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

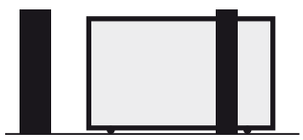
Instrukcja montażu i użytkowania

Электромеханический привод для откатных ворот

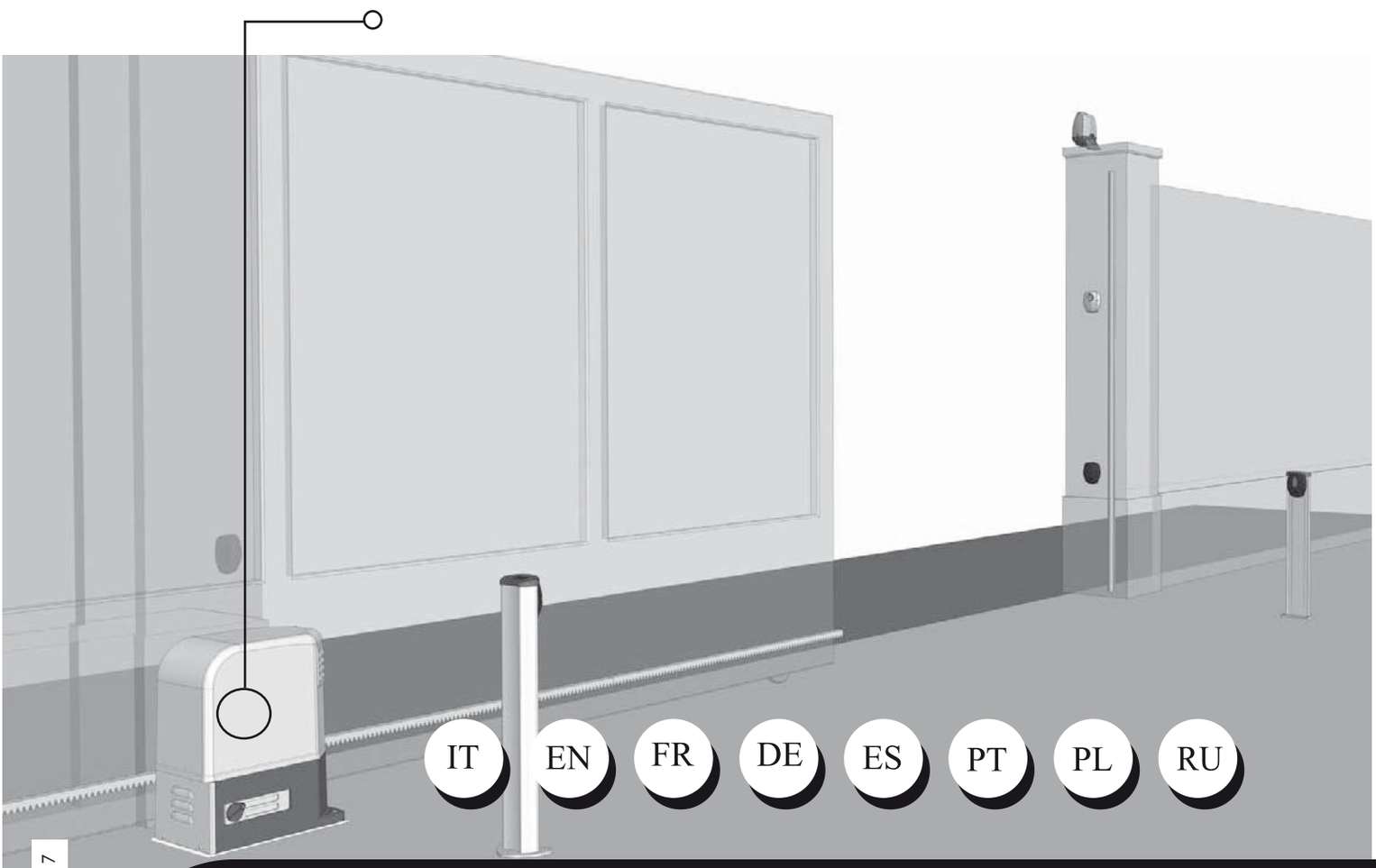
Инструкция по эксплуатации и предупреждения

DEA®

move as you like



www.deasystem.com



GULLIVER

I6130XX Rev. 14_1 16/05/17

La Dichiarazione di Incorporazione può essere consultata sul sito

The Declaration of Incorporation may be consulted by entering

La Déclaration d'Incorporation peut être vérifié à l'adresse

Die Einbauerklärung kann auf der Homepage abgerufen werden

La Declaracion de Incorporación puede ser consultada en la dirección de internet

A Declaração de Incorporação pode ser consultada em

Deklarację Zgodności można skonsul tować wchodząc na st ronę

Декларация о регистрации можно ознакомиться, введя

http://www.deasystem.com

Nome ed indirizzo della persona autorizzata a costituire la
Documentazione Tecnica pertinente:

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

LIEVORE TIZIANO
Amministratore

GULLIVER

Operatore elettromeccanico per cancelli scorrevoli
Istruzioni d'uso ed avvertenze

Sommario

1	Riepilogo Avvertenze	**1**
2	Descrizione Prodotto	**3**
3	Dati Tecnici	**3**
4	Installazione e Montaggio	**4**
5	Collegamenti Elettrici per 230V	**5**
6	Programmazione Standard	**8**
7	Programmazione Avanzata	**10**
8	Messaggi visualizzati sul Display	**14**
9	Messa in Servizio	**15**
9.1	Collaudo dell'Impianto	**15**
9.2	Sblocco e manovra manuale	**15**
10	Manutenzione	**15**
11	Dismissione Prodotto	**16**

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 eplosiva 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 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** 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 similare, 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 riassemblaggio 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 rilevamente 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/EU 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

Con la denominazione GULLIVER viene identificata una serie di operatori elettromeccanici per l'automazione di cancelli scorrevoli industriali con caratteristiche diverse per quanto riguarda la tensione di alimentazione del quadro e del motore, la portata, la regolazione meccanica della forza, e del finecorsa incorporato.

Gli accessori di completamento sono riportati in tabella "ACCESSORI PRODOTTO" (pag. 182).

GULLIVER 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 GULLIVER 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

	18NET - 18NET/M - 18NET/IB - 1503E	25RRT - 22RRTF - 22RRT/M - 25RRT/IB
Tensione alimentazione motore (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	400 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potenza assorbita (W)	**560**	**1200**
Forza di spinta Max (N)	1300	1650
Ciclo di lavoro (manovre/ora)	15 (anta L=12m)	17 (anta L=14m)
N° max manovre in 24 ore	240	280
Condensatore incorporato (µF)	30	-
Temperature limite di funzionamento (°C)	-20 ÷ 50 °C	
Termoprotezione motore (°C)	140 °C	-
Velocità (m/min)	10	10
Peso del prodotto con imballo (Kg)	30	
Grado di protezione	IPX4	

CENTRALE

NET230N		
Tensione alimentazione (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	
Fusibile F2 (A)	5A	
Fusibile F1 (A)	160mA	
Uscite motori 230V	2 x 600W	
Uscita alimentazione ausiliari	24 V ~	(24V_AUX + 24V_ST = **max 200mA**)
Uscita alimentazione sicurezze	24V ⎓	
Uscita "Warning"	230 V ~ max 150W	
Uscita elettroserratura	max 1 art. 110 o uscita 24V ⎓ max 5W configurabile	
Uscita lampeggiante 230V	230 V ~ max 40W	
Uscita lampeggiante 24V	24 V ⎓ max 100mA (per lampeggiante a led) art. LED24AI oppure luce di cortesia/spia cancello aperto	
Temperatura limite di funzionamento	-20÷50 °C	
Frequenza ricevitore radio	433,92 MHz	
Tipo di codifica radiocomandi	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch	
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.

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 ad esempio tasselli ad espansione o chimici.

In alternativa, procedere 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;
- 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.

Se la cremagliera è già presente, porre il pignone di GULLIVER ad una distanza di 1-2 -mm in modo da evitare che il peso dell'anta possa gravare sul motoriduttore (Fig. 5). Per fare questo, regolare l'altezza di GULLIVER spessorando la base in modo adeguato e successivamente serrare le viti di bloccaggio in modo energico (Fig. 6).

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. 5);
- 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;
- Serrare le viti di bloccaggio di GULLIVER in modo energico (Fig. 6) e coprire con le protezioni plastiche.

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 GULLIVER in condizioni di lavoro.

4.4 Finecorsa

Regolazione dei finecorsa meccanici

In alcuni modelli di GULLIVER 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 dalgli arresti meccanici.

Regolazione dei finecorsa magnetici

Montare le staffe di supporto per i magneti come indicato in Fig. 10, assicurandosi di montare il magnete di colore **AZZURRO** in corrispondenza del finecorsa di chiusura, il magnete di colore **VERDE** in corrispondenza del finecorsa di apertura (Fig. 11). Collegare il cavo del sensore magnetico di colore **MARRONE** all'ingresso FCC 1 e quello di colore **NERO** all'ingresso FCA 1 (Fig. 12);

ATTENZIONE Fare riferimento al manuale della centrale di comando in uso per identificare correttamente gli ingressi finecorsa.

ATTENZIONE L'errato montaggio dei magneti può causare situazioni di pericolo a cose e persone; Rispettare le condizioni previste dalle presenti istruzioni.

Montare il sensore magnetico come indicato in Fig. 9. Il sensore dovrà sporgere dalla staffa di supporto per almeno 35mm, in questo modo si eviteranno eventuali interferenze.
Regolare le staffe di supporto magneti in modo da mantenere una distanza dal sensore compresa tra i 10-20mm;

ATTENZIONE Le posizioni dei magneti di apertura e chiusura, sono riferite ad una installazione standard (motore posto a sinistra del varco). In caso di utilizzo del parametro P063 (solo centrali serie NET) per l'installazione invertita del motore (motore a destra), la posizione dei magneti non deve essere modificata.

In caso di abbinamento alla centrale 400RR, e solo nel caso si debba invertire il senso di marcia del motoriduttore, si dovranno invertire manualmente i cavi finecorsa.

ATTENZIONE I collegamenti elettrici contenuti in questo manuale si riferiscono esclusivamente alle centrali di comando serie NET. Se si utilizza GULLIVER in abbinamento alle centrali 212E oppure 400RR, fare riferimento al manuale d'uso della centrale stessa per effettuare tutti i cablaggi necessari alla messa in servizio del motoriduttore.

5 COLLEGAMENTI ELETTRICI PER MOTORI 230V

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.

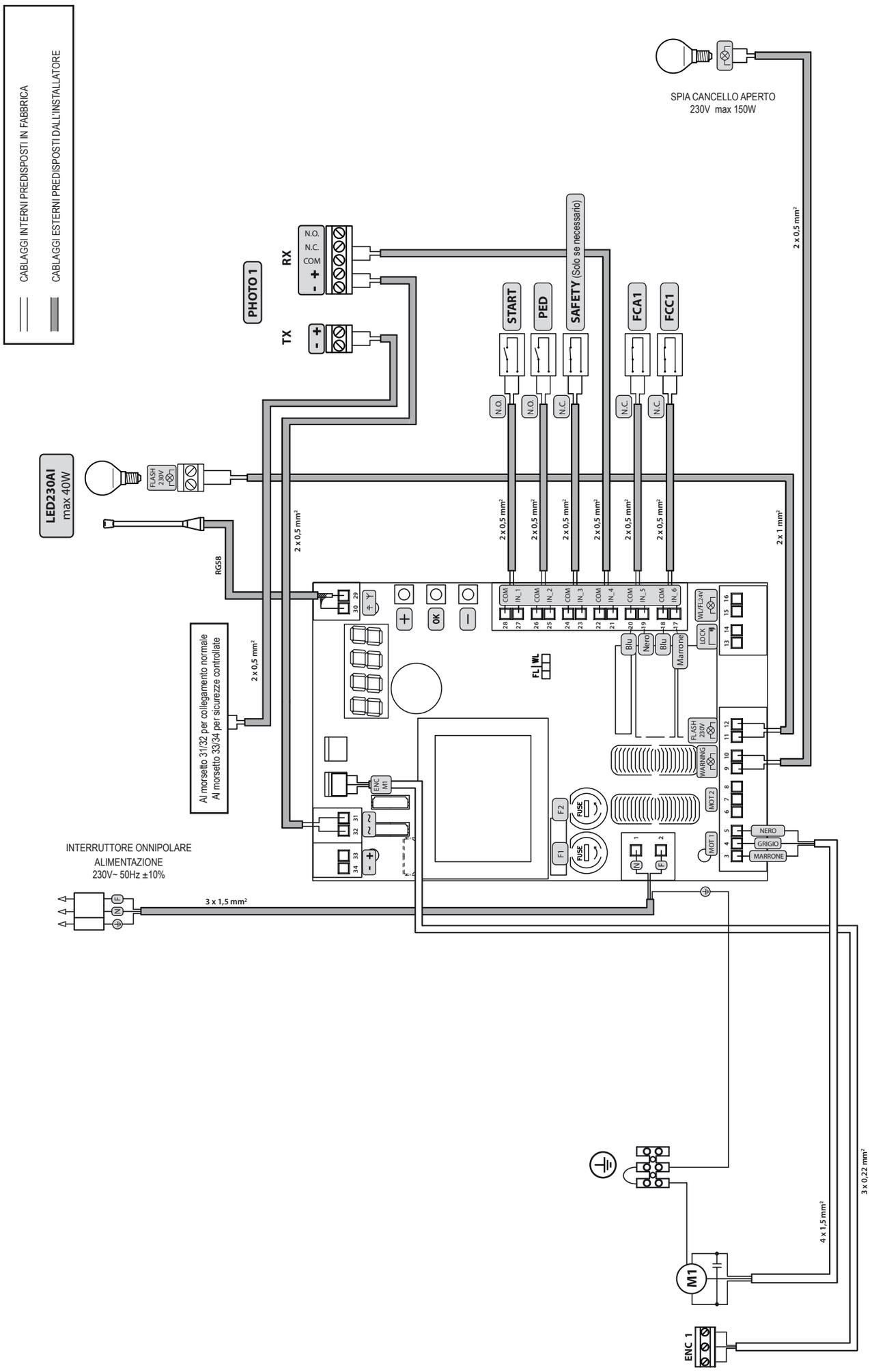
ATTENZIONE Per il collegamento alla rete, utilizzare cavo multipolare di sezione minima 3x1,5mm² e del tipo previsto dalle normative vigenti. Per il collegamento dei motori, utilizzare cavo di sezione minima 1,5 mm² e del tipo previsto dalle normative vigenti. A titolo di esempio, se il cavo è all'esterno (all'aperto), deve essere almeno pari a H07RN-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.

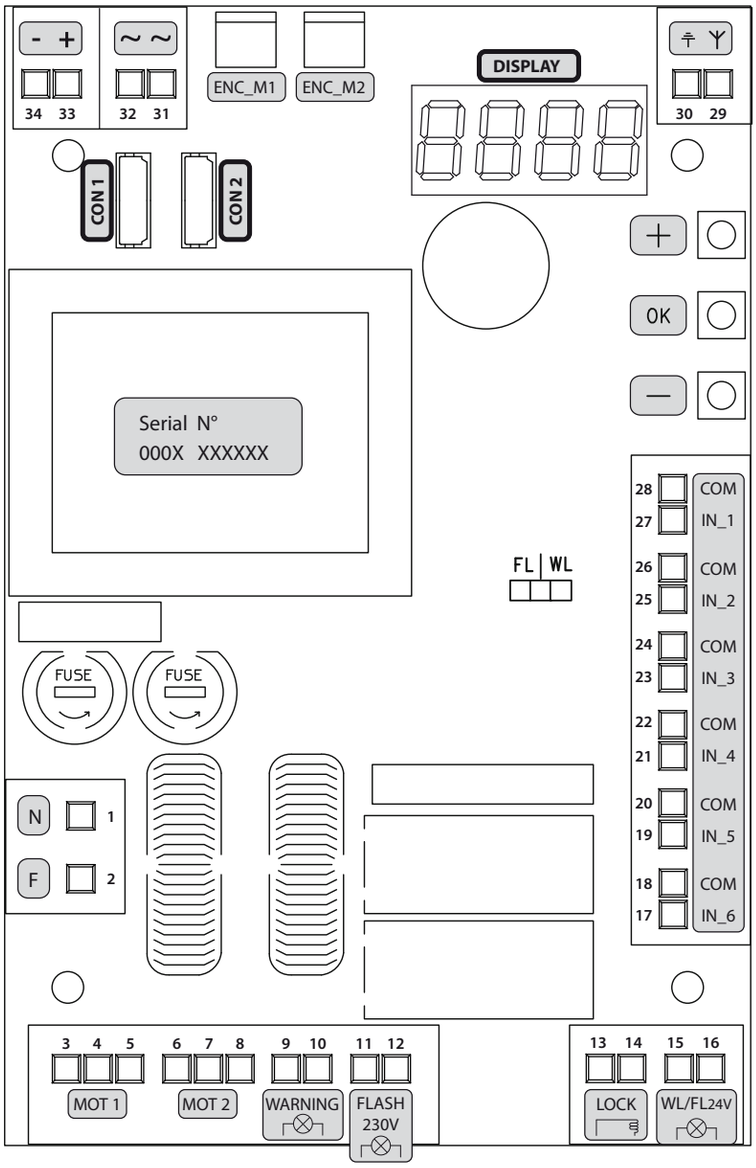
ATTENZIONE Per il collegamento dell'encoder alla centrale di comando, utilizzare esclusivamente un cavo dedicato 3x0,22mm².

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

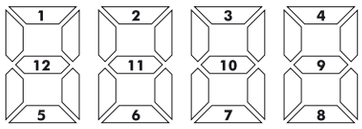
1-2		Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
3-4-5	M1	Uscita motore 1 230 V ~ max 600W		
6-7-8	M2	Uscita motore 2 230 V ~ max 600W (se presente)		
9-10	WARNING	Uscita 230 V ~ max 150 W per spia cancello aperto fissa (se P052=0) o luce di cortesia (si P052>1)		
11-12	FLASH 230	Uscita lampeggiante 230 V ~ max 40W		
13-14	ELETTR	**13 (-)**	Uscita "boost" per elettroserratura max 1 art. 110 (se P062=0), uscita 24V ⎓ max 5W impulsiva (se P062=1), passo-passo (se P062=2), uscita elettro-freno di stazionamento per motori reversibili (se P062=3), uscita per alimentazione elettroserratura tramite relè esterno (se P062=4), uscita per alimentazione elettromagneti per barriere (se P062=5) oppure uscita temporizzata (se P062>5).	
		14 (+)		
15-16	WL / FL24	FL	Uscita 24 V ⎓ max 100mA; Tramite la selezione del jumper FL/WL, è possibile ottenere un clone in 24V dell'uscita Flash 230 (se impostato FL) oppure dell'uscita Warning (se impostato WL). **Attenzione:** La portata dell'uscita, permette esclusivamente l'utilizzo di lampeggianti a led.	
		WL		
17-18	FCC 1	**17 - N.C.**	Input 6 FCC 1. In caso di intervento arresta la corsa di chiusura del motore 1. **Se non utilizzato ponticellare.**	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".**
		18 - Com		
19-20	FCA 1	**19 - N.C.**	Input 5 FCA 1. In caso di intervento arresta la corsa di apertura del motore 1. **Se non utilizzato ponticellare.**	
		20 - Com		
21-22	PHOTO 1	**21 - N.C.**	Input 4 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.**	
		22 - Com		
23-24	SAFETY	**23 - N.C.**	Input 3 SAFETY. Se attivato, causa l'inversione del moto. Vedi P055 e P056 su tabella parametri. **Se non utilizzato ponticellare.**	
		24 - Com		
25-26	PED	**25 - N.O.**	Input 2 PED. In caso di intervento provoca l'apertura del solo motore 1.	
		26 - Com		
27-28	START	**27 - 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).	
		28 - Com		
29	⏄	Ingresso segnale antenna radio		
30	⏚	Ingresso massa antenna radio		
31-32	+24VAUX	Uscita 24 V ~ alimentazione ausiliari		**(AUX + ST) = max 200mA**
33-34	+24V_ST	**33 (+)**	Uscita 24 V ⎓ alimentazione dispositivi di sicurezza controllati	
		34 (-)		


CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE
SPIA CANCELLO APERTO
230V max 150W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
N.O.
N.C.
COM
START
PED
SAFETY (Solo se necessario)
FCA1
FCC1
LED230AI
max 40W
FLASH 230V
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
Al morsetto 31/32 per collegamento normale
Al morsetto 33/34 per sicurezze controllate
INTERRUTTORE ONNIPOLARE
ALIMENTAZIONE
230V~ 50Hz ±10%
3 x 1,5 mm²
Blu
Nero
Marrone
WARNING
LOCK
NERO
GRIGIO
MARRONE
4 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
M1
ENC 1

Schema NET230N



DISPLAY



NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

CON 1

NET-EXP

CON 2

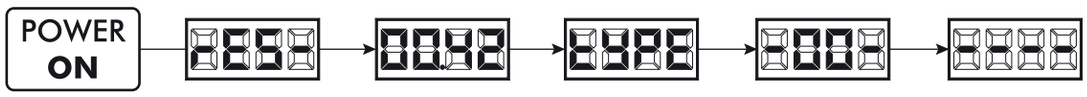
NET-NODE / MEMONET

IT

6 PROGRAMMAZIONE STANDARD

1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte “rES-”, “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. 14).

2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

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

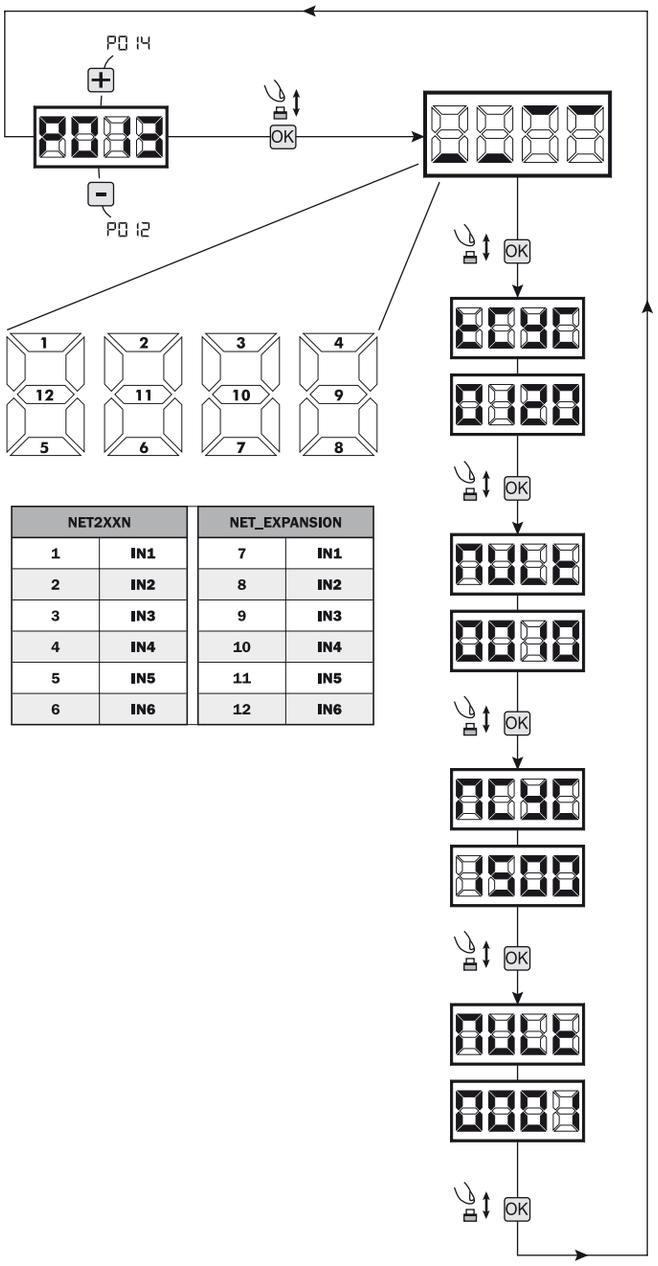
   OPEN CONTACT CLOSE CONTACT
4. Premere nuovamente il tasto OK;
5. Sul display viene mostrato il “Contamanovre Totale” tCYC seguito dal moltiplicatore MULt

   Per calcolare il numero di manovre eseguite, i due valori devono essere moltiplicati.

   Ex: tCYC = 120x10 = 1200 manovre eseguite
6. Premere nuovamente il tasto OK;
7. Sul display viene mostrato il “Contamanovre Manutenzione” MCYC seguito dal moltiplicatore MULt

   Per calcolare il numero di manovre rimanenti prima della richiesta di manutenzione, i due valori devono essere moltiplicati.

   Ex: MCYC = 1500x1 = 1500 manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell’intervento di manutenzione
8. Premere nuovamente il tasto OK per uscire dal parametro (sul display ricompare P013).

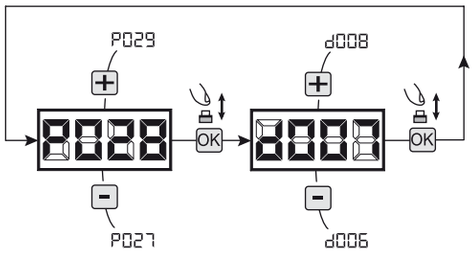


NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

3 Selezione tipo di motori

! IMPORTANTE !

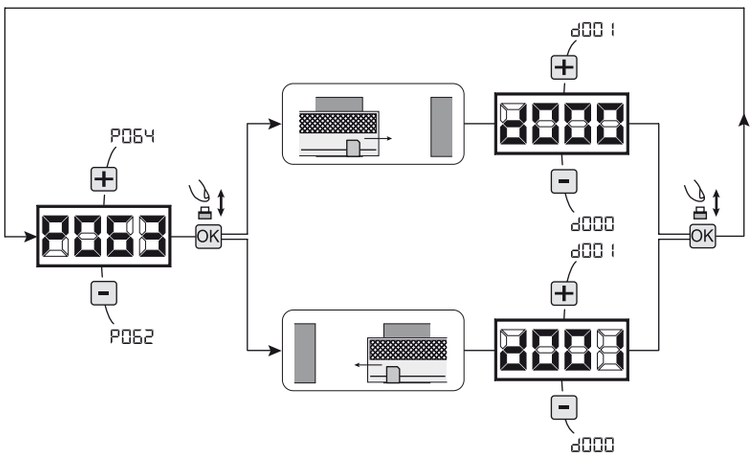
1. Scorrere i parametri con i tasti [+] e [-] fino a visualizzare sul display P028;
2. Accedere al parametro premendo il tasto [OK];
3. Verificare che il valore impostato sia d007 (GULLIVER), in caso contrario, si dovrà selezionarlo agendo sui tasti [+] e [-];
4. Confermare la scelta premendo il tasto [OK] (sul display ricompare P028).



4 Selezione senso di marcia

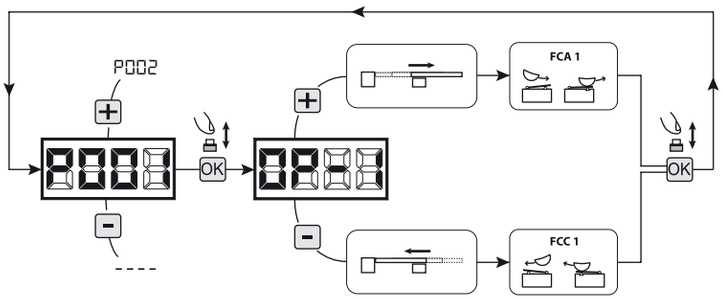
1. Scorrere i parametri con i tasti [+] e [-] fino a visualizzare sul display P063;
2. Accedere al parametro premendo il tasto [OK];
3. Agendo sui tasti [+] e [-], impostare:
   - d000=motore in posizione standard (a sinistra del varco);
   - d001=motore in posizione invertita (a destra del varco;
4.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

Attenzione: Il parametro inverte automaticamente le uscite apre/chiude dei motori.
Attenzione: Cambiando questo parametro è necessario modificare i parametri relativi ai finecorsa di apertura e chiusura.



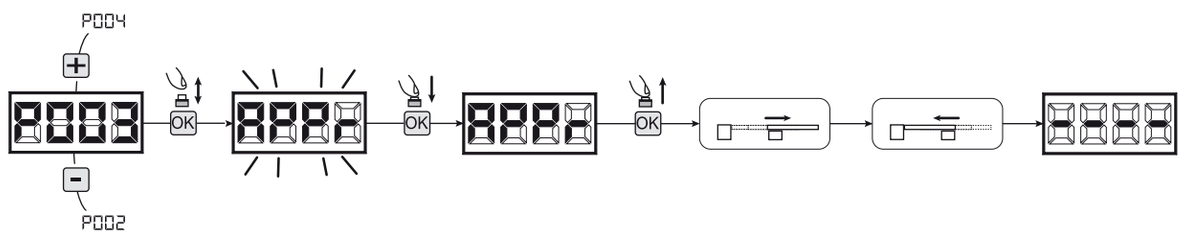
5 Regolazione camme finecorsa

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 affinche 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 "APPr" lampeggiante, tenere premuto il tasto [OK];
5. Rilasciare il tasto [OK] non appena la scritta "APPr" 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 "----".

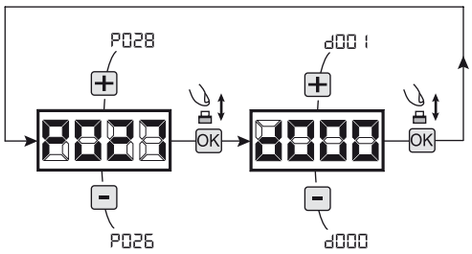


IT

7 Apprendimento radiocomandi

7.1 Selezione codifica radiocomandi

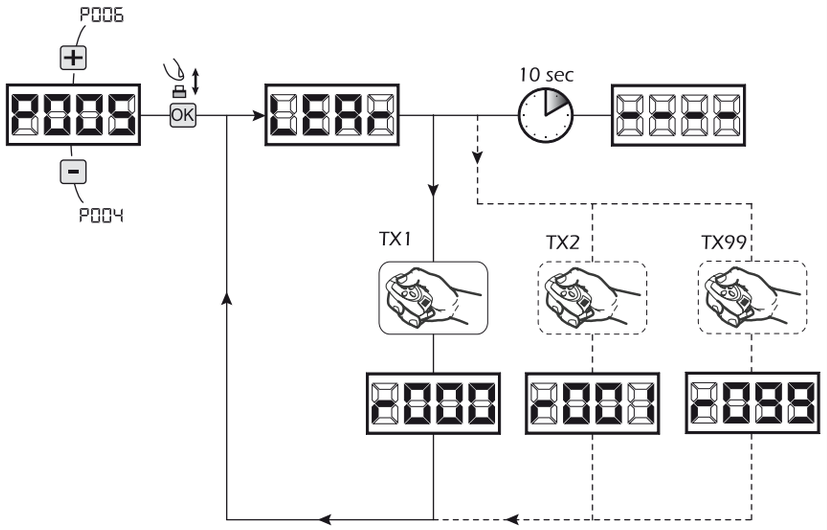
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti + e -:
   - d000=rolling-code fixe (**consigliato**);
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;
4. Confermare 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 presentidei 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 "LEAr", premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente " LEAr";
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 "----".

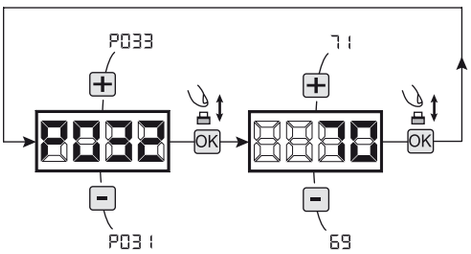


Attenzione: Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.
Attenzione: Nel caso di radiocomandi personalizzati, dopo l'accesso al P005 l'apprendimento del primo radiocomando 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. 18.

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 11.

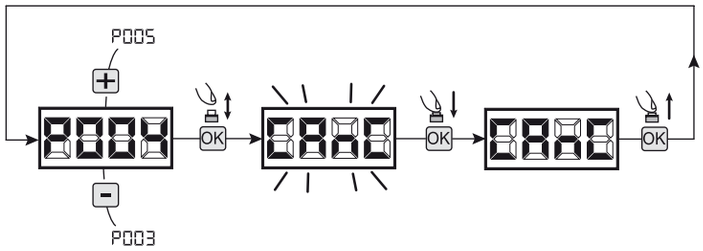
7 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

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

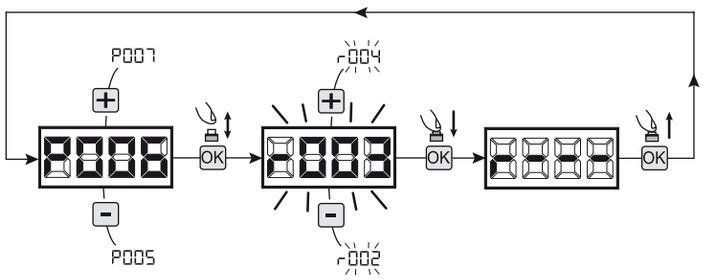
1.1 Cancellazione di tutti i radiocomandi

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 "CAnC" lampeggiante, tenere premuto il tasto OK;
4. Rilasciare il tasto OK non appena la scritta "CAnC" 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. r003);
4. Alla scritta "r003" 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).

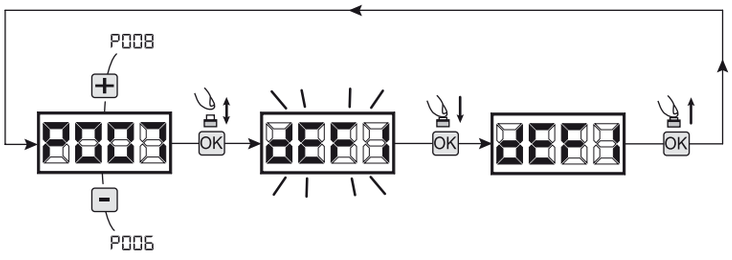


2 Ripristino parametri di default

2.1 Ripristino parametri di funzionamento

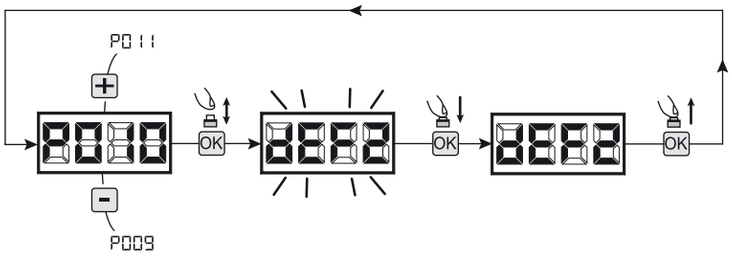
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P007;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Alla scritta "dEF 1" lampeggiante, tenere premuto il tasto OK;
4. Rilasciare il tasto OK non appena la scritta "dEF 1" smette di lampeggiare;
   Vengono ripristinati tutti 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 "dEF2" lampeggiante, tenere premuto il tasto OK;
4. Rilasciare il tasto OK non appena la scritta "dEF2" 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.

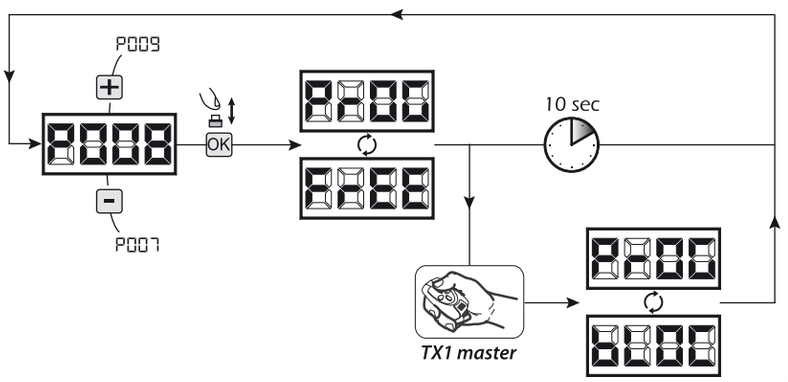


3 Blocco/Sblocco accesso alla programmazione

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

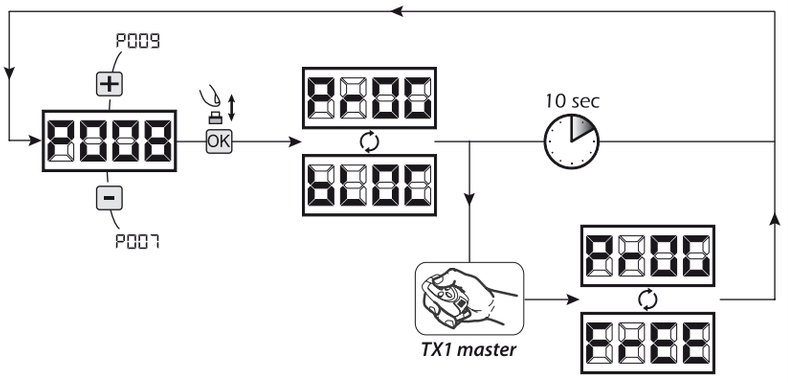
1. Scorrere i parametri con i tasti ⊕ e ⊖ fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte Pr0G/FrEE ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di blocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del “TX master”, il display visualizza Pr0G/bL0C prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L’accesso alla programmazione è bloccato.



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

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 Pr0G/bL0C 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 Pr0G/FrEE prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L’accesso alla programmazione è sbloccato.

