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

Wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 i schematów ze str. 126.

UWAGA Dla odpowiedniego bezpieczeństwa elektrycznego należy trzymać dobrze oddzielone (**minimum 4 mm w powietrzu lub 1 mm poprzez dodatkową izolację**) kable niskiego napięcia (sterowanie, zamek elektryczny, antena, zasilanie urządzeń pomocniczych) od kabli zasilających 230V ~ umieszczając je we wnętrzu kanalików plastikowych i mocując przy pomocy odpowiednich opasek w pobliżu listw zaciskowych.

UWAGA W przypadku podłączenia do sieci, należy użyć kabla wielobiegunowy o minimalnym przekroju 3x1,5 mm² i zgodne z obowiązującymi przepisami. Do podłączenia silników, należy zastosować minimalny przekrój 1,5 mm² kabel i zgodne z obowiązującymi przepisami. Przykładowo, gdy kabel znajduje się poza boczny (na zewnątrz), musi być co najmniej równa H05RN-F, przy czym, jeżeli (po bieżni), musi być co najmniej równa H05VV-F.

UWAGA Przewody znajdujące się w pobliżu zacisków muszą być odsłonięte, bez powłoki izolującej. Pozostawić przewody trochę dłuższe, aby następnie można było usunąć ich wystającą część.

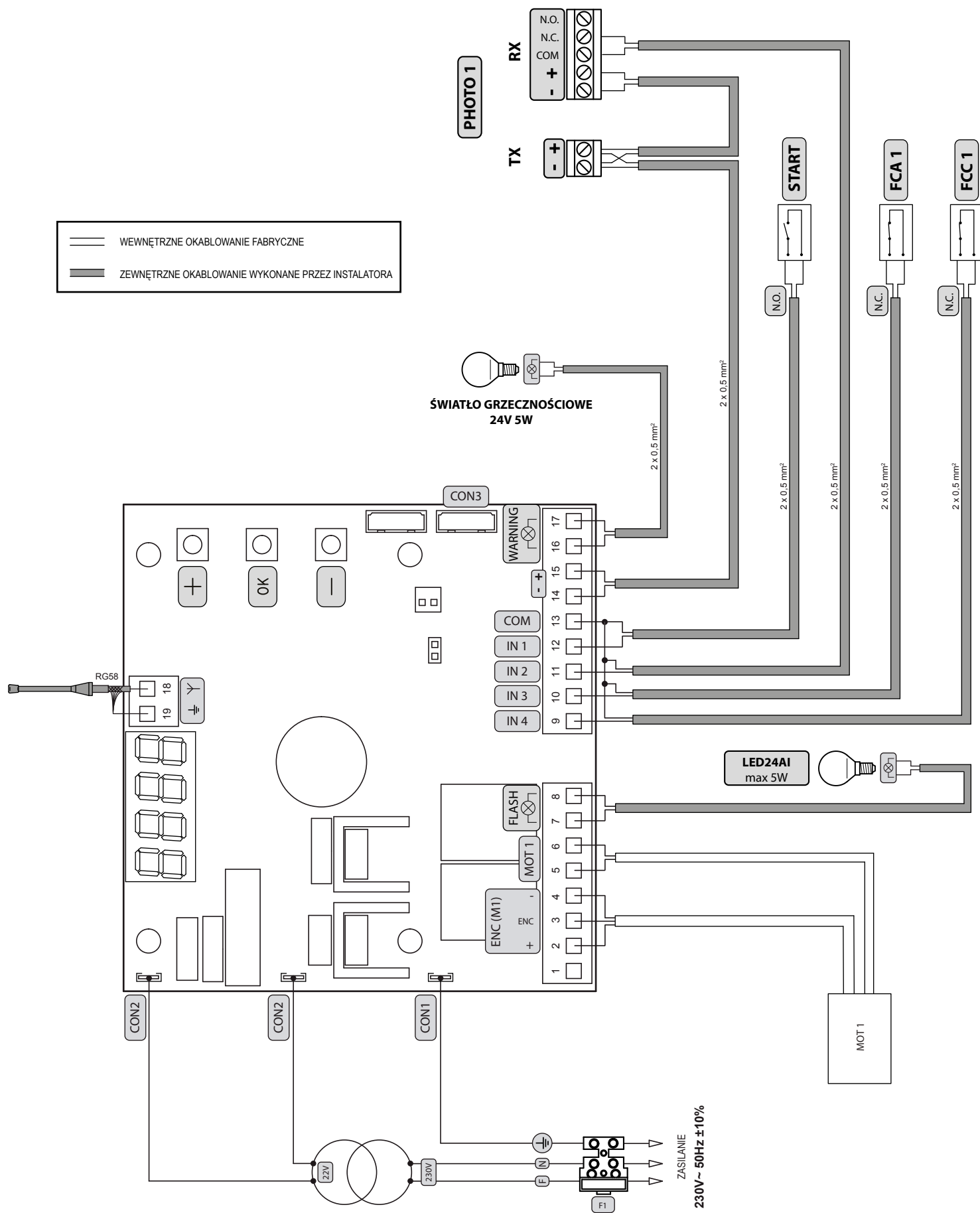
UWAGA W celu podłączenia enkodera do centrali sterującej, używać tylko i wyłącznie przewodu o wym. 3x0,22mm².

Tabela nr. 1 "podłączenie zacisków"

1		Nie używany	
2-3-4		Wyjście enkodera silnika 1	
5-6		Wyjście silnika 1 max 5A	
7-8		7 (+)	Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V === max 5W
		8 (-)	
9-13		9 - N.C.	Input 4 FCC 1. W przypadku aktywacji blokuje ruch 1 silnika na zamykaniu. Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.
		13 - Com	
10-13		10 - N.C.	Input 3 FCA 1. W przypadku aktywacji blokuje ruch 1 silnika na otwieraniu. Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.
		13 - Com	
11-13		11 - N.C.	Input 2 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	
12-13		12 - N.O.	Input 1 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	
14-15		14 (-)	Stabilizowane wyjście 24 V === dla akcesoriów dodatkowych max 200mA
		15 (+)	
16-17		16 (+)	Wyjście 24 V === max 5W dla czujnik bramy otwartej świeci na stałe (jeśli P052=0), światło przerywane (jeśli P052=1) lub światła grzeźnościowego (jeśli P052>1)
		17 (-)	
18		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej	
19		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej	
CON 1		Połączenie metalowych obudów silników	
CON 2	22 V ~	Wejście zasilania 22 V ~	
CON 3		Wejście złącza MEMONET	

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".

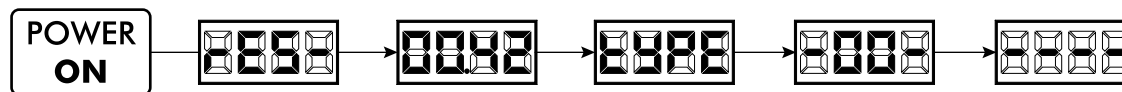
PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE



6 STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

1 Zasilanie

Włączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawiają się w sekwencji napisy "rES-", "0042" (lub aktualnie używana wersja firmware) "TYPE", "----" (lub wybrany Typ) 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. 133).

2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Przewinąć parametry przy pomocy klawiszy **+** i **-** 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):

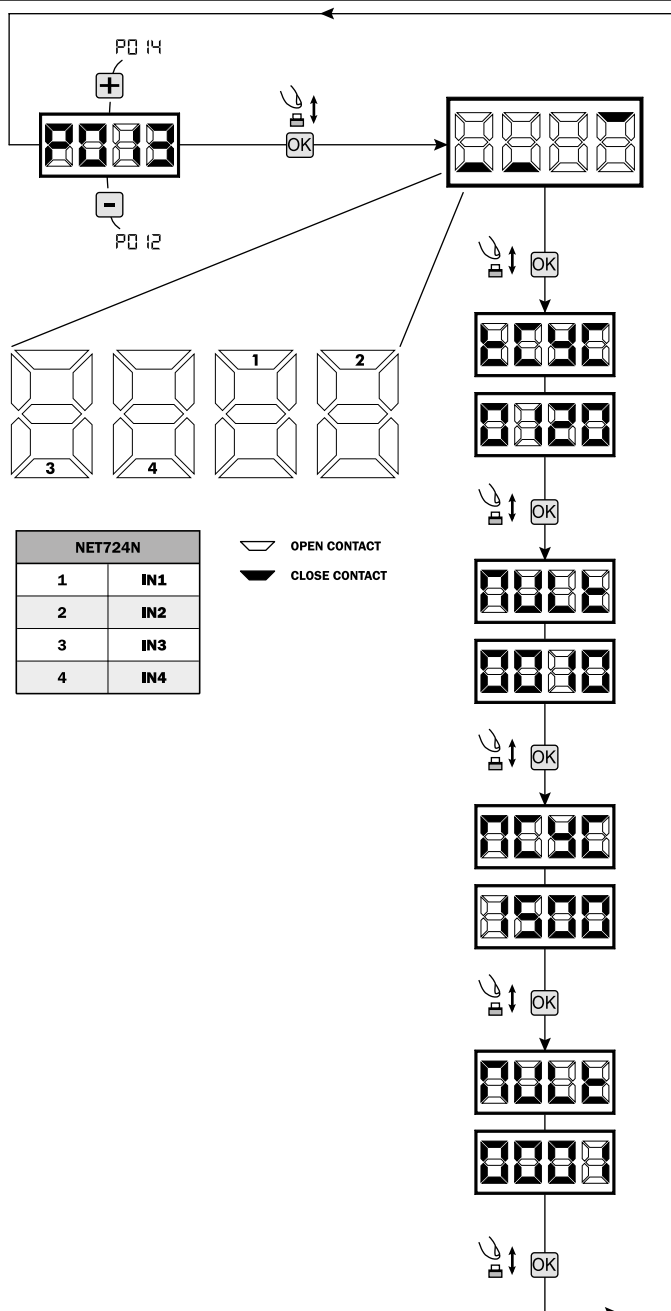
4. Wcisnąć ponownie przycisk **OK**;
 5. Na wyświetlaczu pokazany zostanie "Całkowity licznik manewrów" 1234 z mnożnikiem 1000
- Aby obliczyć liczbę wykonanych manewrów, dwie wartości muszą zostać pomnożone.

Np: 1234 = 120x10 = 1200 wykonane manewry

6. Wcisnąć ponownie przycisk **OK**;
 7. Na wyświetlaczu pokazany zostanie "Konservacja licznika manewrów" 1234 z mnożnikiem 1000
- Aby obliczyć liczbę wykonanych manewrów pozostałych do żądania interwencji konserwacji, dwie wartości muszą zostać pomnożone.

Np: 1234 = 1500x1 = 1500 manewry jeszcze do wykonania przed żądaniem interwencji konserwacji.

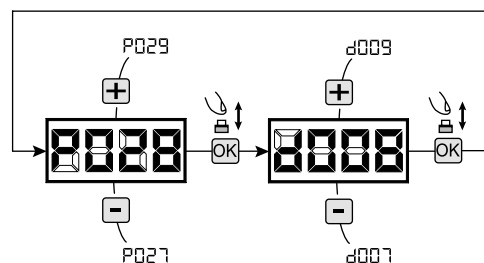
8. Wcisnąć ponownie przycisk **OK**, by wyjść z parametru (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P013).



3 Wybór typu silników

! UWAGA !

1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P028;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Sprawdzić czy ustawiona wartość wynosi d008 (LIVI 3/24), w przeciwnym przypadku należy go wybrać naciskając przyciski **+** i **-**;
4. Zatwierdzić wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się P028).

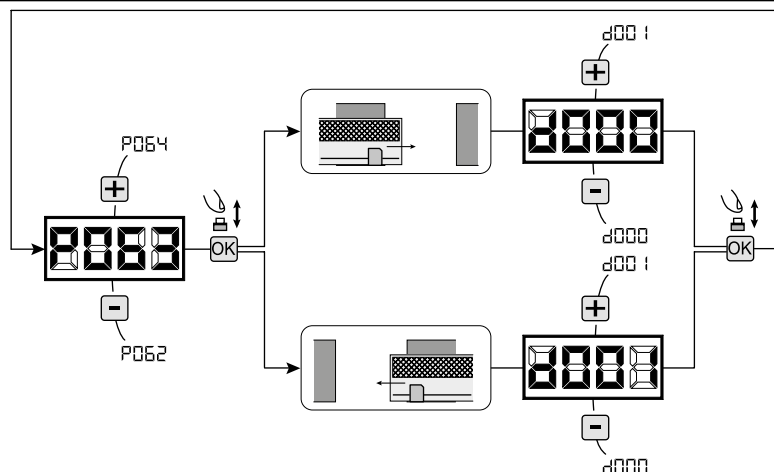


4 Wybór kierunku ruchu

1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski **+** i **-**, ustawić:
 - d000=silnik w pozycji standardowej (na lewo od przejścia);
 - d001=silnik w pozycji odwróconej (na prawo od przejścia);
4. Zatwierdzić wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się P063).

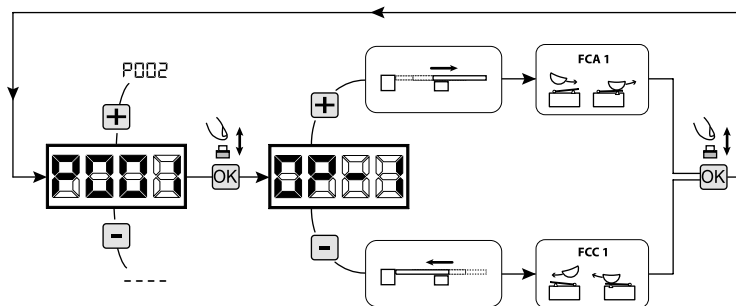
Uwaga: Parametr automatycznie zamienia wyjścia otwieranie/zamykanie silników.

Uwaga: Zmiana tego parametru trzeba zmienić parametry do otwierania i zamykania wyłączników krańcowych.



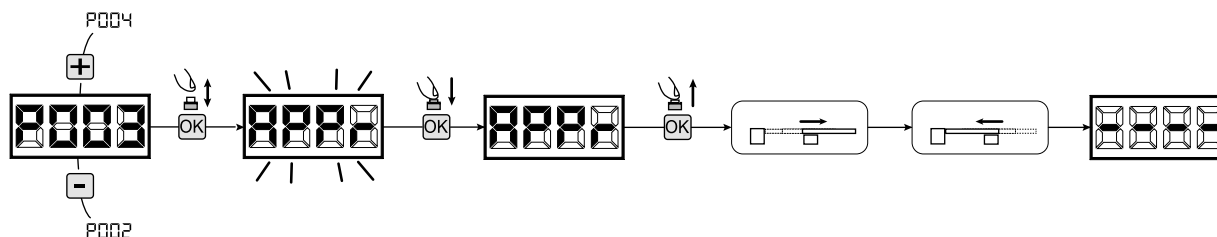
5 Regulacja krzywek wyłączników krańcowych

1. Przyciskami **+** i **-** należy przesunąć parametry do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P001;
2. Wejść w parametr przyciskając przycisk **OK**;
3. Przyciskając **+** (**OTWIERANIE**) i **-** (**ZAMYKANIE**), ustawić ramię w pozycji otwarcia a następnie wyregulować odpowiednią krzywką do momentu w którym najedzie ona na mikroprzełącznik; Powtórzyć czynność przy regulacji wyłączników krańcowych na zamykaniu.
4. Zatwierdzić wyborem przyciskiem **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P001).



6 Programowanie drogi poruszania się silowników

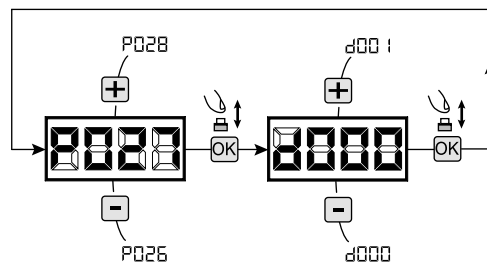
1. Upewnić się czy zostały odpowiednio wyregulowane blachy wyłącznika krańcowego na otwieraniu oraz na zamykaniu;
2. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
3. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "RPPr" przytrzymać przycisk **OK**; rozpoczyna się manewr uczenia się dla 1 silnika, na otwieraniu;
5. Zwolnić przycisk **OK** jak tylko napis "RPPr" przestanie migać; Proces uczenia się rozpoczął;
6. Odczekać na moment gdy skrzydło znajdzie i zatrzyma się na wyłączniku krańcowym otwarcia a następnie zamykania.
7. Po zakończonym ruchu na wyświetlaczu pojawi się ponownie "----".



7 Programowanie nadajników

7.1 Wybór kodów nadajników

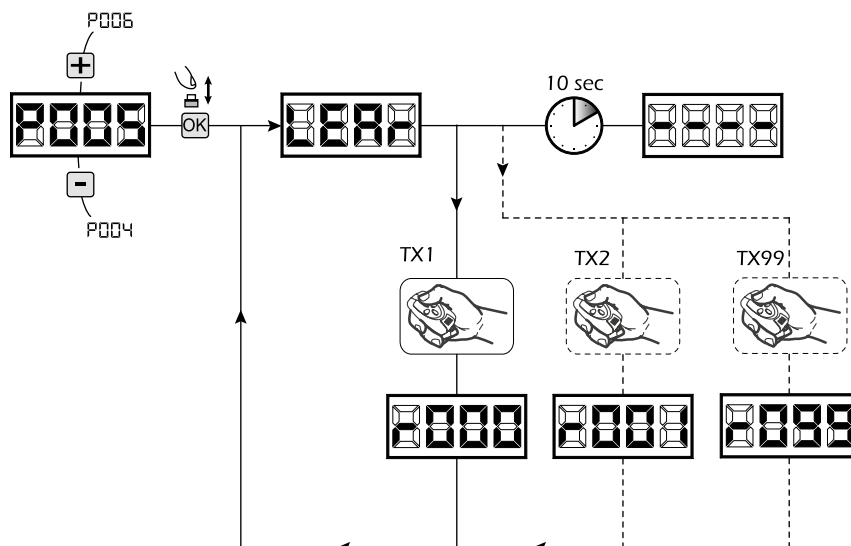
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie **+** / **-**:
 - d000=kod zmienny bazowy (**rada**);
 - d001=kod zmienny pełny;
 - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając 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.

7.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Po pojawieniu się symbolu "L E R r" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się symbol "L E R r";
5. Powtórz procedurę od pkt. 3 dla ewentualnych innych nadajników które są do zaprogramowania;
6. Zakończ programowanie, poczekaj 10 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu symbolu "----".



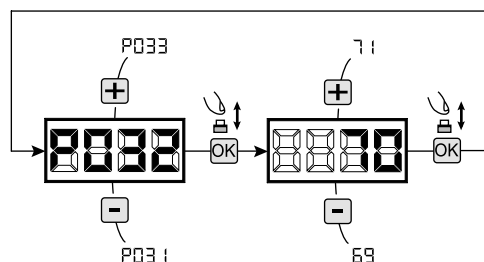
Uwaga: W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

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).

8 Zmiana pozostałych parametrów

W przypadku jeśli chcesz zmodyfikować parametry działania (np. siła, szybkość itd.):

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żdanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Przez naciskanie **+** / **-**, ustaw parametr na żdaną wartość;
4. Potwierdź przyciskając **OK** (na wyświetlaczu pojawi się poprzednio wybrany parametr).



Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 137.

9 Programowanie zakończone

UWAGA Na zakończenie programowania nacisnąć przyciski **+** i **-** do momentu pojawienia się symbolu "----", automatyka jest ponownie gotowa do manewru.

W celu wykonania "Programowania Zawansowanego" (kasowanie nadajników, konfiguracja wejść, itd.), patrz str. 130.

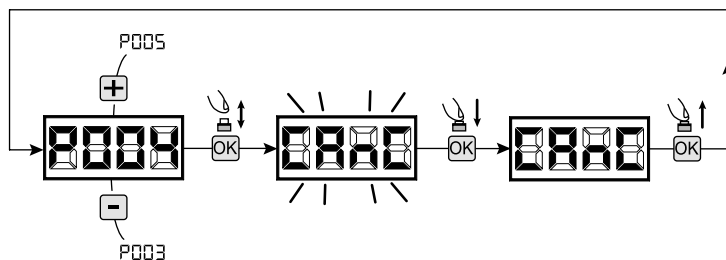
7 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

Poniżej zostały dodane niektóre procedury programowania zarządzania pamięcią odbiornika i zaawansowana konfiguracja wejść.

1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

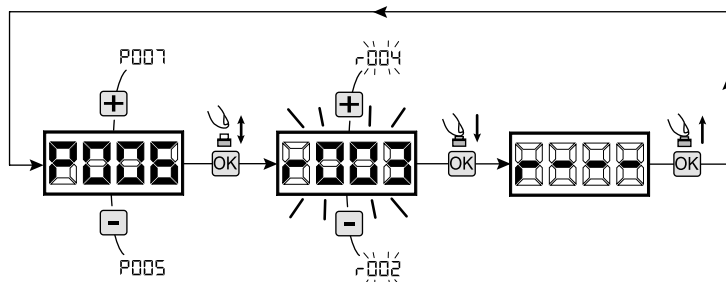
1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P004;
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "E" przyciśnij OK , na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać;
5. Wszystkie zaprogramowane nadajniki zostały wykasowane (wyświetlacz pokazuje ponownie P004).



1.2 Jak wyszukać i wykasować nadajnik

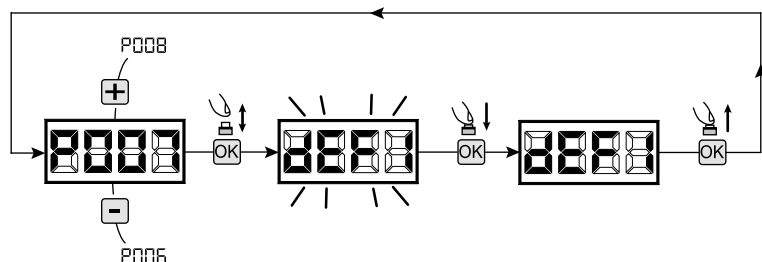
1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Przez naciskanie na \oplus / \ominus , wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. r 003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r 003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie OK na kilka sekund;
5. Zwolnij przycisk OK kiedy na wyświetlaczu pojawi się symbol "r ---";
6. Wybrany nadajnik został wykasowany, (wyświetlacz pokazuje ponownie P006).