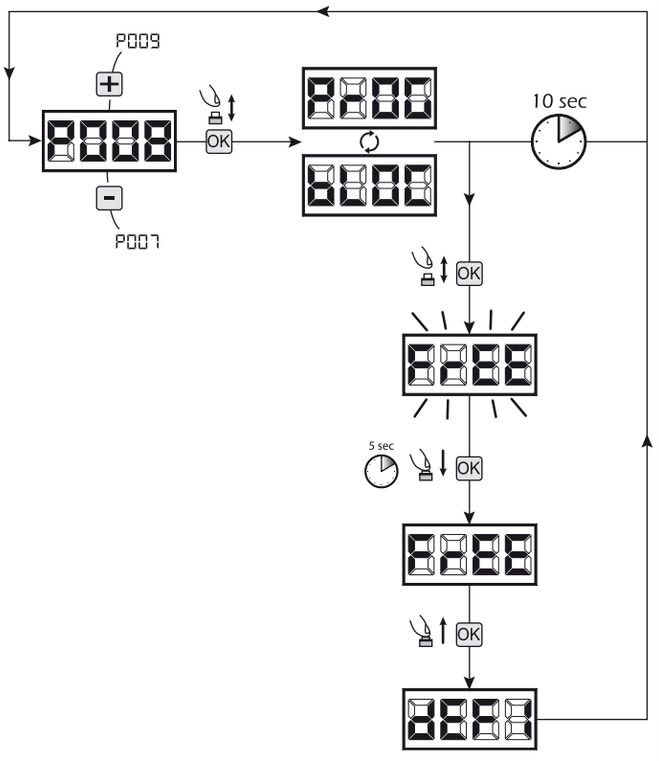


3.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

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 centrrale 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 Pr0G/bL0C;
4. Premere il tasto OK, il display visualizza la scritta FrEE lampeggiante;
5. Premere nuovamente il tasto OK e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta): il display visualizza la scritta FrEE fissa seguita da dEF 1, prima di ritornare alla lista dei parametri;
6. L’accesso alla programmazione è sbloccato.



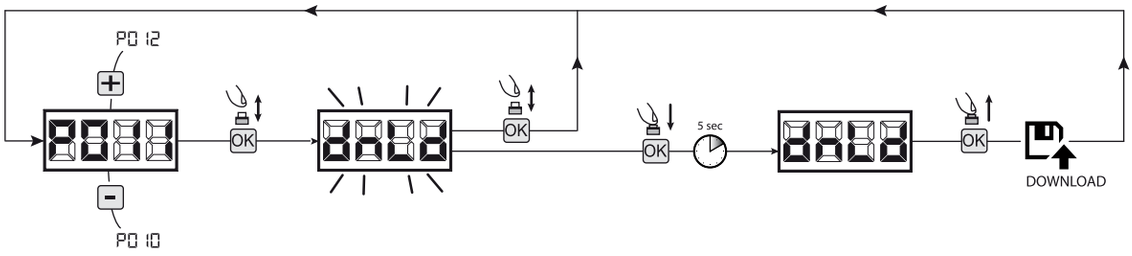
4 Scaricamento / caricamento memoria dati

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 dispaly visualizza la scritta "dnLd" 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 "dnLd" smette di lampeggiare;
   Tutte le impostazioni della centrale (TYPE, parametri, radiocomandi, corsa motori, ecc..) vengono salvate sull'unità di memorizzazione esterna;

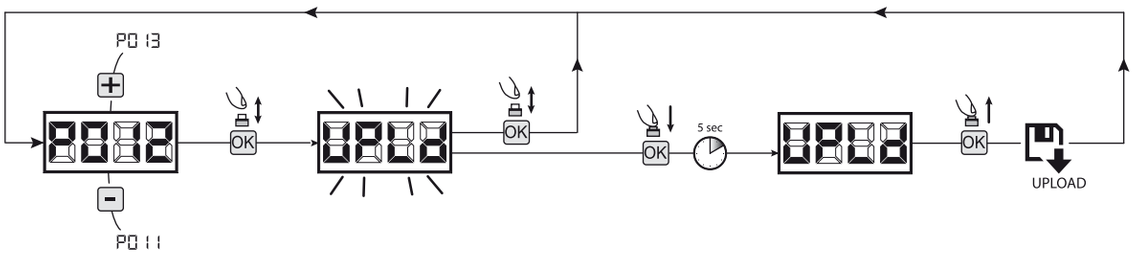
Attenzione: Se sull'unità di memoria esterna sono presenti dei dati, durante il download della memoria verranno sovrascritti.

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 dispaly visualizza la scritta "UPLd" 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 "UPLd" 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.

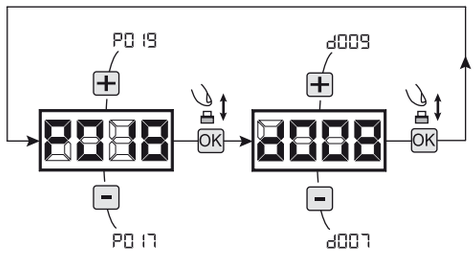


ATTENZIONE Se non sono collegate unità di memorizzazione esterne oppure se il cavo di connessione viene disconnesso durante l'operazione di trasferimento dati, sul display compare Err9 dopodichè la centrale di comando viene totalmente resettata e sul display compare la scritta "TYPE" lampeggiante.
Fare 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. 17);
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)
L L	Scheda in BOOT-MODE: Indica che il firmware è corrotto o in aggiornamento. Per procedere con il ripristino del firmware, usare l'APP DEAinstaller ed assicurarsi che il NET-NODE sia collegato nella porta corretta. **Attenzione: Quando si procede all'aggiornamento firmware, la scheda perde tutti i dati (parametri e radiocomandi) presenti in memoria. Assicurarsi di avere un backup della memoria se si intendendono ripristinare i dati dopo l'aggiornamento.**
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.	- 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.
bLOC URrt	Si sta tentando di programmare la scheda quando è connesso un dispositivo NET-NODE.	Togliere alimentazione, scollegare il NET-NODE dalla porta di comunicazione e ridare alimentazione;
Err3	Fotocellule e/o dispositivi di sicurezza attivati o guasti.	Verificare il corretto funzionamento di tutti i dispositivi di sicurezza e/o fotocellule installate.
Err4	Possibile guasto/surriscaldamento del circuito di potenza della centrale di comando.	Togliere alimentazione per qualche minuto e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err5	Time-out corsa motori: Il/i motori, hanno superato il tempo di lavoro massimo (4min) senza mai arrestarsi.	- Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente.
Err6	Time-out rilevamento ostacolo: Con sensore antischiacciamento disabilitato, è stata comunque rilevata la presenza di un ostacolo che impedisce il movimento dell'anta da più di 10 sec.	- Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa; - Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente.
Err7	Movimento motori non rilevato.	- Verificare il corretto collegamento dei motori e dei relativi encoders. - Verificare l'impostazione del parametro P029 (Selezione motore con o senza encoder) e accertarsi che sia corretto. - Se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err9	Comunicazione con scheda di memoria esterna (anche NET-EXP oppure NET-NODE) assente/interrotta.	- Controllare che il cavetto di connessione della scheda di memoria esterna sia collegato correttamente. - se si sta eseguendo un'operazione di trasferimento dati (DOWNLOAD/UPLOAD), accertarsi che non venga interrotta (es. scollegando la scheda prima del termine dell'operazione). **Attenzione:** l'interruzione di un UPLOAD, comporta anche un RESET totale della centrale di comando.
Er 10 Er 11	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.
Er 12	Possibile guasto al circuito di potenza della centrale di comando o al circuito encoder.	Verificare cablaggio encoder e motore. Togliere e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete effettuare le seguenti verifiche. - Entrare nel P003 e movimentare la porta con i tasti + e -. - Se la porta si muove al massimo della velocità e il display visualizza Err7 sostituire la scheda encoder del motore. - Se il motore resta sempre fermo sostituire la centrale di comando.
Er 15	Sono stati modificati dei parametri di regolazione sensibili tramite l'APP DEAinstaller, senza aver eseguito l'apprendimento della corsa motori al termine dell'operazione.	Eseguire l'apprendimento della corsa motore (P003) prima di poter effettuare qualsiasi altra operazione.
Er81	NET-NODE collegato alla porta di comunicazione errata	Collegare il NET-NODE nella porta corretta secondo quanto indicato dallo schema della centrale

9 MESSA IN SERVIZIO

La fase di messa in servizio è molto importante per garantire la massima sicurezza dell'impianto ed il rispetto delle normative e regolamenti, in particolare tutti i requisiti della norma 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 riassemblaggio 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. 7) 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
pulizia elettro-freno	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. 7);
	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 finecorsa 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

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

	PAR.	PROCEDURA	VALORI SELEZIONABILI
PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE	P001	Posizionamento motore 1	
	P002	Posizionamento motore 2	
	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	

	PAR.	DESCRIZIONE PARAMETRO	VALORI SELEZIONABILI		VALORI DI DEFAULT
					230V
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI	P016	Selezione tipo ingresso INPUT_3	• 000: IN3 type=contatto pulito • 001: IN3 type=resist. costante 8K2		000
	P017	Selezione funzionamento INPUT_1	• 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PED. (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSE (chiude separato) • 005: OPEN_PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSE_PM (chiude uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) • 008: PHOTO 1 (fotocellula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocellula 2) • 010: SAFETY 1 (costa di sicurezza 1) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (finecorsa apert. Mot1) • 013: FCA2 (finecorsa apert. Mot2) • 014: FCC1 (finecorsa chius. Mot1) • 015: FCC2 (finecorsa chius. Mot2) • 016: SAFETY 2 (costa di sicurezza 2) • 017: OPEN_INT (solo per NET_EXP) • 018: OPEN_EXT (solo per NET_EXP) • 019: AUX_IN (solo per NET_EXP)	IN1	001
	P018	Selezione funzionamento INPUT_2		IN2	002
	P019	Selezione funzionamento INPUT_3		IN3	010
	P020	Selezione funzionamento INPUT_4		IN4	008
	P021	Selezione funzionamento INPUT_5		IN5	012
	P022	Selezione funzionamento INPUT_6		IN6	014

						230V
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI	P023	Assegnazione CANALE 1 radiocomandi		• 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: NONE (non utilizzato) • 006: NONE (non utilizzato) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) • 008: AUX_IN (solo per NET_EXP)	**CH1**	001
	P024	Assegnazione CANALE 2 radiocomandi			**CH2**	000
	P025	Assegnazione CANALE 3 radiocomandi			**CH3**	000
	P026	Assegnazione CANALE 4 radiocomandi			**CH4**	000
	P027	Selezione tipo di radiocomando		• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE MOTORI	P028	Selezione tipo di motori		• 005: LIVI 5/24 - 6NET • 006: LIVI 8/24 - 9NET • 007: GULLIVER - REV		005
	P029	Non utilizzato				000
	P030	Non utilizzato				001
PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	P031	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura	**Attenzione:** Per motori senza encoder le velocità durante la corsa di apertura/chiusura (100%) e le velocità di rallentamento in apertura/chiusura (30%) sono fisse indipendentemente dai valori impostati.	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)	**Attenzione:** Per motori senza encoder, durante la regolazione della forza, la rilevazione dell'ostacolo in rallentamento viene ignorata.	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

					230V
PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	P044	Regolazione tempo di prelampeggio		0sec.....10sec	000
	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		• 000: disattivo • 001: attivo solo in apertura • 002: attivo in apertura e chiusura automatica	000
	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 elettroserratura; se>1 esegue un colpo d'ariete periodico al fine di mantenere in pressione le ante sulle battute di chiusura. Se presenti finecorsa di chiusura esegue questa funzione solo se finecorsa non attivati, per esempio nei casi in cui c'è una diminuzione della pressione sulla battuta		• 000: "colpo d'ariete" non attivo • 001: "colpo d'ariete" attivo • >001: "colpo d'ariete" periodico (X*1 min) (2.....255)	000
	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).		• 000: "inversione" • 001: "passo-passo"	001
	P050	FOTO 1	Funzionamento ingresso FOTO: se=0 fotocellula abilitata in chiusura, in partenza da cancello fermo; se=1 fotocellula sempre abilitata; se=2 fotocellula abilitata solo in chiusura. Quando abilitato, l'attivazione dell'ingresso FOTO provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se=3-4-5, il funzionamento è identico rispettivamente ai valori 0-1-2 ma con funzione "chiudi subito" abilitata: in ogni caso, durante l'apertura e/o il tempo di pausa, alla rimozione di un eventuale ostacolo il cancello richiude automaticamente dopo un ritardo fisso di 2 sec.	• 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	002
	P051	FOTO 2			000
	P052	Selezione modalità di funzionamento dell'usita warning: Se=0 "Spia cancello aperto fissa" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura), Se>0 "luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato).		• 000: "Spia cancello aperto fissa" • >000 : ritardo spegnimento "luce di cortesia" (1sec.....255sec)	000
	P053	Non utilizzato			/
	P054	Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche. **Attenzione:** Per motori senza encoder, il parametro viene ignorato.		• 000: "soft start" non attivo • 001: "soft start" attivo • 002: "soft start lungo" attivo	001
	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.		• 000: inversione completa su ostacolo • >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)	003
	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.		• 000: inversione completa su ostacolo • >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)	003
	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.		• 000: facilitazione sblocco disattivata • >000: facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (1x25ms.....40x25ms)	000
	P058	Non utilizzato			/
	P059	Non utilizzato			/

					230V
PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	P060	Non utilizzato			/
	P061	Non utilizzato			/
	P062	Funzionamento uscita elettroserratura: Se=0 uscita “boost” per alimentazione elettroserratura art. 110, Se=1 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità impulsiva, Se=2 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità passo-passo, Se=3 Uscita elettrofreno per motori reversibili, Se=4 uscita 24V per alimentazione elettroserratura tramite relè esterno, Se=5 uscita 24V per alimentazione elettromagneti per barriere, Se>5 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi).		• 000: “Uscita “boost” per alimentazione elettroserratura art. 110 • 001: “Uscita impulsiva 24V ⎓ max 5W • 002: “Uscita passo-passo 24V ⎓ max 5W • 003: “Uscita elettrofreno per motori reversibili • 004: “Uscita alimentazione elettroserrature tramite relè esterno • 005: “Uscita alimentazione elettromagneti per barriere • >005: “Uscita temporizzata 24V ⎓ max 5W (6sec.....255sec)	000
	P063	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 finecorsa di apertura e chiusura.		• 000: “Installazione standard • 001: “Installazione invertita	000
	P064	Non utilizzato			/
	P065	Contamanovre manutenzione: Se=0 azzera il cantatore e disabilita la richiesta d’intervento, Se>0 indica il numero di manovre (x 500) da effettuare prima che la centrale esegua un pre-lampeggio di 4sec aggiuntivi ad indicare la necessità di intervento di manutenzione. Es.: Se P065=050, numero manovre = 50x500=25000 **Attenzione:** Prima di impostare un nuovo valore del contamanovre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= “nuovo valore”.		• 000: “Richiesta manutenzione disabilitata • >000: “Numero manovre (x 500) per richiesta manutenzione (1.....255)	000
	P066	Selezione funzionamento uscita lampeggiante: Se=0 uscita lampeggiante intermittente; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno)		• 000: “uscita lampeggiante intermittente • 001: “uscita lampeggiante fissa	001
	P067	SAFETY 1	Funzionamento ingresso SFT: se=0 costa sensibile sempre abilitata; se=1 costa sensibile abilitata solo in chiusura; se=2 costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento; se=3 costa sensibile abilitata solo in apertura; se=4 costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento; Come per il rilevamento ostacolo da sensore antischiacciamento interno, anche l’attivazione degli ingressi SFT1 e SFT2 provoca l’inversione totale o parziale secondo quanto impostato con P055 (durata inversione su ostacolo in apertura, e P056 (durata inversione su ostacolo in chiusura).	• 000: “costa sensibile sempre abilitata • 001: “costa sensibile abilitata solo in chiusura • 002: “costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento • 003: “costa sensibile abilitata solo in apertura • 004: “costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento	000
	P068	SAFETY 2			000
	P069	Ritardo su rilevamento finecorsa: Il motore viene arrestato dopo 1,5 sec. dal rilevamento del finecorsa. Se durante questo ritardo viene rilevata la battuta, il motore viene arrestato subito.		• 000: “ritardo finecorsa disabilitato • 001: “ritardo finecorsa abilitato	000
	P070	Regolazione durata spunto **Attenzione:** Se soft start attivato, lo spunto viene disattivato indipendentemente dal valore di P070.		• 000: “spunto disattivato (esegue uno spunto di durata minima, quasi impercettibile) • 00X: “regola durata spunto fino a 1,5 sec. (X*6 ms)	008
	P071	Autotest sicurezze: se=0 uscita 24V ⎓ con autotest disabilitato; se=1 uscita 24V ⎓ per sicurezze con autotest (spegne l’uscita e verifica l’apertura del contatto prima di ogni manovra). **Attenzione:** Per funzionare in modalità autotest, tutti i dispositivi devono essere collegati sull’uscita 24V_ST stabilizzata (33-34 per 230V), ed essere cablati ed allineati prima dell’apprendimento della corsa (P003).		• 000: “alimentazione rete (autotest sicurezze disabilitato) • 001: “autotest sicurezze abilitato	000

				230V
PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	P072	Attivazione funzione SAS **(solo per NET_EXP)**: l'uscita SAS viene collegata ad un ingresso STOP/SAS INPUT di una seconda centrale, provocando il funzionamento "porta bancaria" (disabilitazione dell'apertura della seconda porta fintanto che la prima non è completamente chiusa). Se questo parametro viene abilitato in seguito ad un reset, esegue un RESP automatico durante il quale l'uscita SAS non si attiva. Se presenti finecorsa e dopo un reset essi sono schiacciati, il RESP non viene eseguito. **Attenzione:** se entrambe le ante vengono manualmente sbloccate e spostate dalla posizione di chiusura si crea la condizione di interblocco. Sarà quindi necessario chiudere manualmente almeno una delle due ante.	• 000: "Funzione SAS" non attiva • 001: "Funzione SAS" attiva	000
	P073	Non utilizzato		/
	P074	Non utilizzato		/
	P075	Non utilizzato		/
	P076	Non utilizzato		/
	P077 ... P099	**Parametri di configurazione dedicati alla scheda espansione NET_EXP (per una descrizione approfondita dei parametri, fare riferimento al manuale d'istruzione).**		/

GULLIVER

DEA®

move as you like

NOTES

GULLIVER

Electromechanical operators for sliding gates
Operating instructions and warnings

Index

1	Warnings Summary	**23**
2	Product Description	**25**
3	Technical data	**25**
4	Installation and Assembly	**26**
5	Electrical Connections for 230V models	**27**
6	Standard Programming	**30**
7	Advanced Programming	**33**
8	Messages shown on the Display	**36**
9	Start-up	**37**
9.1	Installation Test	**37**
9.2	Unlocking and manual operation	**37**
10	Maintenance	**37**
11	Product Disposal	**38**

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 COMMERCIALLY IMPROVE THE PRODUCT WITHOUT BEING REQUIRED TO UPDATE THIS DOCUMENT.

2 PRODUCT DESCRIPTION

Models and contents of the package

The name GULLIVER identifies a series of electromechanical operators for industrial sliding gates with different features as to motor and control board power supply voltage, capacity, mechanical adjustment of force and built-in limit switch.

GULLIVER is completed by a set of accessories listed in the "PRODUCT ACCESSORIES" table (page 182). This operator 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

GULLIVER 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

OPERATOR		
	18NET - 18NET/M - 18NET/IB - 1503E	**25RRT - 22RRTF - 22RRT/M - 25RRT/IB**
Motor power supply voltage (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	400 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Absorbed power (W)	**560**	**1200**
Max Thrust (N)	1300	1650
Duty cycle (cycles/hour)	15 (leaf L=12m)	17 (leaf L=14m)
Maximum n° of operations in 24 hour	240	280
Built-in capacitor (µF)	30	-
Operating temperature range (°C)	-20 ÷ 50 °C	
Motor thermal protection (°C)	140 °C	-
Opening speed (m/min)	10	10
Weight of product with package (Kg)	30	
Protection degree	IPX4	

CONTROL BOARD		
NET230N		
Power supply (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	
Fuse F2 (A)	5A	
Fuse F1 (A)	160mA	
230V operators outputs	2 x 600W	
Auxiliaries power supply output	24 V ~	(24V_AUX + 24V_ST = **max 200mA**)
Safety devices power supply output	24V ⎓	
"Warning" output	230 V ~ max 150W	
Electric lock output	max 1 art. 110 or 24V ⎓ output max 5W configurable	
230V Flashing light output	230 V ~ max 40W	
24V Flashing light output	24 V ⎓ max 100mA (for led flashing light) art. LED24AI or open gate warning light/courtesy light	
Operating temperature range (°C)	-20÷50 °C	
Receiver frequency	433,92 MHz	
Transmitters type of coding	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch	
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.

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

If the supporting plane is already available, the fixing of the motor must be done directly on the surface using, for example screw anchors or chemical means.

Alternatively, proceed as follows:

- Make a hole appropriate to the type of land by using as a reference the measurements shown in Fig 3;
- Provide an adequate number of channels for the passage of electrical cables;
- Place the base of the foundation;
- Start casting of concrete and, before you start taking, bringing the base plate to the dimensions shown in Figure 4, making sure that is parallel to the gate wing and perfectly level. Wait for the complete setting of the concrete;

If the rack is already present, place the pinion at a distance of 1-2 mm in order to avoid that the weight of the wing could burden on the gear motor (Fig. 5). To do this, adjust the height of GULLIVER shimming the base in an appropriate manner and then tighten the locking screws in a robust way (Fig. 6).

Alternatively, proceed as follows:

- Unlock the motor and fully open the door;
- Place the first section of the rack on the wing, making sure that the start of the rack corresponds to the top of the wing. Then attach the rack to the leaf keeping a game of 1-2 mm from the pinion (Fig. 5);
- Cut off the excess part of the rack;
- Finally, move the door manually several times and verify that the alignment and the distance of 1-2 mm between the rack and pinion is respected throughout the length;
- Tighten the locking screws of GULLIVER in a robust way (Fig. 6) and cover with plastic caps.

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 GULLIVER in working condition.

4.4 Limit-switches

Adjustment of the limit-switches

Some GULLIVER 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.

Adjustment of the magnetic limit switch

Attach the mounting brackets to the magnets as shown in Figure 10, making sure to mount the **LIGHT BLUE** magnet at the closing limit switch, the **GREEN** magnet at the end of the opening limit switch (Fig. 11). Connect the cable of the magnetic sensor which is colored **BROWN** at the FCC 1 input (Closing Limit Switch 1) and the **BLACK** one at FCA 1 input (Opening Limit Switch 1) (Fig. 12);

WARNING Refer to control board instructions to correctly identify the limit switch inputs.

WARNING Incorrect installation of the magnets can be dangerous to people or things; observe the conditions prescribed in these instructions.

Mount the magnetic sensor as shown in Fig. 9. The sensor must protrude from the bracket for supporting at least 35mm, in this way will avoid any interference.
Adjust the magnets support brackets so as to maintain a distance from the sensor between 10 and 20mm;

WARNING Opening and closing magnets positions are referred to a standard installation (operator placed on the left of the gate). In case of use of the parameter P063 (NET control boards only) for an inverted installation (operator on the right), the position of the magnets must not be changed.

In case of combination with the control panel art. 400RR, and only if you have to reverse the direction of travel of the geared motor, you will have to manually reverse the limit switch cables.

WARNING The electrical connections in this manual refer exclusively to the NET series control boards. If you are using GULLIVER with control board 212E or 400RR, please refer to the user manual of those control boards for all the wiring needed to startup the motor.

5 ELECTRICAL CONNECTIONS FOR 230V MODELS

Execute the wiring following the directions of "Table 1" and diagrams on page 28.

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 H07RN-F, whereas if it (in a raceway), must be at least equal to H05VV-F.

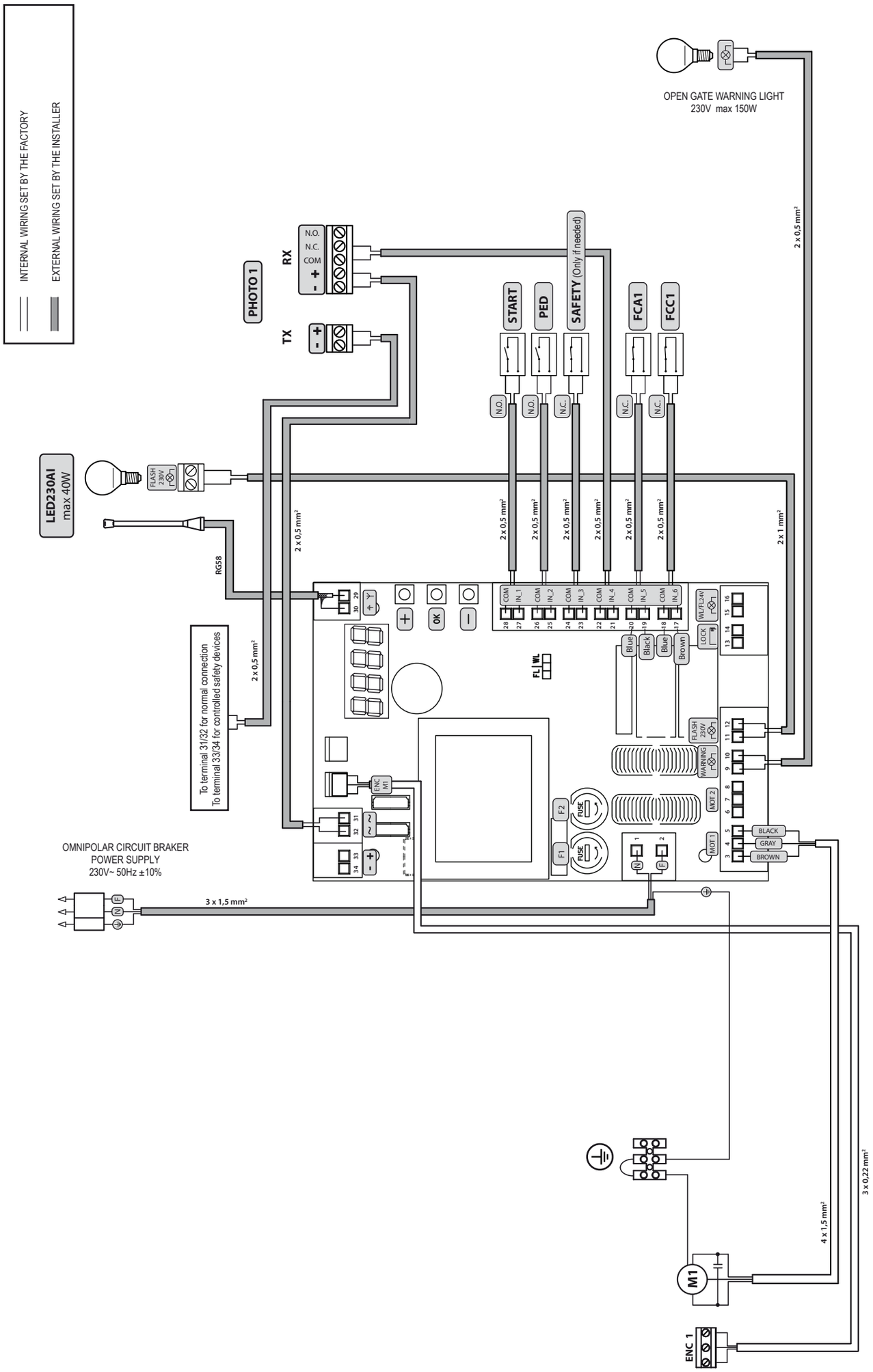
WARNING All wires must be striped and unsheathed in the immediate vicinity of terminals. Keep wires slightly longer to subsequently eliminate any excess.

WARNING To connect the encoder to the control panel, use only a dedicated cable 3x0,22mm².

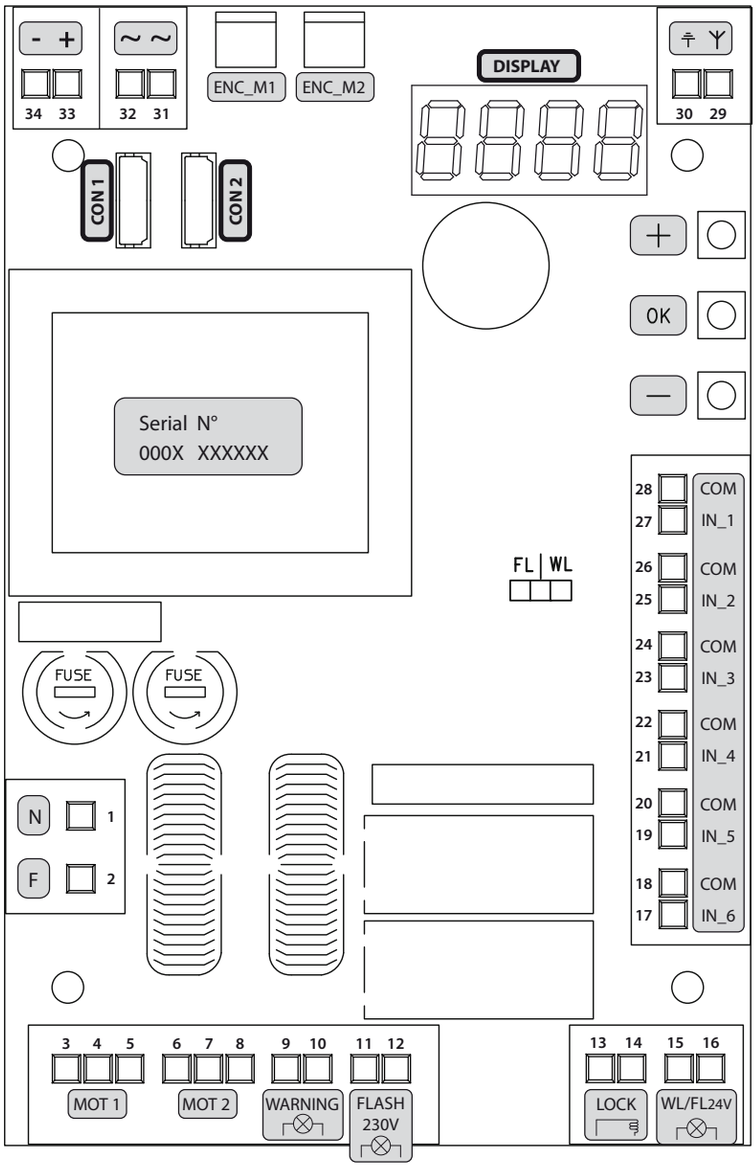
EN

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

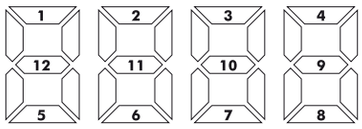
1-2		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input		
3-4-5	M1	Operator 1 output 230 V ~ max 600W		
6-7-8	M2	Operator 2 output 230 V ~ max 600W (if present)		
9-10	WARNING	230 V ~ max 150 W output for open gate warning light (if P052=0) or courtesy light (if P052>1)		
11-12	FLASH 230	Flashing light output 230 V ~ max 40W		
13-14	ELETTR	**13 (-)**	"Boost" output for electric-lock, max 1 x art. 110 (if P062=0), 24V pulse output, max 5W (if P062=1), step by step (if P062=2), electro-brake output for not self-locking operators (if P062=3), output for electric-lock power supply via external relay (if P062=4), output for electro-magnets power supply for barriers (ifP062=5) or temporized output (if P062>5).	
		14 (+)		
15-16	WL / FL24	FL / WL	Output 24V ⎓ max 100mA; by selecting the FL/WL jumper, you can choose the 230 Flash output as a 24V output (if the jumper is set to FL) or as a Warning light output (if jumper set to WL). **Warning:** the output capacity allows to use LED flashing lights only	
17-18	FCC 1	**17 - N.C.**	Input 6 FCC 1. If it intervenes it stops M1 closing. **If unused, short circuit**.	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".**
		18 - Com		
19-20	FCA 1	**19 - N.C.**	Input 5 FCA 1. If it intervenes it stops M1 opening. **If unused, short circuit**.	
		20 - Com		
21-22	PHOTO 1	**21 - N.C.**	Input 4 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**.	
		22 - Com		
23-24	SAFETY	**23 - N.C.**	Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. **If unused, short circuit**.	
		24 - Com		
25-26	PED	**25 - N.O.**	Input 2 PED. If activated, it opens motor nr. 1 only.	
		26 - Com		
27-28	START	**27 - 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).	
		28 - Com		
29	⏄	Aerial signal input		
30	⏚	Ground aerial input		
31-32	+24VAUX	24 V ~ power supply output for auxiliary devices		**(AUX + ST) = max 200mA**
33-34	+24V_ST	**33 (+)**	24 V ⎓ power supply output for controlled safety devices	
		34 (-)		


INTERNAL WIRING SET BY THE FACTORY
EXTERNAL WIRING SET BY THE INSTALLER
OPEN GATE WARNING LIGHT
230V max 150W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
N.O.
N.C.
COM
START
PED
SAFETY (Only if needed)
FCA1
FCC1
LED230AI
max 40W
FLASH 230V
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
To terminal 31/32 for normal connection
To terminal 33/34 for controlled safety devices
OMNIPOLAR CIRCUIT BRAKER
POWER SUPPLY
230V~ 50Hz ±10%
3 x 1,5 mm²
Blue
Black
Blue
Brown
BLACK
GRAY
BROWN
4 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
M1
ENC 1

Basic scheme NET230N



DISPLAY



NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

CON 1

NET-EXP

CON 2

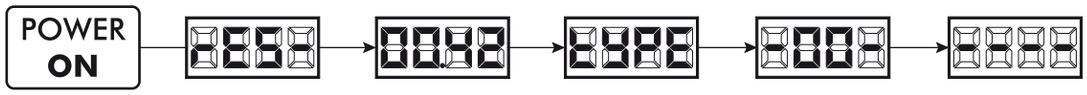
NET-NODE / MEMONET

EN

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 36.

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):

   OPEN CONTACT CLOSE CONTACT

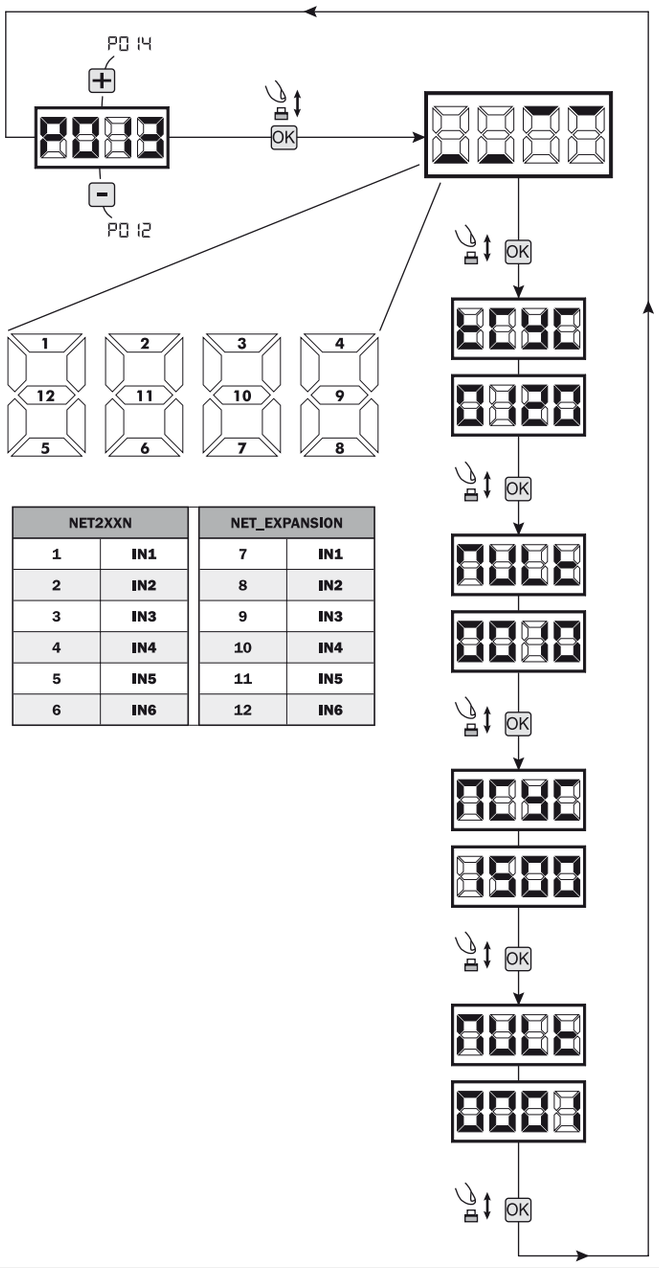
4. Press the OK button again;
5. The "Total Operation Counter" tCYC appears on the screen followed by the MULt multiplier.

   To calculate the number of completed operations, the two values must be multiplied.

   I.e.: tCYC = 120x10 = 1200 operations completed
6. Press the OK button again;
7. The "Total Maintenance Counter" MCYC appears on the screen followed by the MULt multiplier.

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

   I.e.: MCYC = 1500x1 = 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).

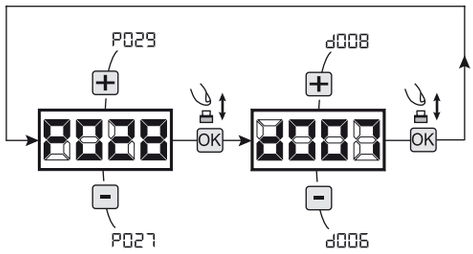


NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

3 Selection type of operators

! IMPORTANT !