2 Odtworzenie parametrów fabrycznych "default"

2.1 Odtworzenie parametrów działania

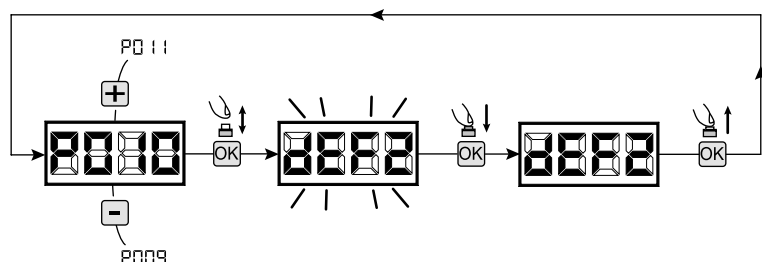
1. Naciśnij przycisk \oplus i \ominus aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P007;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF" naciśnij i przytrzymaj przycisk OK ;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF" zwolnij przycisk OK ;
Zostają przywrócone wszystkie parametry domyślne, oprócz parametrów od P016 do P022, oraz od P076 do P098, dla konfiguracji aktualnie używanej;
5. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P007.



Uwaga: Po odtworzeniu ustawień parametrów, należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania. Należy zwrócić szczególną uwagę aby poprawnie skonfigurować parametry działania silnika (P028 - P029 - P030).

2.2 Odtworzenie ustawień "I/O" (Input/Output - Wejście/Wyjście)

1. Naciśnij przycisk \oplus i \ominus aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P010;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF" naciśnij i przytrzymaj przycisk OK ;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF" zwolnij przycisk OK ;
Zostają przywrócone wszystkie wartości ustawień fabrycznych tylko dla parametrów od P016 do P022, oraz od P076 do P098, dla konfiguracji aktualnie używanej;
5. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P010.

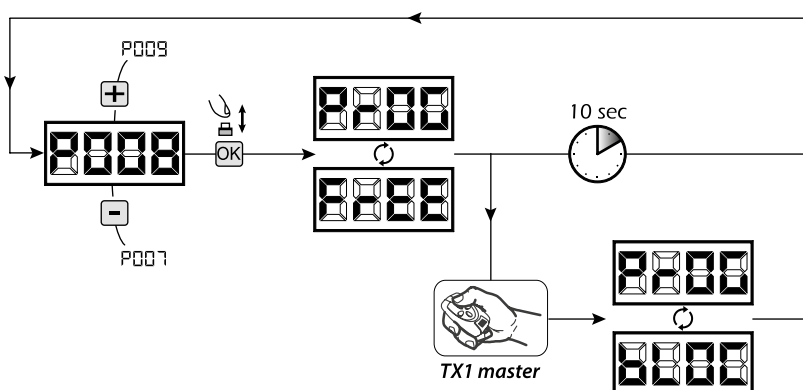


3 Blokowanie/Odblokowanie dostępu do programowania

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

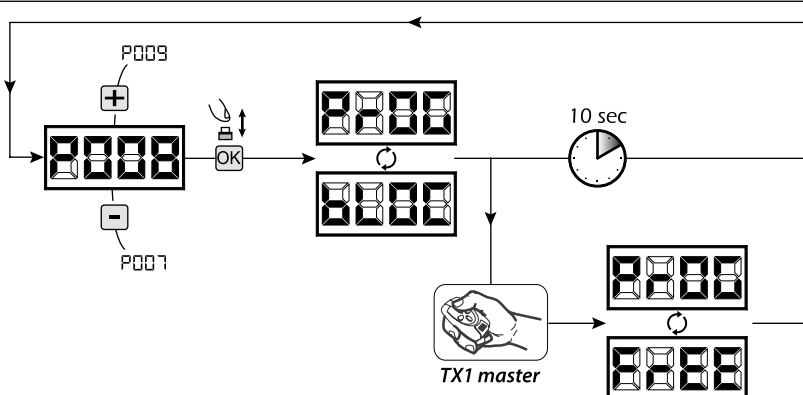
3.1 Blokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk **+** / **-** parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk **OK**;
3. Wyświetlacz pokazuje **P-000 / F-EE** napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się **P-000 / B-L00** przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



3.2 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 / B-L00** 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.



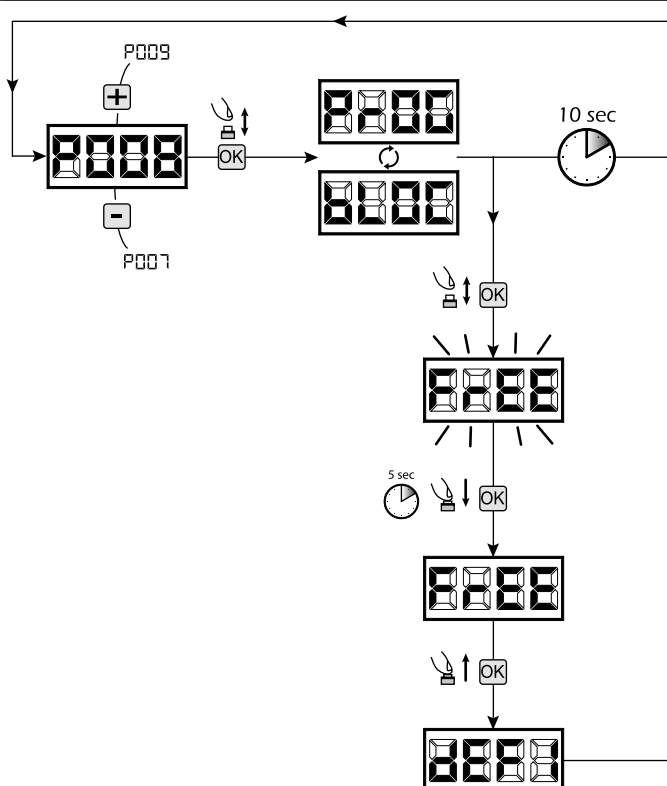
3.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

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. Należy zwrócić szczególną uwagę aby poprawnie skonfigurować parametry działania silnika (P028 - P029 - P030). 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 / B-L00**;
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** ↓, przed powrotem do listy parametrów;
6. Dostęp do programowania jest odblokowany.



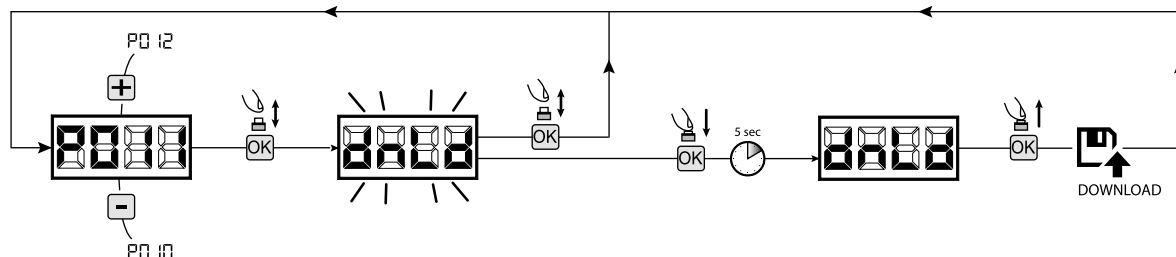
4 Pobieranie / przesyłania danych pamięci

4.1 Zgrywanie danych na zewnętrzną jednostkę pamięci (DOWNLOAD)

1. Przy pomocy przycisków \oplus i \ominus , przesunąć parametry aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P011;
2. Nacisnąć przycisk OK , na wyświetlaczu pojawi się migający napis "d_n_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_n_d";
Wszystkie ustawienia centrali (TYPE, parametry, nadajniki, ruch silników, ecc..), zostaną zgrane na zewnętrzną jednostkę pamięci;

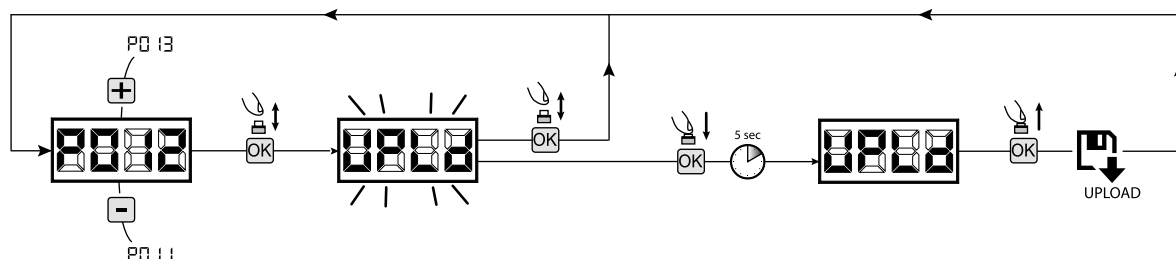
Uwaga: Jeśli na jednostce pamięci zewnętrznej są obecne dane, podczas pobierania nowych danych z pamięci nałożą się one na te już istniejące.

5. Po zakończeniu czynności, na wyświetlaczu pojawi się ponownie P011.



4.2 Przesyłanie danych z jednostki pamięci zewnętrznej (UPLOAD)

1. Przy pomocy przycisków \oplus i \ominus , przesunąć parametry aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P012;
2. Nacisnąć przycisk OK , na wyświetlaczu pojawi się migający napis "u_P_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_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.



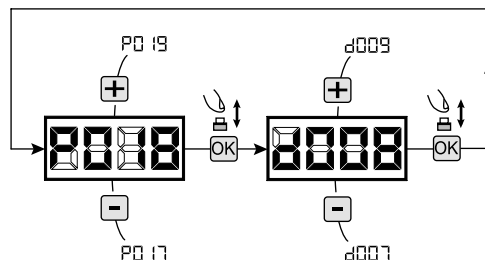
UWAGA Jeśli nie są podłączone jednostki pamięci zewnętrznej lub jeśli przewód połączeniowy zostanie odłączony, podczas operacji przesyłania danych, na wyświetlaczu pojawi się E_r_r . Po czym centrala sterująca zostanie całkowicie zresetowana a na wyświetlaczu pojawi się migający napis "TYPE".

W celu odtworzenia ustawień centrali sterującej, należy bazować się na instrukcji karty pamięci zewnętrznej.

5 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 \oplus / \ominus do momentu pojawienia się parametru odpowiadającemu odpowiedniemu wejściu:
 - P017=dla INPUT 1;
 - P018=dla INPUT 2;
 - P019=dla INPUT 3;
 - P020=dla INPUT 4;
 - P021=dla INPUT 5;
 - P022=dla INPUT 6;
2. Przyciśnij OK aby wejść w parametr (np. P018);
3. Przez naciskanie na \oplus / \ominus , ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 136);
4. Zatwierdzić wybór naciskając OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P018).
5. Wykonać nowe podłączenie do nowo zakodowanego wejścia.



6 Programowanie zakończone

UWAGA Na zakończenie programowania nacisnąć przyciski \oplus i \ominus do momentu pojawienia się symbolu " - - - ", automatyka jest ponownie gotowa do manewru.

8 INFORMACJE POJAWIAJĄCE SIĘ NA WYŚWIETLACZU

INFORMACJE DOTYCZĄCE PRACY NAPĘDU		
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)	
RESP	Reset pozycji w ruchu: Centrala sterująca została ponownie włączona po przerwie zasilania, lub brama przekroczyła dopuszczalną ilość (80) zwrotów, nie docierając nigdy do położenia krańcowego na zamykaniu, lub dopuszczalną, maksymalną ilość (7) interwencji którą urządzenie antyzmiażdzeniowe wykonało jedna po drugiej. Zostało w ten sposób uruchomione poszukiwanie w spowolnieniu punktów położeni krańcowych, na otwieraniu a następnie na zamykaniu.	
INFORMACJE DOTYCZĄCE BŁĘDÓW		
Mess.	Opis	Możliwe rozwiązania
ErrP	Błąd ustawień: procedura resetu ustawień nie została zakończona poprawnie. Centrala sterująca pozostaje w oczekiwaniu na polecenia.	<ul style="list-style-type: none"> - 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, jeśli zachodzi taka potrzeba należy ręcznie przesunąć skrzydło/skrzydła bramy; - Sprawdzić ustawienia siły i prędkości siłownika/ siłowników i ewentualnie je poprawnie nastawić.
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.	Odciąć 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - Upewnić się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. - Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą.
Err9	Komunikacja z kartą pamięci zewnętrznej nieobecna/przerwana.	<ul style="list-style-type: none"> - Sprawdzić czy kabelki 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). <p>Uwaga: Przerwanie przesyłania danych UPLOAD, powoduje również RESET całkowity centrali sterującej.</p>
Err10 Err11	Możliwa usterka/przegrzanie obwodu mocy centralki sterowniczej.	Odciąć 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.	<p>Sprawdzić okablowanie kodera i silnika. Odciąć i przywrócić zasilanie. Dać impuls startu, jeśli sygnalizacja powtarza się, należy wykonać następujące weryfikacje:</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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.

9 ODDANIE DO EKSPLOATACJI

Etap oddania do eksploatacji jest bardzo ważny w zagwarantowaniu bezpieczeństwa urządzenia oraz zastosowaniu się do przepisów i regulacji prawnych, w szczególności wszystkich wymogów normy EN12445, która określa metody testowania które mają na celu sprawdzenie automatyki do bram.

DEA System zwraca uwagę na fakt, że którekolwiek z działań związanych z montażem, konserwacją, czyszczeniem lub naprawą całego systemu zamykania winny być wykonywane wyłącznie przez osoby wykwalifikowane, które biorą na siebie całą odpowiedzialność za ryzyko mogące zaistnieć przy przeprowadzaniu prób;

9.1 Testowanie instalacji

Testowanie jest operacją niezbędną do sprawdzenia działania systemu. **DEA System** zbiorczo pokazuje poprawność testowania w 4 prostych krokach:

- Upewnij się, że wszystko jest zgodne z zaleceniami paragrafu 2 "OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZEŃSTW";
- Przeprowadź próby otwarcia i zamknięcia bramy, aby upewnić się, że ruch skrzydeł jest prawidłowy. Zaleca się aby wykonać wiele prób w celu sprawdzenia czy brama łatwo się porusza i w celu wykrycia ewentualnych wad montażu i regulacji;
- Upewnij się czy wszystkie podłączone urządzenia bezpieczeństwa pracują poprawnie;
- Przeprowadzić pomiar siły zgodnie ze standardami normy EN12445 aby znaleźć optymalne ustawienie, zgodne se standardami normy EN12453.

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.

9.2 Odblokowanie i sterowanie ręczne

W przypadku anomalii instalacji lub po prostu braku prądu, odblokować siłownik (Rys. 8) i ręcznie otworzyć/zamknąć skrzydło. Znajomość działania mechanizmu odblokowania jest ważna dla wszystkich użytkowników, gdyż zwłaszcza w nagłych przypadkach niemożliwość natychmiastowego odblokowania urządzenia może stworzyć sytuacje zagrażające życiu lub bezpieczeństwu.

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
czyszczenie powierzchni zewnętrznych	6 miesięcy
sprawdzenie dokręcenia śrub	6 miesięcy
kontrola działania odblokowania	6 miesięcy

PRZEWODNIK TYPOWYCH USZKODZEŃ	
Opis	Możliwe rozwiązania
Aktywując komendę otwarcia lub zamknięcia brama się nie porusza i silnik nie działa.	Motoreduktor nie jest prawidłowo zasilany energią, skontrolować połączenia; bezpieczniki i przewody zasilające i ewentualnie dokonać wymiany lub naprawy. Jeżeli brama się nie zamyka sprawdzić fotokomórkę.
Aktywując komendę otwarcia silnik działa, ale brama się nie porusza.	Sprawdzić czy napęd jest zasprężony (zob. rys. 8). Skontrolować ustawienie siły ciągu i sprzęgło mechaniczne. Sprawdzić czy silnik nie działa w przeciwnym kierunku, taka sytuacja może być spowodowana odwrotnym podłączeniem przewodów wyłącznika krańcowego.
Ramię zapory nie zatrzymuje się dokładnie w pozycji poziomej lub pionowej lub naciska na podporę.	Sprawdzić wózki bramy i tor, po którym się poruszają, nie powinno tam być żadnych przeszkód. Musi zawsze występować pewien luz pomiędzy listwą zębatą a kołem zębatym motoreduktora, skontrolować zamontowanie listwy. Moc silnika jest niewystarczająca dla danej bramy; sprawdzić poprawność wyboru modelu motoreduktora. Zażębie koła i listwy nie jest sztywne lub napęd zamontowany w sposób niewłaściwy; wzmocnić listwę lub poprawić zamontowanie napędu.

11 UTYLIZACJA PRODUKTU

LIVI 3/24 składa się z różnych rodzajów materiałów, niektóre z nich mogą zostać ponownie wykorzystane (przewody elektryczne, tworzywo sztuczne, aluminium itp.), pozostałe będą poddane procesowi utylizacji odpadów (jak np. płyta i komponenty elektroniczne).

Jak postępować:

1. Odłączyć automatykę od sieci elektrycznej;
2. Odłączyć i rozmontować wszystkie podłączone akcesoria. Postępować w sposób odwrotny do opisanego w paragrafie „montaż”;
3. Odseparować komponenty elektroniczne;
4. Posegregować i przystąpić do utylizacji materiałów składowych stosując się skrupulatnie do obowiązujących w danym kraju norm.



UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2002/96/CE dotyczącymi utylizacji odpadów urządzeń elektrycznych i elektronicznych (RAEE), 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 USTAWIEŃ
P001	Ustawienie pozycji siłownika 1	
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 zwrótów	
P014	Nie używany	
P015	Nie używany	
PARAMETRY PROGRAMOWANIA		

PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEŃ	USTAWIENIA FABRYCZNYCZNE
			24V
P016	INPUT_2 typu wejścia	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN2 typ =czysty styk • 001: IN2 wejście listwy rezystancyjnej 8K2 	000
P017	Nie używany	<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: NONE (nie używany) • 008: PHOTO 1 (fotokomórka 1) • 009: PHOTO 2 (fotokomórka 2) • 010: SAFETY 1 (listwa bezpieczeństwa 1) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (wyłącznik krańcowy otwarcia siłownika 1) • 013: NONE (nie używany) • 014: FCC1 (wyłącznik krańcowy zamknięcia siłownika 1) • 015: NONE (nie używany) • 016: SAFETY 2 (listwa bezpieczeństwa 2) • 017: NONE (nie używany) • 018: NONE (nie używany) • 019: NONE (nie używany) • 020: Opóźnienie SAFETY 	/
P018	Nie używany		/
P019	Wybór działania INPUT_1		IN1
P020	Wybór działania INPUT_2		IN2
P021	Wybór działania INPUT_3		IN3
P022	Wybór działania INPUT_4		IN4
PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ			

		24V		
PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ	PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ	CH1		
		CH2		
		CH3		
		CH4		
P023	Umiejscowienie na KANALE 1 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) 	001	
P024	Umiejscowienie na KANALE 2 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) 	000	
P025	Umiejscowienie na KANALE 3 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 004: CLOSED (zamknięcie) • 005: NONE (nie używany) 	000	
P026	Umiejscowienie na KANALE 4 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 006: NONE (nie używany) • 007: NONE (nie używany) • 008: NONE (nie używany) 	000	
P027	Wybór typu przyjmowanego kodu	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 	000	
P028	Wybór typu silników	<ul style="list-style-type: none"> • 008: LIVI 3/24 	008	
P029	Nie używany		/	
P030	Nie używany		/	
PARAMETRY DZIAŁANIA	P031	Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy otwieraniu	15%tot.....100%tot	040
	P032	Regulacja szybkości silowników przy otwieraniu	15%tot.....100%tot	100
	P033	Regulacja szybkości silowników przy zamykaniu	15%tot.....100%tot	100
	P034	Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy zamykaniu	15%tot.....100%tot	040
	P035	Spowolnienie przy otwieraniu w %	0%tot.....80%tot	025
	P036	Spowolnienie przy zamykaniu w %	0%tot.....80%tot	025
	P037	Regulacja siły silownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot	050
	P038	Regulacja siły silownika 1 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot	050
	P039	Nie używany		/
	P040	Nie używany		/
	P041	Regulacja automatycznego czasu zamknięcia (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)	0sec.....255sec	000
	P042	Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)	0sec.....255sec	000
	P043	Regulacja otwarcia w funkcji furtki	5%tot.....100%tot	030