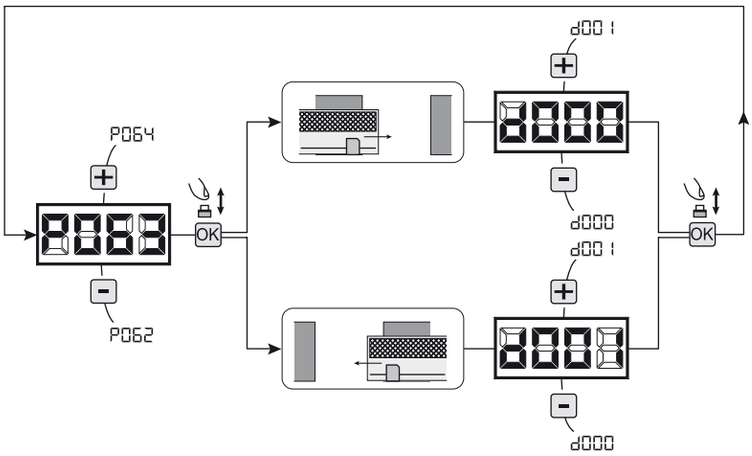
1. Scroll down the parameters with ⊕ and ⊖ keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Verify that the value corresponds to d007 (GULLIVER), otherwise, you must select it by pressing ⊕ and ⊖ keys;
4. Confirm your choice by pressing the OK key (display returns again to P028).



4 Selection of direction of motion

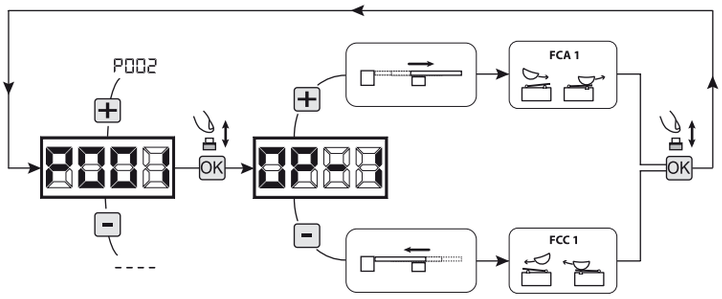
1. Scroll down the parameters with ⊕ and ⊖ keys until you visualise P063;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Acting on ⊕ and ⊖ keys, set:
   - d000=motor in standard position (on the left of the gap);
   - d001=motor in inverted position (on the right of the gap);
4. Confirm your choice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



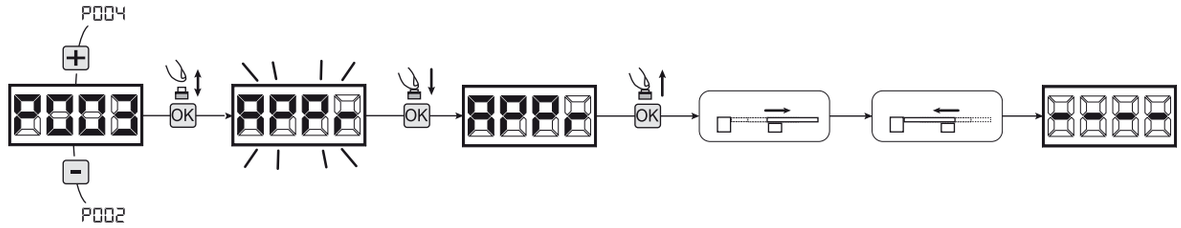
5 How to adjust the limit switche

1. Scroll down the parameters untill you visualize P001;
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 "APPr" flashes, continue pressing the OK key;
5. Release the OK key when "APPr" 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 "----".

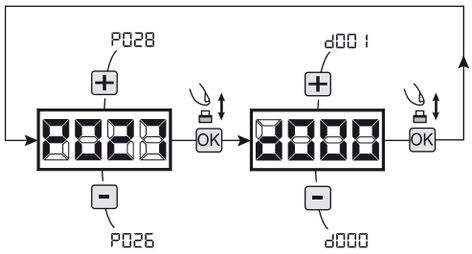


EN

7 Transmitters learning

7.1 Transmitters coding selection

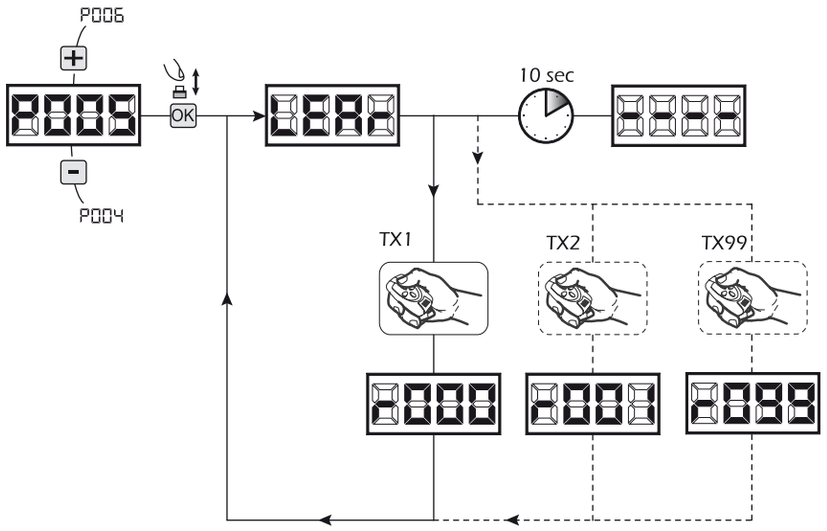
1. Scroll down the parameters with ⊞ and ⊟ keys until you visualise P027;
2. Confirm by pressing on the OK key;
3. Select the type of transmitter by scrolling ⊞ and ⊟ keys:
   - d000=fix rolling-code (**suggested**);
   - d001=complete rolling-code;
   - d002=dip-switch;
4. Confirm by pressing on the 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 "LEAr" 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 "LEAr";
5. Memorize all necessary transmitters repeating this procedure from step 3;
6. Wait 10 seconds before quitting the memorization mode, display shows now "----".

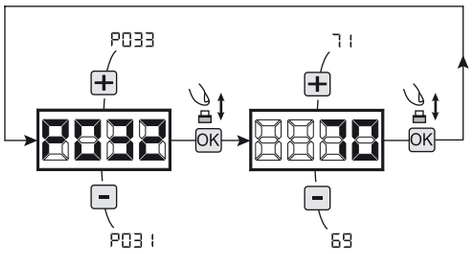


Warning: In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.
Warning: When using personalized transmitters, after entering P005 the learning of the first personalized transmitter is possible only by pressing 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.e. 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. 40.

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.

To perform any "Advanced Programming" operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 33.

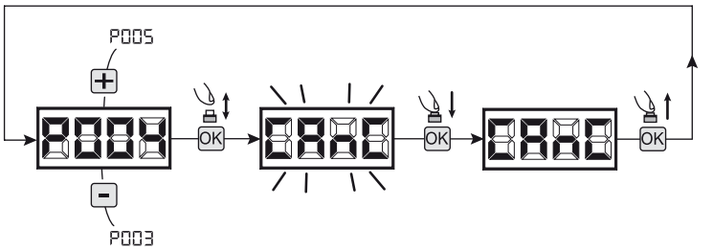
7 ADVANCED PROGRAMMING

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

1 Deletion of memorized transmitters

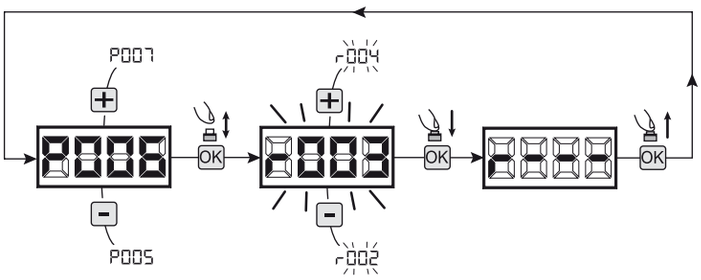
1.1 Deletion of all transmitters

1. Scroll down the parameters until you visualize P004;
2. Confirm by pressing on the OK key;
3. When "CAnC" is flashing, press the OK key for a few seconds;
4. Release the OK key as soon as "CAnC" 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. r003);
4. When "r003" 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).

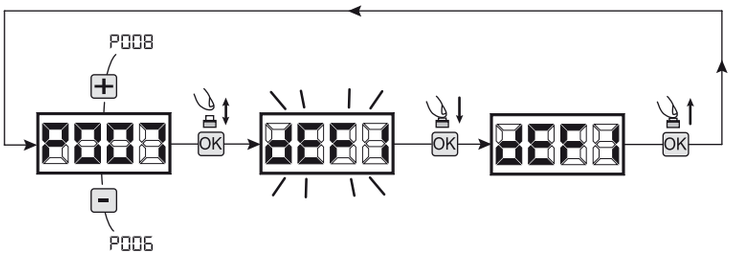


2 Resetting of default parameters

2.1 Restoring operating parameters

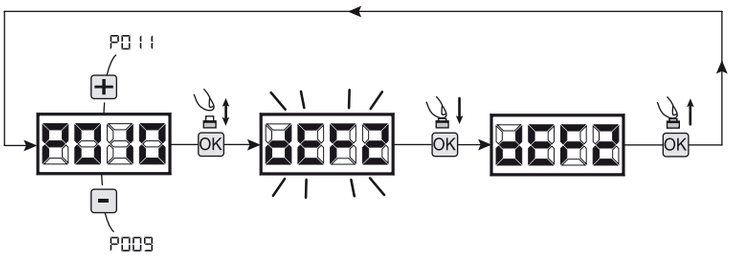
1. Scroll through the parameters with the buttons + and − until the display shows P007;
2. Confirm by pressing on the OK key;
3. When "dEF 1" is flashing, press the OK key for a few seconds;
4. Release the OK key as soon as "dEF 1" stops flashing; All the default values are restored except for the parameters 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 "dEF2" is flashing, press the OK key for a few seconds;
4. Release the OK key as soon as "dEF2" 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.



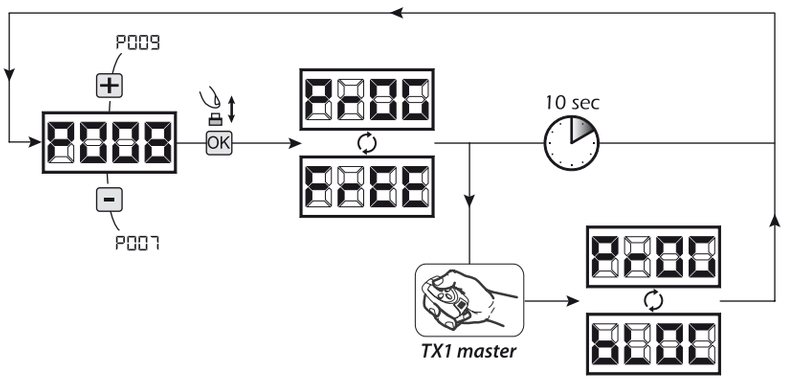
EN

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

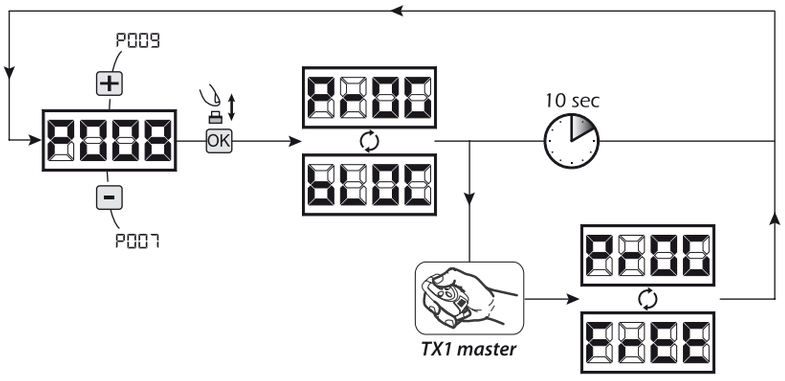
1. Scroll through the parameters with the buttons [+] and [-] until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button [OK];
3. The display shows alternately the writing Pr0G/FrEE to indicate that the control board is waiting for the transmission of the block code;
4. Within 10 seconds press CH1 on the “TX Master”, the display shows Pr0G/bL0C before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is locked.



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

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 Pr0G/bL0C 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 Pr0G/FrEE before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is unlocked.

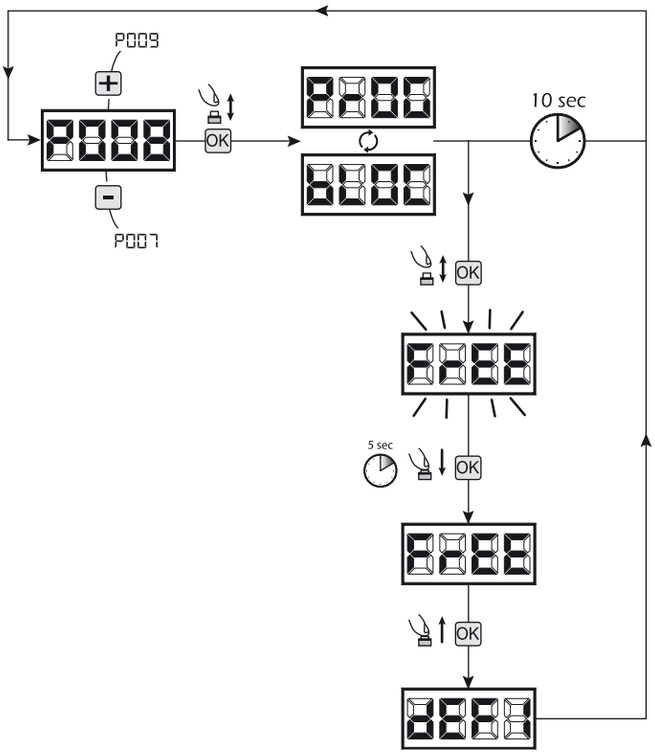


3.3 Unlocking access to programming and global reset

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 Pr0G/bL0C;
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 1, before returning to the list of parameters;
6. Access to programming is unlocked.



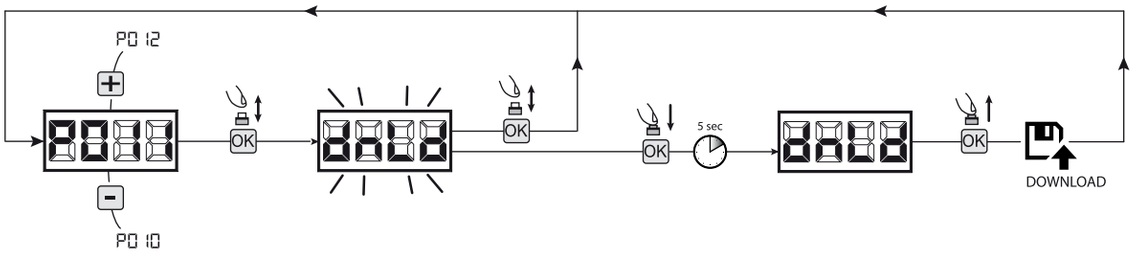
4 Downloading/uploading data memory

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

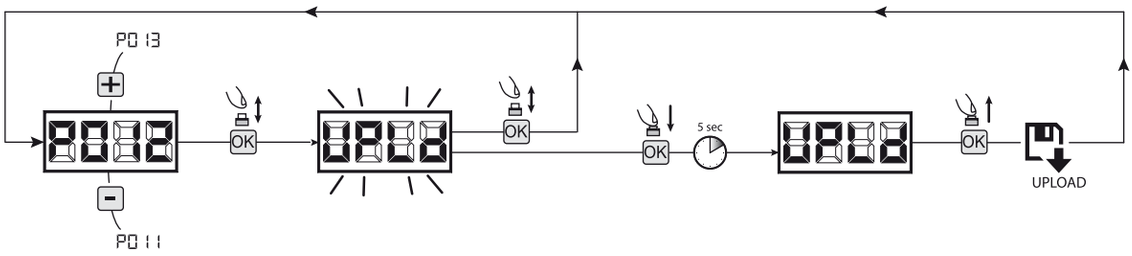
Warning: If there is any data in the external memory, during the memory download they will be overwritten.

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 "UPLd" 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 "UPLd" 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.

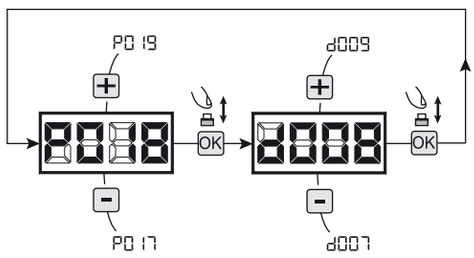


WARNING If you are not connected to any external storage units or if the connecting cable is disconnected during the data transfer operation, the display will visualize Err9, then the control unit is entirely reset and the display shows the word "TYPE" flashing. Refer to the instruction of the external 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 39);
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.

EN

8 MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY

WORKING STATUS MESSAGES	
Mess.	***Description***
----	Gate is closed
_' '_	Gate is opened
OPEn	Opening under way
CLOS	Closing under way
StEP	While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command
StOP	Stop input intervened or an obstacle is detected with limited inversion duration (P055 > 0 or P056 > 0)
' '	Board in BOOT-MODE: Indicates that the firmware is corrupted or updating. To restore the firmware, use the DEAinstaller APP and make sure NET-NODE is corrected to the correct port. **Warning: When updating the firmware, all data in the board memory (settings and radio commands) are lost. Make sure you have backed up the memory to be restore data after the update.**
rESP	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.	- 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.
bLOC URrt	Board programming attempted when a NET-NODE device is connected.	Turn off power, disconnect the NET-NODE from the communication port and turn back on;
Err3	External photocells and/or safety devices are activated or out of order.	- Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly.
Err4	Possible fault/overheating in the control unit's power circuit.	Turn off power for several minutes and turn back on. Give a start command: if the message is repeated, replace the control unit.
Err5	Time-out operators run: The engine/s exceeded the maximum operating time (4min) without ever stopping.	- Give a start pulse to start the position reset procedure; - Ensure that this operation is successful.
Err6	Time-out obstacle detection: With anti-crushing sensor disabled, was still detected the presence of an obstacle that prevents movement of the leaf for a period of 10 seconds more.	- Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully.
Err7	Operators mouvement not detected.	- Make sure that operators and encoders connections are well done. - Check the setting of parameter P029 (Motor selection with or without encoder) and make sure it is correct. - If this error appears again, replace the control panel.
Err9	No/interrupted communication with remote memory board (also NET-EXP or NET-NODE).	- Check that the connecting cable of the external memory card is connected properly. - If you are performing a data transfer operation (DOWNLOAD / UPLOAD), make sure that it is not interrupted (eg by unplugging the card before the end of the operation). **Please note**: the interruption of an UPLOAD, also involves a total RESET of the control unit.
Er 10 Er 11	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.
Er 12	Possible malfunction in the control unit's power circuit or in the encoder circuit.	Check the wiring of the encoder and the motor. Shut the power supply off and on again. Give a start command: if the message is repeated, perform the following checks. - Enter P003 and move the door using the + and - buttons. - If the door moves at maximum speed and the display shows Err7, replace the motor's encoder card. - If the motor still remains stationary, replace the control unit.
Er 15	Sensitive regulation parameters were edited via DEAinstaller APP without running motor stroke learning at the end of the operation.	Run motor stroke learning (P003) first to be able to run any other operation.
Er81	NET-NODE connected to the incorrect communication port.	Connect NET-NODE to the correct port according to that indicated in the control unit diagram.

9 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 requie 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. 7) 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 efficancy 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 listo f 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
electric brake cleaning	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 leafs fail to move.	Check that the unlocking system is closed (see Pic. 7).
	Check the electronic force adjustment device and the mechanical clutch.
	Make sure that the motor does not push in the opposite direction, the limit switch electrical connections might be reversed.
The gate moves by fits and starts, it is noisy, it stops at half run or it does not start.	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

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

	PAR.	PROCEDURE	SETTABLE VALUES
PROGRAMMING PROCEDURES	P001	Positioning of operator 1	
	P002	Positioning of operator 2	
	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	

	PAR.	PARAMETER DESCRIPTION	SETTABLE VALUES		DEFAULT VALUES
					230V
INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS	P016	INPUT_3 selectioning input type	• 000: IN3 type=free contact • 001: IN3 type=constant resistance 8K2		000
	P017	INPUT_1 operating selection	• 000: NONE (unused parameter) • 001: START (start) • 002: PED. (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) • 004: CLOSE (separated close) • 005: OPEN_PM (man present open) • 006: CLOSE_PM (man present close) • 007: ELOCK-IN (electric-lock activation. See P062) • 008: PHOTO 1 (photocell 1) • 009: PHOTO 2 (photocell 2) • 010: SAFETY 1 (safety rib 1) • 011: STOP (lock) • 012: FCA1 (opening limit switches Mot1) • 013: FCA2 (opening limit switchtes Mot2) • 014: FCC1 (closing limit switches Mot1) • 015: FCC2 (closing limit switches Mot2) • 016: SAFETY 2 (safety rib 2) • 017: OPEN_INT (with NET_EXP only) • 018: OPEN_EXT (with NET_EXP only) • 019: AUX_IN (with NET_EXP only)	IN1	001
	P018	INPUT_2 operating selection		IN2	002
	P019	INPUT_3 operating selection		IN3	010
	P020	INPUT_4 operating selection		IN4	008
	P021	INPUT_5 operating selection		IN5	012
	P022	INPUT_6 operating selection		IN6	014

						230V
INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS	P023	Allocation of CHANNEL 1 of remotes		• 000: NONE (unused) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) • 004: CLOSED (separated close) • 005: NONE (unused) • 006: NONE (unused) • 007: ELOCK-IN (electric-lock activation. See P062) • 008: AUX_IN (with NET_EXP only)	**CH1**	001
	P024	Allocation of CHANNEL 2 of remotes			**CH2**	000
	P025	Allocation of CHANNEL 3 of remotes			**CH3**	000
	P026	Allocation of CHANNEL 4 of remotes			**CH4**	000
	P027	Selection of type of remotes		• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000
OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS	P028	Selection type of operators		• 005: LIVI 5/24 - 6NET • 006: LIVI 8/24 - 9NET • 007: GULLIVER - REV		005
	P029	Unused parameter				000
	P030	Unused parameter				001
OPERATING PARAMETERS	P031	Operators speed adjustment during slow-down while opening	**Warning:** For operators without encoder, speedness during the stroke while opening/ closing (100%) and slow down speedness while opening/ closing (30%) are fixed independently from set values.	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)	**Warning:** For operators without encoder: while adjusting the force, obstacle detection during the slowdown is ignored.	15%tot.....100%tot		050
	P038	Operator n.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)		0sec.....255sec		000
	P042	Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated)		0sec.....255sec		000
	P043	Pedestrian stroke duration adjustment		5%tot.....100%tot		030

					230V
OPERATING PARAMETERS	P044		Pre-flashing time adjustment	0sec.....10sec	000
	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: disabled • 001: activated only upon opening • 002: activated on automatic opening and closing	000
	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.e. when there’s a pressure decrease on the stroke.	• 000: “ram blow” deactivated • 001: “ram blow function” activated • >001: “ram blow” periodic (X*1 min) (2.....255)	000
	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.	• 000: “reversal function” • 001: “step by step function”	001
	P050	PHOTO 1	PHOTO input functioning: If=0: photocell enabled while closing and starting when the gate is stopped; if=1 photocells are always enabled; if=2 photocells are enabled while closing only. When enabled, its activation provokes: the inversion (while closing), the stop (while opening) and prevent the starting (when gate is closed). If=3-4-5, the operation is the same as the values 0-1-2 but with “close immediately” enabled: in any case, during the opening and/or the pause time, removal of a possible obstacle causes the gate automatically closes after a fixed delay of 2 sec.	• 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	002
	P051	PHOTO 2			000
	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> 0 “courtesy light” (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay)	• 000: “fix warning light” • >000 : courtesy light” off delay” (1sec.....255sec)	000
	P053		Unused parameter		/
	P054		“soft start” function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures. **Warning:** For operators without encoder, the parameter will be ingnored.	• 000: “soft start” deactivated • 001: “soft start” activated • 002: “long soft start” activated	001
	P055		Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if> 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the opening.	• 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)	003
	P056		Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if> 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the closing.	• 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)	003
	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: facilitating release disabled • >000: facilitation activated with release time equal to: (1x25ms.....40x25ms)	000
	P058		Unused parameter		/
	P059		Unused parameter		/

					230V
OPERATING PARAMETERS	P060	Unused parameter			/
	P061	Unused parameter			/
	P062	Electric-lock output operating: If=0 “boost” output for electric-lock art.110 power supply, If=1 24V output controlled by the ELOCK_IN input as pulsed mode,If=2 24V output controlled by the ELOCK_IN input as step-by-step mode, If=3 electro-brake output for not self-locking operators, If=4 24V output for electric-lock power supply via an external relay, If=5 24V output for electro-magnets power supply for barriers, If>5 24V output controlled by the ELOCK_IN input as temporized mode (the set value indicates the switch-off delay in seconds).		• 000: “Boost” output for electric-lock art.110 power supply • 001: “24V ⎓ pulse output max 5W • 002: “24V ⎓ step-by-step output max 5W • 003: “Electro-brake output for not self-locking operators • 004: “Output for electric-lock power supply via an external relay • 005: “output for electro-magnets power supply for barriers • >005: “24V ⎓ temporized output max 5W (6sec.....255sec)	000
	P063	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: “Standard installation” • 001: “Inverted installation”	000
	P064				/
	P065	Maintenance Operations-counter: if = 0 reset the counter and disables the intervention request , if> 0 indicates the number of operations (x 500) to be made before the control panel executes a 4 second additional pre-flash to indicate the need of maintenance. i.g.: If P065 = 050, operations number = 50x500 = 25000 operations **Warning:** Before you set a new value of the counter-manoeuvres maintenance, the same must be reset by setting P065= 0 and only later P065 = “new value”.		• 000: “Request Maintenance disabled • >000: “Number of operations (x 500) for required maintenance (1.....255)	000
	P066	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).		• 000: “intermittent flashing light output • 001: “fixed flashing light output	001
	P067	SAFETY 1	Operation of the SFT input: if = 0 safety edge always enabled, if = 1 safety edge enabled only while closing, if = 2 safety edge enabled only while closing and before any movement, if = 3 safety edge enabled only when opening, if = 4 safety edge enabled only while opening and before any movement; as for the obstacle detection with internal anti-crushing sensor, also the activation of the inputs SFT1 and SFT2 causes the complete or partial reversal as set by P055 (duration of inversion on obstacles while opening, and P056 (duration of reversal on obstacle while closing).	• 000: “safety edge always enabled • 001: “safety edge enabled only while closing • 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	000
	P068	SAFETY 2			000
	P069	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: “limit switch delay disabled • 001: “limit switch delay enabled	000
	P070	Adjustment of acceleration durability **Warning:** if soft start is activated, the acceleration is deactivated indipendently from P070 value.		• 000: “acceleration deactivated (it runs an acceleration of minimum durability, almost imperceptible) • 00X: “adjusts the acceleration durability at 1,5 sec (X*6 ms)	008
	P071	Safeties self-test: if = 0 24V output with autotest disabled; if = 1 24V output for safeties with self-test (it turn the output off and check the contact opening before each maneuver). **Attention:** In order to work in self-test mode, all devices must be connected to the stabilized output 24V_ST (33-34 for 230V), and be wired and aligned before the motor stroke learning (P003).		• 000: “net power supply (safeties self-test disabled) • 001: “safeties self-test enabled	000

				230V
OPERATING PARAMETERS	P072	Activation of SAS function **(with NET_EXP only)**: SAS output is connected to an input STOP / SAS INPUT of a second control panel, causing the operation “trap man” (disabling the opening of the second door as long as the first is not completely closed). If this parameter is enabled after a reset, it performs an automatic RESP during which the SAS output is not activated. If limit switches are present and they are crushed after a reset, the RESP is not executed. **Warning:** if both doors are manually unlocked and moved from the closed position creates the interlock condition. You will then need to manually close at least one of the two doors.	• 000: “SAS function” deactivated • 001: “SAS function” activated	000
	P073	Unused parameter		/
	P074	Unused parameter		/
	P075	Unused parameter		/
	P076	Unused parameter		/
	P077 ... P089	**Configuration parameters dedicated to the expansion card NET_EXP (for a detailed description of the parameters, refer to the instruction manual).**		/

GULLIVER

DEA®

move as you like

NOTES

GULLIVER

Opérateurs électromécaniques pour portails coulissants
Notice d'emploi et avertissements

Sommario

1	Récapitulatif des avertissements	**45**
2	Description du Produit	**47**
3	Données Techniques	**47**
4	Installation et Montage	**48**
5	Branchements pour 230V	**49**
6	Programmation Standard	**52**
7	Programmation Avancée	**55**
8	Messages affichés sur le Display	**58**
9	Mise en Service	**59**
9.1	Essai de l'installation	**59**
9.2	Déverrouillage et manoeuvre manuel	**59**
10	Maintenance	**59**
11	Élimination du produit	**60**

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 CHOSES. 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, électroserrure, 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

La dénomination GULLIVER indique une famille d'opérateurs électromécaniques ayant des caractéristiques différentes en ce qui concerne l'alimentation de l'armoire et du moteur, la portée, aussi bien que le réglage mécanique de la force et du fin de course incorporé.

GULLIVER est complété par des accessoires présents dans la table "ACCESSOIRES PRODUIT" (page 182). Cet opérateur est composé d'un motoréducteur mécanique qui fait tourner le pignon d'entraînement; l'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

GULLIVER 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		
	18NET - 18NET/M - 18NET/IB - 1503E	**25RRT - 22RRTF - 22RRT/M - 25RRT/IB**
Tension d'alimentation moteur (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	400 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Puissance absorbée (W)	**560**	**1200**
Poussée maximale (N)	1300	1650
Cycle de travail (cycles/heure)	15 (vantail L=12m)	17 (vantail L=14m)
N° max de manœuvres en 24h	240	280
Condensateur incorporé (µF)	30	-
Témp. limite de fonctionnement (°C)	-20 ÷ 50 °C	
Thermo protection moteur (°C)	140 °C	-
Vitesse (m/min)	10	10
Poids du produit avec emballage (Kg)	30	
Degrée de protection	IPX4	

ARMOIRE DE COMMANDE		
NET230N		
Tension alimentation (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	
Fusible F2 (A)	5A	
Fusible F1 (A)	160mA	
Sorties moteurs 230V	2 x 600W	
Sortie alimentation auxiliaires	24 V ~	(24V_AUX + 24V_ST = **max 200mA**)
Alimentation stabilisée pour dispositifs de sécurité	24V ⎓	
Sortie "Warning"	230 V ~ max 150W	
Sortie electro-serrure	max 1 art. 110 ou sortie 24V ⎓ max 5W configurable	
Sortie Clignotant 230V	230 V ~ max 40W	
Sortie Clignotant 24V	24 V ⎓ max 100mA (pour clignotant à led) art. LED24AI ou lampe témoin portail ouvert/lampe de courtoisie	
Témp. limite de fonctionnement (°C)	-20÷50 °C	
Fréquence récepteur radio	433,92 MHz	
Type de codage télécommandes	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch	
N° maximale de télécommandes géerées	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.

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

Si le plateau est déjà disponible, la fixation du moteur doit être faite directement sur la surface en utilisant, par exemple des chevilles ou des moyens chimiques.

Alternativement, procédez comme il suit:

- Exécutez un trou approprié au type de terrain en vous référant aux mesures de la Fig. 3;
- Prédisposez un nombre suffisant de gaines pour le passage des câbles électriques;
- Placez la base de la fondation;
- Effectuez le coulage du béton et, avant que celui-ci ne sèche, positionnez la plaque de fondation aux dimensions indiquées dans la Fig. 4, veillant à ce que elle soit parallèle et parfaitement de niveau. Attendre le séchage complet du béton;

Si la crémaillère est déjà présente, placez le pignon de GULLIVER à une distance de 1-2 mm afin d'éviter que le poids de la porte puisse peser sur le motoréducteur (Fig. 5). Pour le faire, réglez la hauteur de GULLIVER en surépaissant la base d'une manière appropriée et puis serrez les vis de blocage de manière robuste (Fig. 6).

Sinon, procédez comme suit:

- Déverrouillez le moteur et ouvrez complètement la porte;
- Placez la première section de la crémaillère sur la porte, en vous assurant que le début de la crémaillère correspond à la partie supérieure de la porte. Ensuite, fixez la crémaillère par des moyens adéquats en maintenant un jeu de 1-2 mm du pignon (Fig. 5);
- Coupez la partie excédentaire de la crémaillère;
- Enfin, déplacez la porte manuellement plusieurs fois et vérifiez que l'alignement et la distance de 1-2 mm entre le pignon et la crémaillère est respectée sur toute la longueur;
- Serrer les vis de fixation de GULLIVER d'une manière robuste (Fig. 6) et couvrez-les avec les bouchons en plastique.

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 GULLIVER.

4.4 Fins de course

Réglage des fins de course mécanique

Certains modèles de GULLIVER prévoient des fins de course dont l'intervention doit être réglée d'une manière propre à chaque installation. **DEA** System fournie 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.
Veuillez 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.

Réglage des fins de course magnétique

Montez les plaques de support pour les aimants comme indiqué sur la figure 10, en faisant attention que l'aimant **BLEU** en correspond bien au fin de course de fermeture et l'aimant **VERT** au fin de course d'ouverture (Fig. 11). Branchez le câble du capteur magnétique de couleur **MARRON** à l'entrée FCC 1 et le **NOIR** à l'entrée FCA 1 (Fig. 12);

ATTENTION Reportez-vous au manuel de la platine de commande utilisée pour identifier correctement les entrées des fin de course.

ATTENTION Une mauvaise installation des aimants peut être dangereux pour les personnes ou les choses; Respectez les conditions prévues dans ces instructions.

Montez le capteur magnétique comme indiqué sur la figure 9. Le capteur doit dépasser du support destiné au moins 35 mm, de cette manière vous éviterez toute interférence.
Ajustez les plaques de supports des aimants de manière à maintenir une distance du capteur entre 10 et 20mm;

ATTENTION Les positions des aimants d'ouverture et fermeture se réfèrent à une installation standard (moteur sur le côté gauche du portail). En cas d'utilisation du paramètre P063 (seulement pour platines de la série NET) pour l'installation du moteur inversé (à droite), la position des aimants ne doit pas être modifiée.

Si vous utilisez la platine art. 400RR et seulement si vous devez inverser le sens de marche du motoréducteur, inversez manuellement les câbles de fin de course.

ATTENTION Les connexions électriques dans ce manuel se réfèrent uniquement aux centrales de commande de la série NET. Si vous utilisez un GULLIVER avec la centrale 212E ou 400RR, reportez-vous au manuel d'utilisation de cette centrale afin de réaliser le câblage nécessaire pour le démarrage du moteur.

5 BRANCHEMENTS ÉLÉCTRIQUES POUR MOTEURS 230V

Exécutez les branchements éléctriques en suivant les indications de la Table 1 et des schemas à page 50.