		24V
P044	Regulacja czasu wstępnego migania lampy	Osec.....10sec
P045	Nie używany	000
P046	Nie używany	/
P047	Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamknięcia przez cały czas otwierania i zamykania bramy w trybie automatycznym	000: dezaktywowany 001: aktywowany tylko przy otwarciu 002: aktywny w otwarciu i zamknięciu automatycznym
P048	Funkcja dopchnięcia bramy: jeśli=0 funkcja "dopchnięcia bramy" nieaktywna; jeśli=1 przed każdym rozpoczęciem fazy otwierania dopycha bramę w kierunku zamykania przez 1s w celu ułatwienia odblokowania dodatkowego elektrozamka, jeśli taki jest zamontowany; jeśli>1 funkcja "dopchnięcia bramy" jest powtarzana w taki sposób aby utrzymać pod ciśnieniem skrzydła bramy na położeniach krańcowych na zamykaniu. Jeśli występują wyłączniki krańcowe na zamykaniu, funkcja ta jest wykonywana tylko przy wyłączonych wyłącznikach krańcowych, np. w przypadkach gdy nastąpi obniżenie ciśnienia na położeniach krańcowych.	000: "dopchnięcie bramy wyłączona 001: "dopchnięcie bramy włączona >001: "funkcja dopchnięcia bramy powtarzana (X*1 min) (2.....255)
P049	Funkcja „szybki nawrót” (otwórz – zamknij - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz – stop -zamknij – stop itd.).	000: "szybki nawrót" 001: "krok po kroku"
P050	FOTO 1	000: fotokomórka aktywna na zamykaniu i przy nieruchomej bramie 001: fotokomórki zawsze aktywne 002: fotokomórki aktywne tylko przy zamykaniu 003: jako 000 ale przy "zamknij natychmiast" włączonej 004: jako 001 ale przy "zamknij natychmiast" włączonej 005: jako 002 ale przy "zamknij natychmiast" włączonej
P051	FOTO 2	
P052	Wybór trybu funkcjonowania światła ostrzegawczego wyjście "warning": Jeśli=0 "lampa ostrzegawcza" (ON-włączone kiedy brama otwarta, OFF-wylaczone po zakończeniu cyklu zamknięcia); Jeśli=1 "migająca lampa ostrzegawcza" (wyjście przerywane, powolny podczas otwierania i szybki podczas zamykania, zawsze ON kiedy brama otwarta, zawsze OFF po zakończeniu cyklu zamknięcia); Jeśli>1 "światło grzeźnościowe" (ON- włączone podczas każdego ruchu, OFF-wylaczone gdy silnik się zatrzymuje, po nastawionym opóźnieniu).	000: "lampa ostrzegawcza świeci stale" 001: "lampa ostrzegawcza miga" >001: opóźnienie wyłączenia "światło grzeźnościowe" (2sec.....255sec)
P053	Nie używany	/
P054	Funkcja łagodny start: siłowniki przyspieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości.	000: funkcja łagodny start nieaktywna 001: funkcja łagodny start aktywna 002: "długi łagodny start" funkcja aktywna
P055	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiazdzeniowy 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 przeszkodę przy otwieraniu.	000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek)
P056	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiazdzeniowy 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 przeszkodę przy zamykaniu	000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek)
P057	Funkcja "cofniecia bramy": jeśli≠0, po wykryciu położenia końcowego na zamykaniu, 1 siłownik wykonuje krótki nawrót w celu zmniejszenia nacisku na bramę, w związku z czym ułatwia odblokowanie ręczne. Ustawiona wartość wskazuje czas zmiany kierunku ruchu. Jeśli=0 funkcja nieaktywna	000: funkcja "cofniecia bramy" nieaktywna >000: funkcja "cofniecia bramy" aktywna z czasem trwania równym: (1x25ms.....40x25ms)
P058	Nie używany	/
P059	Nie używany	/

PARAMETR Y DZIAŁANIA

		24V
P000	Nie używany	/
P001	Nie używany	/
P002	Nie używany	/
P003	Odwroćenie kierunku ruchu: Jeśli=1 odwraca automatycznie wyjścia otwieranie/zamykanie silników, dzięki czemu unika się ręcznej zmiany okablowania w przypadku instalacji motoreduktora w pozycji odwróconej w stosunku do montażu standardowego. Uwaga: Zmiana tego parametru trzeba zmienić parametry do otwierania i zamykania wyłączników krańcowych.	000: "Montaż standardowy" 001: "Montaż odwrócony"
P004	Nie używany	/
P005	Licznik przeglądu: Jeśli=0 zeruje licznik wraz z poleceniem wykonania przeglądu 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 przeglądzie konserwacyjnym. Np.: Jeśli P065=050 ilość zwrotów = 50x500=25000 Uwaga: Przed ustawieniem nowej wartości licznika przeglądu, najpierw należy go zresetować ustawiając P065=0 a następnie P065= "nowa wartość".	000: "Komunikat o wymaganym przeglądzie konserwacyjnym - funkcja nieaktywna >000: "Ilość zwrotów (x 500) brakujących do przeglądu konserwacyjnego (1.....255)"
P006	Wybór działania wyjścia lampy ostrzegawczej: Jeśli=0 wyjście lampy ostrzegawczej miganie przerywane; Jeśli=1 wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe (dla lamp ostrzegawczych posiadających obwód wewnętrzny z przerywaczem).	000: "wyjście lampy ostrzegawczej świecenie przerywane 001: "wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe"
P007	Działanie wejścia SFT: Jeśli=0 listwa bezpieczeństwa aktywna ; jeśli=1 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu; jeśli=2 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu oraz przed każdym ruchem; jeśli=3 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu; jeśli=4 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu oraz przed każdym ruchem; Jak w przypadku wykrycia przeszkody przez wewnętrzny czujnik antyzmiażdżeniowy, 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).	000: "listwa bezpieczeństwa zawsze aktywna 001: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu 002: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu oraz przed każdym ruchem 003: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu 004: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu oraz przed każdym ruchem"
P008		000: "opóźnienie wyłączników krańcowych nieaktywne 001: " opóźnienie wyłączników krańcowych aktywne"
P009	Opóźnienie w wykryciu wyłączników krańcowych: silnik zostanie zablokowany po upływie 1.5 sek., od napotkania na wyłączniki krańcowe. Jeśli w trakcie tego opóźnienia najedzie na krańcówkę, silnik zostanie natychmiast zablokowany.	000 001
P010	Regulacja czasu trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu silników Uwaga: Jeśli funkcja łagodny start jest aktywna, regulacja momentu rozruchowego przy ruszaniu silników zostaje wyłączona, niezależnie od wartości P070.	200
P011	Nie używany	/
P012	Nie używany	/
P013	Nie używany	/
P014	Nie używany	/
P015	Nie używany	/
P016	Nie używany	/

PARAMETR Y DZIAŁANIA

LIVI 3/24

Электромеханический привод для откатных ворот

Инструкция по эксплуатации и меры предосторожности

Содержание

1	Сводная информация о мерах предосторожности	141	8	Сообщения, отображаемые на дисплее	153
2	Описание изделия	143	9	Ввод в эксплуатацию	154
3	Технические данные	143	9.1	Испытание оборудования	154
4	Настройка и Монтаж	144	9.2	Разблокировка и операция в ручном режиме	154
5	Электрические подсоединения	145	10	Техническое обслуживание	154
6	Стандартное программирование	147	11	Утилизация изделия	155
7	Продвинутое программирование	150			

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 присущих опасностей при использовании.

⚠ **ВНИМАНИЕ** 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 инструкций.

⚠ **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 соответствуют 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 терромагнитный 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.

⚠ **ВНИМАНИЕ** Изменение регулировки усилия закрытия может привести к опасным ситуациям. Таким образом, 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

Модели и комплектация

Все моторизированные модели предусматривают использование усовершенствованных блоков управления серии NET, укомплектованные датчиками, защищающими от раздавливания, встроенным радиоприемником с частотой 433 МГц, регулировкой скорости и задержки при открывании и закрывании.

Модели LIVI 3/24 предназначены прежде всего для использования в жилых кварталах/кондоминиумах с полуинтенсивным и интенсивным использованием, зависящим от рабочего цикла, предусмотренным для системы автоматики.

Данные модели снабжены принадлежностями, указанными в таблице "ПРИНАДЛЕЖНОСТИ ИЗДЕЛИЯ" (стр. 166).

Модель LIVI 3/24 состоит из механического двигателя-редуктора, который заставляет вращаться зубчатое колесо тяги. Данное зубчатое колесо, соединенное с зубчатой рейкой, установленной на воротах, трансформирует вращательное движение двигателя-редуктора в прямолинейное, позволяя воротам перемещаться по собственной направляющей.

Изучите "Содержимое упаковки" (Рис.1), сопоставив его с Вашим изделием, это будет для Вас полезным во время монтажа.

Транспортировка

Приводы серии LIVI 3/24 всегда поставляются в коробках, которые обеспечивают соответствующую защиту изделия; в любом случае, обратите внимание на все указания, содержащиеся на самой коробке, которые необходимо соблюдать во время хранения и манипуляций.

3 ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

ПРИВОД

	3/24E/F
Напряжение питания привода (Вольт)	24 В ===
Поглощаемая мощность (Ватт)	55
Максимальная тяга (N)	140
Интенсивность (створка L=5м)	8 циклов / час
Максимальная число циклов за 24 часа (створка L=5м)	20
Макс. Вес двери (кг)	350
Диапазон рабочих температур (°C)	-20÷50 °C
Скорость (м/мин)	14
Вес продукта с упаковкой (кг)	11,5
Шумовое давление (дБА)	< 70
Степень защиты	IPX4

БЛОК УПРАВЛЕНИЯ

	NET3/24N
Питание (В)	220 - 230 В ~ ±10% (50/60 Гц)
Номинальная мощность трансформатора (ВА)	80 ВА (230/22В)
Предохранитель F2 (А)	T1A 250В с задержкой
Стабилизированный выход для вспомогательного питания	24 В === макс 200мА
Выход проблескового фонаря 24 Вольт	24 В === макс 5 Вт
Выход "Предупреждение (сигнал тревоги)"	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:

- Убедиться в том, что конструкция соответствует действующим нормам и определить полный вариант проекта системы автоматического открывания;
- Убедиться в том, что на протяжении всего хода ворот как при открывании, так и при закрывании, нет больших трений;
- Убедиться в том, что не существует опасности того, что ворота могут сойти с рельсов, и что не существует риска выхода с направляющих;
- Убедиться в том, что ворота находятся в равновесии, то есть они не должны перемещаться в любом положении, если они остановлены;
- Убедиться в том, что зона крепления двигателя-редуктора позволяет выполнять разблокировку и ручной манёвр легко и безопасно;
- Убедиться в том, что места крепления различных устройств находятся в зонах, защищённых от ударов, и поверхности являются достаточно прочными.

ВНИМАНИЕ: Если Deadman управление используется для движения двери, она должна быть расположена в прямой видимости комнаты, чтобы двигаться.

4.2 Выполните следующие предварительные действия до осуществления монтажа:

При наличии опорной поверхности, крепление моторредуктора должно выполняться непосредственно на поверхности с помощью поставляемого поддерживающего основания, зафиксировав его к земле, н-р с помощью клиновых или химических анкеров.

В качестве альтернативы необходимо использовать базовую основу АРТ. 460 (не поставляется в комплекте), действуя следующим образом:

- Выполнить отверстие в соответствии с типом земельного участка, используя в качестве контрольной ссылки указанные параметры на Рис. 3;
- Обеспечить достаточное количество каналов для прохода электрических кабелей;
Системы кабельных каналов для прохода электрических кабелей должны иметь длину необходимого параметра для размещения их внутри корпуса двигателя (Рис. 9) и должны обязательно разделять кабели питания электростанции и двигателя (А) от кабелей и сопутствующих комплектующих (В); таким образом будет обеспечена надлежащая изоляция электропроводки.
- Разместить базовое основание;
- Выполнить бетонную отливку и перед схватыванием раствора установить базовую пластину на отметку, указанную на Рис. 4, убедившись, что она параллельна створке и идеально горизонтальна. Дождаться полного схватывания бетонного раствора;
- Закрепить регулируемое поддерживающее основание, как проиллюстрировано, после чего расположить моторредуктор на основании и закрепить его 3 винтами из комплекта поставки Рис. 5 (установить защитные колпачки на головки винтов М10).

В случае наличия зубчатой рейки, установить шестерню LIVI 3/24 на расстоянии в 1-2 мм таким образом, чтобы предотвратить опасность, при которой вес створки может обременять своей нагрузкой моторредуктор. Для этого необходимо отрегулировать высоту LIVI 3/24, приводя в действие регулируемое поддерживающее основание (Рис. 5), а затем прочно затянуть контргайки.

В качестве альтернативы выполнить следующие действия:

- Отпустить моторредуктор и полностью открыть створку;
- Разместить первую секцию зубчатой рейки на створке, убедившись, что начало рейки соответствует началу створки. Затем присоединить зубчатую рейку к створке с помощью соответствующих устройств, сохраняя зазор в 1-2 мм от шестерни (рис. 6);
- Отрезать лишнюю часть зубчатой рейки;
- Затем подвигать створку несколько раз вручную и убедиться, что выравнивание и расстояние в 1-2 мм между зубчатой рейкой и шестерней сохраняется по всей длине;

4.3 Как разблокировать двигатель-редуктор

После открытия замка, расположенного на рукоятке (защищена пластиковой крышкой) рычаг необходимо повернуть по направлению, указанному на Рис. 7; в данный момент редуктор является разблокированным, и ворота при отсутствии других препятствий могут свободно передвигаться. Для выполнения обратной процедуры поверните рычаг до упора и затвор замка (не забудьте установить соответствующую крышку для защиты замка), приведите привод LIVI 3/24 в рабочее состояние.

4.4 Концевые выключатели

Регулировка концевых выключателей

Некоторые модели приводов серии LIVI 3/24 оснащены концевым выключателем, которые должны быть отрегулированы при каждой установке. DEA System предоставляет два кулачка конечного выключателя (Рис 8), которые устанавливаются на зубчатую рейку ворот, и затем регулируются их положения для того, чтобы гарантировать работу и безопасное расстояние при открывании и закрывании ворот.

Примите к сведению, что при срабатывании концевых выключателей створка передвигается ещё на 2-3 см, поэтому необходимо размещать скобы конечного выключателя на достаточном расстоянии от механических упоров.

5.1 ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ДЛЯ 24 Вольт

Выполняйте электрические подключения, следуя инструкциям, приведенным в “Таблице 1”, и используя схему на странице 146.











ВНИМАНИЕ Для должной электробезопасности поддерживать однозначно разделенными (**не менее 4 мм в воздухе или 1 мм с помощью дополнительной изоляции**) предохранительные кабели очень низкого напряжения (управление, электрозамок, антенна, вспомогательное питание) от силовых кабелей 230 ~, разместив их в пластиковых каналах и зафиксировав их соответствующими зажимами рядом с клеммными коробками.

ВНИМАНИЕ Для подключения к электросети используйте многополюсный кабель, имеющий минимальное сечение 3x1,5 мм² и с соблюдением действующих правил. Для подключения двигателей используйте минимальное сечение кабеля 1,5 мм² и с соблюдением действующих правил. В качестве примера, если кабель из стороны (на открытом воздухе), должна быть по меньшей мере равна H05RN-F, в то время как, если оно (в кабельный канал), должен быть по меньшей мере равна H05VV-F.

ВНИМАНИЕ Все кабели должны быть освобождены от оплетки и зачищены в непосредственной близости от клемм. Подготовить кабели с небольшим запасом, чтобы иметь возможность для удаления лишней части.

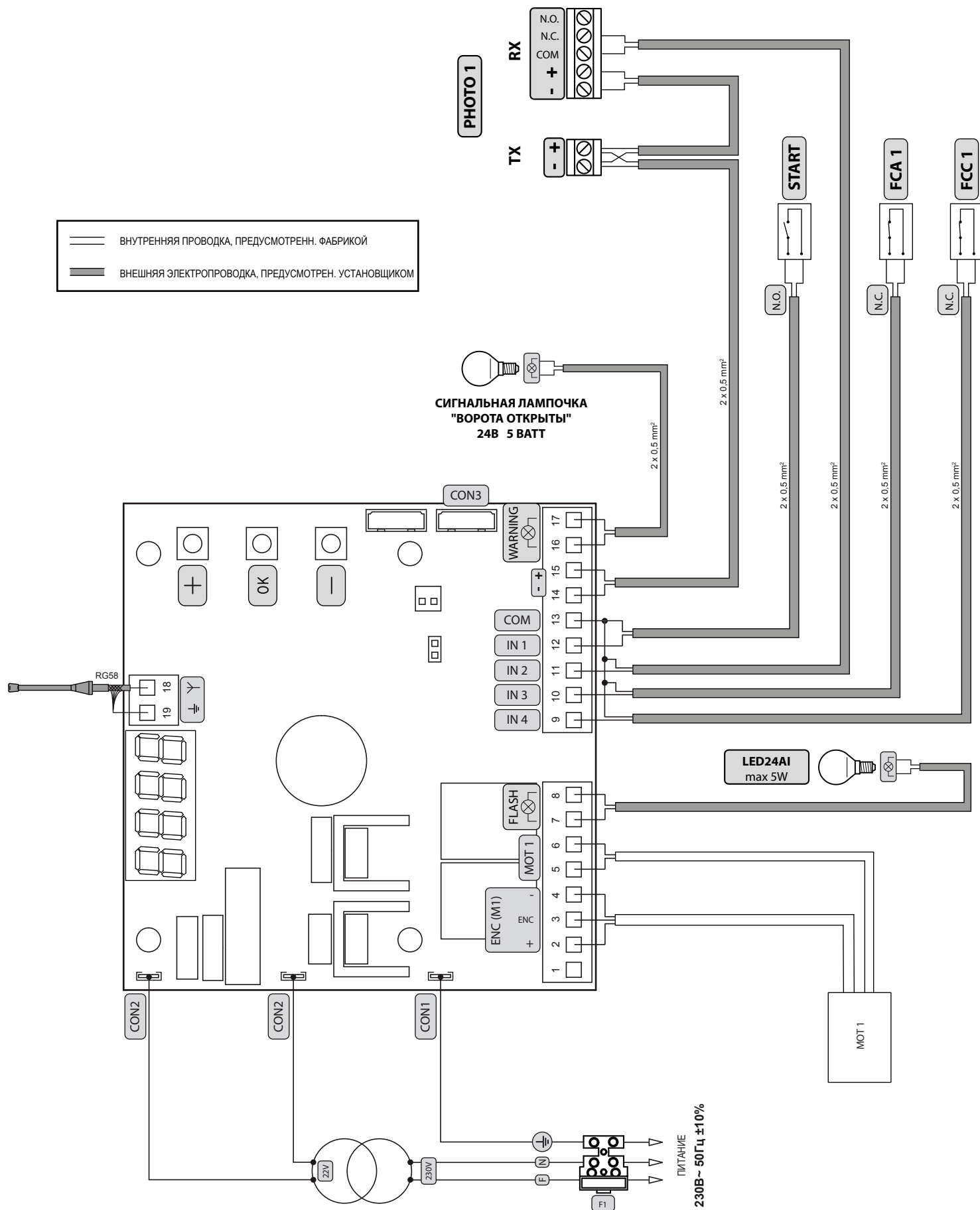
ВНИМАНИЕ Для подсоединения энкодера к блоку управления используйте исключительно предназначенный кабель 3x0,22мм².

Таблица 1 “подсоединение к клеммным панелям”

1		Не используется	
2-3-4		Выход энкодера двигателя 1	
5-6		Выход двигателя 1 макс. 5А	
7-8		7 (+)	24 В === Выход мигающей лампы макс. 5Вт (без встроенного прерывателя)
		8 (-)	
9-13		9 - Н.З.	Вход 4 FCC 1. В случае срабатывания останавливает ход закрывания привода 1. Если не используется, перемкнуть.
		13 - Общ	
10-13		10 - Н.З.	Вход 3 FCA 1. В случае срабатывания останавливает ход открывания привода 1. Если не используется, перемкнуть.
		13 - Общ	
11-13		11 - Н.З.	Вход 2 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 - Общ	
12-13		12 - Н.О.	Вход 1 START. В случае срабатывания вызывает открытие или закрытие привода. Он может функционировать в реверсивном режиме (P049=0) или пошаговом (P049=1).
		13 - Общ	
14-15	+24V_ST	14 (-)	Стабилизированный выход 24 В === для вспомогательного питания макс. 200мА
		15 (+)	
16-17		16 (+)	24 В === макс. 5Вт для сигнальной лампочки “Ворота открыты фиксированные” (если P052=0), прерывистый (если P052=1) или внешнего освещения (если P052>1)
		17 (-)	
18		Вход сигнала антенны радио	
19		Вход заземление антенны радио	
CON 1		Соединение с металлическими частями приводов (заземление)	
CON 2	22 V ~	22 В ~ ввод питания от трансформатора	
CON 3		Вход для разъема MEMONET	

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”

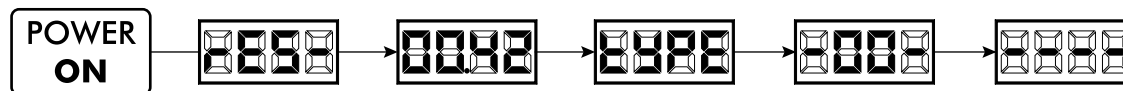
ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ



6 СТАНДАРТНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

1 Питание

Подключив питание, на дисплее в определенной последовательности отображаются сообщения “r-ES-”, “0042” (или версия текущей используемой микропрограммы) “LCP”, “-00-” (или выбранный тип), 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. 153).

2 Визуализация состояния входов и счётчика манёвров

1. Прокрутить параметры с помощью кнопок \oplus и \ominus до отображения на дисплее P013;
2. Выполнить доступ к параметру, нажав на кнопку OK ;
3. На дисплее отобразится “Состояние входов” (убедиться в их правильности):

OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

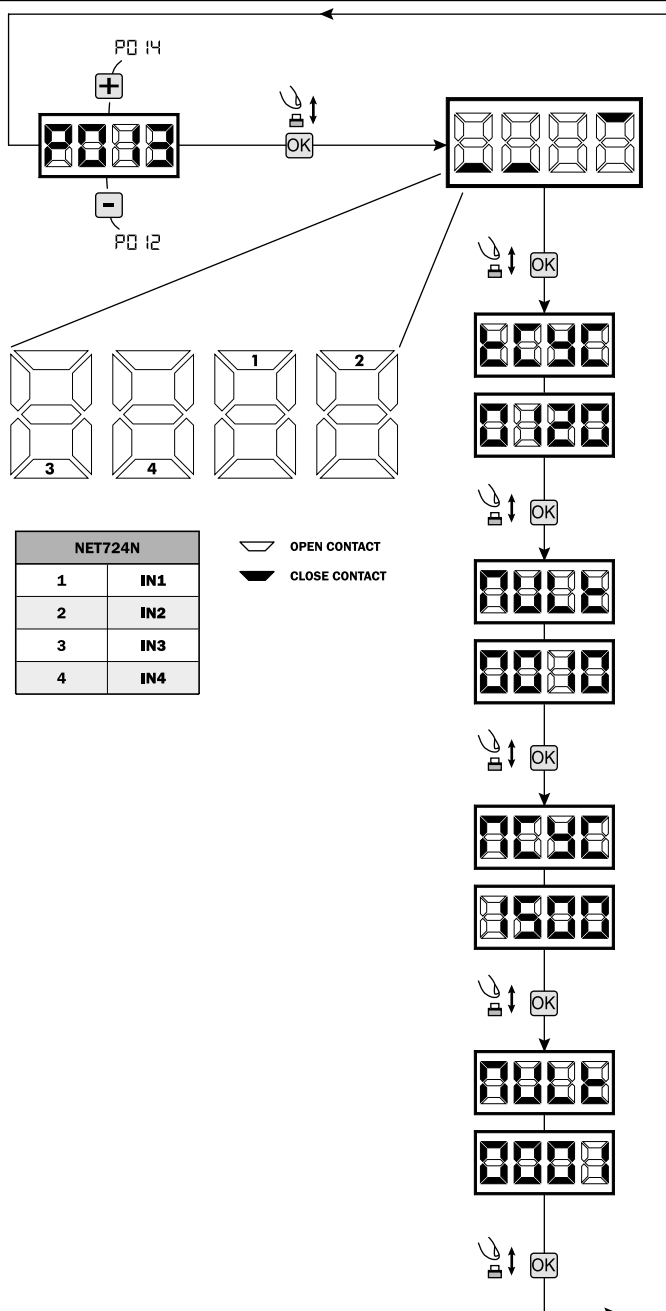
4. Повторно нажать на кнопку OK ;
 5. На дисплее отображается “Общий счетчик операций” LCP с последующим мультипликатором PUL
- Для расчета количества выполненных операций, два указанных значения необходимо умножить.

Например: $\text{LCP} = 120 \times 10 = 1200$ выполненных операций

6. Повторно нажать на кнопку OK ;
 7. На дисплее отображается “Счетчик техобслуживаний” LCP , выполненных с мультипликатора PUL
- Для расчета количества оставшихся операций до запроса на техобслуживание, два указанных значения необходимо умножить.

Например: $\text{LCP} = 1500 \times 1 = 1500$ операций, необходимых для выполнения до запроса вмешательства операции техобслуживания

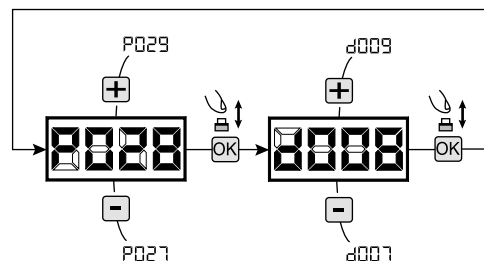
8. Для выхода из параметра (на дисплее появится P013), нажать на кнопку OK .



3 Выбор типа приводов

! ВАЖНО !

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P028;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Убедитесь в том, что заданное значение является d008 (LIVI 3/24), в противном случае его необходимо выбрать, воздействуя на кнопки **+** и **-**;
4. Подтвердите выбор нажатием на кнопку **OK** (на дисплее появится P028).

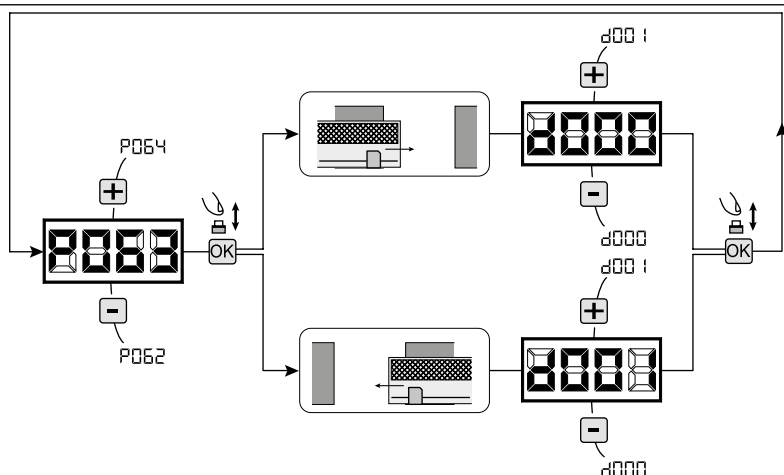


4 Выбор направления хода

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P063;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте:
 - d000=двигатель в стандартной позиции;
 - d001=двигатель в реверсивной позиции;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P063).

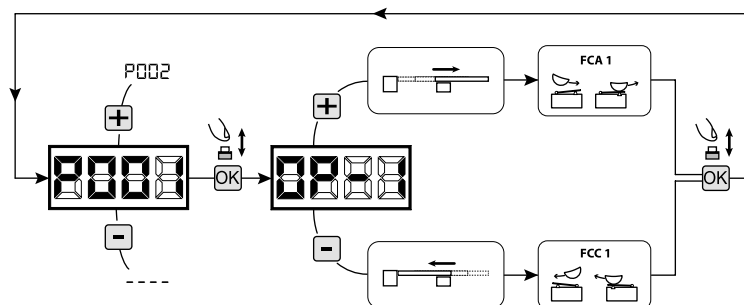
Внимание: параметр инвертирует автоматически выходы открывания/закрывания приводов.

Внимание: Изменение этого параметра необходимо изменить параметры относительно открытия и закрытия предела.



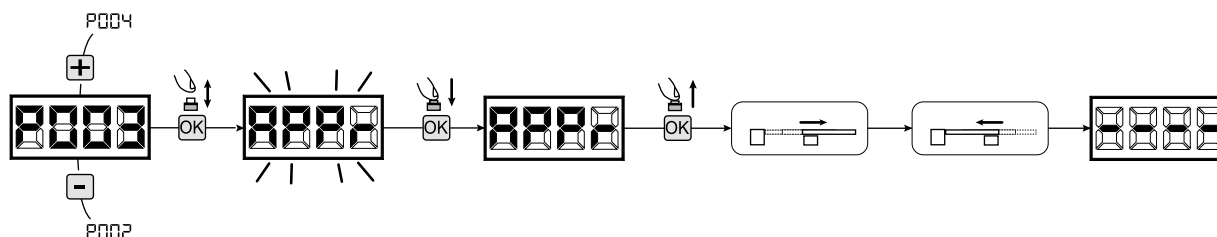
5 Регулирование кулачков конечного выключателя

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P001;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** (**ОТКРЫТЬ**) и **-** (**ЗАКРЫТЬ**), установите рычаг в позицию открывания и поверните соответствующий кулачок до срабатывания микровыключателя; Повторите операцию, регулируя конечный выключатель закрывания.
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P001).



6 Настройка хода приводов

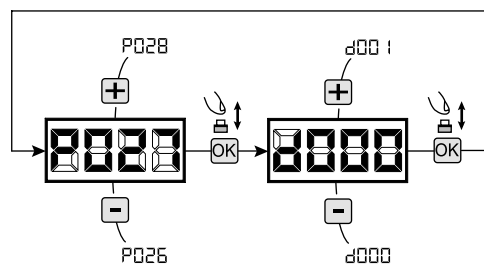
1. Удостоверьтесь в соответствующей регулировке кулачков концевой выключателя открывания и закрывания.
2. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P003;
3. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
4. При появлении мелькающей надписи "PPPr" удерживайте нажатой кнопку **OK**;
5. Отпустите кнопку **OK**, как только надпись "PPPr" перестанет мелькать; начнётся манёвр по настройке;
6. Подождите, пока створка выполняет команду и не остановится, достигнув кулачка концевой выключателя открывания или закрывания.
Если необходимо симулировать досрочно упор открывания для створки, возможно воздействовать вручную, подав импульс на кнопку **"СТАРТ"** (или с помощью кнопки "OK" плате).
7. При завершении манёвра на дисплее появится "----".



7 Настройка передатчиков

7.1 Выбор кодирования передатчика

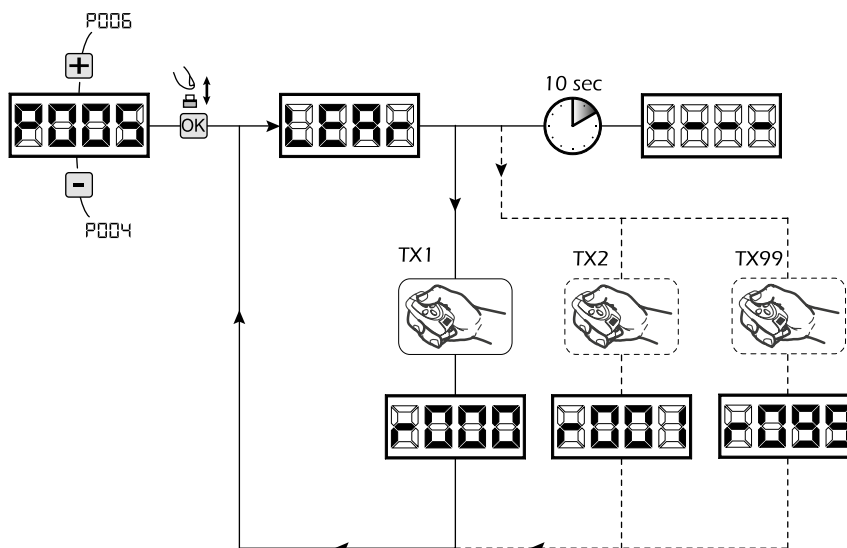
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P027;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Выберите тип кодирования, воздействуя на кнопки **+** и **-**:
 - d000=фиксированный динамический (ролинг) код (**рекомендуемый**);
 - d001=полный динамический (ролинг) 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.

7.2 Настройка

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P005;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мелькающей надписи “LEP” нажмите на кнопку передатчика, который необходимо внести в память;
4. На дисплее появится сокращённое название только что сохранённого в памяти передатчика и затем мелькающая надпись “LEP”;
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 “----”.



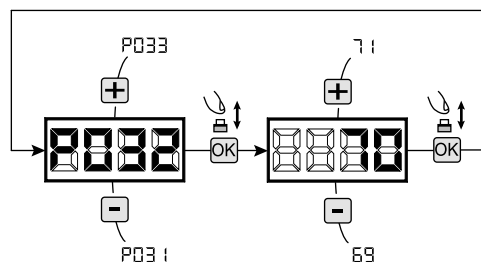
Внимание: В случае передатчика с динамическим кодом (ролинг) кодирования приёмник можно настроить на приём сигнала, подав импульс на скрытую кнопку передатчика, уже сохранённого в памяти.

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).

8 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. 157.

9 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ С целью завершения процедуры программирования воздействуйте на кнопки **+** и **-** до появления символа “----”, блок управления находится в ожидании инструкций для обычного функционирования.

Для выполнения возможных операций по “Продвинутому Программированию” (аннулирование передатчиков, конфигурация входов ит.д.) смотрите страницу 150.

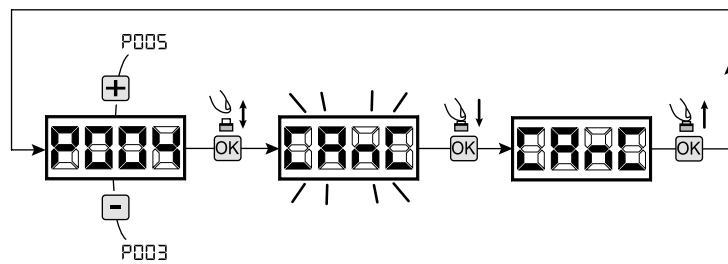
7 ПРОДВИНУТОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

Далее приводятся некоторые процедуры по программированию, касающиеся вопросов управления памятью приёмников и продвинутой конфигурацией входов управления.

1 Удаление занесённых в память передатчиков

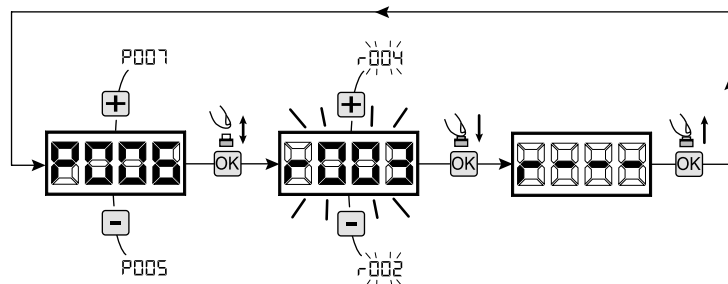
1.1 Аннулирование всех передатчиков

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P004;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мелькающей надписи “**LR**”, удерживайте нажатой кнопку **OK**;
4. Отпустите кнопку **OK**, как только надпись “**LR**” прекратит мелькать;
5. Все занесённые в память передатчики были аннулированы (на дисплее появится P004).



1.2 Поиск и удаление передатчика

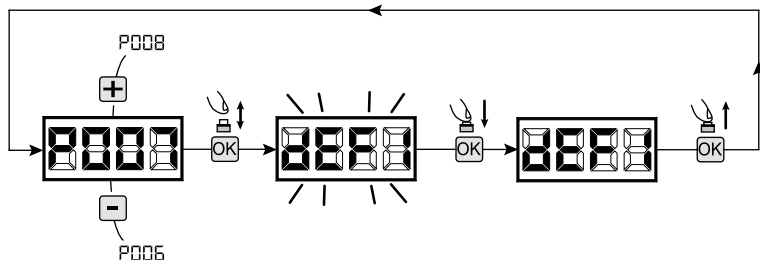
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P006;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, выберите передатчик, который необходимо аннулировать (напр. **r003**);
4. При появлении мелькающей надписи “**r003**”, удерживайте нажатой кнопку **OK**;
5. Отпустите кнопку **OK**, как только появится надпись “**r---**”;
6. Выбранный передатчик был удалён (на дисплее появится P006).



2 Восстановление параметров по умолчанию

2.1 Восстановление рабочих параметров

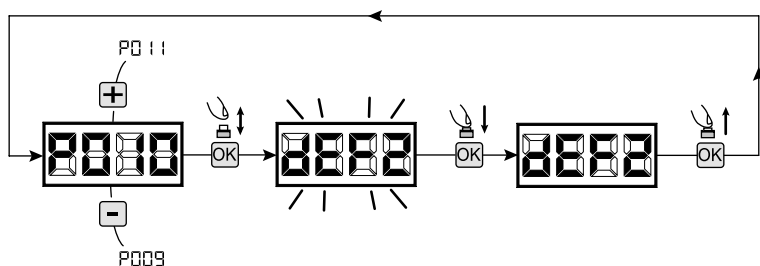
1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите;
 2. Перейти в настройки, нажав клавишу **OK**;
 3. Когда символ “**dEF !**” мигает, нажмите и удерживайте клавишу **OK**;
 4. Отпустите клавишу **OK**, как только слово “**dEF !**” перестает мигать;
- Все значения по умолчанию будут восстановлены в соответствии с выбранным типом привода, кроме параметров от P016 до P022 и P076 до P098 они сохранят своё текущее состояние;
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, в частности, не забудьте правильно настроить параметры конфигурации привода. (P028 - P029 - P030).

2.2 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**” мигает, 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 и с P076 до P098;
5. По окончании операции на дисплее отображается P010.

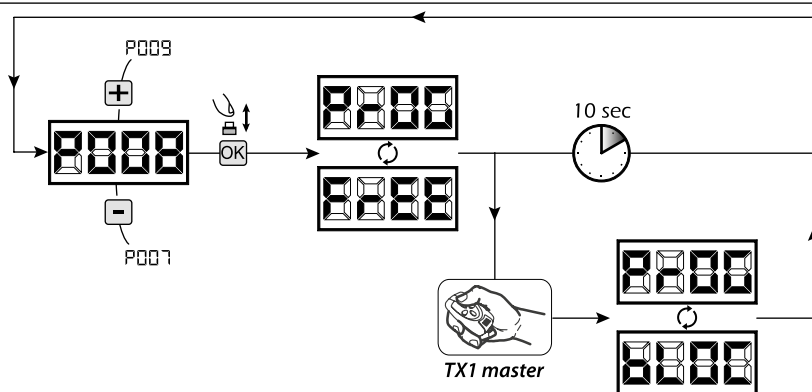


3 Блокировка/Разблокировка доступа к программированию

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.

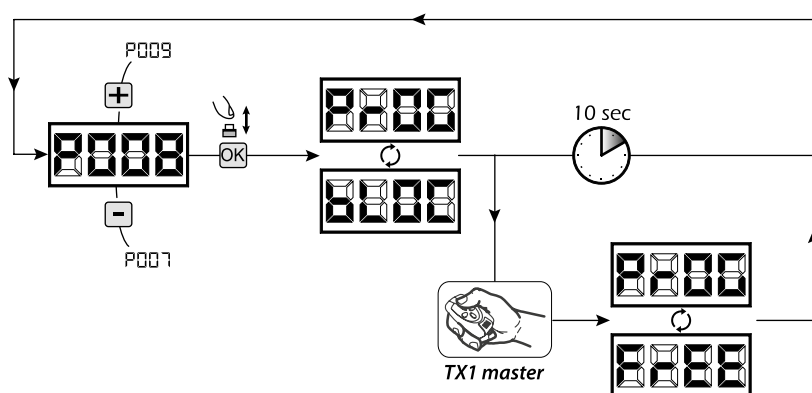
3.1 Блокировка доступа к программированию

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/B-L0C до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию заблокирован.



3.2 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/B-L0C, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода снятия блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 "TX master", дисплей отобразит P-00/F-EE до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию разблокирован.



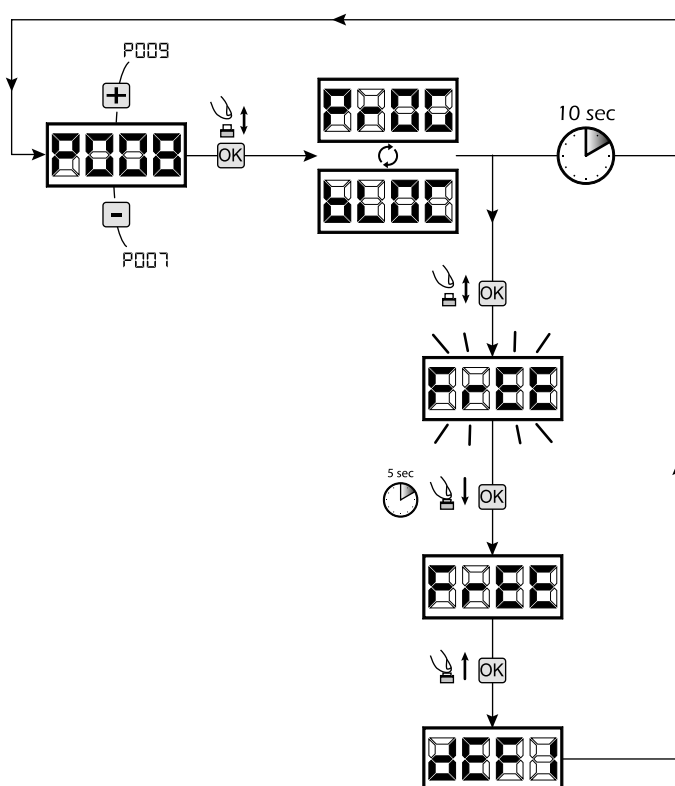
3.3 Разблокировка доступа к программированию с помощью итогового перезапуска

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, в частности, правильно установить параметры настройки привода (P028-P029-P030). 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/B-L0C;
4. Нажмите кнопку **OK**, на дисплее появится мелькающая надпись F-EE;
5. Нажмите снова кнопку **OK** и удерживайте её нажатой в течение 5 сек (отпустив её, прежде чем процедура будет прервана): дисплей отразит неизменную надпись F-EE, за которой последует dEF ! до возвращения к списку параметров;
6. Доступ к программированию разблокирован.



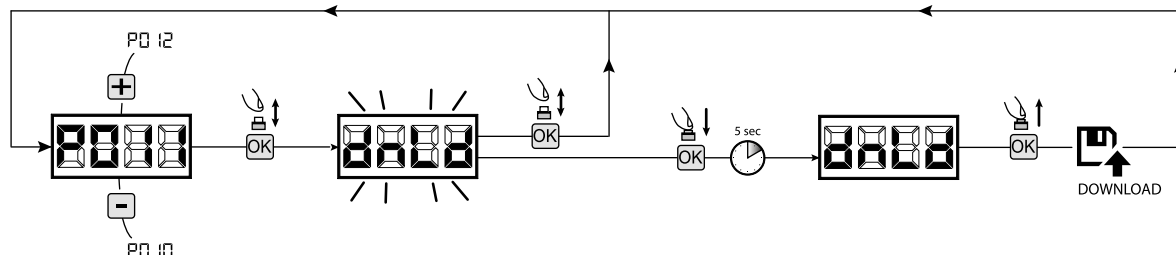
4 Загрузка / выгрузка данных памяти

4.1 Скачивание данных в блок внешней памяти (СКАЧАТЬ)

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите P011;
2. Нажмите клавишу **OK**, дисплей отобразит мигающее слово "днлд";
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 "днлд" перестанет мигать;
Все контрольные конфигурации блока управления (тип привода, рабочие параметры, пульты, модель привода и т.д.) сохранятся во внешнем устройстве памяти

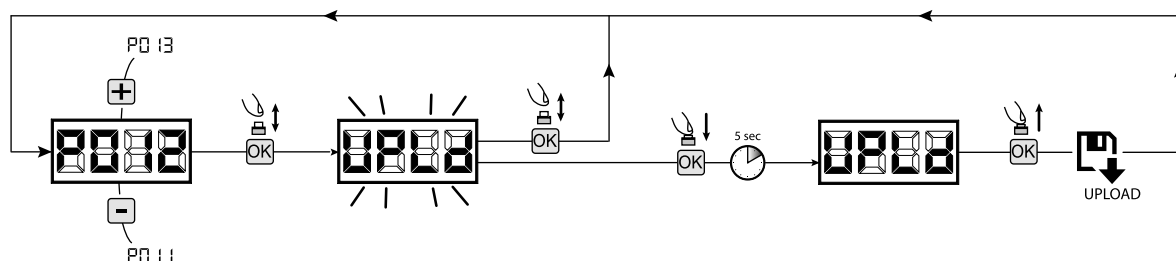
Внимание: Если во внешней памяти уже есть какие либо данные, то во время загрузки они будут перезаписаны.