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 passe-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 H07RN-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"

1-2		Entrée alimentation 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
3-4-5	M1	Sortie moteur 1 230 V ~ max 600W		
6-7-8	M2	Sortie moteur 2 230 V ~ max 600W (si présents)		
9-10	WARNING	Sortie 230 V ~ max 150 W pour lampe témoin portail ouvert (se P052=0) ou lampe de courtoisie (si P052>1)		
11-12	FLASH 230	Sortie lampe clignotante 230 V ~ max 40W		
13-14	ELETTR	**13 (-)** / **14 (+)**	Sortie "boost" pour électro-serrure, max 1 x art.110 (si P062=0), sortie 24V ⎓ max 5W impulsive (si P062=1), pas-à-pas (si P062=2), sortie électro-frein de stationnement pour moteurs réversibles (si P062=3), sortie pour alimentation élettro-serrure avec un relais externe (si P062=4), sortiepour alimentation électro-aimants pour barrières (si P062=5) ou sortie temporisée (si P062>5).	
15-16	WL / FL24	FL / WL	Sortie 24V ⎓ max 100mA; En sélectionnant le jumper FL/WL, il est possible d'obtenir un clone (en 24V) de la sortie Flash230 (si FL sélectionné) ou d'une sortie Warning (si WL sélectionné). **Attention:** La capacité de cette sortie permet seulement l'usage de lampes clignotantes à LED.	
17-18	FCC 1	**17 - N.C.** / **18 - Com**	Input 6. FCC 1. En cas d'intervention elle arrête la course de fermeture du moteur 1. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	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".**
19-20	FCA 1	**19 - N.C.** / **20 - Com**	Input 5. FCA 1. En cas d'intervention elle arrête la course d'ouverture du moteur 1. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
21-22	PHOTO 1	**21 - N.C.** / **22 - Com**	Input 4 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.**	
23-24	SAFETY	**23 - N.C.** / **24 - Com**	Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
25-26	PED	**25 - N.O.** / **26 - Com**	Input 2 PED. Si activée elle provoque l'ouverture seulement du moteur 1.	
27-28	START	**27 - N.O.** / **28 - Com**	Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P049=0) ou pas-à-pas (P049=1).	
29	Y	Entrée signal antenne radio		
30	⏚	Entrée masse antenne radio		
31-32	+24VAUX	Sortie 24 V ~ alimentation auxiliaire		**(AUX + ST) = max 200mA**
33-34	+24V_ST	**33 (+)** / **34 (-)**	Sortie 24 V ⎓ alimentation dispositifs de sécurité contrôlés	

FR

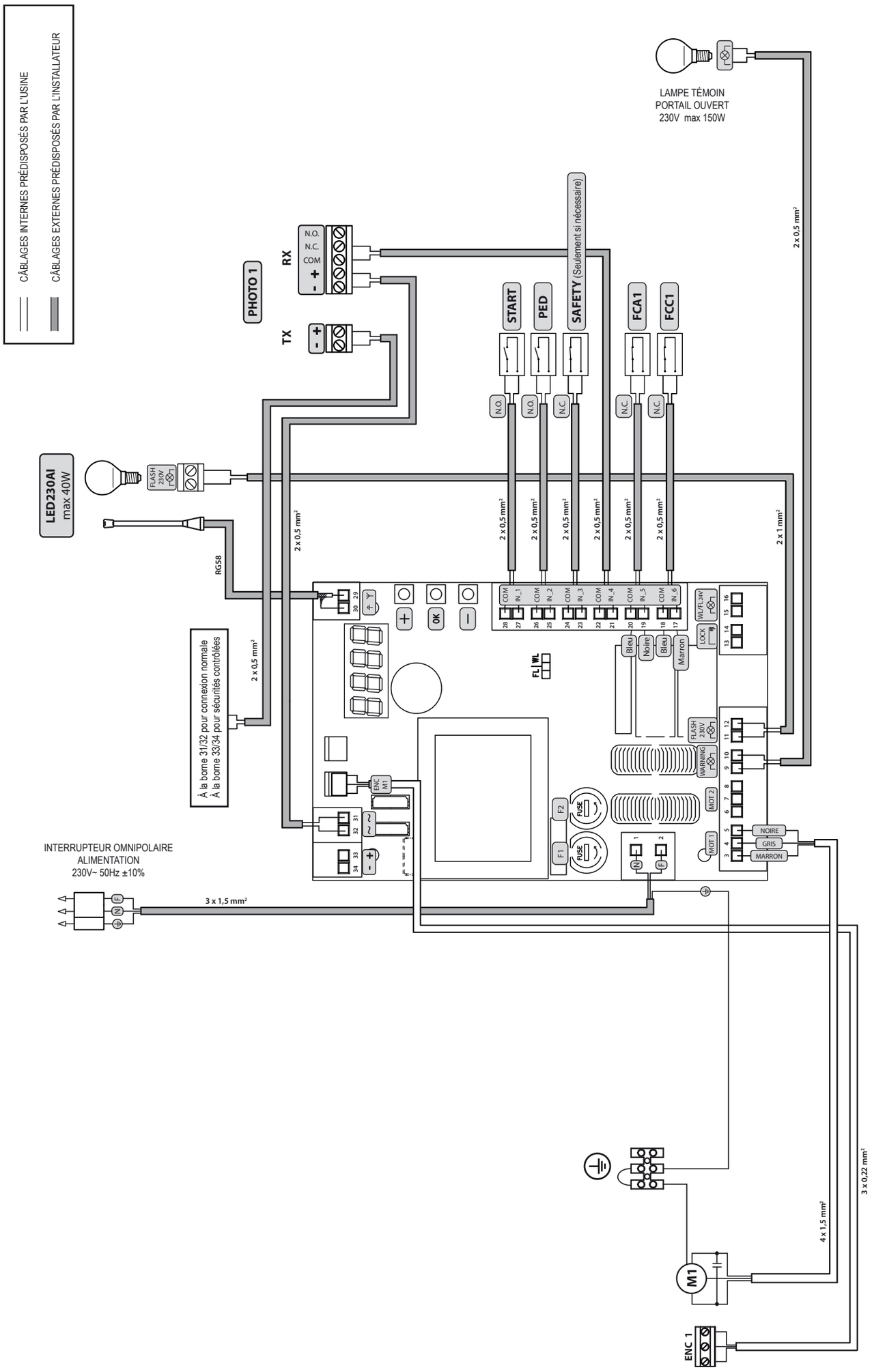
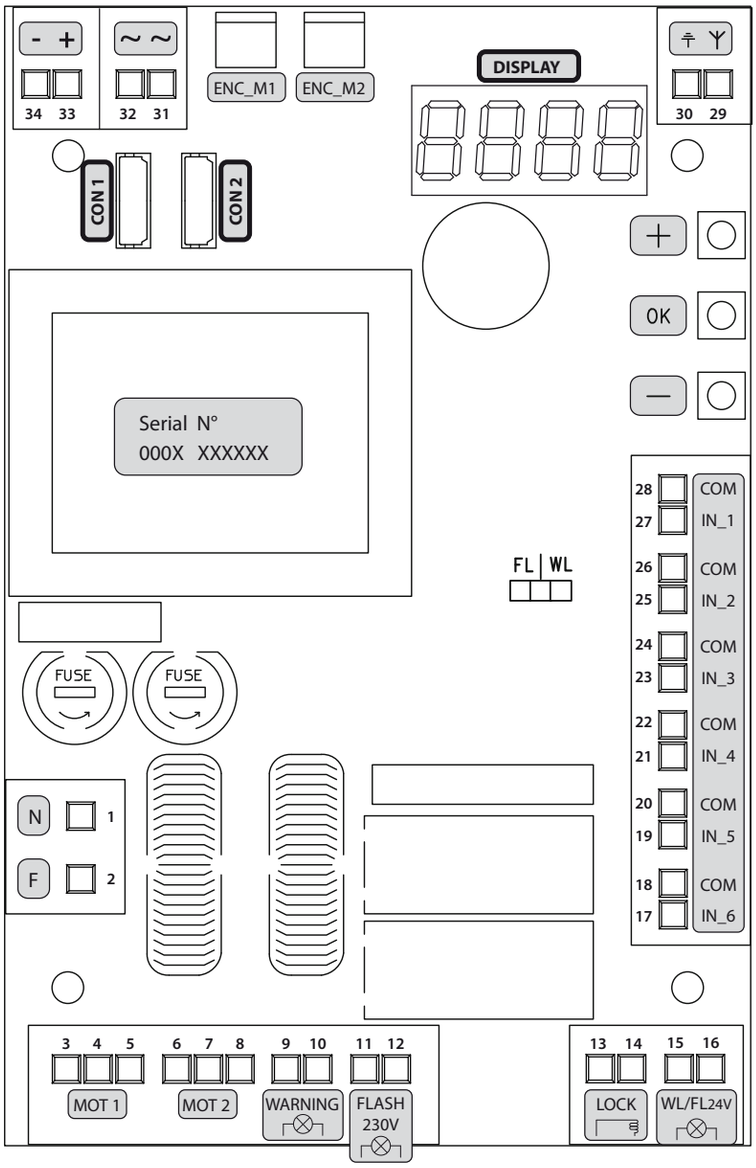
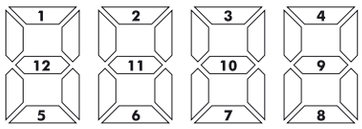

CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE
CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR
LAMPE TÉMOIN
PORTAIL OUVERT
230V max 150W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
N.O.
N.C.
COM
START
PED
SAFETY (Seulement si nécessaire)
FCA1
FCC1
LED230AI
max 40W
FLASH 230V
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
À la borne 31/32 pour connexion normale
À la borne 33/34 pour sécurités contrôlées
INTERRUPTEUR OMNIPOLAIRE
ALIMENTATION
230V~ 50Hz ±10%
3 x 1,5 mm²
Bleu
Noire
Bleu
Marron
NOIRE
GRIS
MARRON
4 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
M1
ENC 1

Schéma de base NET230N



DISPLAY



NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

CON 1

NET-EXP

CON 2

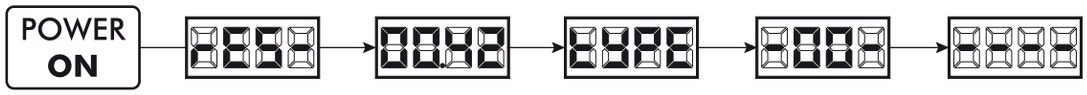
NET-NODE / MEMONET

FR

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 58).

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):

   OPEN CONTACT **CLOSE CONTACT**

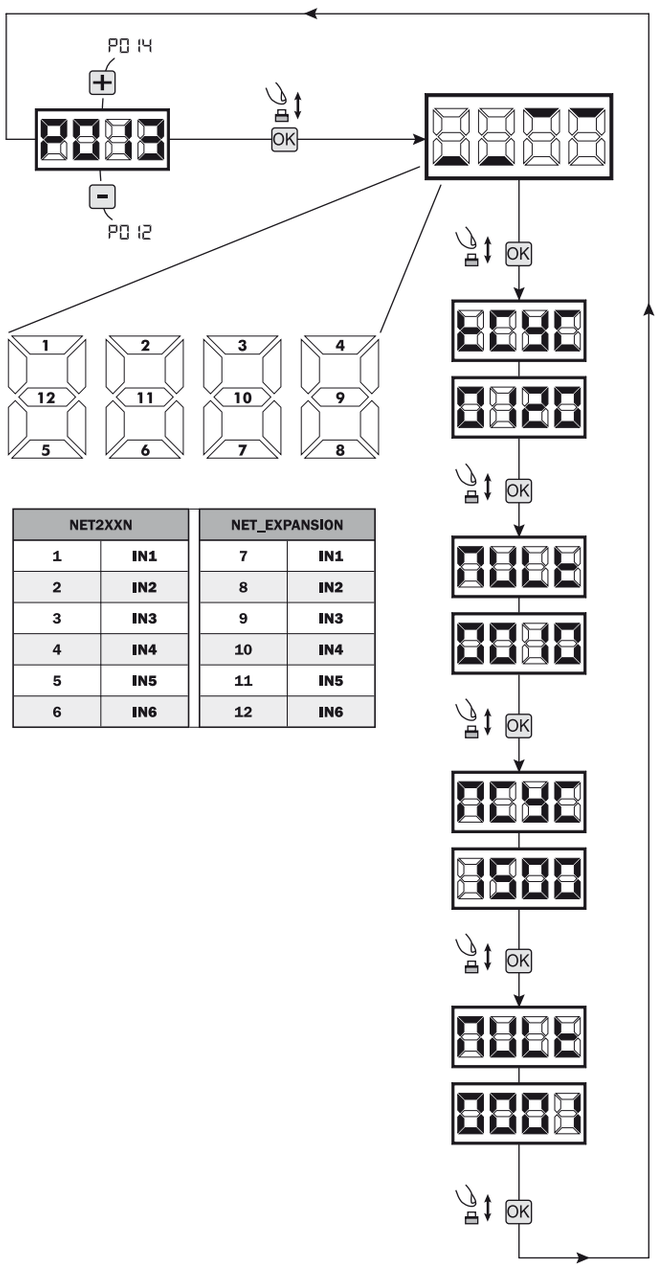
4. Presser de nouveau la touche OK;
5. Sur l'écran le "Compte-manœuvre Total" tCYC s'affiche, suivi par le multiplicateur MULt

   Pour calculer le nombre de manœuvres exécutées, les deux valeurs doivent être multipliées.

   Ex: tCYC = 120x10 = 1200 manœuvres exécutées
6. Presser de nouveau la touche OK;
7. Sur l'écran le "Compte-manœuvre Total" MCYC s'affiche, suivi par le multiplicateur MULt

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

   Ex: MCYC = 1500x1 = 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).

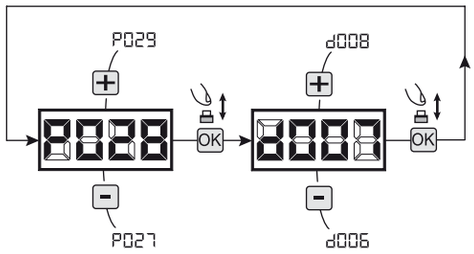


NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

3 Sélection du type des moteurs

! IMPORTANT !

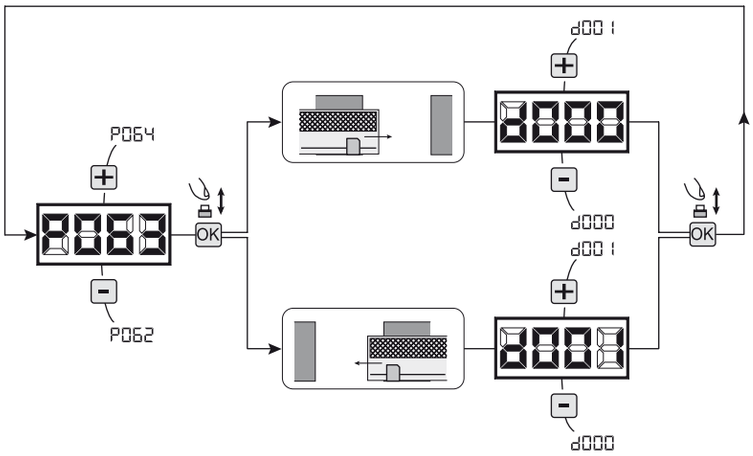
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P028;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. Vérifiez que la valeur est fixée à d007 (GULLIVER), sinon, vous devez sélectionner en utilisant les boutons + et -;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche OK (l'écran affichera de nouveau P028).



4 Sélection du sens de marche

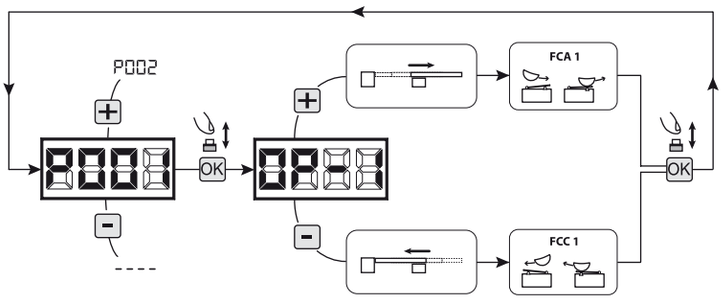
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P063;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. En utilisant les touches + et -, configurez:
   - d000=moteur en position standard (à la gauche de l'entrée);
   - d001=moteur en position inverse (à la droite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



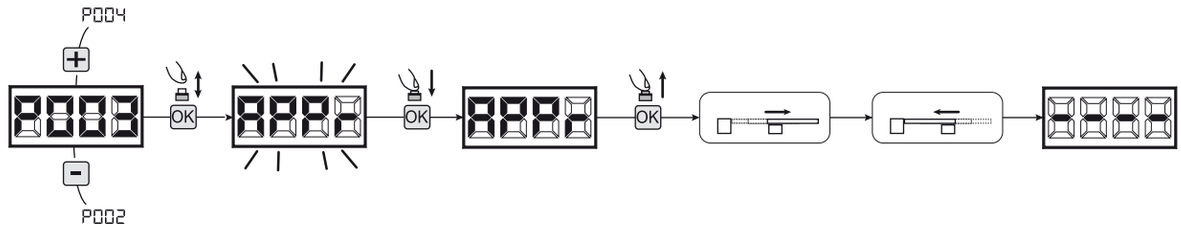
5 Reglage des cammes des fins de course

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 camme 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 régulé 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 "APPr" clignotant, appuyez sur le bouton OK; La manoeuvre d'aprentissage commence avec le moteur 1 en position ouverte;
5. Relâchez le bouton OK lorsque "APPr" sarrête 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 "----".

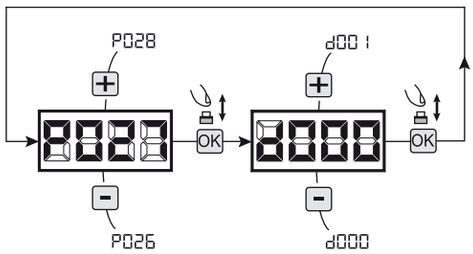


FR

7 Apprentissage des émetteurs

7.1 Sélection du codage des émetteurs

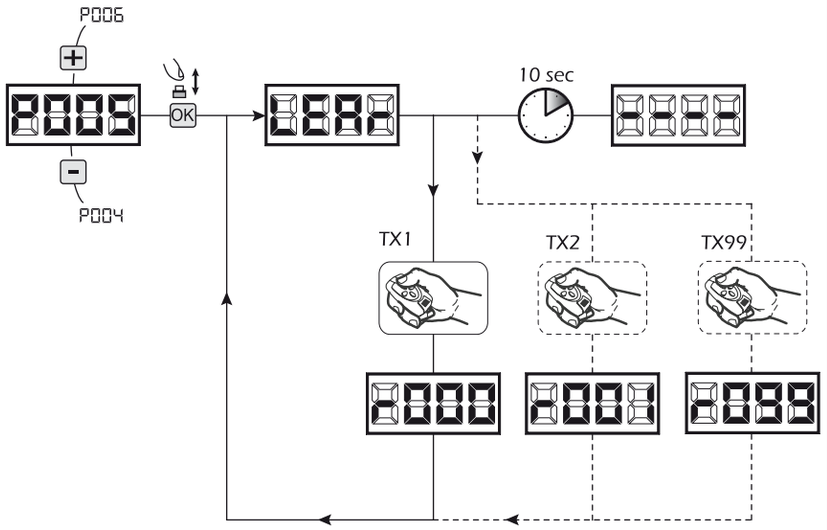
1. Parcourez les paramètres avec les touches ⊕ et ⊖ jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche OK;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches ⊕ et ⊖:
   - d000=rolling-code fixe (**suggéré**);
   - d001=rolling-code 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 "LEAr" 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 "LEAr";
5. Répetez 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.

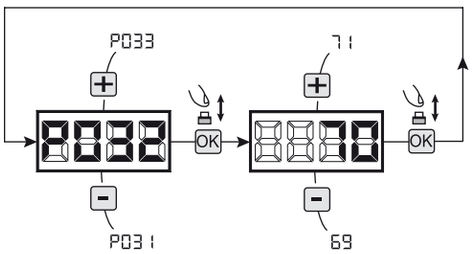


Attention: Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.
Attention: Dans le cas d'émetteurs personnalisés, après l'accès à P005 l'apprentissage 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 précedemment).



Consultez la table à la page 62 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 55.

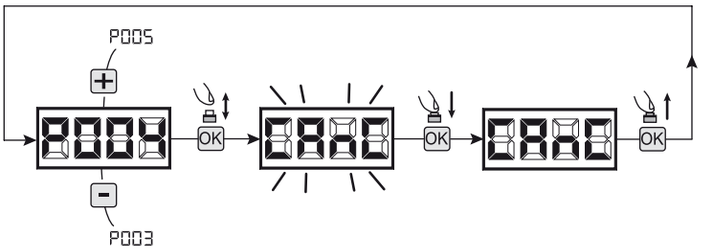
7 PROGRAMMATION AVANCÉE

Veuillez 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

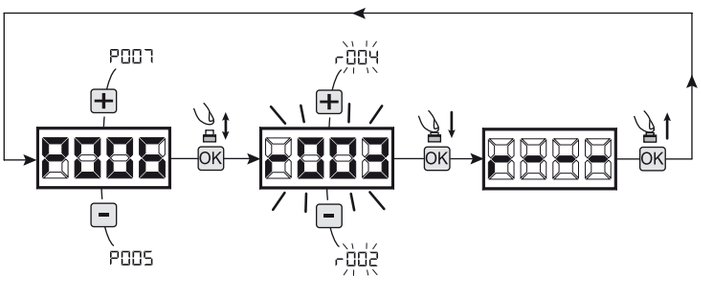
1.1 Effacement de tous les émetteurs

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P004;
2. Appuyez sur la touche OK;
3. Lorsque les symboles "CAnC" clignotent, restez appuyé sur la touche OK;
4. Rélâchez la touche OK dès que les symboles "CAnC" deviennent fixent;
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. r003);
4. Lorsque que les symboles "r003" clignotent, restez appuyé sur la touche OK;
5. Relâchez la touche OK dès que les symboles "r - - -" deviennent fixent;
6. L'émetteur séléctionné a été effacé (l'affichage indiquera de nouveau P006).

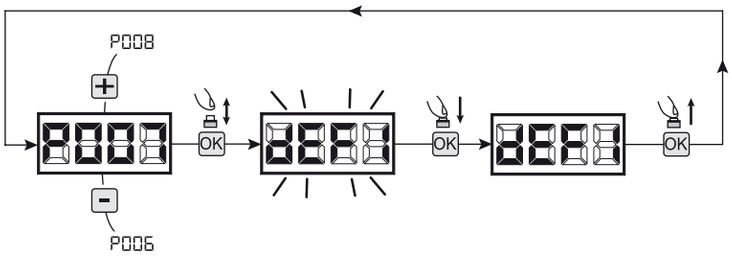


2 Restauration des paramètres de défaut

2.1 Restauration des paramètres de fonctionnement

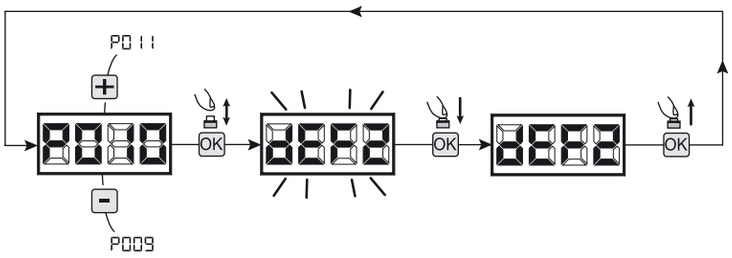
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P007;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. Lorsque les initiales "dEF 1" clignotent, maintenez la touche OK;
4. Relâcher la touche OK lorsque "dEF 1" arrête de clignoter;
   Les paramètres de défaut 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 "dEF2" clignotent, maintenez la touche OK;
4. Relâcher la touche OK lorsque "dEF2" 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.



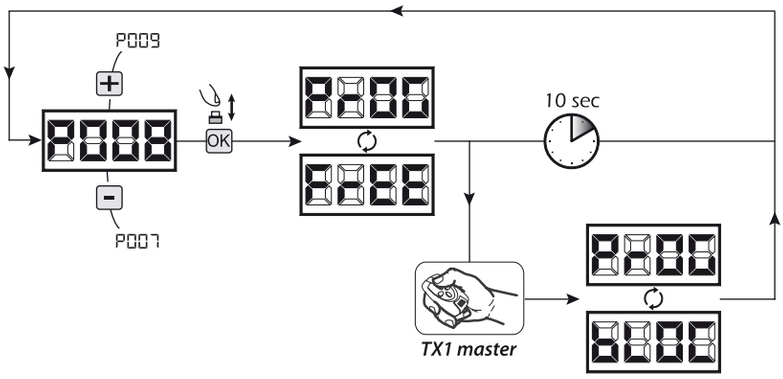
FR

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 débloquer l'accès à la programmation de la platine afin d'empêcher toute manipulation. Le réglage du dip-switch sur la télécommande constitue le code de blocage/déblocage vérifié par la platine.

3.1 Bloc accès à la programmation

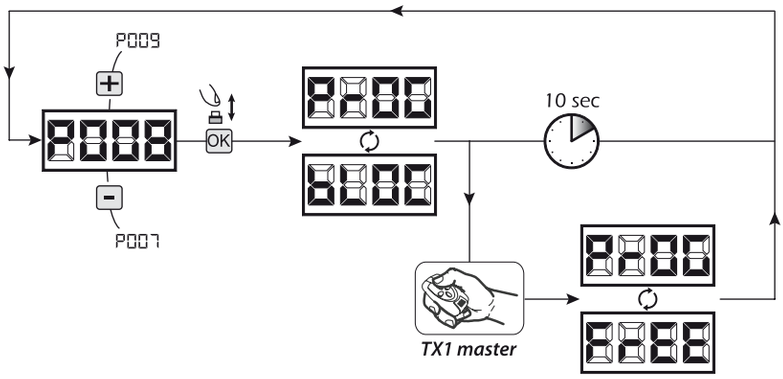
1. Faites défiler les paramètres avec les touches ⊞ et ⊟ jusqu'à ce que l'écran affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. L'affichage affiche alternativement Pr0G/FrEE pour indiquer que la platine est dans l'attente de la transmission du code de blocage;
4. Appuyer sur la touche CH1 du "TX master" dans les 10 secondes, l'écran affiche Pr0G/bL0C avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est bloqué.



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

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 Pr0G/bL0C 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 Pr0G/FrEE avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est débloqué.

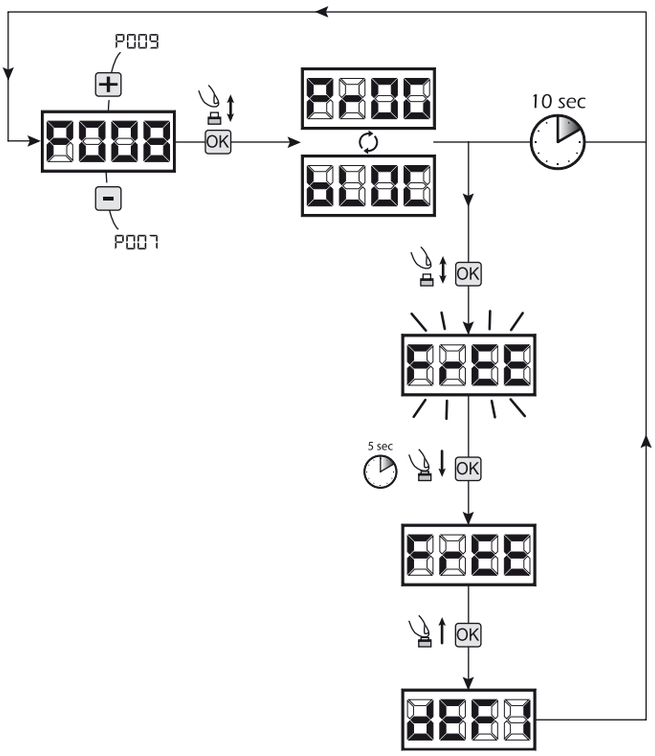


3.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

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 Pr0G/bL0C;
4. Appuyez sur la touche OK, l'écran affiche FrEE 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 FrEE fixe suivie par dEF 1, avant de retourner à la liste des paramètres;
6. L'accès à la programmation est débloqué.



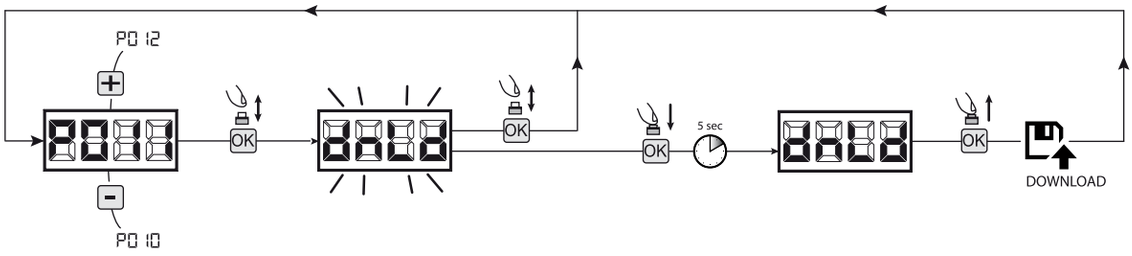
4 Déchargement / chargement mémoire données

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

1. Parcourez les paramètres avec les touches ⊕ et ⊖ jusqu'à visualiser le paramètre P011;
2. Appuyer sur la touche OK, les initiales "dnLd" 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 des que "dnLd" arrête de clignoter;
   Tous les réglages de la centrale (TYPE, paramètres, émetteurs, course moteurs, etc...) sont sauvegardés sur l'unité de mémoire externe;

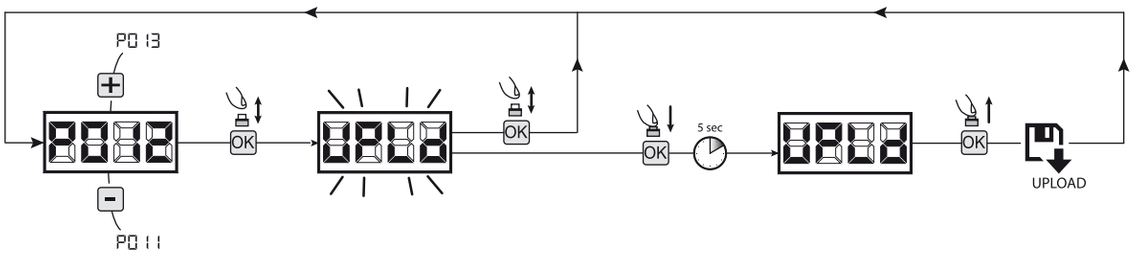
Attention: si des donnés sont présents sur l'unité de mémoire externe, elles seront remplacées lors du déchargement download.

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 ⊕ et ⊖ jusqu'à visualiser le paramètre P012;
2. Appuyer sur la touche OK, les initiales "UPLd" 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 des que "UPLd" 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.

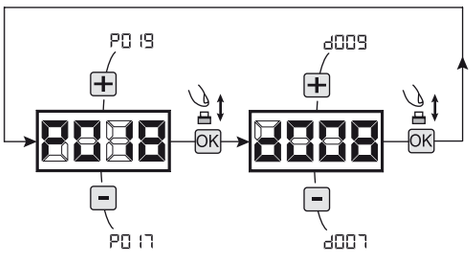


ATTENTION Si aucune unité externe de mémorisation n'est branchée ou si le câble de connexion est débranché pendant le transfert des données, le message Err9 s'affiche, après quoi la centrale de commande est complètement réinitialisée et "TYPE" clignote sur l'écran.
Se référer à la notice de la carte de mémoire externe pour restaurer le fonctionnement de la centrale de commande.

5 Configuration des entrées

Au cas où l'installation demamanderait des commandes différentes et/ou supplémentaires par rapport au 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 ⊕ et ⊖ (référez-vous au tableau "paramètres de configuration entrées" page 61);
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 ⊕ et ⊖ 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)
' '	Carte en BOOT-MODE : elle indique que le firmware est corrompu ou en cours d'actualisation. Pour procéder au rétablissement du firmware, utiliser l'APP DEAinstaller et s'assurer que le NET-NODE soit connecté sur le juste port. **Attention : Quand on effectue l'actualisation du firmware, la carte perd toutes les données (paramètres et radiocommandes) qui se trouvent dans la mémoire. S'assurer d'avoir un backup de la mémoire si l'on compte rétablir les données après l'actualisation.**
rESP	Réinitialisation de la position 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.	- 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.
bLOC URrt	On essaie de programmer la carte quand un dispositif NET-NODE est connecté.	Couper l'alimentation, déconnecter le NET-NODE du port de communication et réactiver l'alimentation;
Err3	Photocellules et/ou dispositifs de sécurité extérieurs activés ou en panne.	Vérifiez le bon fonctionnement de tous les dispositifs de sécurité et/ou des photocellules installées.
Err4	Éventuel dommage/surchauffe au circuit de puissance de la centrale de commande.	Couper l'alimentation pendant quelques minutes et réactiver l'alimentation. Actionner une impulsion de démarrage, si le message se répète, remplacer la centrale de commande.
Err5	Time-out course moteurs: Le /les moteur/s a/ont dépassé le temps de travail massimale (4min) sans s'arrêter jamais.	- Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération se termine correctement.
Err6	Time-out détection d'obstacles: Avec le dispositif anti-écrasement désactivé, la présence d'un obstacle qui empêche le mouvement de plus de 10 secondes a été quand même détectée.	- Assurez-vous qu'il n'ya pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course; - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position; - Vérifiez que l'opération est terminée avec succès.
Err7	Mouvement des moteurs non relevé.	- Vérifiez le bon branchement des moteurs et leurs encodeurs; - Vérifiez le réglage du paramètre P029 (sélection du moteur, avec ou sans encodeur) et assurez-vous qu'il soit correct. - Si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.
Err9	Communication avec carte de mémoire externe (même NET-EXP ou bien NET-NODE) absente/interrompue.	- Vérifier que le câble de branchement de la carte de mémoire externe soit correctement branché. - Lorsque un transfert de données (DOWNLOAD/UPLOAD) est en cours, vérifier qu'il ne soit pas interrompu (par exemple en débranchant la carte avant la fin du transfert). **Attention:** l'interruption d'un UPLOAD causera un RESET totale de la centrale de commande.
Er 10 Er 11	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.
Er 12	Éventuel dommage au circuit de puissance de la centrale de commande ou au circuit de l'encodeur.	Vérifier le câblage de l'encodeur et du moteur. Couper et remettre le courant. Actionner une impulsion de démarrage, si le message se répète, effectuer les contrôles suivants. - Entrer dans le P003 et manutentionner la porte à l'aide des touches + et -. - Si la porte se déplace à la vitesse maximale et l'écran affiche Err7, remplacer la carte encodeur du moteur. - Si le moteur reste toujours à l'arrêt, remplacer la centrale de commande.
Er 15	Des paramètres de réglage sensibles ont été modifiés à l'aide de l'APP DEAinstaller, sans avoir exécuté l'apprentissage de la course moteurs à la fin de l'opération.	Exécuter l'apprentissage de la course moteur (P003) avant de pouvoir effectuer toute autre opération.
Er81	NET-NODE connecté au port de communication erroné.	Connecter le NET-NODE dans le port correct selon ce qui est indiqué sur le schéma de la centrale de commande.