5. По окончании операции на дисплее отобразится P011.



4.2 Загрузка данных с внешнего устройства памяти (ЗАГРУЗКА)

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите P012;
2. Нажмите клавишу **OK**, дисплей отобразит мигающее слово "лрлд";
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 "лрлд" перестает мигать;
Все конфигурации блока управления (тип привода, рабочие параметры, пульты, модель привода и т.д.), содержащиеся во внешнем запоминающем устройстве, загрузятся в подключенный блок управления;
5. По окончании операции на дисплее отображается P012.



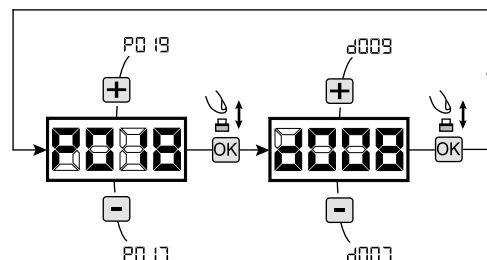
ВНИМАНИЕ Если вы не подключены к внешним источникам хранения данных или если соединительный кабель отключится во время передачи данных, дисплей отобразит **Err**, после чего параметры блока управления полностью сбросятся и на дисплее отобразится мигающее слово "TYPE".

Обратитесь к инструкции внешней карты памяти, чтобы восстановить работу блока управления.

5 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:
 - P017=для ВХОДА 1;
 - P018=для ВХОДА 2;
 - P019=для ВХОДА 3;
 - P020=для ВХОДА 4;
 - P021=для ВХОДА 5;
 - P022=для ВХОДА 6;
2. Войдите в режим параметра (например P018), нажимая на кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте значение, соответствующее желаемому функционированию (смотрите таблицу "Параметры настройки входов" на стр. 156);
4. Подтвердите выбор нажатием кнопки **OK** (на дисплее появится P018).
5. Выполните подсоединение к только что настроенному входу.



6 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ По окончании процедуры программирования воздействуйте на кнопки **+** и **-** до появления символа " --- ", блок управления находится в ожидании инструкций для обычного функционирования.

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)	
RESP	Происходит перезагрузка позиции: плата управления была только что снова включена после прерывания подачи электропитания, либо ворота превысили максимальное допустимое количество (80) реверсов без достижения упора закрывания или максимальное допустимое количество (7) операций подряд устройства, защищающего от раздавливания. Таким образом, был запущен поиск в замедленном режиме точек конца хода при открывании сначала и в последующем при закрывании.	
СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ		
Сообщ.	Описание	Возможные решения
ErrP	Ошибка позиции: Процедура перезагрузки позиции не завершилась удачно. Плата управления ожидает дальнейших команд.	<ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в том, что не имеют место особые процессы трения и/или препятствия во время хода. - Подайте команду начала для запуска процедуры перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно, помогая в ручном режиме, если необходимо, ходу двери/дверей; - Отрегулируйте возможные заданные значения усилия и скорости приводов.
ErrE	Срабатывают или неисправны внешние фотозлементы и/или предохранительные устройства.	Убедитесь в правильной работе всех установленных предохранительных устройств и/или фотозлементов.
ErrC	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.
ErrS	Приводы не выключаются: Привод/приводы превысили максимальное рабочее время (4 мин) работы без остановки.	<ul style="list-style-type: none"> - Подайте команду старт для запуска манёвра перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно.
ErrB	Превышение времени определения препятствия: С помощью отключённого датчика, защищающего от раздавливания, было обнаружено присутствие препятствия, которое затрудняет движение двери в течение более, чем 10 секунд.	<ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в том, что не имеют место особые процессы трения и/или препятствия во время хода. - Подайте команду начала для запуска процедуры перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно.
Err7	Движение двигателей не обнаружено.	<ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в правильном подключении приводов и соответствующих энкодеров. - При повторении сообщения замените плату управления.
Err9	Связь с внешней платой памяти отсутствует/прервана.	<ul style="list-style-type: none"> - 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). <p>Пожалуйста, обратите внимание: прерывание загрузки, влечет за собой полный сброс всех параметров блока управления.</p>
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.	<p>Проверить проводку энкодера и двигатель. Отключить и снова подать электропитание. Подать стартовый импульс, если сообщение повторяется, необходимо выполнить следующие проверки.</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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.

9 ИСПЫТАНИЕ ОБОРУДОВАНИЯ

Фаза ввода в эксплуатацию является важной для обеспечения максимальной безопасности оборудования и для соблюдения стандартов и положений, в частности, всех требований стандарта EN2445, который предусматривает испытательные методы для проверки систем автоматизации для ворот.

DEA System напоминает, что всякая операция монтажа, технического обслуживания, прочистки или ремонтные работы всего оборудования должны осуществляться исключительно квалифицированным персоналом, который должен взять на себя ответственность за проведение всех испытаний, требуемых в зависимости от присутствующего риска;

9.1 Испытание оборудования

Испытание является необходимой операцией для проверки правильного монтажа оборудования. **DEA System** сводит правильное испытание всей системы автоматики к 4 простым фазам:

- Убедитесь в строгом соблюдении инструкций, описанных в разделе “Сводная информация мерах предосторожности”;
- Проведите проверки по открыванию и закрыванию систем автоматики, контролируя, чтобы движение створки соответствовало предусмотренному. В связи с этим рекомендуется осуществить различные испытания для выявления возможных дефектов монтажа или настройки;
- Убедитесь в том, что все предохранительные устройства, подсоединённые к оборудованию, функционируют правильно;
- Выполните измерение ударной силы в соответствии со стандартом EN12445 и регулируйте ударные силы в пределах, предусмотренных нормой EN12453.

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 обнаружения аномалий или простого отсутствия тока разблокируйте двигатель-редуктор (Рис. 8) и выполните перемещение створки ворот в ручном режиме.

Знание функционирования разблокировки является очень важным, поскольку в моменты чрезвычайной ситуации отсутствие своевременного воздействия на данное устройство может обусловить возникновение ситуаций опасности.

ВНИМАНИЕ **DEA System** гарантирует эффективность и безопасность выполнения операции в ручном режиме систем автоматики 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*
Чистка наружных поверхностей	раз в 6 месяцев
Проверка затяжки винтов	раз в 6 месяцев
Проверка работы механизма отпирания	раз в 6 месяцев

Возможные неисправности и способы их устранения	
Неисправность	Возможные причины и способ устранения
При подаче команды открыть или закрыть створка ворот остаётся неподвижной и привод не запускается.	На привод не поступает электропитание. Проверьте правильность подключения, предохранители и кабели питания и выполните замену/ремонт. Если ворота не закрываются, убедитесь в правильности работы фотоэлементов.
После подачи команды закрыть или открыть приводы запускаются, но створка ворот остаётся не подвижной.	Проверьте состояние механизма отпирания, который должен быть закрыт. (Рис. 8)
	Проверьте электронное устройство настройки усилия и механического сцепления привода. Убедитесь в том, что двигатель не работает в обратном направлении, что может быть обусловлено реверсивным электрическим подсоединением концевого выключателя.
Во время движения створка двигается рывками, с шумом, произвольно останавливается и не перемещается более.	Проверьте колёса ворот и направляющую, по которой они перемещаются. Убедитесь в отсутствии механических помех движению ворот.
	Между зубчатой рейкой и зубчатым колесом должен быть зазор; проверьте монтаж зубчатой рейки.
	Мощность двигателя-редуктора может быть недостаточной по отношению характеристик створок ворот. Проверьте выбор модели. Крепление привода к воротам согнуто и/или он закреплён неправильно. Необходимо произвести ремонт и/или усилить крепление.

11 УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

Серия приводов LIVI 3/24 оснащена материалами различных типов, некоторые из них могут быть переработаны (электрические кабели, пластик, алюминий и т.д.), некоторые должны утилизироваться (платы и электронные компоненты).

Необходимо выполнить следующие действия:

1. Отсоедините системы автоматики от электрической сети;
2. Отсоедините и приступайте к демонтажу всех подсоединённых принадлежностей. Выполните процедуру в порядке, обратном описанному в разделе “Настройка и монтаж”;
3. Снимите электронные элементы;
4. Распределите различные материалы и приступайте к их утилизации в строгом соответствии с нормами, действующими в стране продажи оборудования.



ВНИМАНИЕ Согласно директиве Евросоюза 2002/96/CE по утилизации электрического и электронного оборудования (RAEE) это электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки.

ПРОЦЕДУРЫ ПРОГРАММИРОВАНИЯ		ПРОЦЕДУРА	ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ
Р001		Позиционирование привода 1	
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		Скчивание 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	

PAR.	ОПИСАНИЕ ПРОЦЕДУРА	ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ	ЗНАЧЕНИЯ ПО ЧМОЛЧАНИЮ	
				24V
Р016	Выбор типа входа Вход_2 / INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN2 type = свободный контакт 001: IN2 type = постоянн. сопротивление 8K2 		000
Р017	Не используется	<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 присутств.человеком) 006: CLOSE_PM (закрывается присутств.человеком) 007: NONE (параметр не используется) 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: NONE (параметр не используется) 014: FCC1 (закрытый конечн. выключатель Mot1) 015: NONE (параметр не используется) 016: SAFETY 2 (предохранительная кромка 2) 017: NONE (параметр не используется) 018: NONE (параметр не используется) 019: NONE (параметр не используется) 020: Торможение SAFETY 	/	/
Р018	Не используется		/	/
Р019	Выбор функционирования INPUT_1		IN1	001
Р020	Выбор функционирования INPUT_2		IN2	008
Р021	Выбор функционирования INPUT_3		IN3	012
Р022	Выбор функционирования INPUT_4		IN4	014

		24V	
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ	Р023	Присвоение CANALE 1 передатчиков	CH1 • 000: NONE (параметр не используется) • 001: START (старт) • 002: PEDESTRIAN (для пешеходов) • 003: OPEN (самостоятельно открывается) • 004: CLOSED (самостоятельно закрывается) • 005: NONE (параметр не используется) • 006: NONE (параметр не используется) • 007: NONE (параметр не используется) • 008: NONE (параметр не используется)
	Р024	Присвоение CANALE 2 передатчиков	CH2
	Р025	Присвоение CANALE 3 передатчиков	CH3
	Р026	Присвоение CANALE 4 передатчиков	CH4
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ПРИВОДОВ	Р027	Выбор типа кодирования радиомодуля	• 000: HCS фиксированный код • 001: HCS роллинг (динамический) код • 002: Микропереключатель
	Р028	Выбор типа приводов	• 008: LIVI 3/24
	Р029	Не используется	/
	Р030	Не используется	/
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ	Р031	Настройка скорости приводов во время задержки при открытии	15%tot.....100%tot
	Р032	Настройка скорости приводов во время хода при открытии	15%tot.....100%tot
	Р033	Настройка скорости приводов во время хода при закрывании	15%tot.....100%tot
	Р034	Настройка скорости приводов во время задержки при закрывании	15%tot.....100%tot
	Р035	Настройка длительности задержки при открытии.	0%tot.....80%tot
	Р036	Настройка длительности задержки при закрывании.	0%tot.....80%tot
	Р037	Настройка усилия привода 1 при открытии (если = 100% чувствительность на препятствие исключается)	15%tot.....100%tot
	Р038	Настройка усилия привода 1 при закрывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается)	15%tot.....100%tot
	Р039	Не используется	/
	Р040	Не используется	/
	Р041	Настройка времени автоматического закрытия (если = 0 автоматическое закрытие отменяется)	0sec.....255sec
	Р042	Настройка времени автоматического закрывания для режима „пешеход“ (если = 0 автоматическое закрывание для режима „пешеход“ отменяется).	0sec.....255sec
	Р043	Настройка продолжительности хода привода для режима „пешеход“.	5%tot.....100%tot



		24V
РЭЧ4	Настройка времени предварительного мелькания проблескового фонаря.	0sec.....10sec
РЭЧ5	Не используется	/
РЭЧ6	Не используется	/
РЭЧ7	Функция общего использования в кондоминиуме: отключение входов управления при открывании и закрывании во время автоматического открывания и закрывания.	<ul style="list-style-type: none"> 000: отключен 001: подключен только при открытии 002: подключен только при автоматическом открытии и закрывании
РЭЧ8	Функция дождя: если = 0 "Функция дождя" отключена, если = 1 "Функция дождя" активна, перед каждым открытием привода срабатывает на закрытие на одну секунду, для облегчения сработки электро-замка, разблокировки, если > 1 привод выполняет периодический дожим для того, чтобы поддерживать створку в закрытом состоянии. Для приводов, имеющих концевики закрытия, эта функция выполняется только если концевые выключатели активированы. Например, дожим происходит в случае если прижим створки ослабился.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Функция дождя" выключена 001: "Функция дождя" активна >001: периодическая "Функция дождя" (X * 1 мин) (2.....255)
РЭЧ9	Выбор рабочей программы: реверсивная (во время манёвра управляющий импульс инвертирует ход приводов), пошатывая (во время манёвра управляющий импульс останавливает ход приводов. Последующий импульс снова запускает ход вращения привода в обратном направлении).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "реверсивная" 001: "пошатывая"
РЭ50	Функционирование входа FOTO: если= 0 фотоэлемент функционирует при закрывании и при старте, когда ворота закрыты; Если= 1 фотоэлемент всегда функционирует; если= 2 фотоэлемент функционирует только при закрывании; когда датный вход активирован, функционирование входа FOTO вызывает: инверсию хода (во время закрывания), остановку хода (во время открывания), прерывающую запуску (при закрытых воротах). Если= 3- 4- 5 функционирование является идентичным в соответствии со значениями 0 - 1 - 2, но с функцией "немедленное закрывание": в любом случае во время открывания и/или остановки после удаления возможного препятствия ворота закрываются автоматически после фиксации по времени задержки, равной 2 секундам.	<ul style="list-style-type: none"> 000: фотоэлемент функционирует при закрывании и когда ворота закрыты 001: фотоэлемент всегда функционирует 002: фотоэлемент функционирует только при закрывании 003: как для 000, но с функцией "немедленное закрывание" 004: как для 001, но с функцией "немедленное закрывание" 005: как для 002, но с функцией "немедленное закрывание"
РЭ52	Выбор режима работы выхода для лампы предупреждения: Если=0 "Предупреждающий свет", то выход всегда ВКЛ, когда ворота открыты, выключается после операции закрытия); Если=1 "мигающий предупреждающий свет", то медленно мигающий выход во время открытия и быстро - при закрытии, всегда ВКЛ при открытых воротах и всегда ВЫКЛ только после окончания операции закрытия ворот; Если>1 "местное освещение", то выход всегда ВКЛ при движении, ВЫКЛ при остановке движения после заданной задержки.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "предупреждающий свет" 001: "мигающий предупреждающий свет" >001: местное освещение", задержка выключения" (2sec.....255sec)
РЭ53	Не используется	/
РЭ54	Функция "Плавный пуск": приводы ускоряются постепенно, пока не достигнут запрограммированной скорости, избегая резких рывков.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "мягкий старт" выключен 001: "мягкий старт" включен 002: "длинный мягкий старт" включен
РЭ55	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.	<ul style="list-style-type: none"> 000: полная инверсия при обнаружении препятствия >000: продолжительность реверсирования после обнаружении препятствия (1сек.....10сек)
РЭ56	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.	<ul style="list-style-type: none"> 000: полная инверсия при обнаружении препятствия >000: продолжительность реверсирования после обнаружения препятствия (1сек.....10сек)
РЭ57	Облегчение передвижения в ручном режиме: если ≠ 0, после обнаружения упора при закрывании привод 1 выполняет очень короткое реверсирование, чтобы ослабить напряжение на нём самом, и облегчает передвижение ворот в ручном режиме. Заданное значение указывает на продолжительность реверсирования. Если = 0, то функция деактивирована.	<ul style="list-style-type: none"> 000: облегчение передвижения деактивировано >000: облегчение передвижения активировано с продолжительностью по времени, равной: (1x25мс.....40x25мс)
РЭ58	Не используется	/
РЭ59	Не используется	/

ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ

		24V
Р0Б0	Не используется	/
Р0Б1	Не используется	/
Р0Б2	Не используется	/
Р0Б3	Реверсирование направление хода: если=1 инвертирует автоматически выходы открывания / закрывания приводов, избегая необходимости изменять ручную электропроводку в случае установки двигателя-редуктора в позиции, реверсивной по отношению к стандартной. Внимание: Изменение этого параметра необходимо изменить параметры относительно открытия и закрытия предела.	000 001: "Реверсивная установка"
Р0Б4	Не используется	/
Р0Б5	Эксплуатация счётчика манёвров: если=0, обнуляет счётчик и деактивирует запрос на проведение технических работы, если > 0, указывает количество манёвров (х500), которые необходимо выполнить до того, как блок управления подаст мелькающий световой сигнал с 4 дополнительных секундами, чтобы сообщить о необходимости проведения обслуживания. Например: Если R065 =050, количество манёвров=50х500=25000 Внимание: Прежде чем установить новое значение на счётчике манёвров до выполнения обслуживания, необходимо выполнить его перезагрузку, установив R065=0, и только затем R065="новое значение".	000: "Запрос на проведение обслуживания деактивирован" > 000: "Количество манёвров (х500) для запроса проведения обслуживания" (1.....255)
Р0Б6	Выбор функционирования выхода проблескового фонаря: если = 0, выход прерывистого проблескового фонаря, если = 1, выход постоянного проблескового фонаря (для проблесковых фонарей, снабжённых внутренним прерывистым контуром).	001: "Выход прерывистого проблескового фонаря" 001: "Выход постоянного проблескового фонаря"
Р0Б7	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 R055 (продолжительность реверса при открытии) и R056 (продолжительность реверса при закрытии).	000: Устройство безопасности всегда включено 001: Устройство безопасности включено только в момент закрытия 002: Устройство безопасности работает только при закрытии и перед началом любого движения 003: Устройство безопасности работает только при открытии 004: Устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения
Р0Б9	Задержка сработки концевых выключателей: привод останавливается с задержкой 1,5 сек после сработки концевого выключателя. Во время этой задержки если появляется команда стоп, привод моментально останавливается.	000: Задержка сработки концевых выключателей отключена 001: Задержка сработки концевых выключателей включена
Р0Т0	Регулировка длительности ускорения Внимание: если плавный пуск активен, ускорение отключается независимо от значения R070.	000: ускорение отключено (привод ускоряется рывком, максимально быстро, до рабочей скорости) 00X: регулирует продолжительность ускорения на 1.5 сек (X * 6 мс)
Р0Т1	Не используется	/
Р0Т2	Не используется	/
Р0Т3	Не используется	/
Р0Т4	Не используется	/
Р0Т5	Не используется	/
Р0Т6	Не используется	/

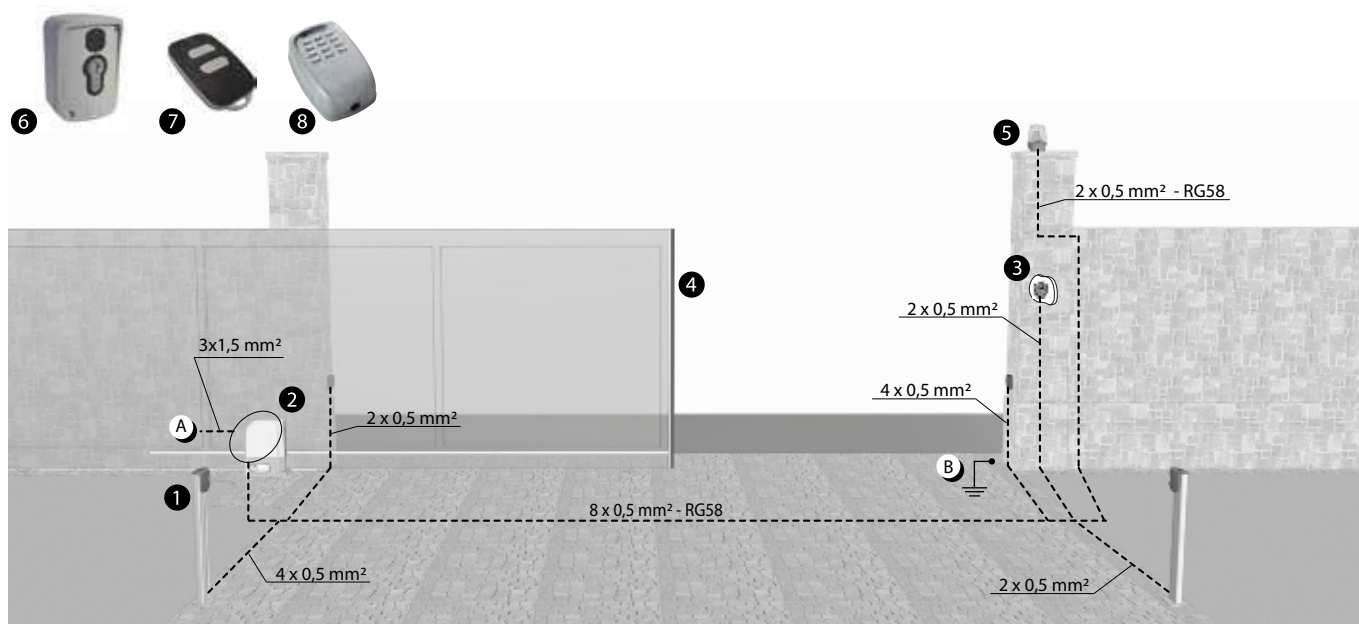
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ

Esempio di installazione tipica - Example of typical installation - Exemple d'installation typique - Installationsbeispiel - Ejemplo de instalación típica - Exemplo de instalação típica - Przykład standardowego systemu automatyzacji - Пример типового монтажа