9 MISE EN SERVICE

La phase de mise en service est très importante afin d'assurer la sécurité maximale de l'installation,la conformité aux normes et réglements, 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 sécurités 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. 7) et effectuez la manœuvre 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
nettoyage de l'électro-frein	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. 7).
	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 inverti.
Au cours de la manœuvre 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

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

	PAR.	PROCÉDURE	VALEURS SÉLÉCTIONNABLES
PROCÉDURES DE PROGRAMMATION	P001	Positionnement moteur 1	
	P002	Positionnement moteur 2	
	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	

	PAR.	DESCRIPTION PARAMÈTRE	VALEURS SÉLÉCTIONNABLES		VALEURS DE DEFAULT
					230V
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES	P016	Sélection type entrée INPUT_3	• 000: IN3 type=contact disponible • 001: IN3 type=resistance constante 8K2		000
	P017	Selection fonctionnement INPUT_1	• 000: NONE (non utilisé) • 001: START (start) • 002: PED. (piétons) • 003: OPEN (ouvre séparé) • 004: CLOSE (ferme séparé) • 005: OPEN_PM (ouvre homme présent) • 006: CLOSE_PM (ferme homme présent) • 007: ELOCK-IN (fonction électro-serrure. Voir P062) • 008: PHOTO 1 (photocellule 1) • 009: PHOTO 2 (photocellule 2) • 010: SAFETY 1 (barre palpeuse 1) • 011: STOP (bloc) • 012: FCA1 (fins de course ouverture Mot1) • 013: FCA2 (fins de course ouverture Mot2) • 014: FCC1 (fins de course fermeture Mot1) • 015: FCC2 (fins de course fermeture Mot2) • 016: SAFETY 2 (barre palpeuse 2) • 017: OPEN_IN (seulement pour NET_EXP) • 018: OPEN_EXT (seulement pour NET_EXP) • 019: AUX_IN (seulement pour NET_EXP)	IN1	001
	P018	Selection fonctionnement INPUT_2		IN2	002
	P019	Selection fonctionnement INPUT_3		IN3	010
	P020	Selection fonctionnement INPUT_4		IN4	008
	P021	Selection fonctionnement INPUT_5		IN5	012
	P022	Selection fonctionnement INPUT_6		IN6	014

						230V
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES	P023	Attribution CANAL 1 émetteurs		• 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: ELOCK-IN (fonction électro-serrure. Voir P062) • 008: AUX_IN (seulement pour NET_EXP)	CH1	001
	P024	Attribution CANAL 2 émetteurs			CH2	000
	P025	Attribution CANAL 3 émetteurs			CH3	000
	P026	Attribution CANAL 4 émetteurs			CH4	000
	P027	Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur)		• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION MOTEURS	P028	Sélection du type de moteurs		• 005: LIVI 5/24 - 6NET • 006: LIVI 8/24 - 9NET • 007: GULLIVER - REV		005
	P029	Non utilisé				000
	P030	Non utilisé				001
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P031	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture	**Attention:** Pour moteurs sans encodeur les vitesses pendant la course d'ouverture/ fermeture (100%) et les vitesses de ralentissement d'ouverture/fermeture (30%) sont fixes quelles que soient les valeurs définies.	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)	**Attention:** Pour les moteurs sans encodeur: lors du réglage de la force, la détection d'obstacles pendant le ralentissement est ignorée.	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

					230V
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P044		Régulation temps de preclignotement	0sec.....10sec	000
	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	• 000 : désactivé • 001 : actif uniquement en ouverture • 002 : actif en ouverture et en fermeture automatique	000
	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.	• 000: “coup de bélier” désactivée • 001: “coup de bélier” activée • >001: “coup de bélier” périodique (X*1 min) (2.....255)	000
	P049		Sélection modalité “inversion” (pendant la manoeuvre une impulsion inverse le mouvement) ou “pas-à-pas” (pendant la manoeuvre une impulsion arrête le mouvement. L’impulsion suivante fait demarrer le moteur dans le sens inverse).	• 000: “inversion” • 001: “pas-à-pas”	001
	P050	PHOTO 1	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). 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.	• 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	002
	P051	PHOTO 2			000
	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>0 “lumière de courtoisie” (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s’arrête, après le retard établit).	• 000: “lampe témoin fixe” • >000 : retard à l’extinction “lampe témoin” (1sec.....255sec)	000
	P053		Non utilisé		/
	P054		Fonction “démarrage progressif”: les moteurs accélérent progressivement jusqu’à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques. **Attention:** Pour moteurs sans encodeur, le paramètre sera ignoré.	• 000: “démarrage progressif ” désactivée • 001: “démarrage progressif” activée • 002: “démarrage progressif lent” activé	001
	P055		Régulation durée de l’ inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l’activation de l’entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l’inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l’inversion suite à la présence d’un obstacle pendant l’ouverture.	• 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l’inversion sur obstacle (1sec.....10sec)	003
	P056		Régulation durée de l’ inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l’activation de l’entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l’inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l’inversion suite à la présence d’un obstacle pendant en fermeture.	• 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l’inversion sur obstacle (1sec.....10sec)	003
	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	• 000: Facilitation de déblocage désactivée • >000: Facilitation de déblocage activée avec durée pareil à: (1x25ms.....40x25ms)	000
	P058		Non utilisé		/
	P059		Non utilisé		/

					230V
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P060	Non utilisé			/
	P061	Non utilisé			/
	P062	Fonctionnement sortie électro-serrure: si=0 sortie “boost” pour alimentation électro-serrure art. 110, Si=1 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité impulsive, Si=2 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité pas-à-pas, Si=3 Sortie électrofrein pour moteurs réversibles, Si=4 sortie 24V pour alimentations élettro-serrure avec un relais externe, Si=5 sortie 24V pour alimentation électro-aimants pour barrières, Si>5 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité temporisée (la valeur programmée indique le retard d’extinction en seconds).		• 000: “Sortie “boost” pour électro-serrure pour art.110 • 001: “Sortie impulsive 24V ⎓ max 5W • 002: “Sortiepas-à-pas 24V ⎓ max 5W • 003: “Sortie électro-frein pour moteurs réversibles • 004: “Sortie alimentation électro-serrures avec un relais externe • 005: “Sortie alimentation électro-aimants pour barrières • >005: “Sortie temporisée 24V ⎓ max 5W (6sec.....255sec)	000
	P063	Inversion diréction 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: “Installation standard • 001: “Installation inversée	000
	P064	Non utilisé			/
	P065	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: “Demande de maintenance: déshabilitée • >000: “Nombre de manœuvres (x 500) pour demande de maintenance (1.....255)	000
	P066	Sélection du fonctionnement sortie clignotant: Si=0 sortie clignotant intermittente; Si=1 sortie clignotant fixe (pour clignotants avec circuit intermittent intérieur).		• 000: “sortie clignotant intermittente • 001: “sortie clignotant fixe	001
	P067	SAFETY 1	Fonctionnement entrée SFT: si=0 barre palpeuse toujour 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 detection d’obstacle électronique, les valeurs d’inversions suite à l’activation des dispositifs de sécurité SFT1 et SFT2, sont sélectionées 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: “barre palpeuse toujours activée • 001: “barre palpeuse active seulement en fermeture • 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	000
	P068	SAFETY 2			000
	P069	Arrêt retardé sur fin de course: le fonctionnement du moteur est arrêté 1,5 sec. après la detection du fin de course. Si pendant ce retard la butée de fermeture est détectée, le fonctionnement du moteur est arrêté immédiatement.		• 000: “arrêt retardé sur fin de course désactivée • 001: “arrêt retardé sur fin de course activée	000
	P070	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: “durée de la puissance au démarrage désactivée (durée de la puissance au démarrage au niveau minimum) • 00X: “durée de la puissance au démarrage jusqu’à 1,5 sec (X*6ms)	008
	P071	Autotest sécurités: si=0 sortie 24V sans autotest; si=1 sortie 24V pour sécurités avec autotest (désactive la sortie et vérifie l’ouverture du contact avant chaque manouvre). **Attention:** pour le fonctionnement autotest, tous les dispositifs de sécurité doivent être branchés à l’alimentation stabilisée 24V_ST (33-34 pour 230V) et alignées avant la manœuvre d’apprentissage de la course (P003).		• 000: “alimentation réseau (autotest sécurités désactivé) • 001: “autotest sécurités activé	000

				230V
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P072	Activation fonction SAS **(seulement pour NET_EXP)**: la sortie SAS est branchée sur une entrée STOP/SAS INPUT d'une deuxième centrale, et permet le fonctionnement en sas (ou porte bancaire) (inhibition de l'ouverture de la deuxième porte tandis que la première n'est pas complètement fermée). Lorsque ce paramètre est activé, lors d'un reset un RESP automatique s'exécute, pendant lequel la sortie SAS ne s'active pas. Si des fins de course sont branchés et lors d'un reset ils sont enclenchés, le RESP ne s'exécute pas. **Attention:** Si les deux portes sont débloquées manuellement et déplacées de la position de fermeture, une condition d'inter-blocage se présente. Il sera donc nécessaire de refermer manuellement au moins une des deux portes.	• 000: "Fonction SAS" désactivé • 001: "Fonction SAS" activé	000
	P073	Non utilisé		/
	P074	Non utilisé		/
	P075	Non utilisé		/
	P076	Non utilisé		/
	P077 ... P099	**Paramètres de configuration dédiés à la carte d'expansion NET_EXP (pour une description détaillée des paramètres, reportez-vous à la notice d'emploi).**		/

GULLIVER

DEA®

move as you like

NOTES

GULLIVER

Elektromechanischer Antrieb für Schiebetore
Bedienungsanleitung und Hinweise

Inhaltsverzeichnis

1	Zusammenfassung der Hinweise	**67**
2	Produktbeschreibung	**69**
3	Technische Daten	**69**
4	Installation und Montage	**70**
5	Stromanschlüsse für 230V	**71**
6	Standardprogrammierung	**74**
7	Erweiterte Programmierung	**77**
8	Displaymeldungen	**80**
9	Inbetriebnahme	**81**
9.1	Abnahme der Anlage	**81**
9.2	Notentriegelung	**81**
10	Wartung	**81**
11	Entsorgung des Produkts	**82**

1 ZUSAMMENFASSUNG DER HINWEISE

ACHTUNG! Wichtige Sicherheitsvorschriften. Aufmerksam alle Hinweise und Anleitungen lesen, die dem Produkt beigelegt sind, da durch falsche 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.

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

2 PRODUKTBESCHREIBUNG

Modelle und Verpackungsinhalt

GULLIVER ist die Bezeichnung für eine Reihe von elektromechanischen Antrieben für die Automatisierung von Schiebetoren mit unterschiedlichen Merkmalen bezüglich der Versorgungsspannung der Steuereinheit und des Motors, der Leistung, der Schubkraftregulierung und des verwendeten Endschalters.

Geeignetes Zubehör ist in der Tabelle “PRODUKTZUBEHÖR” aufgeführt (S. 182).

GULLIVER 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 Führung.

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

Transport

GULLIVER 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

GETRIEBEMOTOR		
	18NET - 18NET/M - 18NET/IB - 1503E	**25RRT - 22RRTF - 22RRT/M - 25RRT/IB**
Nennspannung Motor (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	400 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Leistungsaufnahme (W)	**560**	**1200**
Max. Schubkraft (N)	1300	1650
Max. Arbeitszyklen pro/h	15 (Schiebetor L=12m)	17 (Schiebetor L=14m)
Max. Zyklen in 24h	240	280
Kondensator (µF)	30	-
Max. Betriebstemperatur (°C)	-20 ÷ 50 °C	
Wicklungsschutz Motor (°C)	140 °C	-
Geschwindigkeit (m/min)	10	10
Produktgewicht mit Verpackung (Kg)	30	
Schutzart	IPX4	

STEUERUNG		
NET230N		
Netzspannung (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	
Sicherung F2 (A)	5A	
Sicherung F1 (A)	160mA	
Motorenausgänge 230V	2 x 600W	
Ausgang Zubehör	24 V ~	(24V_AUX + 24V_ST = **max 200mA**)
Ausgang Überwachung Sicherheitsvorrichtungen	24V ⎓	
Ausgang „Warning”	230 V ~ max 150W	
Ausgang Elektroschloss	max 1 art. 110 oder Ausgang 24V ⎓ max 5W konfigurierbar	
Ausgang Blinklampe 230V	230 V ~ max 40W	
Ausgang Blinklampe 24V	24 V ⎓ max 100mA (für LED-Blinker) Art. LED24AI oder Durchgangsbeleuchtung/ Kontrollleuchte Tor offen	
Max. Betriebtemperatur	-20÷50 °C	
Frequenz Funkempfänger	433,92 MHz	
Kodierungsart Handsender	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-Schalter	
Max. Anz. verwalteter Handsender	100	

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.

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

Sofern die Auflagefläche schon bereitsteht, muss der Getriebemotor direkt darauf z.B. mit Spreizdübeln oder chemischen Dübeln fixiert werden.

Andernfalls wie folgt vorgehen:

- Einen dem Boden entsprechenden Aushub vornehmen und dabei die Angaben in Abb. 3 beachten;
- Für genügend viele Elektrorohre sorgen;
- Die Fundamentplatte positionieren;
- Den Beton eingießen und bevor dieser aushärtet, die Fundamentplatte auf den in Abb. 4 angegebenen Höhen platzieren, wobei besonders darauf geachtet werden muss, dass diese parallel zur Torflügel und genau waagrecht ist. Warten, bis der Beton komplett ausgehärtet ist.

Sofern bereits eine Zahnstange existiert, muss das Ritzel des GULLIVER in einem Abstand von 1-2 mm platzieren, um zu vermeiden, dass das Torgewicht den Getriebemotor belasten könnte (Abb. 5). Dazu die Höhe von GULLIVER durch Einlage von Beilegscheiben entsprechend regulieren und danach die Befestigungsschrauben fest anziehen (Abb. 6).

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. 5);
- Das überstehende Zahnstangenteil abschneiden;
- Bei Montageende den Torflügel ein paar Mal manuell bewegen und prüfen, dass die Ausrichtung und der Abstand von 1-2 mm zwischen Zahnstange und Ritzel auf der ganzen Länge eingehalten wurde;
- Die Befestigungsschrauben von GULLIVER fest anziehen (Abb. 6) und mit Plastikschutzkappen abdecken.

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 GULLIVER erneut betriebsbereit ist.

4.4 Endschalter

Einstellung der mechanischen Endschalter

Bei den meisten GULLIVER-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 Bodenanschlägen, anzubringen.

Einstellung der magnetischen Endschalter

Die Haltebügel für die Magneten zusammenbauen wie in Abb. 10 gezeigt und sicherstellen, dass der **HELLBLAUE** Magnet für die Abschaltung in ZU und der **GRÜNE** Magnet für AUF vorgesehen wird (Abb. 11). Der **BRAUNE** Draht des Magnet Endschalters am Eingang FCC 1 und der **SCHWARZE** Draht am Eingang FCA 1 anschließen (Abb. 12);

ACHTUNG Siehe Handbuch der verwendeten Steuereinheit, um die Endschalter - Eingänge richtig zu bestimmen.

ACHTUNG Eine falsche Montage der Magneten kann Personen- und Sachschäden verursachen. Beachten Sie hierzu, die vorgesehenen Hinweise in dieser Bedienungsanleitung.

Den Magnet Endschalter montieren wie in Abb. 9 gezeigt. Der Endschalter muss über den Befestigungswinkel mindestens 35 mm herausragen, so können etwaige Störungen vermieden werden.
Die Endschalterfahnen der Magneten so einstellen, dass ein Abstand von 10-20 mm vom Sensor gehalten wird;

ACHTUNG Die Positionen der Öffnungs- und Schließmagneten beziehen sich auf eine Standardinstallation (Motor links vom Durchfahrtsbereich). Bei Verwendung des Parameters **P063** (nur bei Steuerungen der Baureihe NET) kann die Drehrichtung des Antriebes geändert werden, hierzu dürfen die Magneten **nicht** verändert werden.

Bei Kombination mit der Steuereinheit 400RR und nur wenn die Laufrichtung des Getriebemotors umgekehrt werden soll, müssen die Endschalterkabel manuell vertauscht werden.

ACHTUNG Die in diesem Handbuch beschriebenen Stromanschlüsse beziehen sich ausschließlich auf die Steuerung der Baureihe NET. Wird GULLIVER in Kombination mit der Steuereinheit 212E oder 400RR eingesetzt, siehe Anleitung der entsprechenden Steuerung, um alle notwendigen Verdrahtungen bei der Inbetriebnahme des Antriebes vorzunehmen.

5 ELEKTROANSCHLÜSSE FÜR 230V MOTOREN

Die Elektroanschlüsse wie in „Tabelle 1" und dem Schema auf Seite 72 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 H07RN-F, während, wenn sie (in einer Laufbahn) sein, muß zumindest gleich zu H05VV-F.

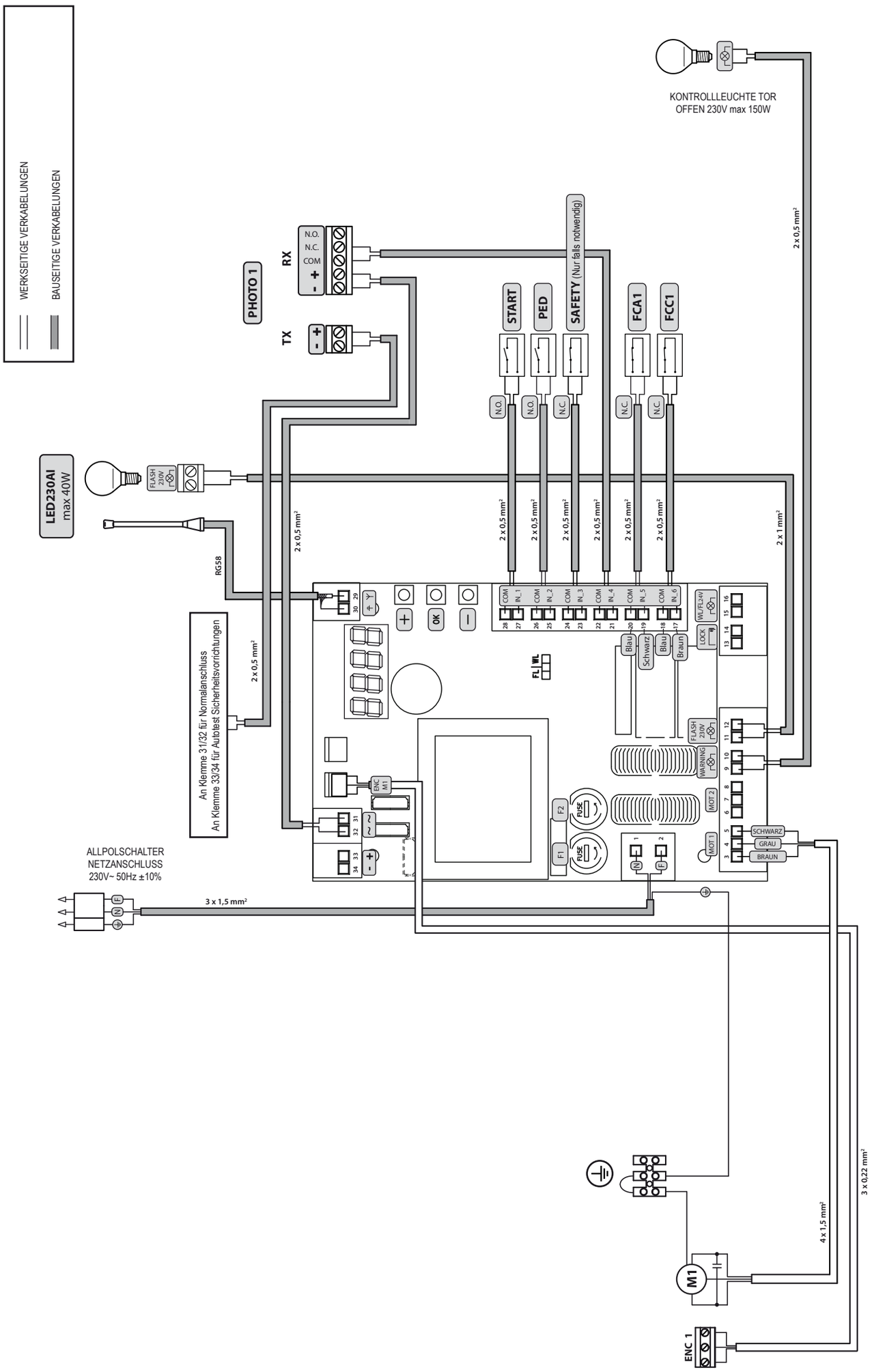
ACHTUNG Alle Kabel müssen unmittelbar an den Klemmen geschält und entmantelt sein. Die Kabel etwas länger lassen, um danach einen etwaigen Überschuss zu entfernen.

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

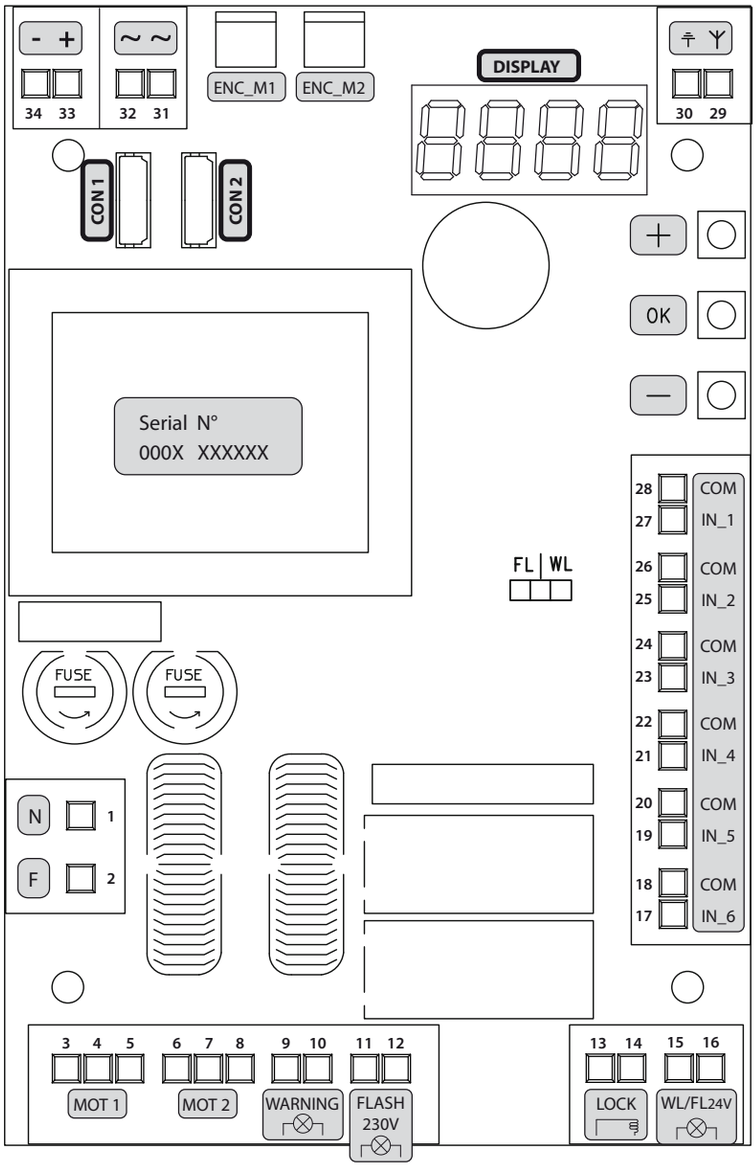
Tabelle 1 „Anschluss an die Klemmleisten"

1-2		Netzspannung 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
3-4-5	M1	Ausgang Motor 1 230 V ~ Max. 600W		
6-7-8	M2	Ausgang Motor 2 230 V ~ Max. 600W (falls vorhanden)		
9-10	WARNING	Ausgang „Warning" 230 V ~ Max. 150 W (P052= **0**) Kontrollleuchte „Tor offen" nicht blinkend (P052= **>1**) Durchgangsbeleuchtung mit einstellbarer Ausschaltzeit		
11-12	FLASH 230	Ausgang Blinklampe 230 V ~ Max. 40W (siehe Parameter P066)		
13-14	ELETTR	**13 (-)** / **14 (+)**	(P062= **0**)-„Boost" für Elektroschloss Art. 110, Max 1Stk; (P062= **1**)-Ausgangsimpuls bei Start; (P062= **2**)-Ausgang in Schrittschaltung; (P062= **3**)-Ausgang E-Bremse für reversierb. Schiebetore; (P062= **4**)-Ausgang für externes Relais wenn Fremd-E-Schloss; (P062= **5**)-E-Magnet für Schranken; (P062= **>5**)-Ausgang mit Abfallverzögerung, einstellbar. **(Achtung: 24VDC Max. 5W)**	
15-16	WL / FL24	FL / WL	Jumper auf FL : gleichzeitige Ansteuerung wie (Flash 230 Klemme 11-12) aber in 24V Max. 100mA Jumper auf WL: gleichzeitige Ansteuerung wie (Warning Klemme 9-10) aber in 24V Max. 100mA **Achtung:** Nur LED-Blinklichter von DEA anschliessen.	
17-18	FCC 1	**17 - N.C.** / **18 - Com**	Input 6 FCC 1. Bei Betätigung wird der Schließvorgang des Motor 1 gestoppt. **Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.**	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.**
19-20	FCA 1	**19 - N.C.** / **20 - Com**	Input 5 FCA 1. Bei Betätigung wird der Öffnungsvorgang des Motor 1 gestoppt. **Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.**	
21-22	PHOTO 1	**21 - N.C.** / **22 - Com**	Input 4 PHOTO 1. Falls aktiviert, löst die Unterbrechung des PHOTO 1 - Eingangs Folgendes aus: die Richtungsumkehr (während des Schließens), den Halt der Bewegung (während des Öffnens), Startverhinderung (bei geschlossenem Tor) (siehe Parameter P050). **Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.**	
23-24	SAFETY	**23 - N.C.** / **24 - Com**	Input 3 SAFETY. Wenn dieser aktiviert ist, bewirkt er die Bewegungumkeher. (siehe P055 und P056). Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken. **Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.**	
25-26	PED	**25 - N.O.** / **26 - Com**	Input 2 PED. Bei Betätigung wird eine Öffnung nur des Motors 1 bewirkt. (P043).	
27-28	START	**27 - N.O.** / **28 - Com**	Input 1 START. Bei Betätigung wird eine Öffnung oder Schließung des Motors bewirkt. Kann im „Umkehrmodus" (P049=0) oder „Schrittmodus" (P049=1) funktionieren.	
29		Eingang Signal Funkantenne		
30		Eingang Abschirmung Funkantenne		
31-32	+24VAUX	Ausgang 24 V ~ Einspeisung Zubehör		**(AUX + ST) = max 200mA**
33-34	+24V_ST	**33 (+)** / **34 (-)**	Ausgang 24 V ⎓ Einspeisung kontrollierte Sicherheitsvorrichtungen	

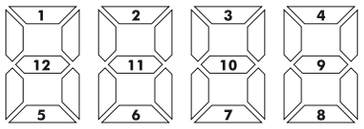
DE


WERKSEITIGE VERKABELUNGEN
BAUSEITIGE VERKABELUNGEN
KONTROLLLEUCHTE TOR
OFFEN 230V max 150W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
N.O.
N.C.
COM
START
PED
SAFETY (Nur falls notwendig)
FCA1
FCC1
LED230AI
max 40W
FLASH 230V
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
An Klemme 31/32 für Normalanschluss
An Klemme 33/34 für Autotest Sicherheitsvorrichtungen
ALLPOLSCHALTER
NETZANSCHLUSS
230V~ 50Hz ±10%
3 x 1,5 mm²
Blau
Schwarz
Braun
WARNING
LOCK
MOT 1
MOT 2
SCHWARZ
GRAU
BRAUN
F1
F2
FUSE
ENC M1
4 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
M1
ENC 1

Grundschema NET230N



DISPLAY



NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

CON 1

NET-EXP

CON 2

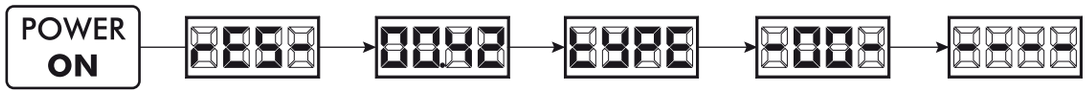
NET-NODE / MEMONET

DE

6 STANDARDPROGRAMMIERUNG

1 Einschaltung

Mit Strom versorgen, auf dem Display erscheinen nacheinander die Anzeigen “rES-”, “0042” (oder die aktuelle verwendete Firmware-Version) “tYPE”, “-00-” (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. 80).

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):

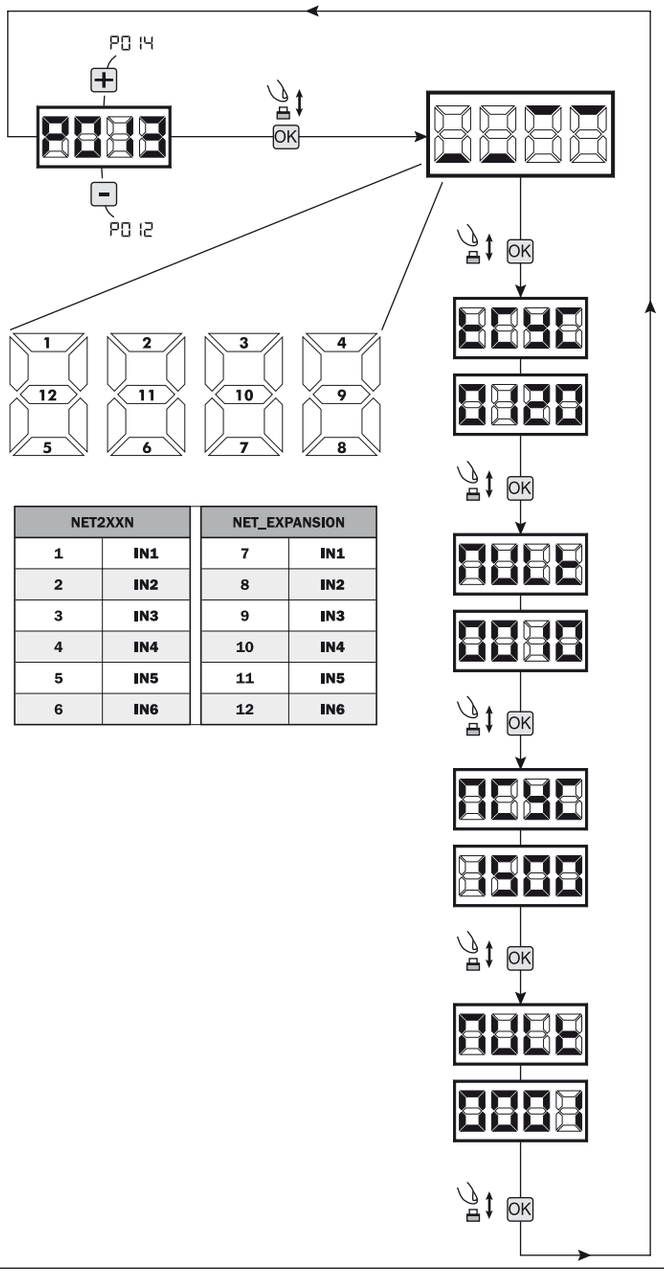
   OPEN CONTACT **CLOSE CONTACT**
4. Erneut die [OK] -Taste drücken;
5. Auf dem Display wird „Zählwerk Gesamt“ tCYC gezeigt und danach der Multiplikator MULt

   Um die Anzahl der ausgeführten Bedienungen zu berechnen, müssen die beiden Werte multipliziert werden.

   Bsp.: tCYC = 120x10 = 1200 ausgeführte Bedienungen
6. Erneut die [OK] -Taste drücken;
7. Auf dem Display wird „Zählwerk Wartung“ MCYC gezeigt und danach der Multiplikator MULt

   Um die Anzahl der vor Wartungsanfrage noch bleibenden Bedienungen zu berechnen, müssen die beiden Werte multipliziert werden.

   Bsp.: MCYC = 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).

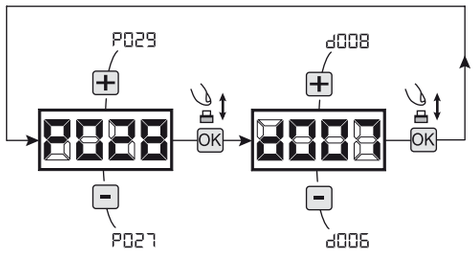


NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

3 Wahl des Antriebstyp

! WICHTIG !

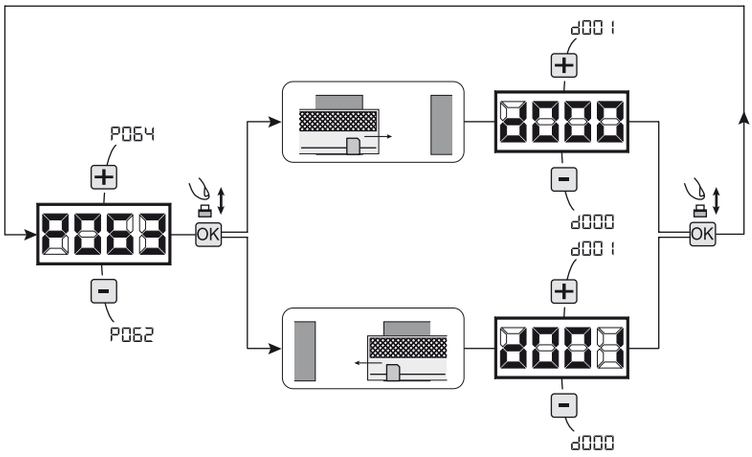
1. Die Parameter mit den Tasten [+] und [-] durchlaufen, bis auf dem Display **P028** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der [OK] -Taste aufrufen;
3. Prüfen, dass der eingegebene Wert d007 (GULLIVER) ist, andernfalls mit den Tasten [+] und [-] auswählen;
4. Die Wahl mit der [OK] -Taste bestätigen auf dem Display erscheint wieder P028.



4 Wahl der Laufrichtung

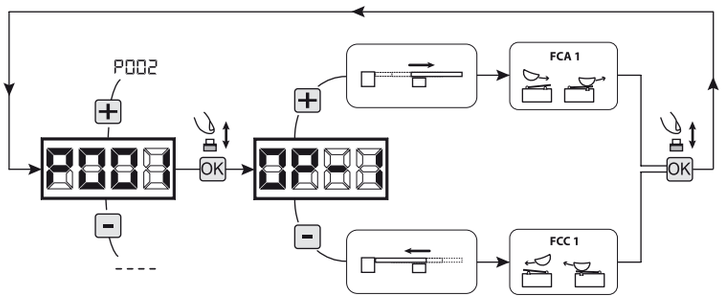
1. Die Parameter mit den Tasten [+] und [-] durchlaufen, bis auf dem Display **P063** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der [OK]-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten [+] und [-] Folgendes eingeben:
   - d000=Motor in Standardrichtung;
   - d001=Motor in Umkehrrichtung;
4. Die Wahl mit der [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 Schließendschalter ändern.



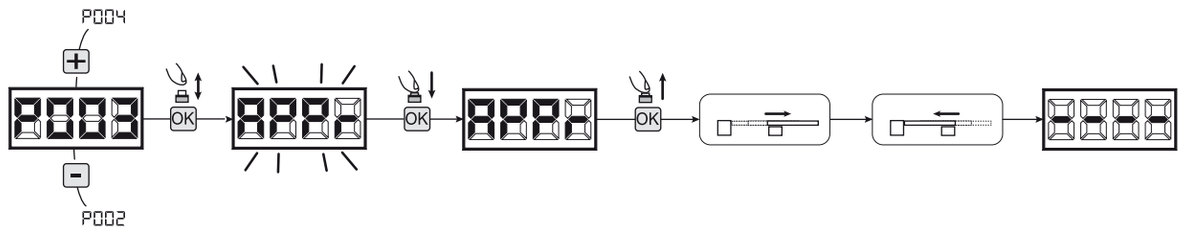
5 Einstellung Endschalternocken (wenn vorhanden)

1. Die Parameter mit den Tasten [+] und [-] durchlaufen, bis auf dem Display **P001** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der [OK]-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten [+] (**ÖFFNEN**) und [-] (**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 [+] und [-] durchlaufen, bis auf dem Display **P003** angezeigt wird;
3. Den Parameter durch Betätigen der [OK]-Taste aufrufen;
4. Bei blinkender Anzeige "APPr" die [OK]-Taste gedrückt halten;
5. Sobald die Anzeige "APPr" 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 "----".

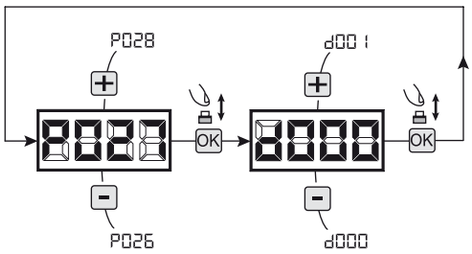


DE

7 Handsender einlernen

7.1 Auswahl der Kodierungsart der Funksteuerungen

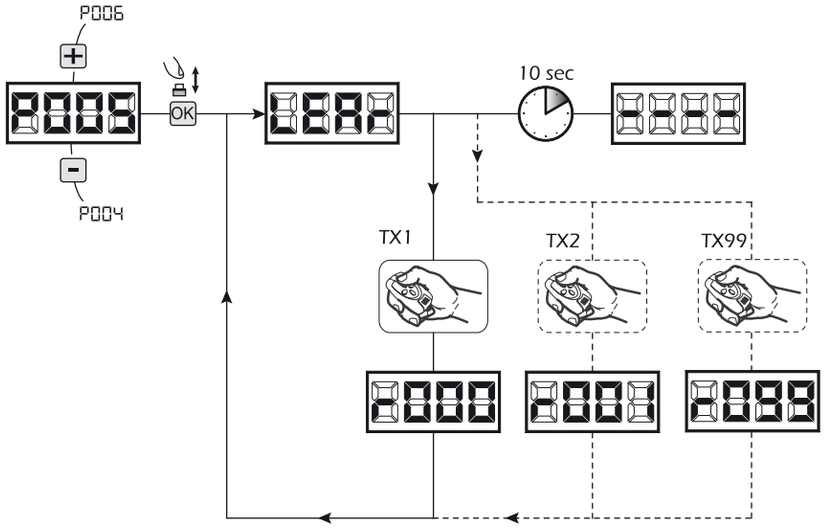
1. Die Parameter mit den Tasten ⊕ und ⊖ durchlaufen, bis auf dem Display **P027** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der OK-Taste aufrufen;
3. Die Art der Kodierung mit den Tasten ⊕ und ⊖ auswählen:
   - d000=rolling-code fixe (**empfohlen**);
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;
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 "LEAr" eine Taste des einzulernenden Handsender, drücken;
4. Auf dem Display erscheint der Speicherplatz des soeben eingelernten Handsenders und gleich danach wieder "LEAr";
5. Den Vorgang ab Punkt 3 wiederholen, falls weitere Handsender gespeichert wedren sollen;
6. Um den Speichervorgang zu beenden, 10 Sek. warten, bis auf dem Display die Meldung„ "----" erscheint.

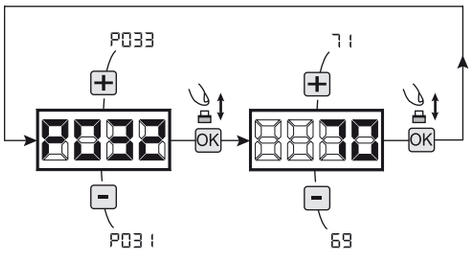


Achtung: Bei Handsendern (TR - GT) mit Rolling-Code Kodierung kann der Empfänger in Lernmodus gesetzt werden, indem die versteckten Taste eines bereits vorher eingelernten Handsenders, betätigt wird.
Achtung: Bei personalisierten Handsendern kann nach dem Aufruf von P005 das einlernen des ersten Handsender 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. 84.

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 77 fortfahren.

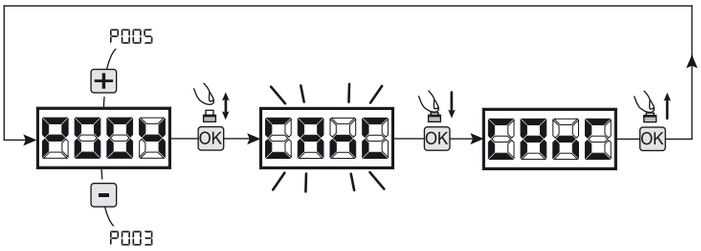
7 ERWEITERTE PROGRAMMIERUNG

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

1 Löschen der gespeicherten Handsender

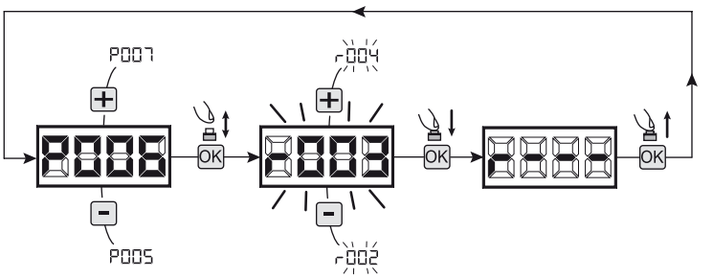
1.1 Löschen des gesamten Empfängers

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 "CAnC" die OK-Taste gedrückt halten;
4. Die OK-Taste loslassen, sobald die Meldung "CAnC" 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.

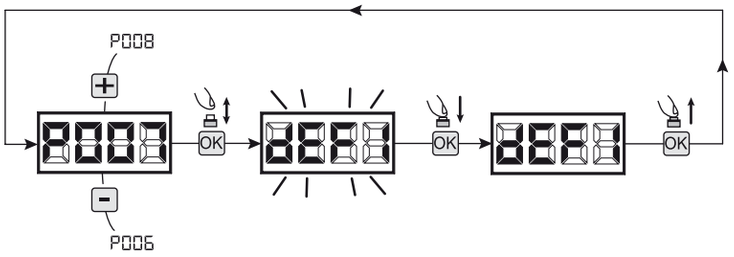


2 Werksdaten Laden

2.1 Werksdaten Laden

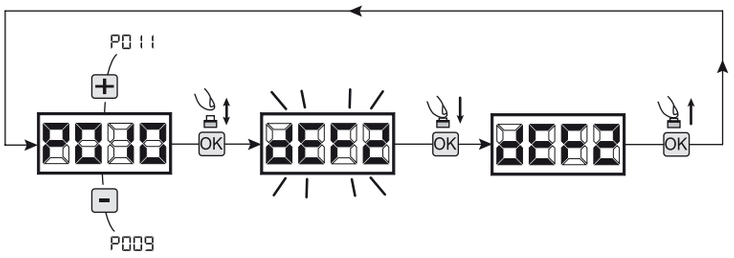
1. Die Parameter mit den Tasten + und - durchlaufen, bis auf dem Display **P007** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der OK-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "dEF 1" die OK-Taste gedrückt halten;
4. Die OK -Taste loslassen, sobald die Meldung "dEF 1" zu blinken aufhört;
   Es werden alle Werksdaten **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 Werksdaten, 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 "dEF2" die OK-Taste gedrückt halten;
4. Die OK -Taste loslassen, sobald die Meldung "dEF2" 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.