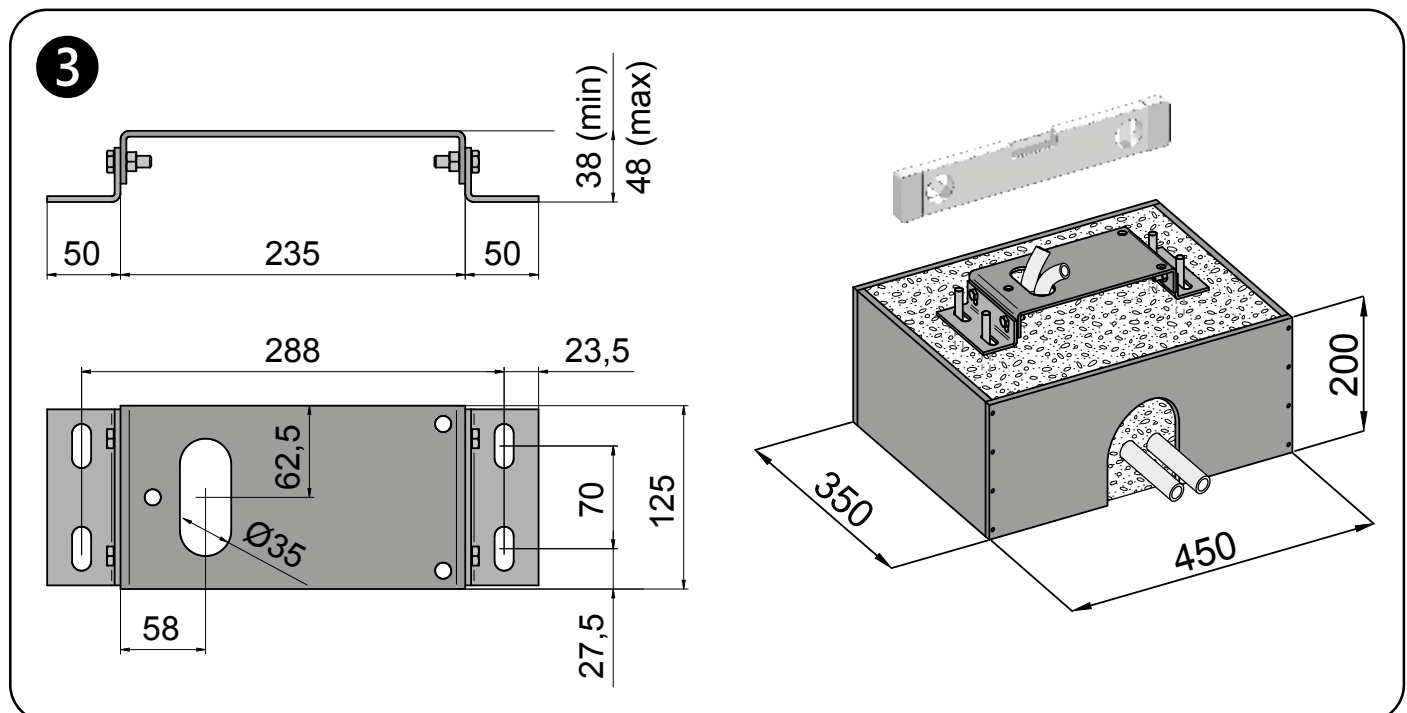
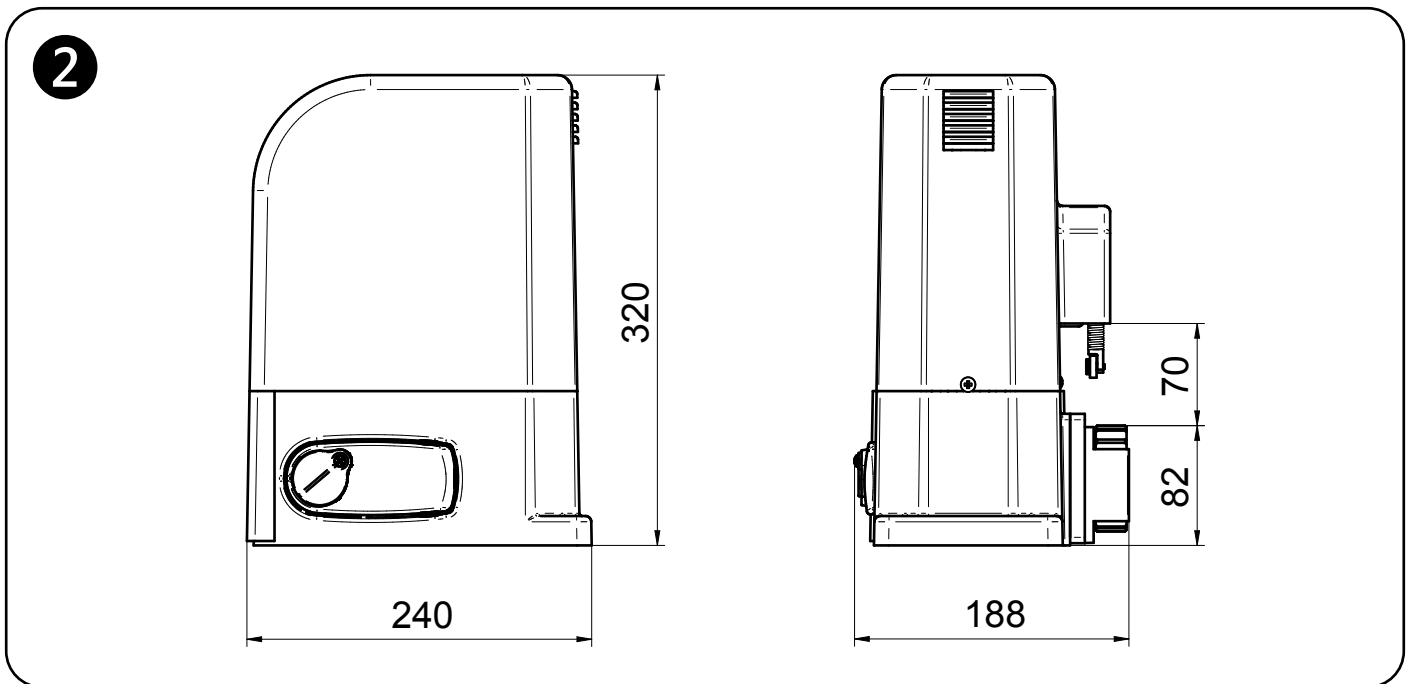
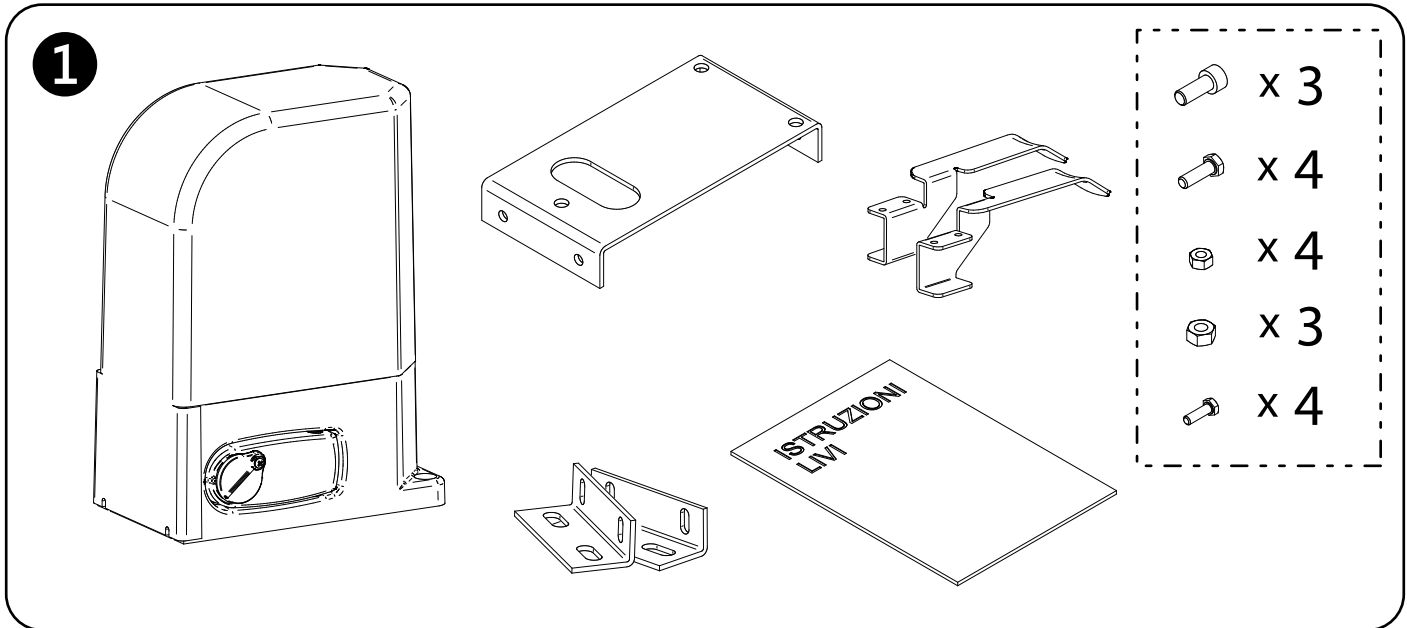
DEA System fornisce queste indicazioni che si possono ritenere valide per un impianto tipo ma che non possono essere complete. Per ogni automatismo, infatti, l'installatore deve valutare attentamente le reali condizioni del posto ed i requisiti dell'installazione in termini di prestazioni e di sicurezza; sarà in base a queste considerazioni che redigerà l'analisi dei rischi e progetterà nel dettaglio l'automatismo. - **DEA** System provides the following instructions which are valid for a typical system but obviously not complete for every system. For each automatism the installer must carefully evaluate the real conditions existing at the site. The installation requisites in terms of both performance and safety must be based upon such considerations, which will also form the basis for the risk analysis and the detailed design of the automatism. - **DEA** System fournit ces indications que vous pouvez considérer comme valables pour une installation-type, même si elles ne peuvent pas être complètes. En effet, pour chaque automatisations, l'installateur doit évaluer attentivement les conditions réelles du site et les pré-requis de l'installation au point de vue performances et sécurité ; c'est sur la base de ces considérations qu'il rédigera l'analyse des risques et qu'il concevra l'automatisation d'une manière détaillée. - Diese Angaben von **DEA** System können als gültig für eine Standardanlage angesehen werden, können aber nicht erschöpfend sein. So muss der Installationsfachmann für jedes Automatiksystem sorgfältig die Voraussetzungen des Installationsortes sowie die Leistungs- und Sicherheitsanforderungen an die Installation abwägen; aufgrund dieser Überlegungen muss er die Risikobewertung erstellen und genau das Automatiksystem entwickeln. - **DEA**

System facilita estas indicaciones que pueden considerarse válidas para una instalación tipo pero que no pueden considerarse completas. El instalador, en efecto, tiene que evaluar atentamente para cada automatismo las reales condiciones del sitio y los requisitos de la instalación por lo que se refiere a prestaciones y seguridad; en función de estas consideraciones redactará el análisis de riesgos y efectuará el proyecto detallado del automatismo. - **DEA** System fornece estas indicações que podem ser consideradas válidas para o equipamento padrão, mas que podem não ser completas. Para cada automatismo praticamente o técnico de instalação deverá avaliar com atenção as condições reais do sítio e os requisitos da instalação em termos de performance e de segurança; será em função destas considerações que realizará uma análise dos riscos e projectará. - **DEA** System dostarcza wskazówek, do wykorzystania w typowej instalacji ale nie będą one nigdy kompletne. Dla każdego typu automatyki, instalator musi sam oszacować realne warunki miejsca montażu i wymogi instalacyjne mając na uwadze przepisy dotyczące bezpieczeństwa. Na podstawie zebranych informacji będzie w stanie przeanalizować zagrożenia mogące wystąpić i zaprojektować w szczególności automatyzację. - **DEA** System предлагает рекомендации, которые действительны для типовой системы, но, очевидно, не обязательны для каждой конкретной установки. Для каждого конкретного случая установщик должен тщательно оценить реальные условия. Устройства для установки оцениваются с точки зрения производительности и безопасности, которые необходимы для анализа рисков и детального проектирования системы автоматизации.

Pos.	Descrizione - Description - Description - Beschreibung - Descripción - Descrição - Opis - Описание
1	Colonnina Pilly 60 - Pilly 60 column - Colonnnette Pilly 60 - Kleine Säule Pilly 60 - Columna Pilly 60 - Coluna Pilly 60 - Kolumnienka Pilly 60 - Pilly 60 столбик
2	LIVI 3/24
3	Fotocellule - Photocells - Photocellules - Fotozellen - Fotocélulas - Fotocélulas - Fotokomórki - фотоэлементы
4	Safety edge - Bord sensible - Berührungssensible Schaltleiste - Borde sensible - Dispositivo sensível de protecção - Listwa bezpieczeństwa - Ребро безопасности
5	Lampeggiante - Flashing light - Clignotant - Blinker - Lámpara - Intermitente - Lampa Ostrzegawcza - Сигнальная лампа
6	Selettore a chiave anticasso - Anti lock-picking key switch - Sélecteur à clé anti-intrusion - Einbruchfester Schlüsselschalter - Selector a llave antisabotaje - Interruptor de chave burglar - Przetłącznik kluczowy wandaloodporny - Замковый выключатель
7	Radiocomando - Remote-control - Radiocommande - Funksteuerung - Radiocomando - Comando via rádio - Nadajnik - Пульт ДУ
8	Selettore digitale - Radio keypad - Digicode radio - Digitalwahlschalter - Teclado digital radio - Teclado via radio - Bezprzewodowa klawiatura - Радио кодовая панель



- A) Collegarsi alla rete 230 V \pm 10% 50-60 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti \geq 3 mm - **Make the 230V \pm 10% 50-60 Hz mains connection using an omnipolar switch or any other device that guarantees the omnipolar disconnection of the mains network with a contact opening distance of 3 mm - **Connectez-vous** au réseau 230 V \pm 10% 50-60 Hz au moyen d'un interrupteur onnipolaire ou d'un autre dispositif qui assure le débranchement omnipolaire du réseau, avec un écartement des contacts égal à 3 mm. - **Den** Anschluss an das 230 V \pm 10% 50-60 Hz Netz mit einem Allpolschalter oder einer anderen Vorrichtung vornehmen, durch die eine allpolige Netzunterbrechung bei einem Öffnungsabstand der Kontakte von \geq 3 mm gewährleistet wird. - **Efectuar** la conexión a una línea eléctrica 230 V \pm 10% 50-60 Hz a través de un interruptor omnipolar u otro dispositivo que asegure la omnipolar desconexión de la línea, con 3 mm de distancia de apertura de los contactos. - **Ligue** na rede de 230 V. \pm 10% 50-60 Hz mediante um interruptor omnipolar ou outro dispositivo que assegure que se desliga de maneira omnipolar da rede, com abertura dos contactos de pelo menos 3 mm. de distância - **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. - **Подключайтесь** к сети 230V \pm 10% 50-60 Гц с помощью многополюсного выключателя или используйте любое другое устройство, которое гарантирует многополюсное отключение питающей сети с расстоянием между контактами от \geq 3 мм и больше.****
- B) Collegare a terra tutte le masse metalliche - All metal parts must be grounded - **Connectez** toutes les masses métalliques à la terre - **Alle** Metallteile erden - **Conectar** con la tierra todas las masas metálicas - **Realize** ligação à terra de todas as massas metálicas - **Uziemić** wszystkie elementy metalowe. - **Все** металлические части должны быть заземлены.**



4

Anta cancello, Door gate, Leaf, Schiebetor, Hoja, Folha, Brama, Створка ворот

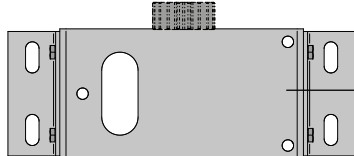
Base di fondazione, Foundation plate, Plaque de fondation, Fundamentplatte, Placa de cimentación, Placa de fundação, Płyta fundamentowa, Закладная пластина

Cremagliera, Rack, Crémaillère, Zahnstange, Cremaliera, Cremalheira, Zębatka, Зубчатая рейка

92 mm.

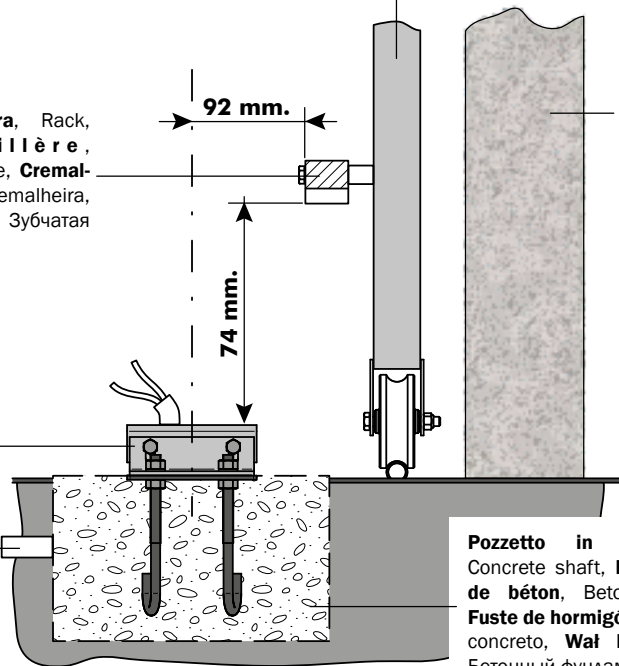
74 mm.

Struttura fissa, Fixed structure, Structure fixe, Wand, Estructura fija, Stala struktura, Зафиксированно е основание

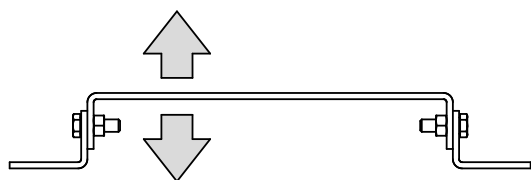
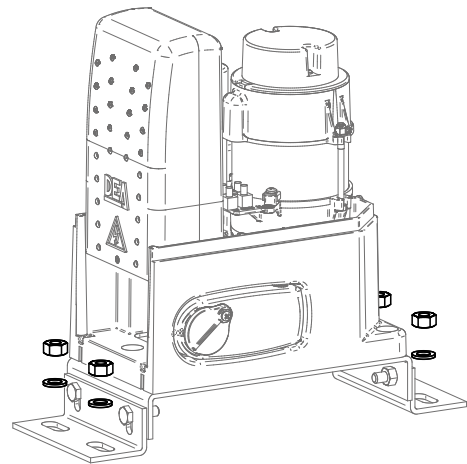
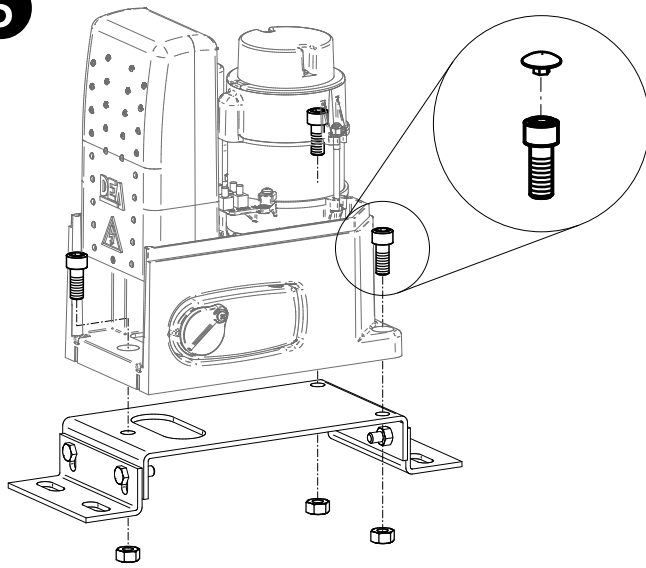


Cavi, Cables, Câbles, Verdrahtung, Cables, Cabos, Kable, Кабели

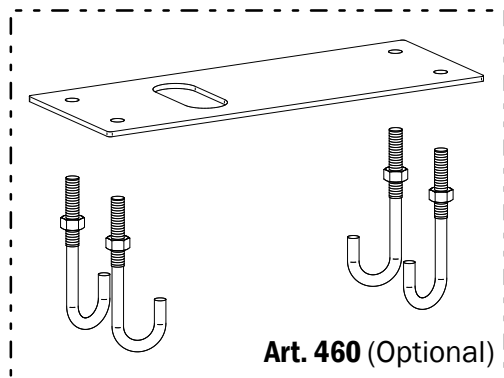
Pozzetto in cemento, Concrete shaft, Enveloppe de béton, Betonschacht, Fuste de hormigón, Eixo de concreto, Wał betonowy, Бетонный фундамент



5

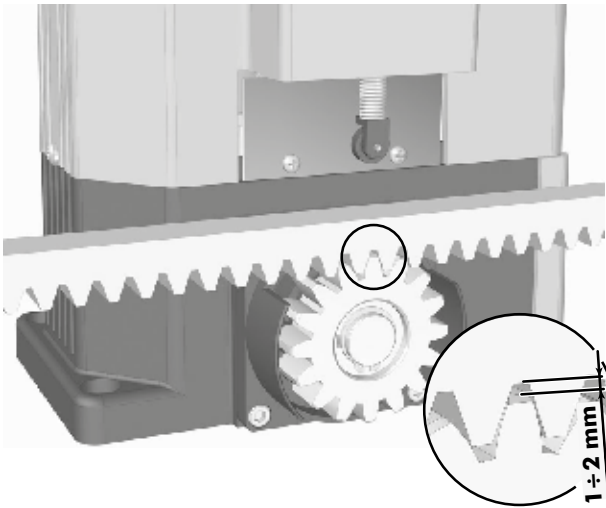


Regolare la piastra di supporto se necessario - Regulate the support plate if necessary - **Régler la plaque de support, le cas échéant** - Falls erforderlich, die Höhe nachstellen - **Regular la placa de soporte si fuera necesario** - Regule a placa de suporte, se for necessário - **Wyregulować płytkę wspornika, jeśli to konieczne** - При необходимости отрегулировать опорную плиту