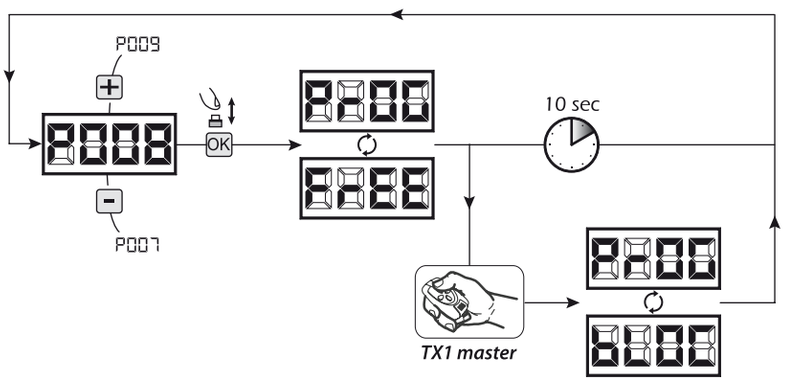
DE

3 Programmiersperre

Bei Verwendung eines Handsenders mit „Dip-switch“-Kodierung z.B: TD2 (unabhängig von der Art der gegebenenfalls bereits gespeicherten Handsender), kann der Zugang zur Programmierung der Steuereinheit gesperrt und freigegeben werden, um unbefugtes Eingreiffen zu verhindern. Die Kodierung des „Dip-switch“ Handsenders wird von der Steuerung geprüft und gespeichert als Sperr- bzw. Freigabecode.

3.1 Sperren des Programmierzuganges

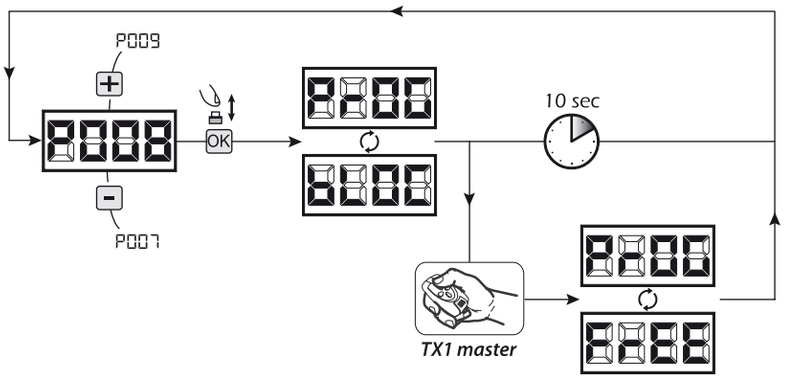
1. Die Parameter mit den Tasten + und - durchlaufen, bis auf dem Display **P008** angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der OK-Taste aufrufen;
3. Das Display zeigt abwechselnd die Mitteilungen PrOG/FrEE an, um anzuzeigen, dass die Steuerung auf die Übertragung des Sperrcodes wartet;
4. Innerhalb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



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

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 PrOG/bLOC 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 PrOG/FrEE anzeigt, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
5. Der Zugang zur Programmierung ist freigegeben.

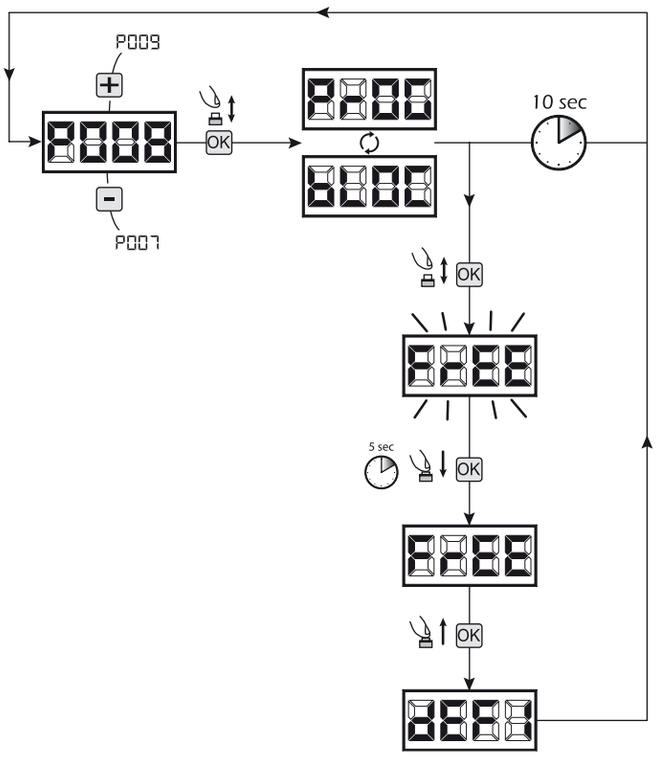


3.3 Freigabe der Programmiersperre mit Total Reset

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 PrOG/bLOC an;
4. Nach Drücken der OK-Taste zeigt das Display die blinkende Meldung FrEE 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 FrEE an, gefolgt von dEF I, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
6. Der Zugang zur Programmierung ist freigegeben.



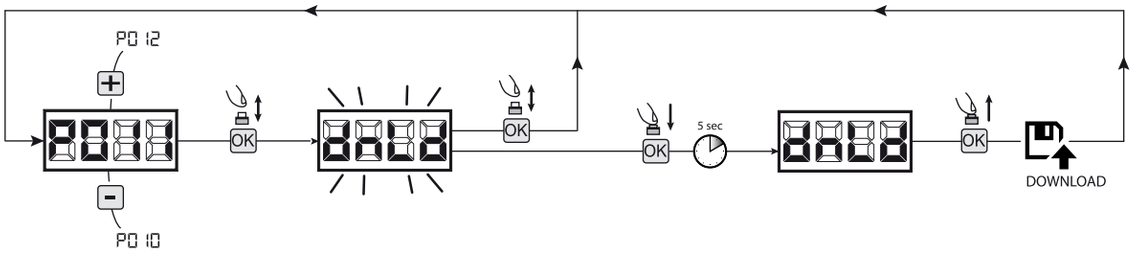
4 Herunterladen / Hochladen der Speicherdaten

4.1 Herunterladen der Steuersdaten auf einen externen Datenträger (DOWNLOAD)

1. Die Parameter mit den Tasten ⊕ und ⊖ durchlaufen, bis auf dem Display **P011** angezeigt wird;
2. Nach Drücken der OK-Taste zeigt das Display die blinkende Meldung "dnLd" 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 "dnLd" zu blinken aufhört;
   Alle Einstellungen der Steuerung (TYPE, Parameter, Funkempfänger, Laufwege der Antrieb usw.) werden auf den externen Datenträger gespeichert;

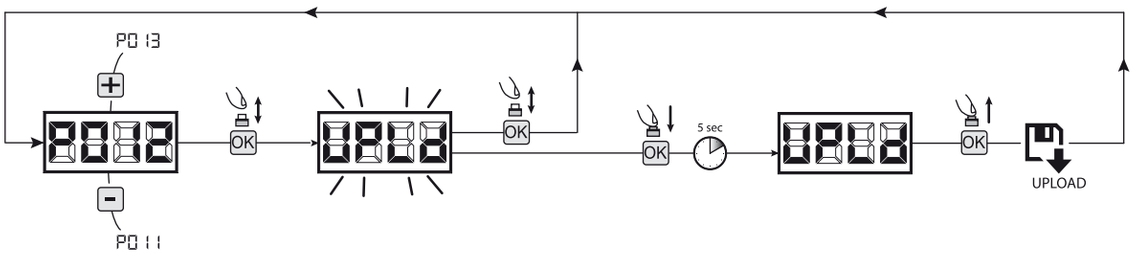
Achtung: Wenn auf dem externen Datenträger Daten vorhanden sind, werden sie beim Download des Speichers überschrieben.

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 ⊕ und ⊖ durchlaufen, bis auf dem Display **P012** angezeigt wird;
2. Nach Drücken der OK-Taste zeigt das Display die blinkende Meldung "UPLd" 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 "UPLd" 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.

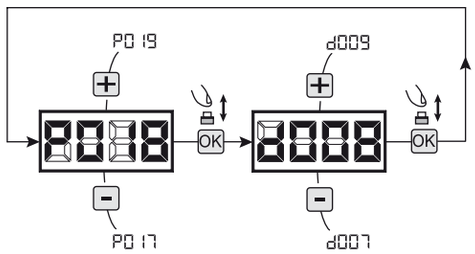


ACHTUNG Wenn keine externen Datenträger verbunden sind, oder wenn das Verbindungskabel während der Datenübertragung abgetrennt wird, erscheint auf dem Display Err3, danach wird die Steuerung vollständig zurückgesetzt und auf dem Display erscheint die blinkende Meldung „TYPE".
Beziehen Sie sich auf die 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 ⊕ und ⊖ 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 ⊕ und ⊖ den Wert für den gewünschten Betrieb einstellen (siehe Tabelle „Konfigurationsparameter Eingänge", Seite 83);
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 ⊕ oder ⊖, 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)
L L	Karte in BOOT-MODE: Zeigt an, dass die Firmware beschädigt ist oder gerade aktualisiert wird. Mit der APP DEAinstaller einen Firmware-Reset vornehmen und sicherstellen, dass NET-NODE an den richtigen Port angeschlossen ist. **Achtung: Sobald eine Firmware-Aktualisierung vorgenommen wird, gehen alle gespeicherten Daten der Karte, wie Parameter und Funksteuerungen, verloren. Sicherstellen, dass ein Speicherbackup vorgenommen wurde, wenn nach der Aktualisierung ein Datenreset vorgenommen werden soll.**
rESP	Wiederholung der Positionsuche 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.	- 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.
bLOC URt	Es wird versucht, die Karte zu programmieren, wenn das NET-NODE-Gerät angeschlossen ist.	Die Stromzufuhr unterbrechen, den NET-NODE vom Kommunikationsport trennen und die Stromzufuhr wieder freigeben.
Err3	Lichtschranken bzw. Sicherheitsvorrichtungen haben Angesprochen oder sind beschädigt.	Die korrekte Betriebsweise aller Sicherheitseinrichtungen bzw. installierten Lichtschranken, überprüfen.
Err4	Möglicher Defekt bzw. mögliche Überhitzung am 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.	- Einen Startimpuls geben, um die Positionssuche neu zu Starten; - Überprüfen, dass der Zyklusablauf vollständig abgeschlossen wird.
Err6	Time-out Hinderniserkennung: Bei ausgeschaltetem Quetschschutz-Sensor wurde dennoch ein Hindernis erfasst, das die Bewegung des Flügels um über 10 Sek. blockiert.	- Überprüfen, dass keine besonderen Reibungen bzw. Hindernisse während der Bewegung vorhanden sind; - Einen Startimpuls geben, um die Positionssuche neu zu Starten; - Überprüfen, dass der Zyklusablauf vollständig abgeschlossen wird.
Err7	Antreib läuft nicht.	- Auf einen korrekten Anschluss der Antriebe und deren Encoder überprüfen. - Die Einstellung des Parameters P029 überprüfen (Auswahl des Antriebes mit oder ohne Encoder) und seine vorgesehene Betriebsweise sicherstellen. - Falls die Anzeige sich wiederholt, die Steuerung auswechseln;
Err9	Datenverbindung mit externem Datenträger (auch NET_EXP oder NET-NODE) nicht vorhanden bzw. unterbrochen.	- Überprüfen, dass das Verbindungskabel des externen Datenträger richtig angeschlossen ist. - Wenn gerade eine Datenübertragung stattfindet (DOWNLOAD/UPLOAD), sicherstellen, dass sie nicht unterbrochen wird (z.B. abtrennen, bevor der Vorgang abgeschlossen ist). **Achtung:** Die Unterbrechung eines UPLOADs führt auch zu einem vollständigen RESET der Steuereinheit.
Er 10 Er 11	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.
Er 12	Möglicher defekt am Leistungsteil der Steuerung oder Steuerkreis des Encoders.	Motor und Encoders Anschluss überprüfen. Spannung Aus und wieder Einschalten. Einen Startimpuls geben, wenn die Störung sich wiederholt folgende Prüfungen durchführen: - In den Parameter P003 gehen und den Antrieb mit den Tasten + und – fahren. - Wenn der Antrieb mit voller Geschwindigkeit fährt und das Display Err7 zeigt, Motor ersetzen. - Wenn der Antrieb nicht fährt, muss die Steuerung ersetzt werden.
Er 15	Mit der APP DEAinstaller wurden sensible Einstellparameter verändert, ohne dass eine neue Lernfahrt vorgenommen wurde.	Eine neue Lernfahrt vornehmen (P003) bevor irgendein anderer Vorgang durchgeführt werden kann.
Er81	NET-NODE ist an den falschen Kommunikationsport angeschlossen.	NET-NODE an den richtigen Port anschließen, wie im Schaltplan der Steuereinheit angegeben.

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 Absichherung einer vorliegenden Gefahr vorgesehen sind;

9.1 Abnahme der Anlage

Die Abnahme ist ein notwendiger Teil und hilft zu überprüfen, das 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" eingahalten 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. 7) 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 Antriebsystems 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 Störungsfall 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
Schmieren der Verbindungsstellen	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. 7).
	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

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

	PAR.	VERFAHREN	FUNKTIONSAUSWAHL
PROGRAMMIERVERFAHREN	P001	Positionierung Motor 1	
	P002	Positionierung Motor 2	
	P003	Lernlauf Antriebe	
	P004	Funkempfänger löschen	
	P005	Handsender einlernen	
	P006	Suchen und Löschen eines Handsender	
	P007	Werksdaten 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	

	PAR.	PARAMETERBESCHREIBUNG	FUNKTIONSAUSWAHL		WERKSEINSTELLUNGEN
					230V
KONFIGURATIONSPARAMETER DER EINGÄNGE	P016	Wahl der Eingangsart INPUT_3	• 000: IN3 type=potentialfreier Kontakt • 001: IN3 type=Wiederstand, 8K2 Auswertung		000
	P017	Auswahl Betriebsart INPUT_1	• 000: NONE (nicht benutzt) • 001: START (Start) • 002: PED. (Teilöffnung) • 003: OPEN (definiert AUF) • 004: CLOSE (definiert ZU) • 005: OPEN_PM (AUF in Totmann) • 006: CLOSE_PM (ZU in Totmann) • 007: ELOCK-IN (Aktivierung Ausgang Elektroschloss. Siehe P062) • 008: PHOTO 1 (Lichtschranke 1) • 009: PHOTO 2 (Lichtschranke 2) • 010: SAFETY 1 (Sicherheitskontaktleiste 1) • 011: STOP (Betriebsunterbrechung) • 012: FCA1 (Endschalter AUF Mot1) • 013: FCA2 (Endschalter AUF Mot2) • 014: FCC1 (Endschalter ZU Mot1) • 015: FCC2 (Endschalter ZU Mot2) • 016: SAFETY 2 (Sicherheitskontaktleiste 2) • 017: OPEN_INT (nur für NET_EXP) • 018: OPEN_EXT (nur für NET_EXP) • 019: AUX_IN (nur für NET_EXP)	IN1	001
	P018	Auswahl Betriebsart INPUT_2		IN2	002
	P019	Auswahl Betriebsart INPUT_3		IN3	010
	P020	Auswahl Betriebsart INPUT_4		IN4	008
	P021	Auswahl Betriebsart INPUT_5		IN5	012
	P022	Auswahl Betriebsart INPUT_6		IN6	014

						230V
KONFIGURATIONSPARAMETER DER EINGÄNGE	P023	Zuweisung KANALE 1 Funksteuerungen		• 000: NONE (nicht benutzt) • 001: START (Start) • 002: PED. (Teilöffnung) • 003: OPEN (definiert AUF) • 004: CLOSED (definiert ZU) • 005: NONE (nicht benutzt) • 006: NONE (nicht benutzt) • 007: ELOCK-IN (Aktivierung Ausgang Elektroschloss. Siehe P062) • 008: AUX_IN (nur für NET_EXP)	**CH1**	001
	P024	Zuweisung KANALE 2 Funksteuerungen			**CH2**	000
	P025	Zuweisung KANALE 3 Funksteuerungen			**CH3**	000
	P026	Zuweisung KANALE 4 Funksteuerungen			**CH4**	000
	P027	Auswahl Kodierungsart Funk		• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000
KONFIGURATIONSPARAMETER DER ANTRIEBE	P028	**Auswahl Antriebstyp**		• 005: LIVI 5/24 - 6NET • 006: LIVI 8/24 - 9NET • 007: GULLIVER - REV		005
	P029	Nicht benutzt				000
	P030	Nicht benutzt				001
BETRIEBSPARAMETER	P031	**Geschwindigkeit Verlangsamung in AUF**	**Achtung:** Für Antriebe ohne Encoder sind die Geschwindigkeiten beim Öffnen und Schliessen (100 %) und in der Verlangsamung (30 %), unabhängig von anderen eingestellten Werten.	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)	**Achtung:** Für Antriebe ohne Encoder ist die Hinderniserkennung in der Verlangsamen nicht aktiv.	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)		0sek.....255sek		000
	P042	**Zulaufautomatik der Teilöffnung** (wenn = 0, Zulaufautomatik der Teilöffnung deaktiviert)		0sek.....255sek		000
	P043	**Laufzeit der Teilöffnung**		5%tot.....100%tot		030

					230V
BETRIEBSPARAMETER	P044	**Vorwarnzeit**		0sec.....10sek	000
	P045	Nicht benutzt			/
	P046	Nicht benutzt			/
	P047	**Mehrfamilienhaus:** deaktiviert Startbefehle wärend der Öffnen und in der Pausenzeit, ein Startbefehl in ZU reversiert.		• 000: deaktiviert • 001: aktiv nur bei Öffnung • 002: aktiv bei Öffnung und wärend der Scliessautomatik	000
	P048	**Gegendruck: 0 =** deaktiviert; **1 =** vor jedem Öffnen werden die Antriebe für 1 s in Schließen gedrückt, um eine Entriegelung des Elektroschlosses 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, fals sich das Tor aus irgend einem Grund vom Endschalter entfernt und somit wird sichergestellt das der Flügel wieder in seine geschlossene Stellung zurück geht.		• 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).		• 000: „Umkehrlogik“ • 001: „Schrittlogik“	001
	P050	**FOTO 1**	**Lichtschrankenfunktion: 0 =** aktiv in Schliessung und bei geschlossenem Tor; **1 =** immer aktiviert; **2 =** nur in Schliessung. Wenn die Lichtschranke unterbrochen wird, bewirgt sie folgendes: wärend der Schliessung eine Reversierung auch wenn sie unterbrochen bleibt, wärend der Öffnung einen Stop solange unterbrochen bei freigabe wird die Öffnung fortgesetzt, bei stehendem Tor verhindert einen Start. **3-4-5 =** ist die Logik identisch zu den Einstellungen 1-2-3 mit dem unterschied das die Schnellschliessung aktiviert wird, d.h wärend der Öffnung oder in der Pausenzeit schliesst das Tor wenn die Lichtschranke wieder frei gegeben wird.	• 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	002
	P051	**FOTO 2**			000
	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), **Wenn>0** „Durchgangsbeleuchtung“ “ (Ausgang EIN sobald der Antrieb losläuft, AUS wenn der Antrieb hält und die Verzögerungszeit abgelaufen ist).		• 000: „Kontrollleuchte Tor offen in Dauerlicht“ • >000 : Ausschaltzeit Durchgangsbeleuchtung” (1sek.....255sek)	000
	P053	Nicht benutzt			/
	P054	**SOFTSTART:** Die Antriebe beschleunigen mit einer linearen Rampe bis zur eingestellte Geschwindigkeit, zur Vermeidung von abrupten Starts. Achtung: Bei Antrieben ohne Encoder wird dieser Parameter ignoriert.		• 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.		• 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.		• 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.		• 000: Erleichterte Entriegelung deaktiviert • >000: Erleichterte Entriegelung aktiviert mit Dauer von: (1x25ms.....40x25ms)	000
	P058	Nicht benutzt			/
	P059	Nicht benutzt			/

					230V
BETRIEBSPARAMETER	P060		Nicht benutzt		/
	P061		Nicht benutzt		/
	P062		**Ausgang Elektroschloss** (Klemme 13-14 für 230V) : **0 =** „Boost“ Anschluss Elektroschloss (Art: 110); **1 =** Ausgang gesteuert über den Eingang ELOCK_IN im Impulsmodus. (z.B: Treppenlichtautomat); **2 =** Ausgang gesteuert über den Eingang ELOCK_IN im Schrittmodus. (z.B: Licht); **3 =** Ausgang Elektrobremse für reversierbare Motoren, (z.B: Schiebetorantrieb „GULLIVER“); **4 =** Ausgang 24V für ein Elektroschloss über externes Relais. (E-Schlösser mit hoher Leistung); **5 =** Ausgang 24V für Elektromagnetschloss am Schrankenbaum (Art. 1010/M); **>5 =** Ausgang 24V gesteuert über Eingang ELOCK_IN mit Ausschaltverzögerung (z.B: Durchgangsbeleuchtung) (der eingestellte Wert gibt die Ausschaltverzögerung in Sekunden an).	• 000: Boost Ausgang für Elektroschloss Art. 110 • 001: Impulsmodusausgang“ 24VDC max 5W • 002: Schrittmodusausgang“ 24VDC max 5W • 003: Elektrobremsenausgang“ für reversierbare Motoren • 004: Elektroschloss über externes Relais • 005: Elektromagneten für Schrankenbaum • >005: Ausschaltverzögerung 24VDC max 5W (6sek.....255sek)	000
	P063		**Laufrichtungsumkehrung: 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 Schließendschalter ändern.	• 000: Standard Laufrichtung • 001: Umgekehrte Laufrichtung	000
	P064				/
	P065		**Zykluszähler für Wartunganfrage: 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)	000
	P066		Nicht benutzt		/
	P067	**SAFETY 1**	**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 Quetschschutz-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 Schaltleiste immer aktiviert • 001: berührungssensible Schaltleiste nur beim Schließen aktiviert • 002: berührungssensible Schaltleiste nur beim Schließen und vor jeder Bewegung aktiviert • 003: berührungssensible Schaltleiste nur beim Öffnen aktiviert • 004: berührungssensible Schaltleiste nur beim Öffnen und vor jeder Bewegung aktiviert	000
	P068	**SAFETY 2**			000
	P069		**Verzögerung nach Endschaltererfassung:** 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	000
	P070		**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)	008
	P071		**Selbstüberwachung Sicherheitseinrichtungen: 0 =** Ausgang 24V mit Autotest deaktiviert; **1 =** Ausgang 24V für Sicherheitsvorrichtungen mit Autotest (schaltet Ausgang aus und prüft vor jeder Laufbewegung die Öffnung des Kontaktes). **Achtung:** Für den Betrieb im Autotest müssen alle Geräte am stabilisierten (33-34 für 230V) Ausgang 24V_ST vor dem Lernvorgang der Laufwege (P003) angeschlossenen, verkabelt und ausgerichtet sein.	• 000: “alimentazione rete (autotest sicurezze disabilitato) • 001: “autotest sicurezze abilitato	000

				230V
BETRIEBSPARAMETER	P072	**Aktivierung SAS-Funktion (nur für NET_EXP):** Der Ausgang SAS wird an einen Eingang STOP/SAS INPUT einer zweiten Steuerung angeschlossen. Hiermit der Betriebsart „Schleusenfunktion“ aktiviert. (die Öffnung der zweiten Tür erfolgt erst wenn die Erste komplett geschlossen ist und umgekert). Wenn man diesen Parameter nach einem Reset aktiviert, wird automatisches ein „rESP“ durchgeführt, während dessen der Ausgang SAS sich nicht aktiviert. Wenn Endschalter vorhanden sind und diese nach einem Reset gedrückt sind, kein „rESP“ nicht ausgeführt. **Achtung:** Wenn beide Flügel manuell entriegelt und aus der Schließposition verschoben werden, wird eine Verriegelung erzeugt. Es muss daher mindestens einer der beiden Flügel manuell geschlossen werden.	• 000: „SAS-Funktion” nicht aktiv • 001: „SAS-Funktion” aktiv	000
	P073	Nicht benutzt		/
	P074	Nicht benutzt		/
	P075	Nicht benutzt		/
	P076	Nicht benutzt		/
	P077 ... P099	**Konfigurationsparameter für die Erweiterungskarte NET_EXP (für eine genaue Beschreibung der Parameter siehe entsprechende Betriebsanleitung).**		/

GULLIVER

DEA®

move as you like

NOTES

GULLIVER

Operador electromecánico para cancelas correderas
Instrucciones de uso y advertencias

Tabla de contenidos

1	Recapitulación Advertencias	**89**
2	Descripción del producto	**91**
3	Datos técnicos	**91**
4	Instalación y Montaje	**92**
5	Conexiones Eléctricas de 230V	**93**
6	Programación Estándar	**96**
7	Programación Avanzada	**99**
8	Mensajes visualizados en el Display	**102**
9	Puesta en Servicio	**103**
9.1	Ensayo de la Instalación	**103**
9.2	Desbloqueo y maniobra manual	**103**
10	Mantenimiento	**103**
11	Desmantelamiento del Producto	**104**

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.

⚠ **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

Con la denominación GULLIVER se identifican una serie de operadores electromecánicos para automatizar cancelas correderas industriales con características diferentes respecto al voltaje del motor y de la central de mando, peso de las hojas, regulación mecánica de las fuerzas y los finales de carrera incorporados.

Los accesorios para completar la instalación, se encuentran en la tabla “ACCESORIOS DE PRODUCTO” (pag. 182).

Gulliver está compuesto por un motoreductor mecánico que pone en rotación el engranaje; este último, acoplado a la cremallera correctamente instalada en la hoja, transforma el movimiento circular del motoreductor en movimiento rectilíneo, permitiendo así el movimiento de la cancela sobre la guía.

Inspeccionar el “Contenido de la caja” (Fig. 1) para verificar que todo esta correcto; esto ayudará durante la instalación.

Transporte

GULLIVER 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

	18NET - 18NET/M - 18NET/IB - 1503E	25RRT - 22RRTF - 22RRT/M - 25RRT/IB
Tensión de alim. eléctrica del motor (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	400 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potencia Absorbida (W)	**560**	**1200**
Empuje máx (N)	1300	1650
Ciclo de trabajo (ciclos/hora)	15 (puerta L=12m)	17 (puerta L=14m)
N° máximo de maniobras en 24 horas	240	280
Condensador incorporado (µF)	30	-
Temp. límite de funcionamiento (°C)	-20 ÷ 50 °C	
Termoprotección del moto (°C)	140 °C	-
Velocidad (m/min)	10	10
Peso del producto con embalaje (Kg)	30	
Grado de protección	IPX4	

CENTRAL

NET230N		
Tensión de alimentación (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	
Fusible F2 (A)	5A	
Fusible F1 (A)	160mA	
Salida motores 230V	2 x 600W	
Salida alimentación auxiliares	24 V ~	(24V_AUX + 24V_ST = **max 200mA**)
Salida estabilizada para alimentar los dispositivos de seguridad	24V ⎓	
salida “Warning”	230 V ~ max 150W	
Salida electrocerradura	max 1 art. 110 ó salida 24V ⎓ max 5W configurables	
Salida intermitencia 230V	230 V ~ max 40W	
Salida intermitencia 24V	24 V ⎓ max 100mA (de indicador led) art. LED24AI o indicador luminoso puerta abierta/luz de cortesía	
Temp. límite de funcionamiento (°C)	-20÷50 °C	
Frecuencia receptor rádio	433,92 MHz	
Tipologia de codificación emisores	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch	
N° max emisores gestionados	100	

ES

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 automatico.
- verifiacar en todo el recorrido de la puerta, ya sea en cierre como en abertura, no haya puntos con pelilgro.
- verificar que no sea peligroso el movimiento de la puerta y que no haya riesgos de salirse de la guia.
- 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 sufientemente sólida.
- evitar que las partes del automatismo puedan quedar sumergida en agua o en otras sustancias liquidas.

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

Si la base de apoyo ya está disponible la fijación del motorreductor deberá hacerse sobre la superficie utilizando tacos de expansión o quimicos.

Como alternativa proceder como se describe:

- hacer un anclaje adecuado al tipo de terreno haciendo referencia la conta adecuada en Fig. 3;
- Predisponer el numero adecuado de canaletas para pasar los cables electricos.
- Posicionar la base de cimentación;
- Efectuar la cimentación de la base y antes de empezar la fijación poner la placa de fijación en la cota indicada en Fig. 4 prestando atención a que esté paralela a la hoja y perfectamente a nivel. Esperar a la completa solidificación de la base.

Si la cremallera ya está presenta colocar el piñón del GULLIVER a una distancia de 1-2 mm a modo de evitar que el peso de la puerta repose sobre el motorreductor (Fig. 5). Para hacer esto, regular la altura del GULLIVER usando distanciadores en la base de forma adecuada y sucesivamente cerrar con fuerza los tornillos de bloqueo (Fig. 6).

Como alternativa proceder como se describe:

- desbloquear el motor y abrir completamente la puerta
- Apoyar el primer tramo de cremallera sobre la puerta prestando atención a que el inicio de la cremallera corresponda al inicio de puerta. Fijar la cremallera a la hoja con los medios adeacuados manteniendo un juego de 1-2 mm sobre el piñón (fig. 5)
- Cortar la parte excedente de cremallera.
- Finalmente mover la puerta manualmente varias veces y verificar que el alineamiento y la distancia de 1-2mm entre cremallera y piñon esté respetada en todo el recorrido.
- Apriete los tornillos de bloqueo del GULLIVER en modo energico (Fig. 6) y cubrir con las protecciones plasticas.

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 GULLIVER a estar en condiciones de trabajo.

4.4 Finales de carrera

Regulación de los finales de carrera mecánicos

En algunos modelos del GULLIVER están predispuesto 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 regualdas 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..

Regulación de los finales de carrera magnético

Instalar las placas de soporte de los sensore magnéticos, como indicado en la Fig. 10, asegurándose de posicionar el magneto de color **AZUL** en correspondencia de final de carrera de cierre y el magneto del color **VERDE** en el de apertura (Fig. 11). Conectar el cable del sensor magnético de color **MARRON** a la entrada FCC 1 y el de color **NEGRO** a la entrada FCA 1 (Fig. 12);

ATENCION hacer referencia al manual de la central de mando que se está usando para identificar correctamente las entradas de final de carrera.
ATENCION Una instalacion equivocada de los sensores magneticos puede causar situaciones de peligro a cosas y a personas. Respetar las condiciones indicadas en estas instrucciones.

Instalar el sensor magnético como indicado en la Fig. 9. El sensor deberá sobresalir del respaldo del cajon por una longitud mínima de 35 mm, de esta forma se evitarán interferencias.
Regular las placas de soporte de los magnetos de forma de mantener una distancia del sensor comprendida entre 10 y 20 mm;

ATENCION las posiciones de los imanes de apertura y cierre se refieren a una instalación estándar (motor colocado a la izquierda del pasaje). En caso se utilice el parámetro P063 (solo cuadros de la serie NET) para la instalación del motor al otro lado (motor a la derecha), la posición de los imanes no debe ser modificada.

En el caso de uso de la central 400RR, y solo en el caso se tenga que invertir el sentido de marcha del motoreductor, se deberán invertir manualmente los cables de los finales de carrera.

ATENCIÓN Las conexiones eléctricas en este manual se refieren exclusivamente a los cuadros de maniobra serie NET. Si está utilizando GULLIVER con el cuaddro 212E o el 400RR, consulte el respectivo manual de instrucciones para el cableado, antes de la puesta en marcha del motor.

5 CONEXIONES ELÉCTRICAS DE 230V

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 1" y los esquemas de página 94.

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 H07RN-F, mientras que si (en una pista de rodadura), debe ser por lo menos igual a H05VV-F.

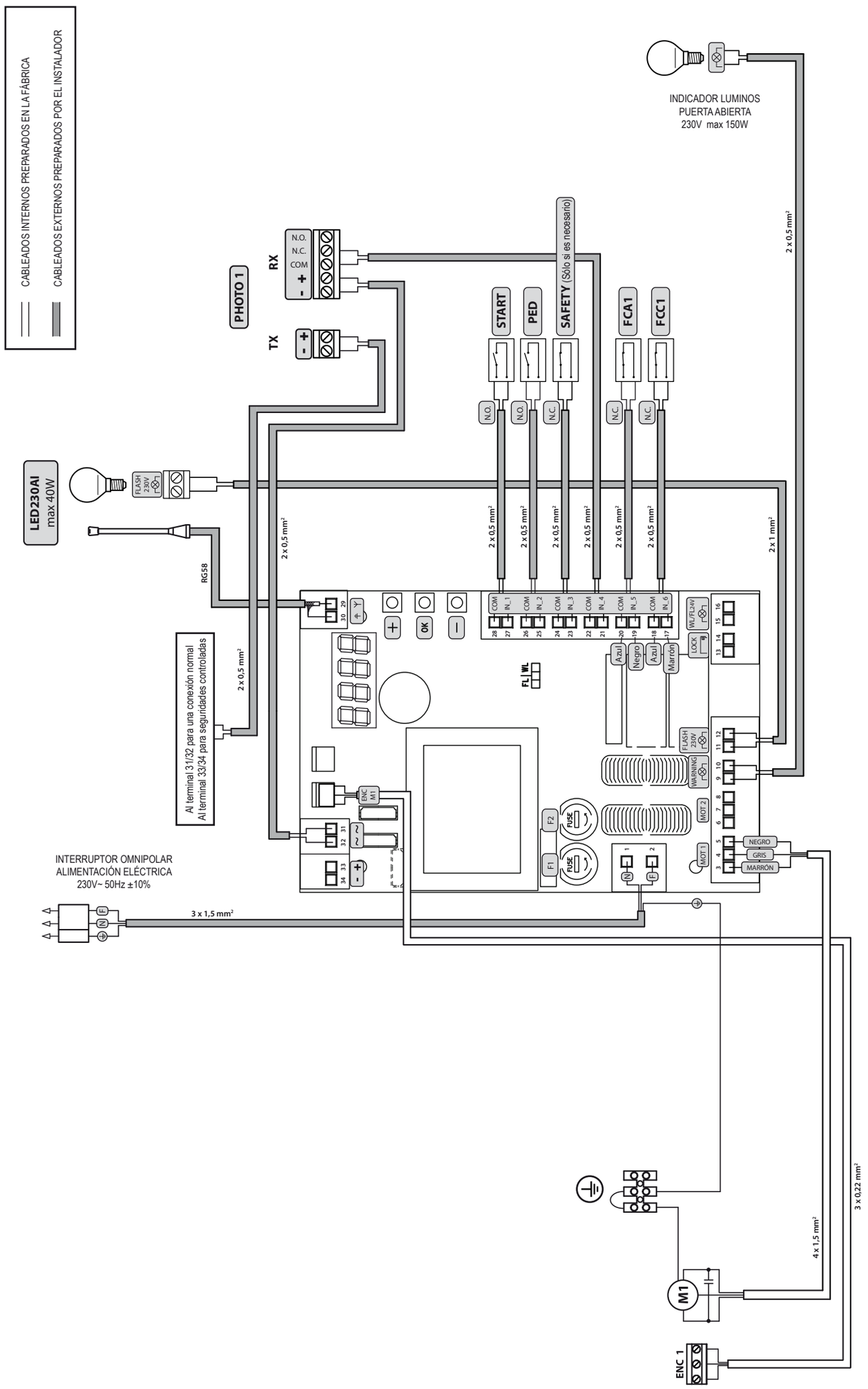
ATENCIÓN Todos los cables deberán estar pelados y liberados de la envoltura en la parte cerca de los bornes. Mantener los cables levemente más largos para eliminar posteriormente la parte en exceso.