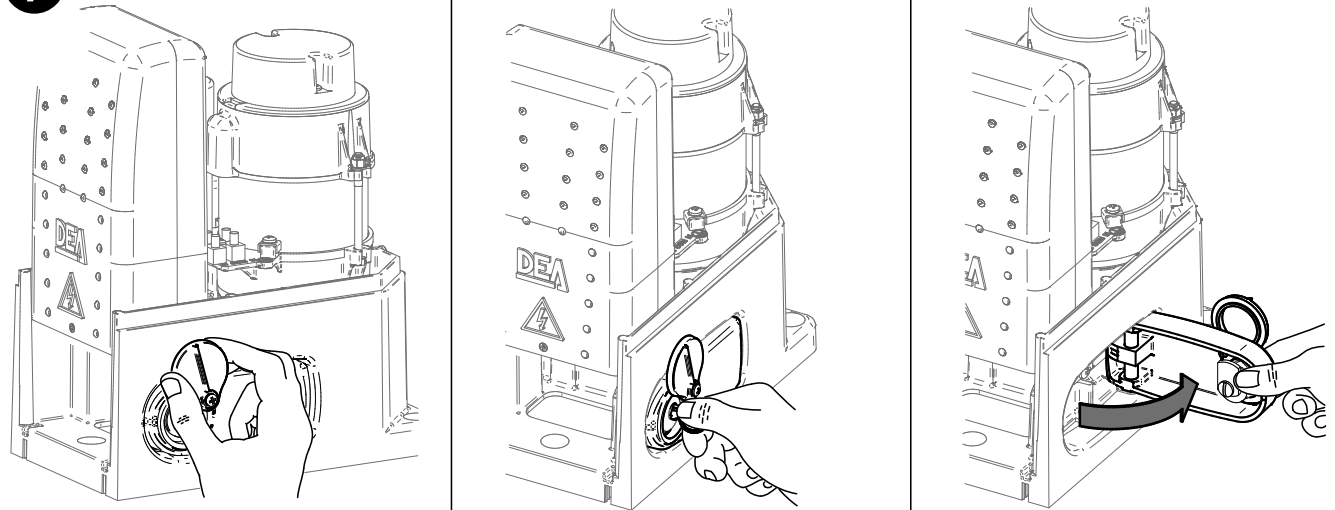


Art. 460 (Optional)

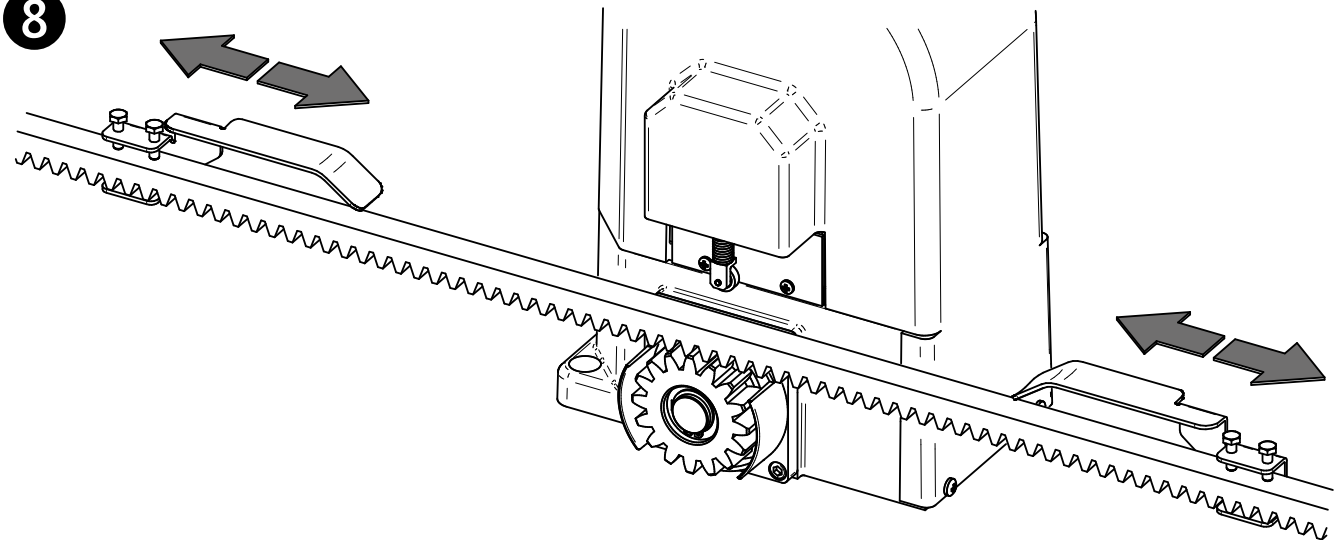
6

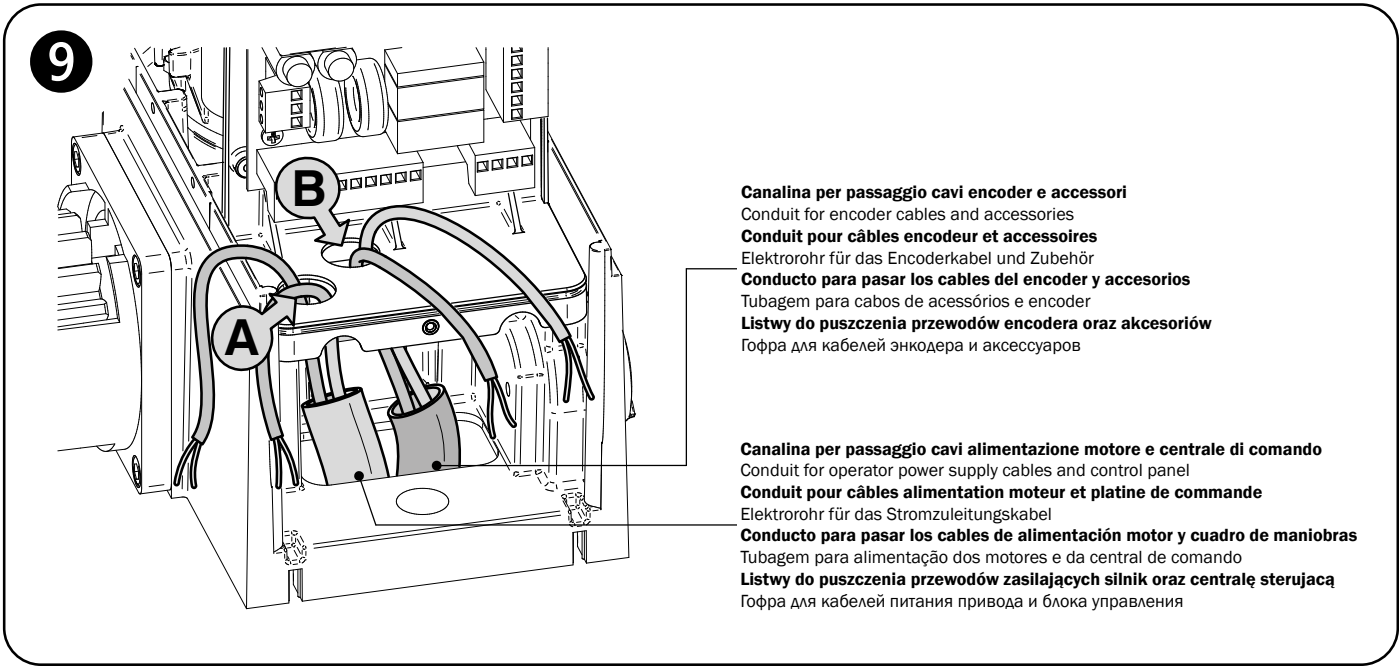


7



8









Canalina per passaggio cavi encoder e accessori
Conduit for encoder cables and accessories
Conduit pour câbles encodeur et accessoires
Elektrrohr für das Encoderkabel und Zubehör
Conducto para pasar los cables del encoder y accesorios
Tubagem para cabos de acessórios e encoder
Listwy do puszczenia przewodów encodera oraz akcesoriów
Гофра для кабелей энкодера и аксессуаров

Canalina per passaggio cavi alimentazione motore e centrale di comando
Conduit for operator power supply cables and control panel
Conduit pour câbles alimentation moteur et platine de commande
Elektrrohr für das Stromleitungskabel
Conducto para pasar los cables de alimentación motor y cuadro de maniobras
Tubagem para alimentação dos motores e da central de comando
Listwy do puszczenia przewodów zasilających silnik oraz centralę sterującą
Гофра для кабелей питания привода и блока управления

Tabella "ACCESSORI PRODOTTO", Table "PRODUCT ACCESSORIES", Tableau "ACCESSOIRES PRODUITS",
 Tabelle „PRODUKTZUBEHÖRTEILE“, Tabla "ACCESORIOS PRODUCTO", Tabela "ACESSÓRIOS DO PRODUTO",
 Tabell "AKCESORIA DODATKOWE", Таблица "АКСЕССУАРЫ ИЗДЕЛИЯ".

Article Code	Descrizione, Description, Description, Beschreibung Descripción, Descrição, Opis, Описание	
111 619000		Cremagliera in NYLON , NYLON rack, Crémaillère NYLON , Zahnstange aus NYLON, Cremallera NYLON , Cremalheira NYLON, Listwa zębata NYLONOWA , Нейлоновая зубчатая рейка
112 126001		Cremagliera ZINCATA 22x22 , ZINC PLATED rack 22x22, Crémaillère ZINGUÉE 22x22 , Eisenzahnstange verzinkt 22x22, Cremallera GALVANIZADA 22x22 , Cremalheira ZINCADA 22x22, Listwa zębata METALOWA do spawania 22x22 , Зубчатая рейка оцинкованная 22x22
113 126000		Cremagliera ZINCATA 30x12 , ZINC PLATED rack 30x12, Crémaillère ZINGUÉE 30x12 , Eisenzahnstange verzinkt 30x12, Cremallera GALVANIZADA 30x12 , Cremalheira ZINCADA 30x12, Listwa zębata METALOWA do przykręcenia 30x12 , Зубчатая рейка оцинкованная 30x12
460 619010		Base di fondazione da cementare , Foundation plate to be cemented, Base de fondation à cimenter , Base de cimentación, Base de fundação para chumbar , Podstawa mocująca do zacementowania, Закладная пластина. Бетонируемая

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.

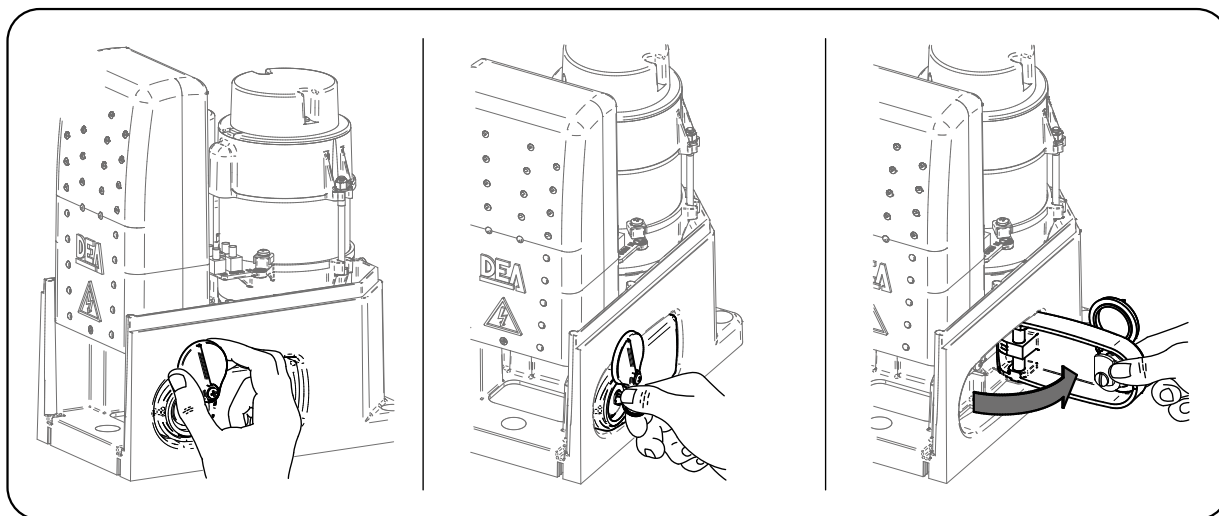
REGOLE DI SICUREZZA

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 LIVI 3/24

Tutti i modelli di LIVI 3/24 sono dotati di un dispositivo di sblocco; il funzionamento di tale dispositivo è il seguente. Una volta aperta la serratura posta sulla maniglia (protetta dal coperchietto in plastica) la leva va girata nel senso indicato; a questo punto il riduttore è sbloccato e il cancello, in assenza di altri impedimenti è libero nei suoi movimenti. Il procedimento inverso, ruotare la leva fino a fine corsa e chiusura della serratura (ricordarsi di proteggere la serratura con l'apposito coperchietto), riporta LIVI 3/24 in condizioni di lavoro.

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 da LIVI 3/24 foglie, rami e ogni altro detrito che ne ingombri il movimento. Attenzione! Operare sempre in mancanza di tensione!



DEA[®]
move as you like

DEA SYSTEM S.p.A. - Via Della Tecnica, 6 - ITALY
36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI)

tel. +39 0445 550789 - fax +39 0445 550265

Internet <http://www.deasystem.com> - e-mail: deasystem@deasystem.com

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.

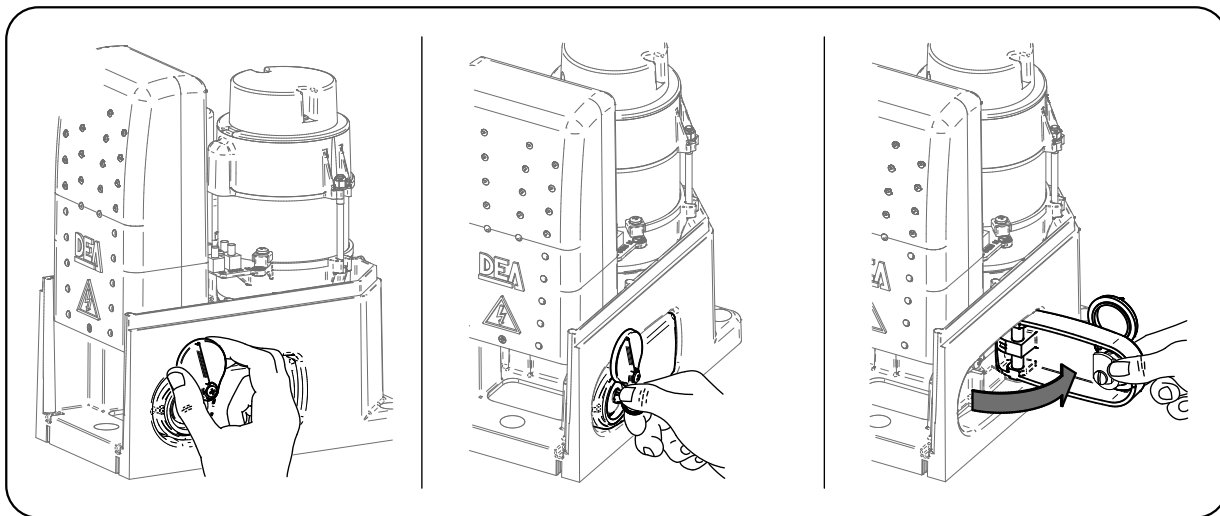
SAFETY RULES

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.

LIVI 3/24 RELEASE MECHANISM

All LIVI 3/24 models have an unlocking system; the working of this system is the following: after unlocking the lock on the handle (protected by a plastic cover) turn the lever in the direction shown in figure; the operator is now unlocked and, if no obstructions hinder its movement, the gate can now move freely. The opposite procedure, that is the rotation of the lever up to the limit switch and the locking of the lock (remember to protect the lock with the appropriate cover) returns LIVI 3/24 to its normal working conditions.

WARNING: During this operation gate may present uncontrolled movement: operate with extra care so to avoid any risk.



CLEANING AND INSPECTIONS

The only operation that the user can and must do is to remove branches, leaves, and any other object that might obstruct the gate's free movement. 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.

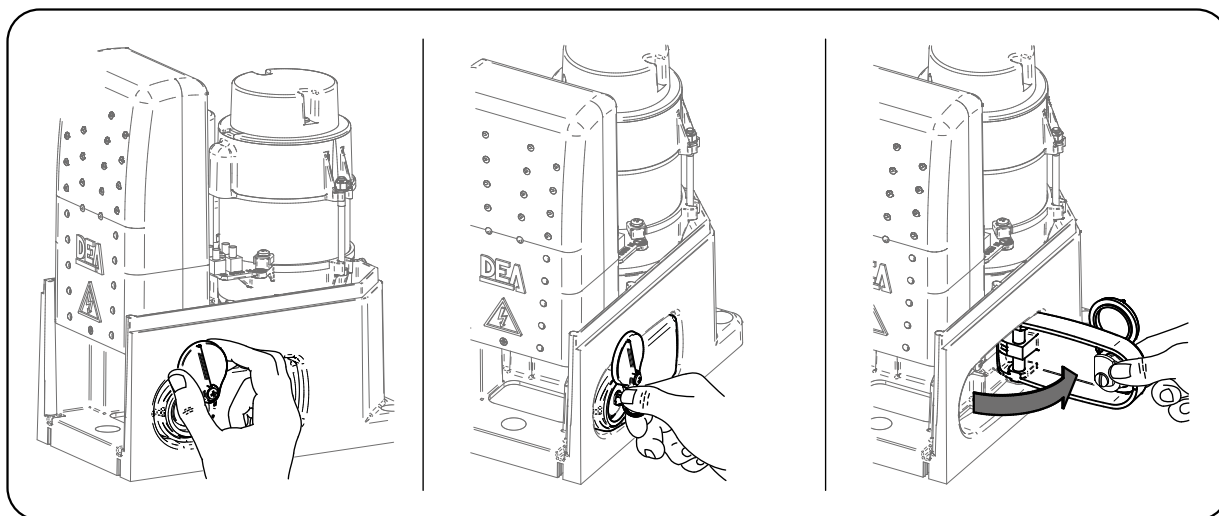
RÈGLES DE SÉCURITÉ

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 LIVI 3/24

Tous modèles du LIVI 3/24 sont équipés d'un dispositif de déverrouillage; le fonctionnement de ce dispositif est le suivant: une fois que la serrure (protégée par le capot en plastique) qui est positionnée sur la poignée est ouverte, il faut tourner le levier dans le sens indiqué sur figure; le motoréducteur est alors déverrouillé et le portail, sans autres entraves, est libre de manœuvrer. Le procédé inverse, soit la rotation du levier jusqu'à la fin de sa course et la fermeture de la serrure (rappelez-vous de protéger la serrure avec le capot prévu à cet effet) ramène LIVI 3/24 dans ses conditions de travail.

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 est de débarrasser LIVI 3/24 des feuilles, des brindilles et de tout autre débris qui pourrait entraver sa manœuvre. Attention! Opérez toujours quand la tension est coupée!



DEA[®]
move as you like

DEA SYSTEM S.p.A. - Via Della Tecnica, 6 - ITALY
36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI)

tel. +39 0445 550789 - fax +39 0445 550265

Internet <http://www.deasystem.com> - e-mail: deasystem@deasystem.com

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.

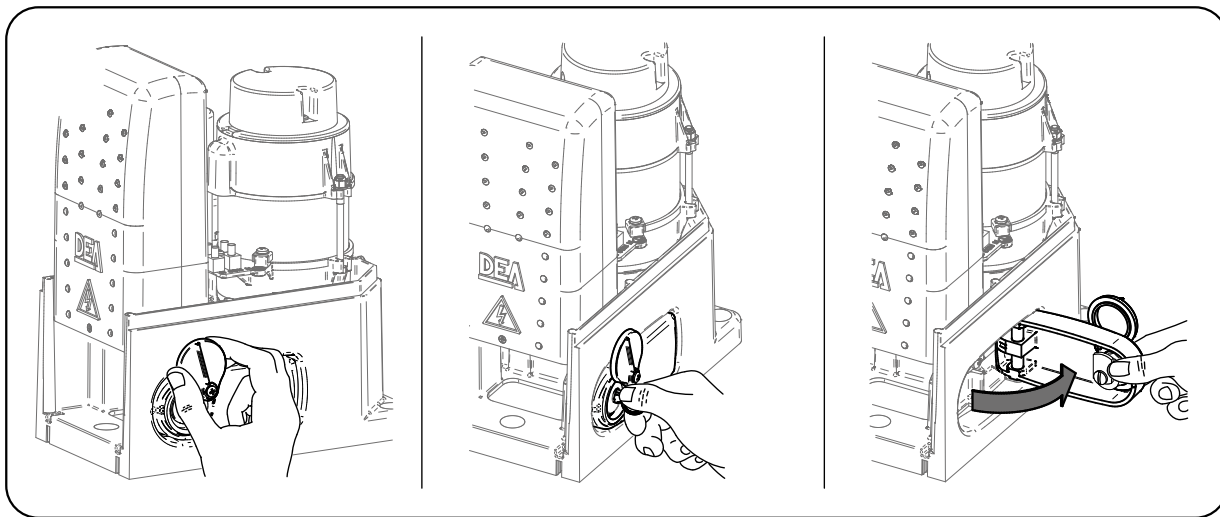
SICHERHEITSVORGABEN

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 Automatik spielen.
3. Die vom Wartungsplan vorgesehenen Kontrollen und Inspektionen vornehmen; im Fall von Betriebsstörungen das Automatiksystem nicht verwenden.
4. Keine Teile abmontieren! Wartungs- und Reparatureingriffe 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 VON LIVI 3/24

Alle LIVI 3/24-Modelle sind mit einer Entriegelungsvorrichtung versehen, die wie folgt funktioniert. Sobald das Schloss am Griff (das durch einen Kunststoffdeckel geschützt ist) geöffnet ist, den Griff drehen; jetzt ist der Getriebemotor entriegelt und das Tor kann sich, sofern keine anderen Hindernisse vorliegen, frei bewegen. In umgekehrter Reihenfolge wiederum den Hebel bis zum Endschalter und zur Verriegelung des Schlosses drehen (nicht vergessen, das Schloss wieder mit dem vorgesehenen Deckel zu schützen), damit LIVI 3/24 erneut betriebsbereit ist.