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

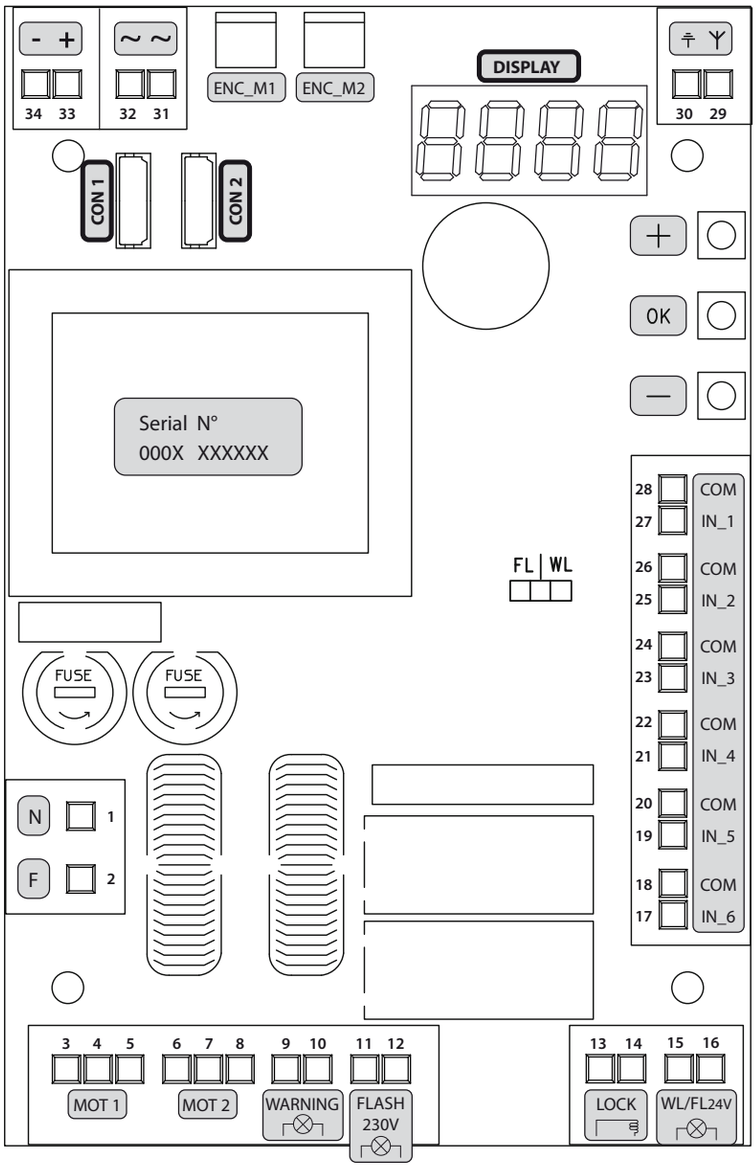
Tabla 1 "conexión a las borneras"

1-2		Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
3-4-5	M1	Salida motor 1 230 V ~ max 600W		
6-7-8	M2	Salida motor 2 230 V ~ max 600W (si presente)		
9-10	WARNING	Salida 230 V ~ max 150 W para indicador luminoso puerta abierta (si P052=0) o luz de cortesía (si P052>1)		
11-12	FLASH 230	Salida luz intermitente 230 V ~ max 40W		
13-14	ELETTR	**13 (-)** / **14 (+)**	Salida "boost" electrocerradura max 1 art. 110 (se P062=0), salida 24V max 5W impulsiva (se P062=1), paso-paso (si P062=2), salida eletro-freno de estacionamiento para motor reversible (si P062=3), salida para alimentación electrocerradura mediante relé externo (si P062=4), salida alimentación electroiman para barrera (si P062=5) o tambien salida temporizada (se P062>5).	
15-16	WL / FL24	FL / WL	Salida 24V ⎓ max. 100mA; Seleccionando el jumper FL/WL, se puede obtener un clon en 24V de la salida Flash 230 (si está configurado como FL) o de la salida Warning (si está configurado como WL). **Nota:** la capacidad de la salida, permite esclusivamente el uso de lámparas de LEDs.	
17-18	FCC 1	**17 - N.C.** / **18 - Com**	Input 6 FCC 1. En caso de intervención para la carrera de cierre del motor 1. **Si no se utiliza puentearla.**	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".**
19-20	FCA 1	**19 - N.C.** / **20 - Com**	Input 5 FCA 1. En caso de intervención para la carrera de abertura del motor 1. **Si no se utiliza puentearla.**	
21-22	PHOTO 1	**21 - N.C.** / **22 - Com**	Input 4 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.**	
23-24	SAFETY	**23 - N.C.** / **24 - Com**	Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. **Si no se utiliza puentearla.**	
25-26	PED	**25 - N.O.** / **26 - Com**	Input 2 PED. En caso de intervención causa la apertura solamente del motor 1.	
27-28	START	**27 - N.O.** / **28 - Com**	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).	
29	⏄	Entrada de la señal de la antena radio		
30	⏚	Entrada masa antena radio		
31-32	+24VAUX	Salida 24 V ~ alimentación auxiliares		**(AUX + ST) = max 200mA**
33-34	+24V_ST	**33 (+)** / **34 (-)**	Salida 24 V ⎓ alimentación dispositivos de seguridad	

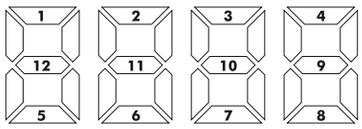
ES


CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR
INDICADOR LUMINOS
PUERTA ABIERTA
230V max 150W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
N.O.
N.C.
COM
START
PED
SAFETY (Sólo si es necesario)
FCA1
FCC1
LED230AI
max 40W
FLASH 230V
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
Al terminal 31/32 para una conexión normal
Al terminal 33/34 para seguridades controladas
INTERRUPTOR OMNIPOLAR
ALIMENTACIÓN ELÉCTRICA
230V~ 50Hz ±10%
3 x 1,5 mm²
Azul
Negro
Azul
Marrón
WL/FL24V
LOCK
WARNING
MOT 1
MOT 2
NEGRO
GRIS
MARRÓN
ENC M1
F1
F2
FUSE
M1
ENC 1
4 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²

Esquema básico NET230N



DISPLAY



NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

CON 1

NET-EXP

CON 2

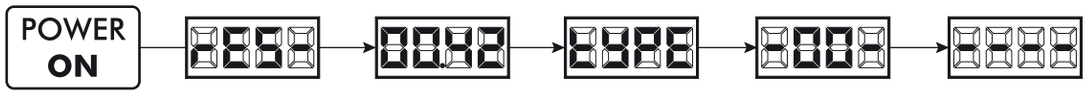
NET-NODE / MEMONET

ES

6 PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

1 Alimentación

Conectar la alimentación, en la pantalla aparece escrito en secuencia "rES-", "00.42" (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. 102).

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):

   ▭ **OPEN CONTACT** ▬ **CLOSE CONTACT**

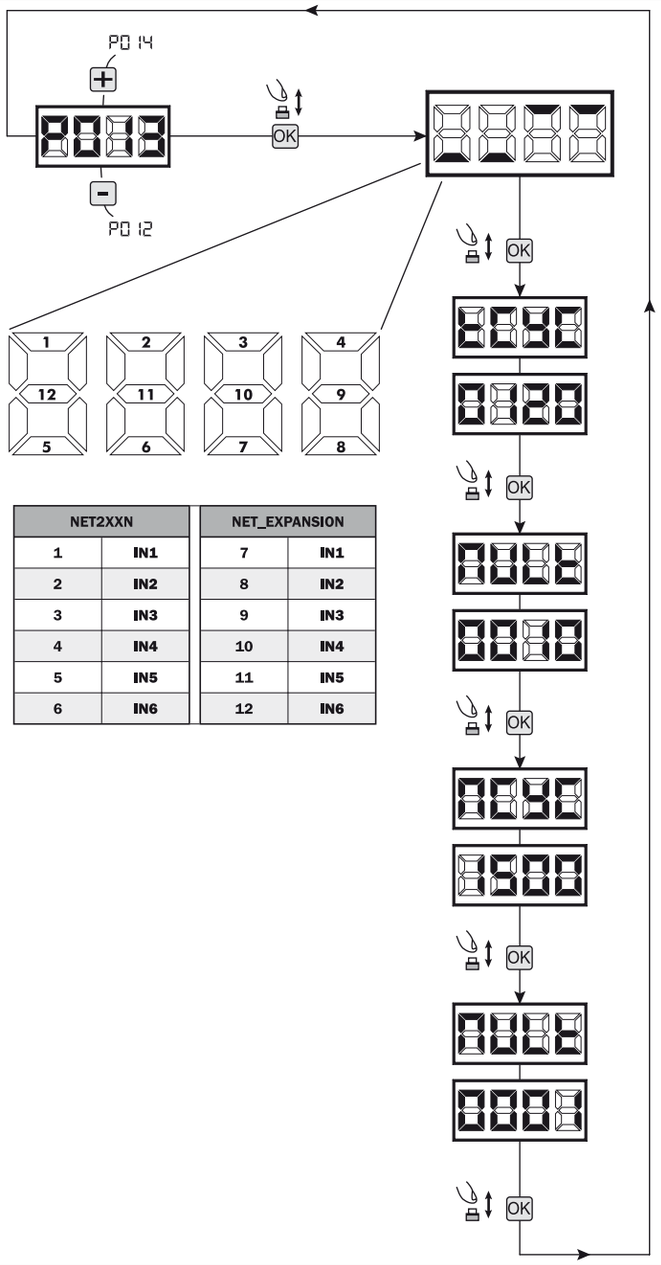
4. Presionar de nuevo la tecla OK;
5. En la pantalla se muestra el "Cuentamaniobras Total" tCYC seguido del multiplicador MULt

   Para calcular el número de maniobras realizadas, los dos valores deben multiplicarse.

   Ej.: tCYC = 120x10 = 1200 maniobras realizadas
6. Presionar de nuevo la tecla OK;
7. En la pantalla se muestra el "Cuentamaniobras Mantenimiento" MCYC seguido del multiplicador MULt

   Para calcular el número de maniobras restantes antes del pedido de mantenimiento, los dos valores deben multiplicarse.

   Ej.: MCYC = 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).

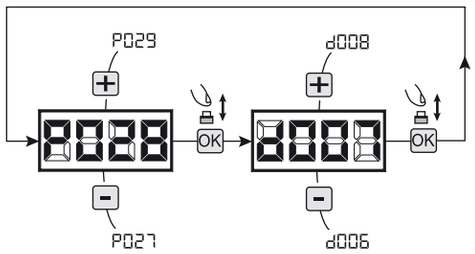


NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

3 Selección del tipo de motor

! IMPORTANTE !

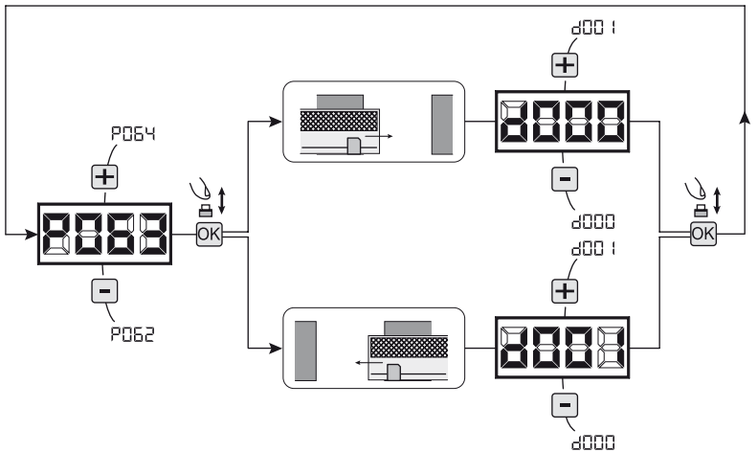
1. Correr los parámetros con el botón ⊕ y ⊖ hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón OK;
3. Verificar que el valor introducido sea d007 (GULLIVER), en el caso contrario, se deberá seleccionar accionando los botones ⊕ y ⊖;
4. Confirmar la elección pulsando el botón OK (en el display aparece P028).



4 Selección del sentido de la marcha

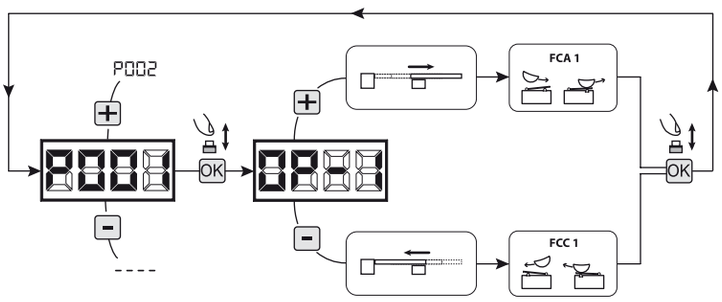
1. Correr los parámetros con los botones ⊕ y ⊖ hasta visualizar el el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Accionando ⊕ e ⊖, introducir:
   - d000=motor en posición standar (a la izquierda del puente);
   - d001=motor en posición invertida (a la derecha del puente);
4. Confirmar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



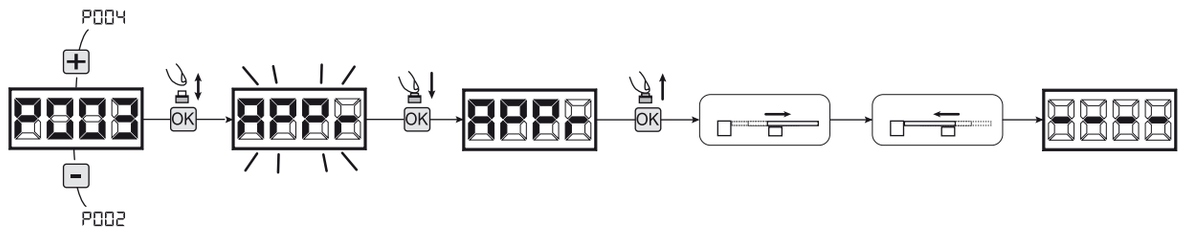
5 Regulación de la leva de los finales de carrera

1. Correr los parámetros con las teclas ⊕ y ⊖ hasta visuali zar 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 abertura 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 abertura 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 "APPr" intermitente, tener apretado el botón OK;
5. Soltar el botón OK donde el escrito "APPr" deja de parapadear; inicia la maniobra de aprendimiento con el motor 1 en apertura;
6. Esperar que la hoja busque y se pare en la leva de final de carrera de abertura y despues en la de cierre.
7. Con la maniobra acabade en el display aparece "----".

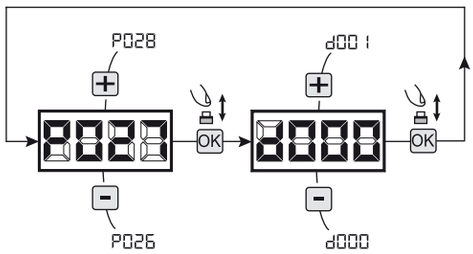


ES

7 Aprendizaje de los controles remotos

7.1 Selección de la codificación de los controles remotos

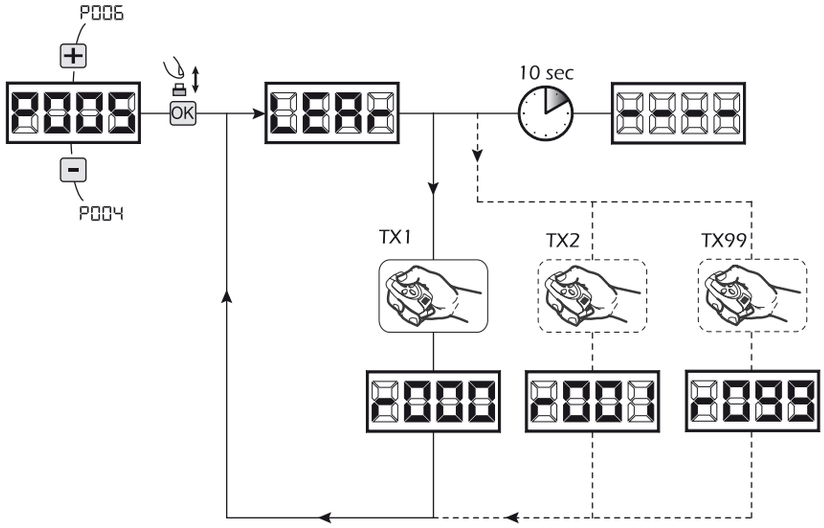
1. Correr los parámetros con las teclas ⊞ y ⊟ hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas ⊞ y ⊟:
   - d000=rolling-code fixe;
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;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

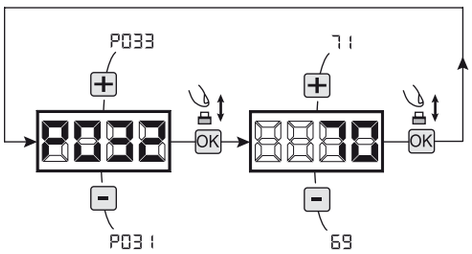


Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code,el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.
Atención: Al utilizar transmisores personalizados, después de entrar en P005 el aprendizaje del primer emisor personalizado es posible 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. 106.

9 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación,accionar el pulsador ⊞ y ⊟ hasta que aparezca el simbolo "----",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 99.

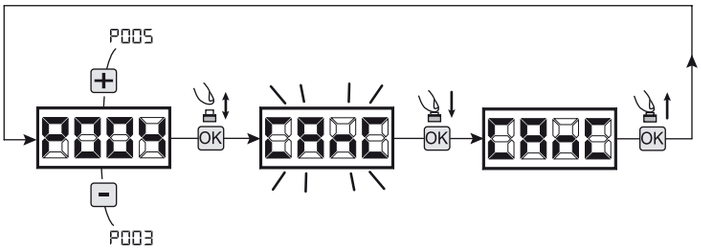
7 PROGRAMACIÓN AVANZADA

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

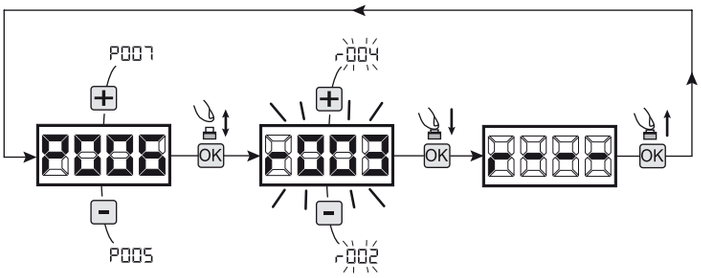
1.1 Cancelación de todos los controles remotos

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 "CAnC" que destella, mantener apretada la tecla OK;
4. Soltar la tecla OK, inmediatamente cuando la inscripción "CAnC" 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).

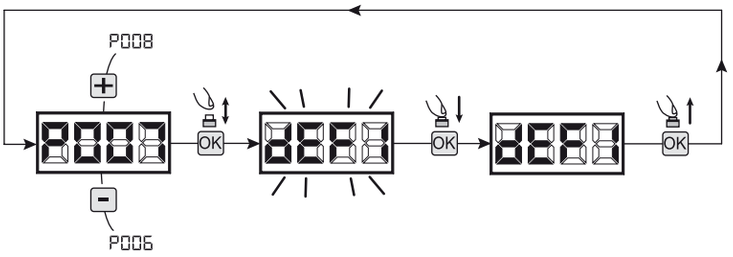


2 Volver a los parámetros por defecto

2.1 Restablecimiento parámetros de funcionamiento

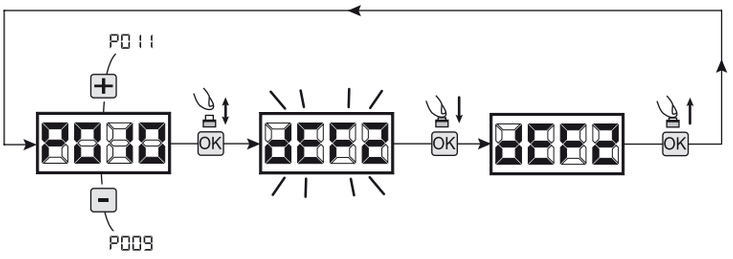
1. Correr los parámetros con el botón ⊕ y ⊖ hasta visualizar en el display P007;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Con la escritura "dEF 1" destellando, mantener pulsado el botón OK;
4. Soltar el botón OK apenas el escrito "dEF 1" cese la intermitencia;
   Se restablecen todos los valores 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 "dEF2" destellando, mantener pulsado el botón OK;
4. Soltar el botón OK apenas el escrito "dEF2" 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.



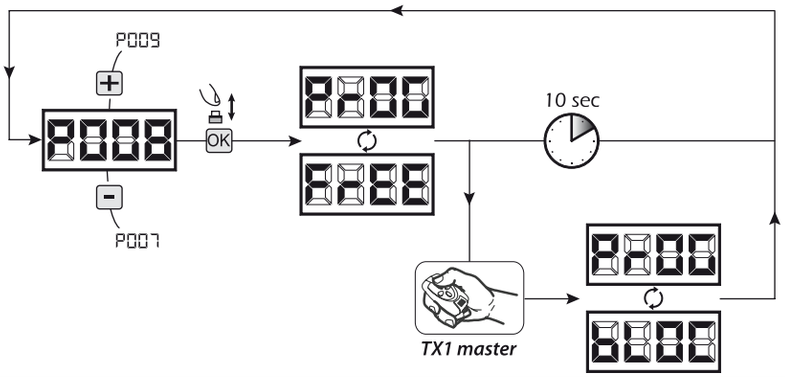
ES

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 programacióm del “dip-switch” en el emisor constituye el código de bloqueo/desbloqueo verificado en la central.

3.1 Bloqueo acceso a la programación

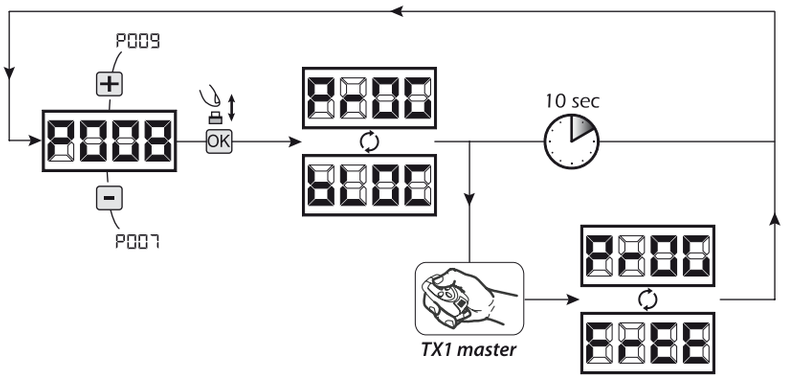
1. Posicionar con el botón + y - el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón OK;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito PrOG/FrEE que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del “TX master”, el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



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

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 PrOG/bLOC 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 PrOG/FrEE antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso ala programación está desbloqueado.

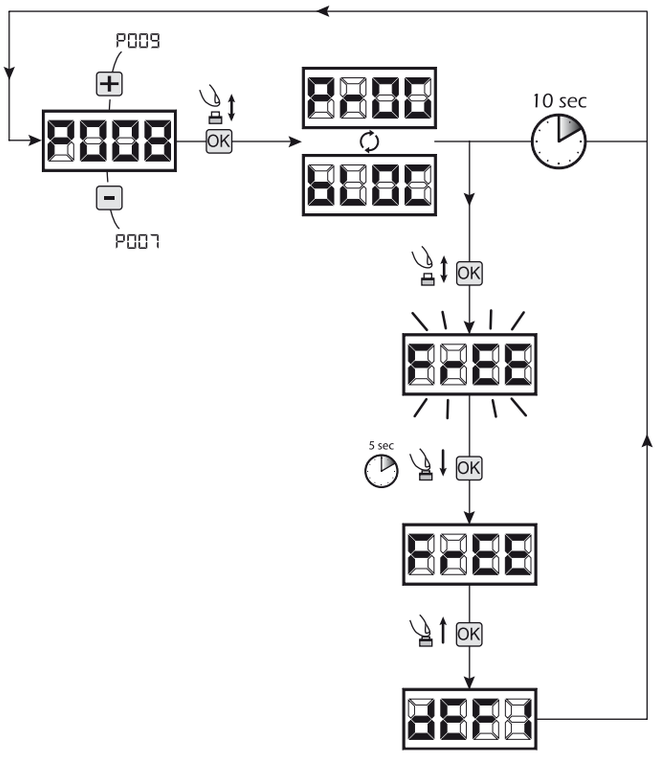


3.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

ATENCION! 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 PrOG/bLOC;
4. Apretar el botón OK, el display visualiza el escrito FrEE en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el botón OK y mantenerlo apretado 5 seg (si suelta el precedimiento queda interumpido),el display visualiza el escrito FrEE fijo segudo de dEF 1, antes de volver a la lista de parámetros;
6. El acceso a la programación está desbloqueado.



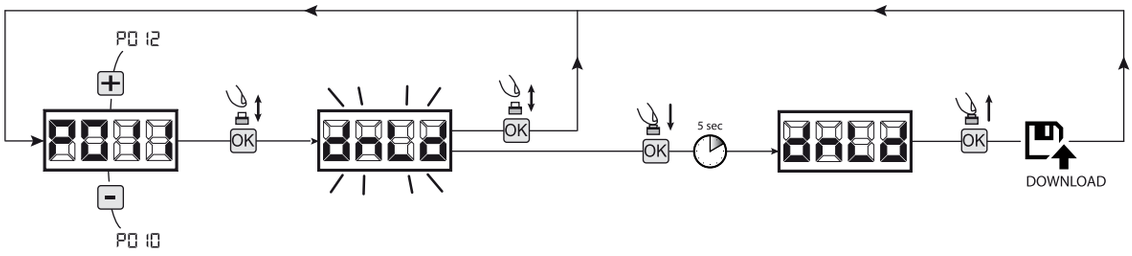
4 Descarga / Carga memoria de datos

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

1. Hacer pasar los parámetros con las teclas ⊕ y ⊖ hasta que aparezca en el visor la sigla P011;
2. Presionar la tecla OK, el visor muestra la sigla "dnLd" 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 "dnLd" deja de parpadear;
   Todas las programaciones de la central (TYPE, parámetros, radiomandos, carrera motores, etc.) son guardadas en la unidad de memorización externa;

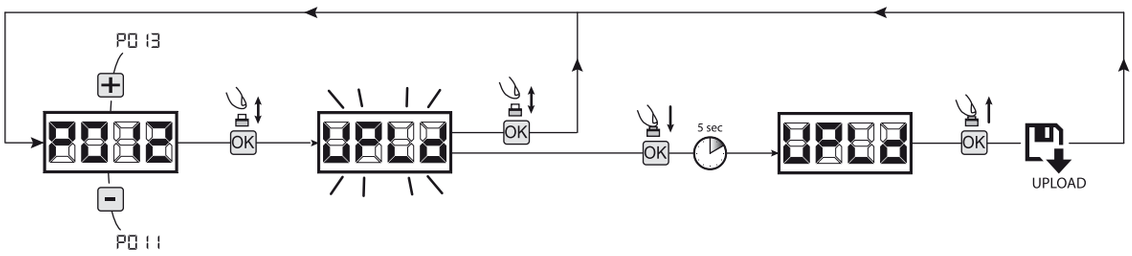
Atención: si en la unidad de memoria externa hay datos, durante la descarga de la memoria serán sobrescritos.

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 ⊕ y ⊖ hasta visualizar en el visor P012;
2. Presionar la tecla OK, el visor muestra la sigla "UPLd" 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 "UPLd" 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.

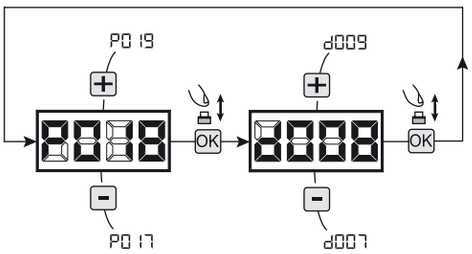


ATENCIÓN si no están conectadas las unidades de memorización externas o bien si el cable de conexión está desconectado durante la operación de transferencia de datos, en el visor aparece Err9, luego la central de mando se reajusta totalmente y en el visor aparece la sigla "TYPE" intermitente.
Tomar como referencia las instrucciones de la tarjeta de memoria externa para restablecer el funcionamiento de la central de mando.

5 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 ⊕ y ⊖ 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 ⊕ y ⊖ configurar el valor correspondiente al funcionamiento deseado (referirse a la tabla "parámetros de configuración de las entradas" en la página 105);
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.



6 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación,accionar el pulsador ⊕ y ⊖ hasta que aparezca el simbolo "---- ",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)
L L	Tarjeta en BOOT-MODE: Indica que el firmware está corrompido o en actualización. Para restablecer el firmware, usar la APP DEAinstaller asegurándose que el NET-NODE esté conectado a la puerta correcta. **Atención: Cuando se realizar la actualización del firmware, la tarjeta pierde todos los datos (parámetros y radiocontroles) presentes en la memoria. Asegurarse que existe un backup de la memoria si se desean restablecer los datos después de la actualización.**
rESP	Reset posición en cursola central apenas se reenciende despues de una interrupción de alimentació, 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 busqueda en desaceleración del punto de final de carrera primero de abertura y despues de cierre.

MENSAJES DE ERROR		
Mens.	*Descripción*	*Soluciones posibles*
ErrP	Error posición: El procedimiento de reset posición, no llega abuen fin. La central permanece a la espera de orden.	- 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.
bLOC UArt	Se está intentando programar la tarjeta cuando hay conectado un dispositivo NET-NODE.	Desconectar la alimentación, desconectar el NET-NODE de la puerta de comunicación y volver a conectar la alimentación;
Err3	Fotocélulas y/o dispositivos de seguridad activados o averiados.	- Controlar el funcionamiento correcto de todos los dispositivos de seguridad y/o las fotocélulas instaladas.
Err4	Posible avería/sobrecalentamiento del circuito de potencia de la central de mando.	Desconectar la alimentación durante algunos minutos y volver a conectar la alimentación. Dar un impulso de arranque, si la señalización se repite, cambiar la central de mando.
Err5	Time-out carrera de motor: el/los motores han superado el tiempo de trabajo máximo (4min) sin pararse nunca.	- dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición. - verificar que la maniobra se completa correctamente.
Err6	Time-out detección de obstaculo: Con el sensor anti-aplastamiento deshabilitado, ha estado detectada la presencia de un obstáculo que impide el movimiento de la hoja durante más de 10 sg.	- Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera. - dar un impulso de start apar activar la maniobra de reset posición. - Verificar que la maniobra se complete correctamente.
Err7	Movimiento de los motores no detectado.	- Controlar la conexión correcta de los motores y de los encoder correspondientes. - Compruebe el ajuste del parámetro P029 (selección del motor, con o sin encoder) y asegúrese de que es correcta. - Si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.
Err9	Comunicación con tarjeta de memoria externa (también NET-EXP o bien NET-NODE) ausente/interrumpida.	- Controlar que el cable de conexión de la tarjeta de memoria externa esté conectada correctamente. - Si se está realizando una operación de transferencia de datos (DOWNLOAD/UPLOAD), asegurarse que no se interrumpa (ej. desconectando la tarjeta antes de que termine la operación). **Atención**: la interrupción de un UPLOAD, implica un RESET de la central de mando.
Er 10 Er 11	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.
Er 12	Posible avería al circuito de potencia de la central de mando o al circuito codificador.	Verificar cableado codificador y motor. Quitar y dar alimentación. Dar un impulso de arranque, si la señalización se repite, efectuar los siguientes controles. - Entrare en el P003 y desplazar la puerta con las teclas + y -. - Si la puerta se mueve al máximo de la velocidad y la pantalla visualiza Err7 sustituir la tarjeta codificador del motor. - Si el motor permanece parado sustituir la central de mando.
Er 15	Se han modificado los parámetros de regulación sensibles mediante la APP DEAinstaller, sin haber realizado el aprendizaje carrera motores al finalizar la operación.	Ejecutar el aprendizaje de la carrera motor (P003) antes de poder realizar cualquier otra operación.
Er81	NET-NODE conectado a la puerta de comunicación errónea.	Conectar NET-NODE a la puerta correcta, según cuanto indicado en el esquema de la central de mando.

9 PUESTA EN SERVICIO

La fase de puesta en servicio es muy importante para garantizar la máxima seguridad de la instalación y 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. 7) 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.

ES

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 periodicamente.

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
limpieza electrofreno	6 meses

GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS	
Descripción	***Soluciones posibles***
Activando el mando de abertura 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/reparación. 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. 7).
	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

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

	PAR.	PROCEDIMIENTO	VALORES SELECCIONABLES
PROCEDIMIENTOS DE PROGRAMACIÓN	P001	Posicionamiento del motor 1	
	P002	Posicionamiento del motor 2	
	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 cuentamaniobras	
	P014	No utilizado	
	P015	No utilizado	

	PAR.	DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO	VALORES SELECCIONABLES		VALORES PREDETERMINADOS
					230V
PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS	P016	Selección del tipo de entrada INPUT_3	• 000: IN3 type=contacto libre de tensión • 001: IN3 type=resist. costante 8K2		000
	P017	Selección del funcionamiento INPUT_1	• 000: NONE (no utilizado) • 001: START (arranque) • 002: PED. (peatonal) • 003: OPEN (apertura separada) • 004: CLOSE (cierre separado) • 005: OPEN_PM (apertura con hombre presente) • 006: CLOSE_PM (cierre con hombre presente) • 007: ELOCK-IN (Activación electrocerradura.Ver P062) • 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) • 010: SAFETY 1 (borde de seguridad 1) • 011: STOP (bloqueo) • 012: FCA1 (final de carrera apertura Mot1) • 013: FCA2 (final de carrera apertura Mot2) • 014: FCC1 (final de carrera cierre Mot1) • 015: FCC2 (final de carrera cierre Mot2) • 016: SAFETY 2 (borde de seguridad 2) • 017: OPEN_INT (sólo para NET_EXP) • 018: OPEN_EXT (sólo para NET_EXP) • 019: AUX_IN (sólo para NET_EXP)	IN1	001
	P018	Selección del funcionamiento INPUT_2		IN2	002
	P019	Selección del funcionamiento INPUT_3		IN3	010
	P020	Selección del funcionamiento INPUT_4		IN4	008
	P021	Selección del funcionamiento INPUT_5		IN5	012
	P022	Selección del funcionamiento INPUT_6		IN6	014

						230V
PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS	P023	Asignación CANAL 1 controles remotos		• 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: ELOCK-IN (Activación electrocerradura.Ver P062) • 008: AUX_IN (sólo para NET_EXP)	**CH1**	001
	P024	Asignación CANAL 2 controles remotos			**CH2**	000
	P025	Asignación CANAL 3 controles remotos			**CH3**	000
	P026	Asignación CANAL 4 controles remotos			**CH4**	000
	P027	Selección del tipo de control remoto		• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000
PARÁMETROS CONFIGURACIÓN MOTORES	P028	Selección del tipo de motor		• 005: LIVI 5/24 - 6NET • 006: LIVI 8/24 - 9NET • 007: GULLIVER - REV		005
	P029	No utilizado				000
	P030	No utilizado				001
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	P031	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura	**Atención:** Para motores sin encoder, la velocidad durante la apertura/cierre (100%) y la velocidad de desaceleración de apertura/cierre (30%) serán fijos, independientemente a los valores configurados.	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
	P037	Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)	**Atención:** Para los motores sin encoder, durante el ajuste de la fuerza, la detección de obstáculos durante la deceleración estará desactivada.	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

					230V
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	P044		Regulación del tiempo de predestello	0sec.....10sec	000
	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	• 000: desactivo • 001: activo solo en apertura • 002: activo en apertura y cierre automático	000
	P048		Función de Golpe de ariete: si=0 “golpe de ariete” deasactivado, 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.	• 000: función “golpe de ariete” no activa • 001: función “golpe de ariete” activa • >001: “golpe de ariete” periodico (X*1 min) (2 ..... 255)	000
	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 rearrancar la puerta en el sentido de marcha opuesto)	• 000: “inversión” • 001: “paso-paso”	001
	P050	FOTO 1	Funcionamiento entrada FOTO: si=0 fotocélula activa en cierre, arrancando con la hoja parada; si=1 fotocélula siempre habilitada; si = 2 fotocélula habilitada solamente en cierre. Cuando se encuentra habilitada, la activación de la entrada FOTO causa: la inversión del movimiento (durante el cierre), la parada del movimiento (durante la apertura) e impide el arranque (en la condición de puerta cerrada). Si=3-4-5, el funcionamiento es idéntico al valor 0-1-2 pero con función “cierra rápido” habilitada: en éste caso durante la abertura y el tiempo de pausa, a la detección de un eventual obstáculo la puerta recierra automaticamente despues de un retraso de 2 seg.	• 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	002
	P051	FOTO 2			000
	P052		Selección de la modalidad de funcionamiento de la salida warning: Si=0 “warning light” (salida siempre On cuando la puerta aestá abierta, OFF al terminar la maniobra de cierre) Se>0 “courtesy light” (salina ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para,despues del retraso programado)	• 000: “warning light fixe” • >000 : retraso del apagado de la “courtesy light” (1sec.....255sec)	000
	P053		No utilizado		/
	P054		Función “soft start”: los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos **Atención:** Para los motores sin encoder, el parámetro se ignorará.	• 000: “soft start” no activo • 001: “soft start” activo • 002: “soft start largo” activado	001
	P055		Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante la apertura	• 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)	003
	P056		Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante el cierre	• 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)	003
	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 duracción de la inversión. Si=0 Función de deshabilitada	• 000: Facilitación del desbloqueo deshabilitada • >000: Facilitación del desbloqueo habilitada por un tiempo aproximado de: (1x25ms.....40x25ms)	000
	P058		No utilizado		/
	P059		No utilizado		/

					230V
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	P060	No utilizado			/
	P061	No utilizado			/
	P062	Funcionamiento salida electrocerradura: Si=0 salida “boost” para alimentación electrocerradura art. 110, Si=1 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad impulsiva, Si=2 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad paso-paso, Se=3 Salida electrofreno para motor reversible, Si=4 salida 24V para alimentación electrocerradura mediante relé externo, Si=5 salida 24V para alimetación electroiman para nbarrera, Si>5 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad temporizada (el valor introducido indica el tretraso en el apagado en segundos)		• 000: “Salida “boost” para alimentación electrocerradura art. 110 • 001: “Salida impulsiva 24V ⎓ max 5W • 002: “Salida paso-paso 24V ⎓ max 5W • 003: “Salida electrofreno para motores reversibles” • 004: “Salida alimentación electrocerradura mediante relé externo” • 005: “Salida alimentación electroiman para barrera” • >005: “Salida temporizada 24V ⎓ max 5W (6seg.....255seg)	000
	P063	Inversión dirección marcha: Si=1 invierte automaticamente 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.		• 000: “Installazion standard • 001: “Installazion invertida	000
	P064	No utilizado			/
	P065	Cuentamaniobras mantenimiento: Si=0 acera el contador y dehabilita el aviso de mantenimiento.Si> 0 indica el nº de maniobras (x500) a efectuar antes de que la central haga una intermitencia de 4 sg indicando la necesidad de mantenimiento. Ej.: Si P065=050, numero de maniobras = 50x500=25000 **Atención:** Antes de introducir un nuevo valor del cuentamaniobras de mantenimiento es necesário resetear el mismo introduciendo P065=0 y sólo seguidamente P065= “nuevo valor”.		• 000: “Aviso de mantenimiento deshabilitado • >000: “Numero de maniobras (x 500) para aviso de mantenimiento (1.....255)	000
	P066	Selección funcionamiento salida destellante: Si=0 salida destellante intermitente; Si=1 salida destellantefija (para destellantes provistos de circuito intermitente interno)		• 000: “Salida destellante intermitente • 001: “Salida destellante fija	001
	P067	SAFETY 1	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 obstaculos con el sensor interno, también la activacion 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).	• 000: “banda sensible siempre activa • 001: “banda sensible activa solo en cierre • 002: “banda sensible activa solo en cierre y antes de cada movimiento • 003: “banda sensible activa solo en apertura • 004: “banda sensible activa solo en apertura e antes de cada movimiento	000
	P068	SAFETY 2			000
	P069	Retraso en la deteccion del final de carrera: el motor se para despúes de 1,5 seg. de la detección del final de carrera. Si durante este retraso se reconoce el tope mecanico, el motor se para inmediatamente.		• 000: “retraso final de carrera desactivado • 001: “retraso final de carrera activado	000
	P070	Regulación duración del arranque rapido **Atención:** Si soft start se activa, el arranque rapido se desactiva independientemente del valor de P070		• 000: “arranque rapido desactivado (hace un arranque rapido minimo, casi no se percibe) • 00X: “regula la duración del arranque rapido hasta 1,5 seg. (X*6 ms)	108
	P071	Autotest dispositivos de seguridad: si=0 salida 24V con autotest deshabilitado; si=1 salida 24V para dispositivos de seguridad con autotest (apaga la salida y comprueba la abertura del contacto antes de cada maniobra). **Atención:** para operar en modalidad autotest, todos los dispositivos deben estar conectados a la salida 24V_ST estabilizada (33-34 para 230V), y estar conectados y alineados antes de memorizar el recorrido (P003).		• 000: alimentación red (autotest dispositivos de seguridad deshabilitado) • 001: “autotest dispositivos de seguridad habilitado	000

				230V
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	P072	Activación función SAS **(sólo para NET_EXP)**: La salida SAS es conectada a una entrada STOP/SAS INPUT de una segunda central, generando el funcionamiento “puertas tipo banco” (se deshabilita la abertura de la segunda puerta hasta que la primera no está completamente cerrada). Si este parámetro es habilitado después de un reset, realiza un RESP automático durante el cual la salida SAS no se activa. Si hay finales de carrera y después de un reset éstos son aplastados, el RESP no se ejecuta. **Atención:** si ambas puertas son desbloqueadas manualmente y desplazadas de la posición de cierre se crea la condición de interbloqueo. Será necesario cerrar manualmente por lo menos una de las dos puertas.	• 000: “Función SAS” no activada • 001: “Función SAS” activada	000
	P073	No utilizado		/
	P074	No utilizado		/
	P075	No utilizado		/
	P076	No utilizado		/
	P077 ... P099	**Parámetros de configuración dedicados a la tarjeta de expansión NET_EXP (para una descripción profunda de los parámetros, consultar el manual de instrucciones).**		/

GULLIVER

DEA®

move as you like

NOTES

GULLIVER

Operador electromecânico para portões de correr
Instruções de funcionamento e advertências

Índice

1	Resumo das advertências	**111**
2	Descrição do produto	**113**
3	Dados Técnicos	**113**
4	Instalação e montagem	**114**
5	Ligações eléctricas para 230V	**115**
6	Programação Padrão	**118**
7	Programação Avançada	**121**
8	Mensagens no Display	**124**
9	Inicio	**125**
9.1	Teste da Instalação	**125**
9.2	Desbloqueio e funcionamento manual	**125**
10	Manutenção	**125**
11	Eliminação do produto	**126**

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 cumprer 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.