ACHTUNG: Bei der Entriegelung des Tors kann es zu unkontrollierten Bewegungen kommen: Sehr vorsichtig sein, um jedes Risiko zu vermeiden.



REINIGUNG UND INSPEKTIONEN

Die einzige Arbeit, die der Benutzer machen darf, ist das Entfernen von Blättern, Zweigen und anderen bewegungsstörenden Hindernissen. Achtung! Eingriffe immer mit getrennter Stromzufuhr vornehmen!



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.

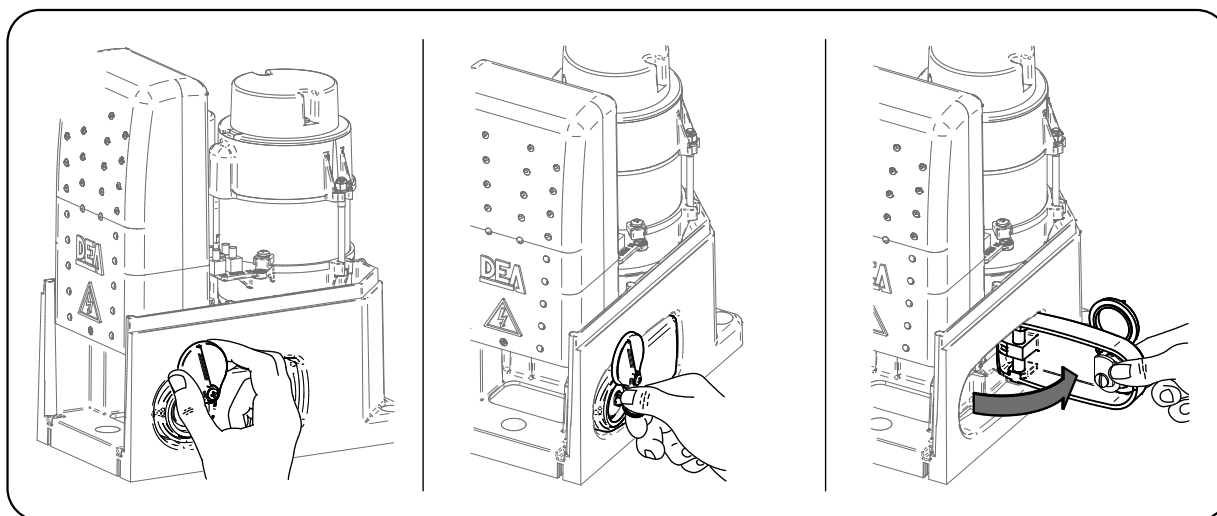
REGLAS DE SEGURIDAD

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 LIVI 3/24

Todos los modelos del LIVI 3/24 están equipados con un dispositivo de desbloqueo; Una vez abierta la cerradura que hay en la manecilla (protegida con una cobertura plástica) la leva se gira en el sentido fijado. En este punto el reductor está bloqueado y la puerta en ausencia de otros impedimentos está libre para su movimiento. El procedimiento inverso rotar la leva hasta el final de carrera en cierre de la cerradura (acordarse de proteger la cerradura con el respectivo protector) vuelve LIVI 3/24 a estar en condiciones de trabajo.

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 debe hacer es la de retirar de LIVI 3/24 las hojas, ramas y otros residuos que impidan sus movimientos. ¡Atención! Estas operaciones deben efectuarse tras haber desconectado el suministro eléctrico.



DEA[®]
move as you like

DEA SYSTEM S.p.A. - Via Della Tecnica, 6 - ITALY
36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI)

tel. +39 0445 550789 - fax +39 0445 550265

Internet <http://www.deasystem.com> - e-mail: deasystem@deasystem.com

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.

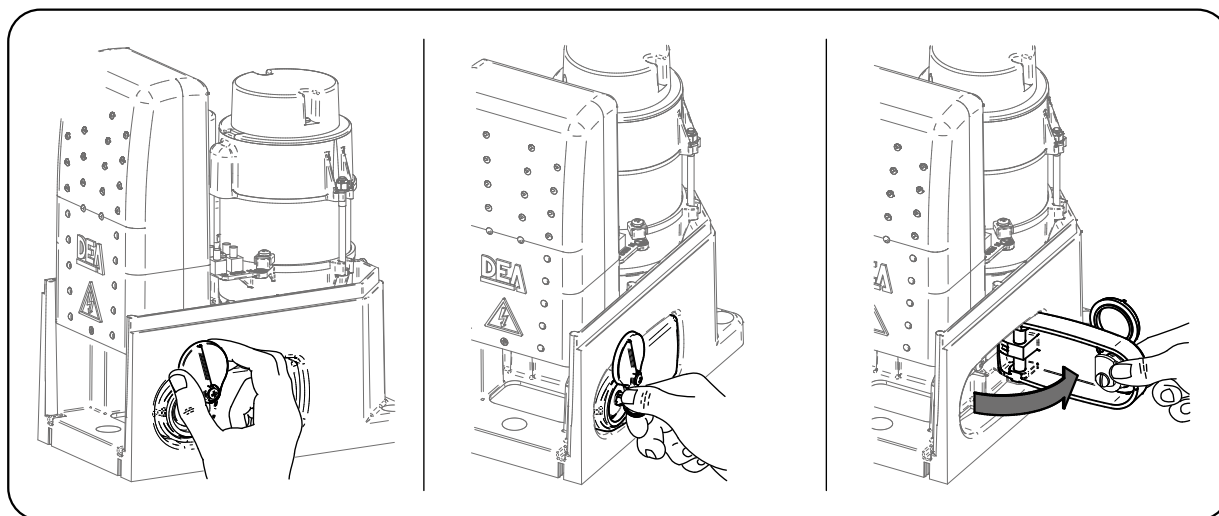
REGRAS DE SEGURANÇA

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 LIVI 3/24

Todos os modelos de LIVI 3/24 são equipados com dispositivo de desbloqueio; o funcionamento deste é o seguinte. Depois de ter aberto a fechadura da maçaneta (protegida por uma capinha de plástico) a alavanca deve ser girada na direcção indicada por figura; neste ponto o redutor estará solto e o portão, se não estiver preso de outra maneira, poderá ser movimentado a vontade. O processo contrário, ao girar a alavanca até o final do percurso e trancando a fechadura (lembre-se de proteger a fechadura com a sua capinha), o LIVI 3/24 voltará às condições de trabalho.

ATENÇÃO: Durante a operação de desbloqueio a porta pode ter movimentos incontroláveis: fazer atencã ao fim de evitar todos perigos.



LIMPEZA E INSPECÇÕES

A única operação que o utilizador pode e deve efectuar é retirar do LIVI 3/24: folhas, ramos e todos os demais detritos que atrapalhem o seu movimento. 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.

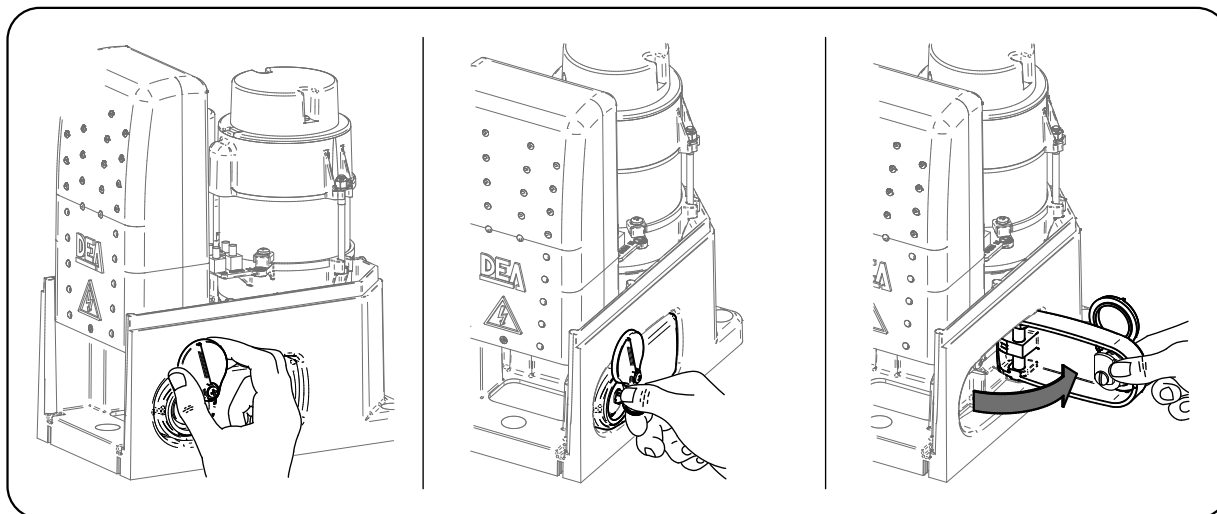
ZASADY BEZPIECZEŃSTWA

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 zbliżyć 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 LIVI 3/24

Wszystkie modele motoreduktora LIVI 3/24 są wyposażone w urządzenie odblokowujące, którego działanie jest następujące: po otwarciu zamka umieszczonego w uchwycie (chronionego plastikową osłoną) należy pociągnąć za dźwignię tak jak pokazano na rysunku. W tym momencie motoreduktor jest odblokowany i jeżeli nie ma żadnych przeszkód na torze przesuwu, bramę można otworzyć ręcznie. Aby ponownie zaszpręglić napęd, należy przekręcić dźwignię do pozycji wyjściowej i zamknąć kluczykiem zamek (należy pamiętać o ochronie zamka osłonką); spowoduje to normalną (automatyczną) pracę motoreduktora.

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 operacją jaką użytkownik powinien wykonać, jest oczyszczenie siłownika LIVI 3/24 z liści, gałęzi i innych elementów które uniemożliwiają jego prawidłowy ruch. 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.

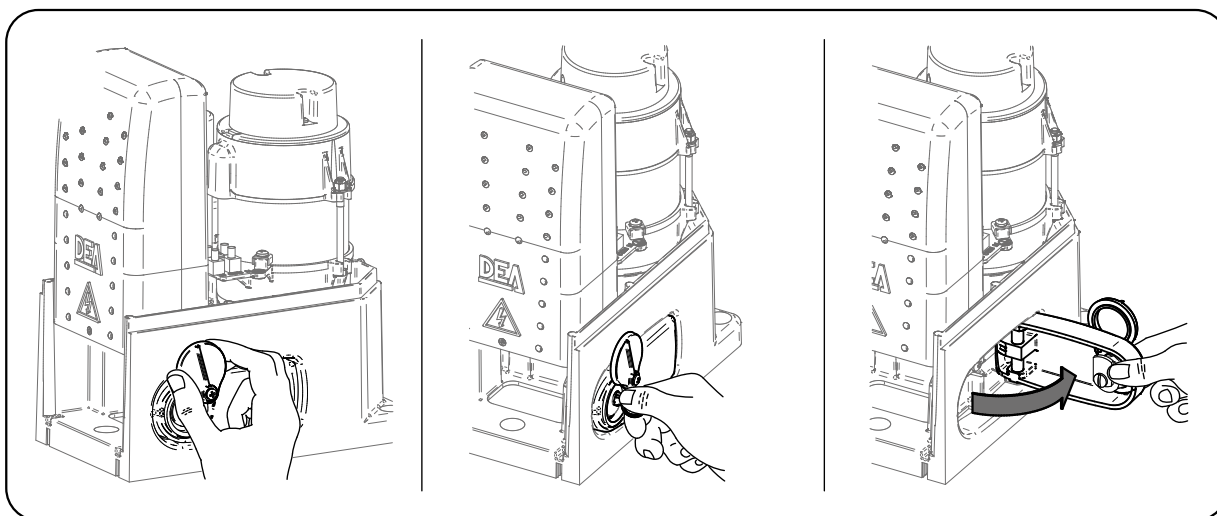
ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОСТИ

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 LIVI 3/24

Все приводы LIVI 3/24 оснащены устройством разблокировки; После открытия замка, распложенного на рукоятке (защищена пластиковой крышкой) рычаг необходимо повернуть; в данный момент редуктор является разблокированным, и ворота при отсутствии других препятствий могут свободно передвигаться. Для выполнения обратной процедуры поверните рычаг до упора и затвор замка (не забудьте установить соответствующую крышку для защиты замка), приведите привод LIVI 3/24 в рабочее состояние.

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 сам, это удалить ветки, листья, и любой другой объект, который может препятствовать свободному движению ворот. Внимание! Всегда отключайте питание, когда выполняете операции с воротами!



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:	3/24E/F
Tipo:	LIVI
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 12445:2002; 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:	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	 Tiziano Lievoje (Administrator)
00.00		

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:	3/24E/F
Type:	LIVI
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:

Direttiva 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 12445:2002; 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

Direttiva 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:	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	 Tiziano Lievoje (Administrator)
00.00		

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, Art.1), (8)

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 :	deasy.stem@deasy.com

déclarations que le Doc est émis sous notre seule responsabilité et qu'il concerne et accompagne le produit suivant :

Modèle d'appareil / Produit :	3/24E/F
Type :	LVI
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 sousigné 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, 4.3.4, 4.3.6

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
Revision		
00.00	Piovene Rocchette (VI) 20/04/16	 Tiziano Lievori Geschäftsführer

EU-Konformitätserklärung

und Erklärung der Einbindung von „unvollständigen Maschinen“ (nach Maschinenrichtlinie 2004/42/EG, Anh. II, 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:	deasy.stem@deasy.com

erklärt, dass die Konformitätserklärung unter unserer alleinigen Verantwortung ausgestellt wurde und das folgende Produkt betrifft:

Vorrichtung Modell/Produkt	3/24E/F
Typ	LVI
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 Unterzeichner 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:

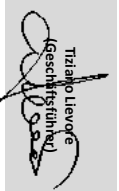
EN 13241-1:2003 + A1:2011(*) ; EN 12445:2002; EN 12453:2002; EN 12978:2003 + A1:2009.
(*) : Bis zur Änderung der Normen besteht keine Konformitätsvermutung in Bezug auf die Punkte 4.2.2, 4.2.6, 4.3.2, 4.3.3, 4.3.4, 4.3.6

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	 Tiziano Lievori Geschäftsführer

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:	3/24E/F
Tipo:	LVI
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.
- A tal 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

Firmada 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 (Doc)

e a Declaración de Incorporación de "cuase-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:	3/24E/F
Tipo:	LVI
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)

Декларация Зgodности WE (Dос)

и Декларация в'яз'язн'я „массуи п'лектич'еских“ (згодн'я з д'ректув'ю м'асуи п'ов'о 2006/42/WE, З'ах. II, B)

Назва продуцента:	DEA SYSTEM S.p.A.
Адрес:	Via Della Tecnica, 6
Код р'остову i м'ясто:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Телефон:	+39 0445 550789
Адрес е-mail:	deasystem@deasystem.com

осв'ядаєт'я, ж'є н'ижельс'я документ єст' вид'ван'ю на назва в'яз'язн'я одров'едл'ял'ност' i допус'т'я п'аст'яв'яєс'его продуку:

Model urzadzenia/Produkt:	3/24E/F
Тип:	CVI
Сер'я:	Patrz etykieta na odwrocie instrukcji użytkownika

Przedmiot deklaracji opisany powyżej jest zgodny z odpowiednim wspólnym prawodawstwem harmonizującym:

Д'ректув'я 2006/42/WE (Д'ректув'я MD)

- Осв'ядаєт'я с'яє, ж'є н'ижельс'я документ'яц'я техн'ч'еск'я зост'яв'я сп'ор'ядж'он'я згодн'я з з'як'з'ян'к'ем VII В.
- Р'ов'яд'о осв'ядаєт'я с'яє, ж'є зост'ял' сп'он'л'он'е п'аст'яв'яєт'я зас'яд'ял'я з'яс'яд'ял'ноє в з'як'т'є д'єр'єс'ен'с'т'в'я i осп'роу з'д'ов'л'я: 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.
- Н'иж'є р'од'б'яз'ю осв'ядаєт'я, ж'є в'яз'єл' в'умп'л'ен'ю „с'р'єс'т'ов'ю ц'юк'он'с'он'я м'асуи“ н'є м'ож'є зост'яд' од'дан'я до експ'лоат'яц'я до с'яз'у, в к'от'ор'ю ост'яв'єс'я м'асуи, д'є к'от'еє зост'яв'я в'яз'язн'я, зост'ял'є уз'ял'я з'я згодн'я з Д'ректув'ю М'асуи п'ов'о 2006/42/WE.
- На п'ал'ез'є уз'яс'яд'л'он'ю в'п'л'ос'єк' р'од'ус'єнт зобов'яз'яєт'я с'яє р'ек'яз'як' в'ид'ом к'р'яєвоу м' Informacje dotyczące „с'р'єс'т'ов'ю ц'юк'он'с'он'ч' м'асуи“ без п'аз'яс'єл'я в'єр'оєл' в'л'асн'ост' i н'ел'ек'т'р'он'єл'.

Продукт jest zgodny z odpowiednimi częściami następujących przepisów:

EN 13241-1:2003 + A1:2011(*); EN 12445:2002; EN 12453:2002; EN 12978:2003 + A1:2009.
(*): W oczekiwanii na przegląd normy, nie ma domniemanej zgodności z punktami 4.22, 4.26, 4.32, 4.33, 4.34, 4.36

Д'ректув'я 2014/53/WE (Д'ректув'я RED)

Zastosowano następujące normy zharmonizowane i specyfikacje techniczne:

Typ:	Data normy/specyfikacji
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

Dodatkowe informacje

Podpisano w imieniu i na zlecenie:	Miejsce i data wydania:	Imię i nazwisko, stanowisko, podpis
Korekta:		
00.00	Piovene Rocchette (VI) 20.04.16	 Tiziano Leonore Адміністратор

Декларация ЕС о соответствии (Dос)

и Декларация о соответствии компонентов частично укомплектованных механизмов (в соответствии с Директивой на машины и механизмы 2006/42/ЕС, Прил. II, B)

Название компании:	DEA SYSTEM S.p.A.
Почтовый адрес:	Via Della Tecnica, 6
Индекс и город:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Номер телефона:	+39 0445 550789
Адрес электронной почты:	deasystem@deasystem.com

заявляем, что Dос выпущена под нашу собственную ответственность и относится к следующему изделию:

Модель аппарата/Изделие:	3/24E/F
Тип:	CVI
Партия:	См. этикетку на обратной стороне руководства пользователя

Вышеуказанный предмет декларации соответствует следующему унифицированному законодательству Европейского союза:

Д'р'ект'ив'є 2006/42/ЄС (MD Д'р'ект'ив'є)

- Заявляємо, що с'оответствуюча техніч'еск'я документація була с'юставлена в повном с'оответств'ї з т'ребуванн'ям'и П'рилож'енн'я VIII В.
- Г'яж'є заявляємо, що с'юб'юд'ял'сь с'л'єдуюч'є осн'овн'є т'ребуванн'я по г'ял'ен'є т'руда i н'ст'руц'іям' техн'ч'їк'ї б'яз'п'язн'ост'ї: 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.
- Н'иж'є р'од'б'яз'яєт'я п'од'т'вер'яд'єт'я, що в'яз'єл'ю п'ом'яну'т'є ком'п'он'єнт'я ч'яз'т'ич'но укомпл'єк'т'ов'анн'х м'єх'янізм'ов н'є м'огут' б'ит' с'дан'є в експ'луат'яц'ю б'єз ц'єл'ю л'їн'їє, в к'от'ор'ю он'ї д'ол'жн'є б'ит' в'єт'р'он'є, в с'оответств'ї с'ю Д'єкл'ар'яц'ією на м'ашин'є i м'єх'янізм'є 2006/42/ЄС.
- В с'оответств'ї з з'япро'с'ом п'од'данн'ю, п'роизвод'ит'єл'ь об'яз'яєт'я п'ер'ед'яв'ят' iн'форм'яц'ію, к'яд'уюч'юс'я ком'п'он'єнт'ов ч'яз'т'ич'но укомпл'єк'т'ов'анн'х м'єх'янізм'ов в над'юк'ан'ьн'є орган'є вл'аст'ї, н'є н'ан'ос'я уд'єр'єв'я iн'т'єл'ек'т'уальн'ює с'юб'єс'т'венн'ост'ї или п'рав' на н'єє.

Изделие соответствует всем применимым частям следующих нормативных актов:

EN 13241-1:2003 + A1:2011(*); EN 12445:2002; EN 12453:2002; EN 12978:2003 + A1:2009.

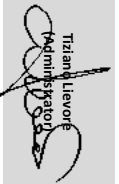
(*): Н'юк'ор'яд'ис'єт'я на р'ас'с'мог'р'ен'н'є р'ед'як'ц'іє м'яст'анд'арт'ов, о'т'сут'в'єт'в'є п'ред'п'олож'єн'н'я о с'оответств'ї п'ункт'ам 4.22, 4.26, 4.32, 4.33, 4.34, 4.36

Д'р'ект'ив'є 2014/53/ЄС (RED Д'р'ект'ив'є)

Применялись следующие унифицированные стандарты и технические условия:

Название:	Дата стандарта/технических условий
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

Дополнительная информация

Подписано от имени:	Имя и дата выпуска:	Имя, должность, подпись
Редакция:		
00.00	Piovene Rocchette (VI) 20.04.16	 Tiziano Leonore Адміністратор

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