PT

⚠ **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 MANUALE. DEIXANDO INALTERADAS AS CARACTERÍSTICAS ESSENCIAIS DO PRODUTO, A EMPRESA RESERVA-SE O DIREITO DE INTRODUZIR, 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

O nome GULLIVER identifica uma série de operadores industriais electromecânicos para portões de correr com características diferentes relativamente à alimentação do motor e da central de comando, potência, ajuste mecânico da força e fins-de-curso incorporados.

O GULLIVER é complementado por um conjunto de acessórios listados nos “Acessórios do produto” (página 182) Este operador é composto por um motorredutor mecânico faz girar um pinhão. Este equipamento, acoplado à cremalheira instalada correctamente no portão, converte o movimento circular da engrenagem do motor em movimento rectilíneo, permitindo assim o movimento do portão na sua própria guia.

Inspeccione os “Conteúdo do Embalagem” (fig. 1) e compare-o com o seu produto para uma consulta útil durante a montagem.

Transporte

GULLIVER 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		
	18NET - 18NET/M - 18NET/IB - 1503E	**25RRT - 22RRTF - 22RRT/M - 25RRT/IB**
Tensão de alimentação do motor (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	400 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potencia absorvida (W)	**560**	**1200**
Força de impulso (N)	1300	1650
Ciclo de trabalho (ciclos/hora)	15 (porta L=12m)	17 (porta L=14m)
N° máximo de manobras em 24 horas	240	280
Condensador incorporado (µF)	30	-
Gama de temp. de funcionamento (°C)	-20 ÷ 50 °C	
Protecção térmica do motor (°C)	140 °C	-
Velocidade (m/min)	10	10
Peso do produto com embalagem (Kg)	30	
Grau de protecção	IPX4	

CENTRAL DE COMANDO		
NET230N		
Tensão de alimentação (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	
Fusível F2 (A)	5A	
Fusível F1 (A)	160mA	
Saídas de 230V para os motores	2 x 600W	
Saída para alim. de circuitos auxiliares	24 V ~	(24V_AUX + 24V_ST = **max 200mA**)
Saída alimentação seguranças	24V ⎓	
Saída de “Warning”	230 V ~ max 150W	
Saída para fechadura eléctrica	max 1 art. 110 ou saída de 24V ⎓ max 5W configurável	
Saída para pirilampo 230V	230 V ~ max 40W	
Saída para pirilampo 24V	24 V ⎓ max 100mA (para pirilampo a led) art. LED24AI ou ligação de luz de aviso de porta aberta/luz de cortesia	
Gama de temp. de funcionamento (°C)	-20÷50 °C	
Frequência do receptor	433,92 MHz	
Tipo de código do emissor	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch	
N° máximo de emissores controlados	100	

PT

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.

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

Se o plano de apoio já estiver disponível, a fixação do motor tem de ser feita directamente sobre a superfície utilizando, por exemplo âncoras de parafuso ou de meios químicos.

Alternativamente, proceda da seguinte forma:

- Faça um furo apropriado para o tipo de terreno, utilizando como referência as medições mostradas na Fig. 3;
- Forneça um número adequado de canais para a passagem de cabos eléctricos;
- Coloque a base da fundação;
- Inicie a fundição de betão e, antes de o começar a colocar, trazendo a placa de base para as dimensões mostradas na Fig. 4, certificando-se de que é paralela ao portão e perfeitamente plana. Aguarde que o betão seque;

Se a cremalheira já estiver colocada, coloque o pinhão a uma distância de 1-2 mm, a fim de evitar que o peso da porta faça força sobre o motor (Fig. 5). Para isso, ajuste a altura do GULLIVER fixe a base de uma forma adequada e, em seguida, aperte os parafusos de fixação de uma forma robusta (Fig. 6).

Alternativamente, proceda da seguinte forma:

- Desbloquear o motor e abrir totalmente a porta;
- Colocar a primeira secção da cremalheira na porta, certificando-se que o início da cremalheira corresponde à parte superior da porta. Em seguida, colocar a cremalheira ao longo da porta de forma a manter uma distância de 1-2 mm a partir do pinhão (Fig. 5);
- Cortar a parte excedente da cremalheira;
- Por fim, mover a porta manualmente várias vezes e verificar que o alinhamento e a distância de 1-2 mm entre o pinhão e a cremalheira são respeitados em todo o comprimento;
- Aperte os parafusos de fixação do GULLIVER, de uma forma robusta (Fig. 6) e cubra-as com as tampas de plástico.

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 GULLIVER na condição de trabalho.

4.4 Fim de curso

Ajuste do fim de curso mecânicos

Alguns modelos GULLIVER 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.

Ajuste do fim de curso magnético

Fixe os suportes de montagem para os ímanes como mostrado na Figura 10, assegurando-se que monta o íman **AZUL** no fim de curso de fecho, o íman **VERDE** no fim de curso de abertura (Fig. 11). Ligue o cabo do sensor magnético que é de cor **CASTANHA** na entrada FCC1 (interruptor de fim de curso de fecho 1) e o **PRETO** na entrada FCA1 (interruptor de fim de curso de abertura 1) (Fig. 12);

ATENÇÃO Consulte o manual de instruções da central de comando para identificar as entradas de fim-de-curso.

ATENÇÃO A instalação incorrecta dos ímanes pode causar perigo para as pessoas ou bens, observe as condições previstas nestas instruções.

Monte o sensor magnético, como mostrado na Fig. 9. O sensor tem que sair a partir da parte traseira do corpo no mínimo 35 mm, deste modo irá evitar qualquer interferência.
Ajustar os suportes dos ímanes de modo a manter a distância do sensor entre 10 e 20 mm;

ATENÇÃO A posição dos magnetos de abertura e de fecho é referente a uma instalação padrão (motor colocado do lado esquerdo da porta). No caso de utilizar o parâmetro P063 (apenas centrais de comando NET) para uma instalação invertida (motor no lado direito), a posição dos magnetos não pode ser alterada.

No caso de usar a central de comando 400RR e se, tiver que inverter o sentido de rotação do motor, terá que manualmente inverter os cabos de fim de curso.

ATENÇÃO As ligações eléctricas neste manual referem-se exclusivamente às centrais de comando da série NET. Se estiver a utilizar um GULLIVER com a central 212E ou 400RR, consulte o respectivo manual de instruções na parte das ligações, antes de colocar o motor a funcionar.

5 LIGAÇÕES ELÉCTRICAS PARA MOTORES 230V

Execute a cablagem seguindo as instruções da "Tabela 1" e os diagramas na página 116.

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 H07RN-F, enquanto que, se (em um canal adutor), deve ser pelo menos igual a H05VV-F.

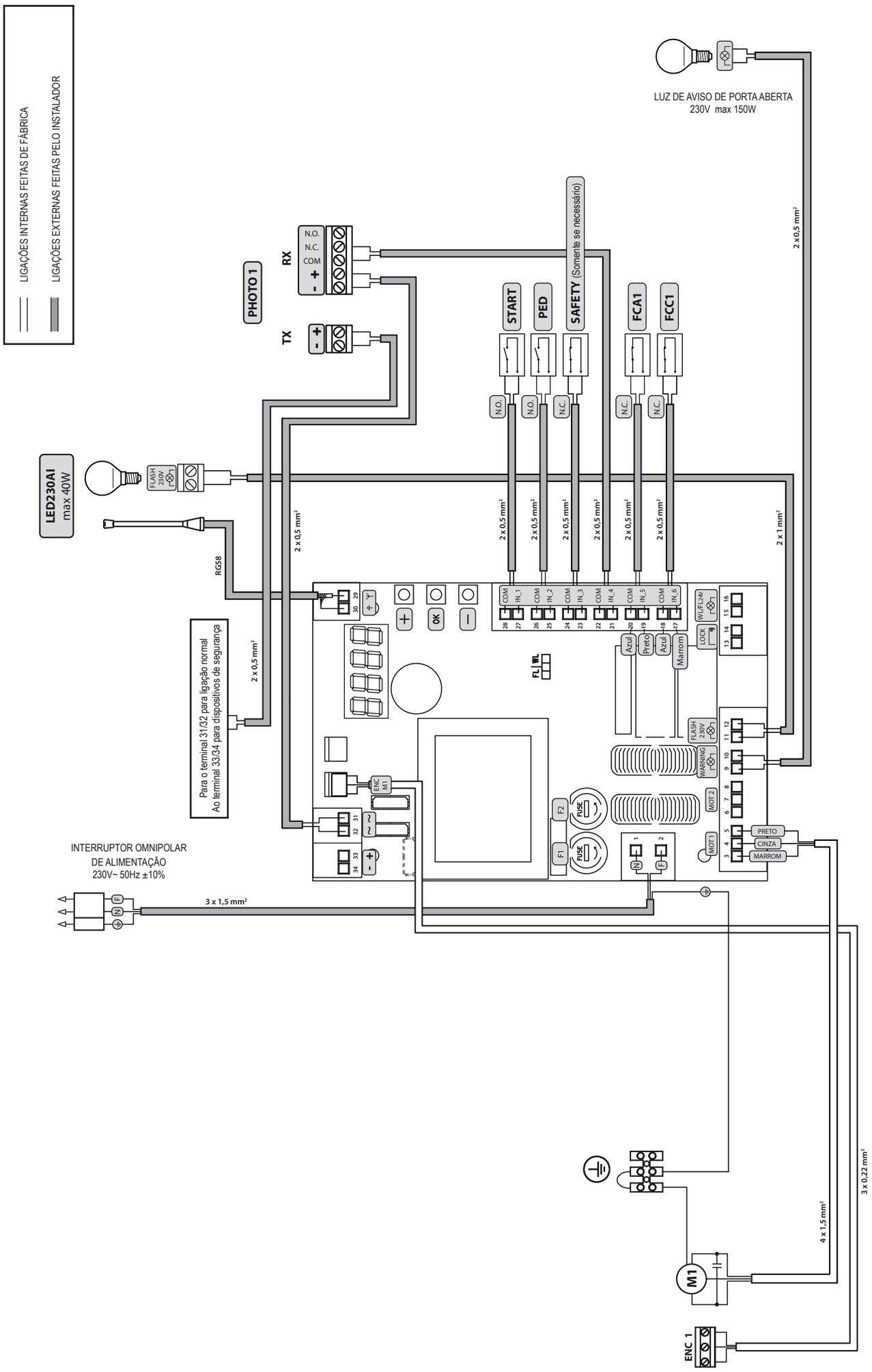
ATENÇÃO Todos os cabos devem estar descarnados e desembainhados nas imediações dos bornes. Manter os cabos ligeiramente mais longos de forma a eliminar posteriormente a eventual parte em excesso.

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

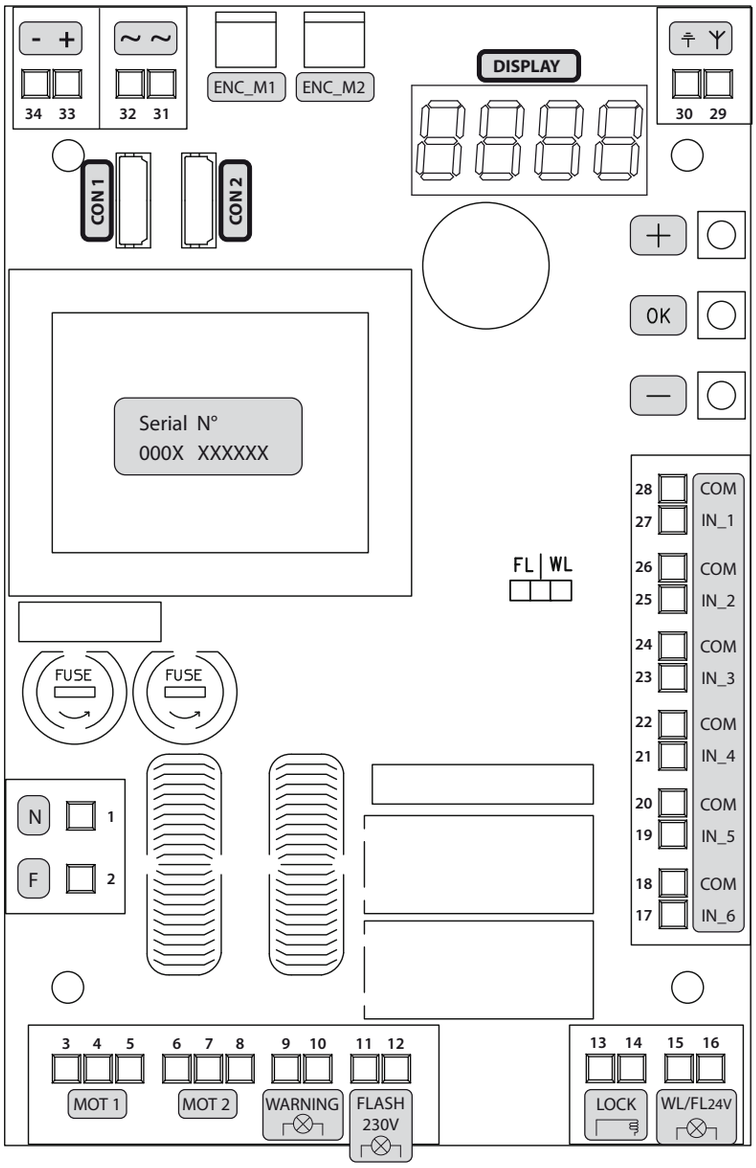
Tabela 1 "Ligações aos terminais da central"

1-2		Entrada de 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
3-4-5	M1	Saída para o motor 1 230 V ~ max 600W		
6-7-8	M2	Saída para o motor 2 230 V ~ max 600W (se estiverem presentes)		
9-10	WARNING	Saída de 230 V ~ max 150 W para ligação de luz de aviso de porta aberta (se P052=0) ou de luz de cortesia (se P052>1)		
11-12	FLASH 230	Saída para pirilampo 230 V ~ max 40W		
13-14	ELETTR	**13 (-)**	Saída de impulso "Boost" para fechadura eléctrica, max 1 x art. 110 (se P062=0), saída de impulso de 24V, 5W (se P062=1), passo a passo (P062=2), saída para ligação de travão eléctrico para motores reversíveis (se P062=3), saída para alimentação de fechadura eléctrica através de relé externo (se P062=4), saída para alimentação de electromagnetes para barreiras (se P062=5) ou saída temporizada (P062>5).	
		14 (+)		
15-16	WL / FL24	FL	Saída de 24V ⎓ máx. 100mA; Seleccionando o jumper FL/WL, pode-se obter um clone em 24V da saída Flash 230 (se estiver configurado como FL) ou saída de Aviso (se configurado como WL). **Nota:** a capacidade de saída permite exclusivamente o uso de lâmpadas de LED.	
		WL		
17-18	FCC 1	**17 - N.C.**	Input 6 FCC 1. Se activada pára o motor M1 no fecho. **Se não utilizado curto-circuite.**	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".**
		18 - Com		
19-20	FCA 1	**19 - N.C.**	Input 5 FCA 1. Se activada pára o motor M1 na abertura. **Se não utilizado curto-circuite.**	
		20 - Com		
21-22	PHOTO 1	**21 - N.C.**	Input 4 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). **Se não utilizado curto-circuite**	
		22 - Com		
23-24	SAFETY	**23 - N.C.**	Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. **Se não utilizado curto-circuite**	
		24 - Com		
25-26	PED	**25 - N.O.**	Input 2 PED. Se activada, abre apenas o motor 1.	
		26 - Com		
27-28	START	**27 - 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).	
		28 - Com		
29	⏄	Entrada para antena		
30	⏚	Entrada para a massa da antena		
31-32	+24VAUX	Saída de 24 V ~ para a alimentação de dispositivos auxiliares		**(AUX + ST) = max 200mA**
33-34	+24V_ST	**33 (+)**	Saida de 24V ⎓ para a alimentação de dispositivos de segurança controlados	
		34 (-)		

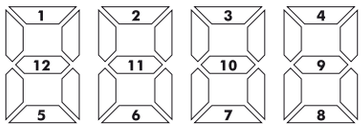
PT


LIGAÇÕES INTERNAS FEITAS DE FÁBRICA
LIGAÇÕES EXTERNAS FEITAS PELO INSTALADOR
LUZ DE AVISO DE PORTA ABERTA
230V max 150W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
N.O.
N.C.
COM
START
PED
SAFETY (Somente se necessário)
FCA1
FCC1
LED230AI
max 40W
FLASH 230V
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
Para o terminal 31/32 para ligação normal
Ao terminal 33/34 para dispositivos de segurança
INTERRUPTOR OMNIPOLAR
DE ALIMENTAÇÃO
230V~ 50Hz ±10%
3 x 1,5 mm²
Azul
Preto
Azul
Marrom
W.FLA
LOCK
WARNING
MOT 2
MOT 1
PRETO
CINZA
MARROM
F1
F2
FUSE
ENC M1
OK
4 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
M1
ENC 1

Esquema básico NET230N



DISPLAY



NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

CON 1

NET-EXP

CON 2

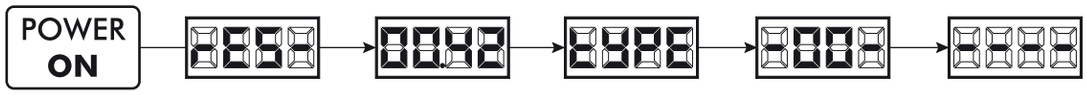
NET-NODE / MEMONET

PT

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 124.

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):

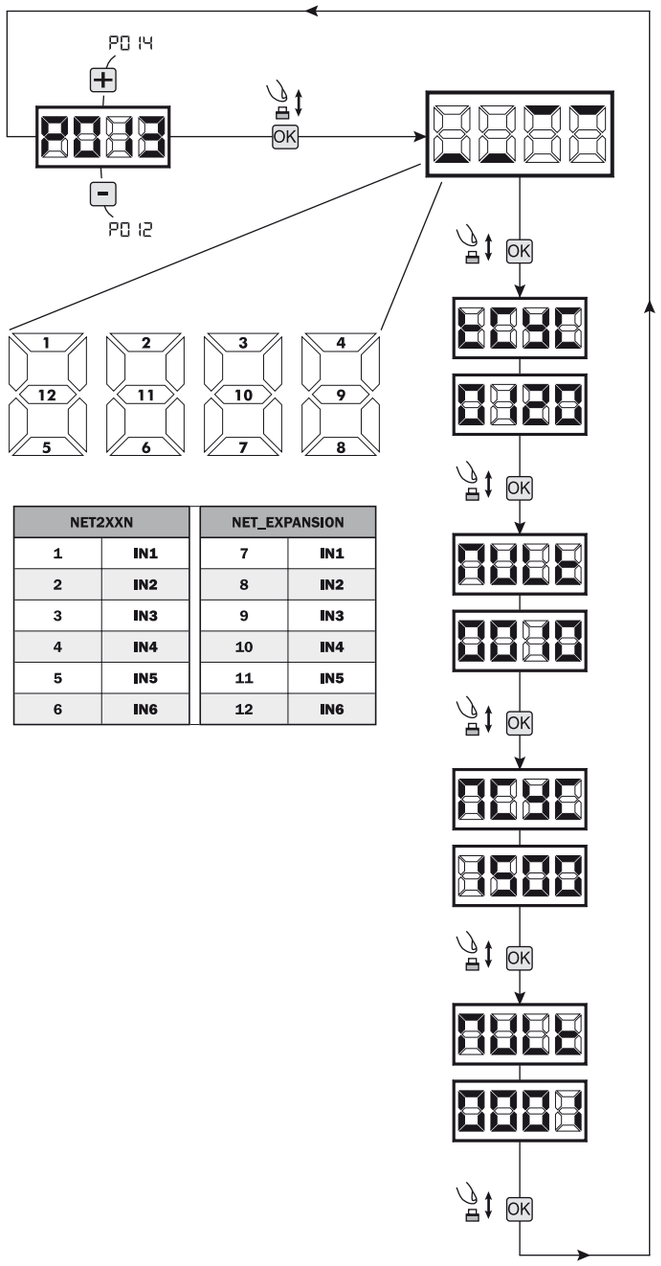
   OPEN CONTACT CLOSE CONTACT
4. Pressionar novamente a tecla OK;
5. No visor é mostrado o “contador de operações Total” tCYC seguido pelo multiplicador MULt

   Para calcular o número de manobras efetuadas, os dois valores devem ser multiplicados.

   Ex: tCYC = 120x10 = 1200 manobras realizadas
6. Pressionar novamente a tecla OK;
7. No visor é mostrado o “contador de operações Manutenção” MCYC seguido pelo multiplicador MULt

   Para calcular o número de manobras restantes antes do pedido de manutenção, os dois valores devem ser multiplicados.

   Ex: MCYC = 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).

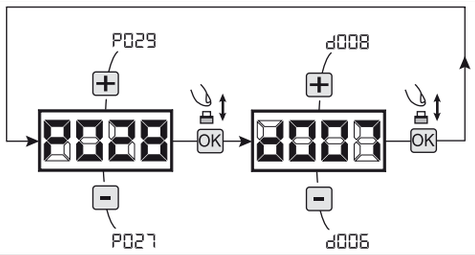


NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

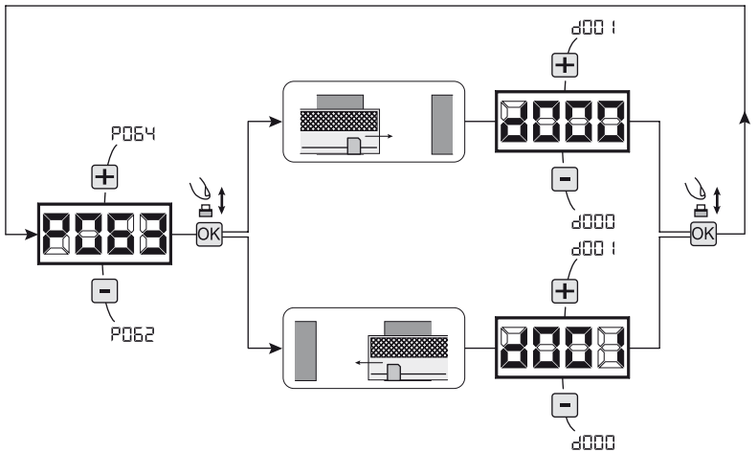
1. Percorrer os parâmetros com as teclas ⊕ e ⊖ até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Verificar que el valor introducido sea d007 (GULLIVER),en el caso contrario, se deberá seleccionar accionando los botones ⊕ e ⊖ ;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla OK (o display volta para o P028 de novo).



4 Selecção da direcção do movimento

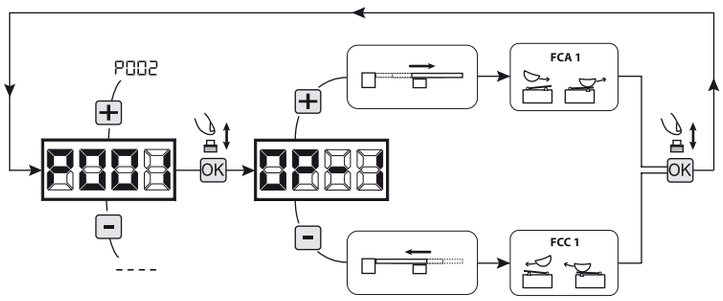
1. Percorra os parâmetros com as teclas ⊕ e ⊖ até visualizar P063;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Através das teclas ⊕ e ⊖, defina:
   - d000=motor na posição padrão (do lado esquerdo);
   - d001=motor na posição invertida (do lado direito);
4. Confirme a escolha pressionando a tecla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



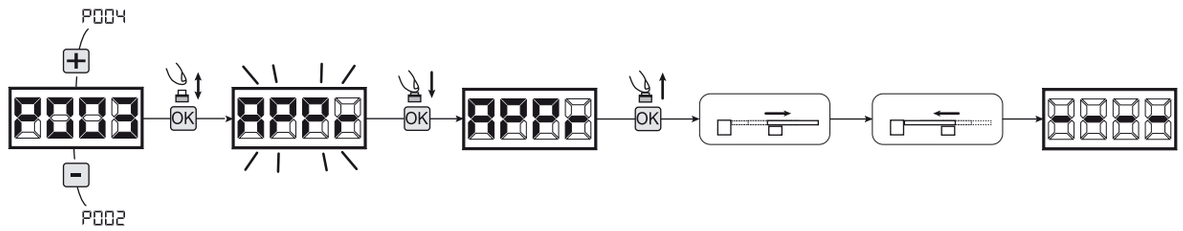
5 Como ajustar as cames dos fins-de-curso

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 “APPr” Ipiscar, pressione a tecla OK durante alguns segundos;
5. Liberte a tecla OK quando “APPr” 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 “----“.

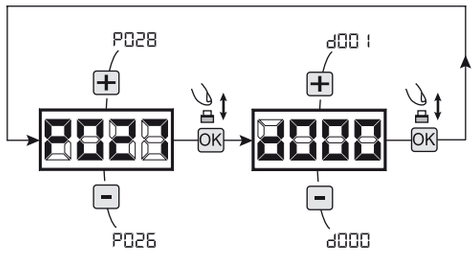


PT

7 Aprendizagem dos emissores

7.1 Selecção do código dos emissores

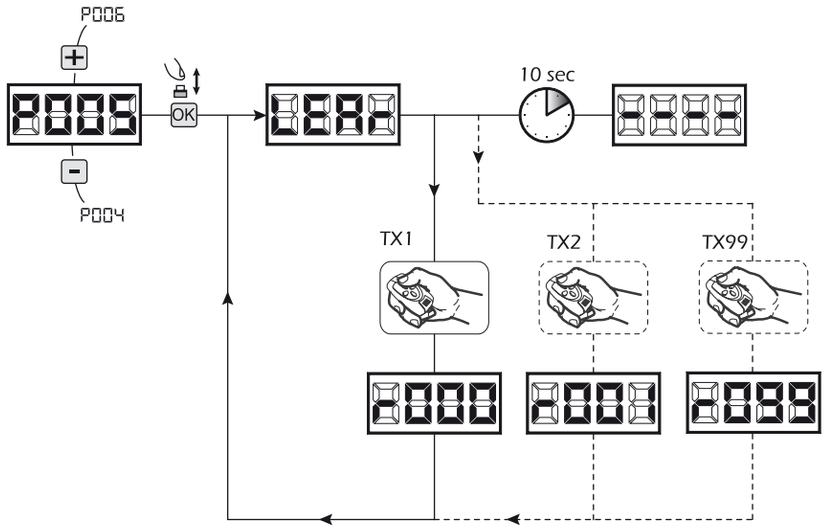
1. Percorra os parâmetros com os símbolos ⊞ e ⊟ até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla OK;
3. Seleccione o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas ⊞ e ⊟:
   - d000=rolling-code fixe (**aconselhado**);
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;
4. Confirme 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 "LEAr" aparece, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois novamente o símbolo " LEAr";
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display "----".

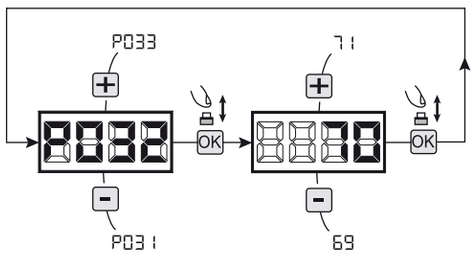


Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.
Aviso: Ao utilizar emissores personalizados, depois de entrar em P005 a aprendizagem do primeiro emissor personalizado só é possível 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 128.

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 121.

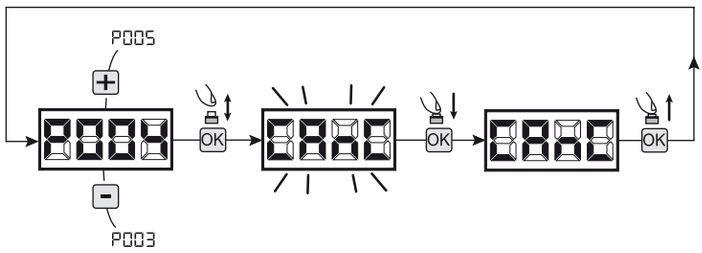
7 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

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

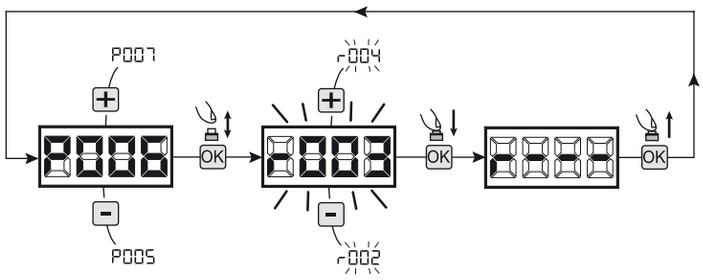
1.1 Apagar todos os comandos

1. Percorra os parâmetros com os símbolos ⊞ e ⊟ até aparecer no display P004;
2. Confirme pressionando a tecla OK;
3. Quando o símbolo "CAnC" piscar, pressione a tecla OK durante alguns segundos;
4. Liberte a tecla OK assim que o símbolo "CAnC" 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 ⊞ e ⊟ até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla OK;
3. Pressionar as teclas ⊞ e ⊟, seleccionar o emissor que deseja apagar da memória (ex. r003);
4. Quando o símbolo "r003" piscar, confirme pressionando a tecla OK durante alguns segundos;
5. Liberte a tecla OK quando aparecer "r---";
6. O comando seleccionado foi apagado (o display mostra de novo P006).

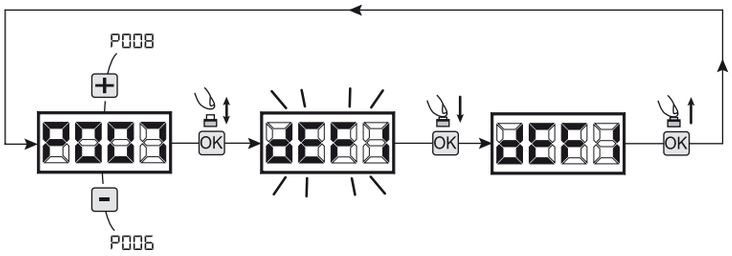


2 Colocar os parâmetros de fábrica

2.1 Restaurar os parâmetros de funcionamento

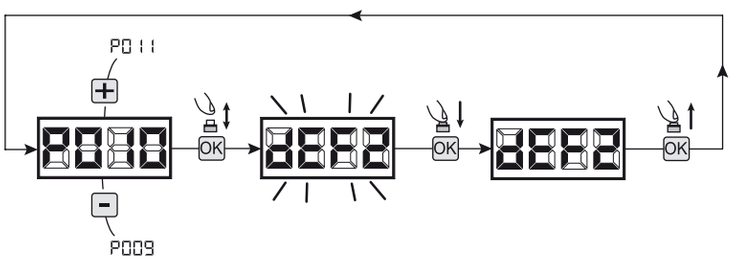
1. Percorra os parâmetros com os símbolos ⊞ e ⊟ até aparecer no display P007;
2. Confirme pressionando a tecla OK;
3. Quando piscar "dEF !" no display, pressione a tecla OK;
4. Liberte a tecla OK assim que "dEF !" parar de piscar; Todos os valores predefinidos são restaurados excepto os parâmetros de 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 ⊞ e ⊟ 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.



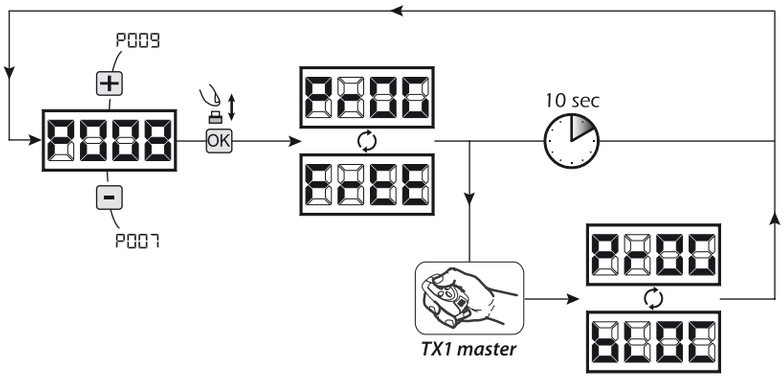
PT

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

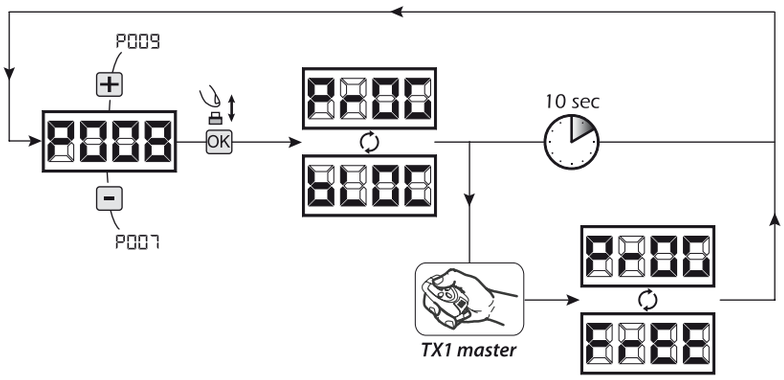
1. Percorrer os parâmetros através dos botões + e − até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão OK;
3. O display mostra alternadamente a escrita PrOG/FrEE para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de bloqueio;
4. No espaço de 10 segundos,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



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

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 PrOG/bLOC 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 PrOG/FrEE antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica desbloqueado.

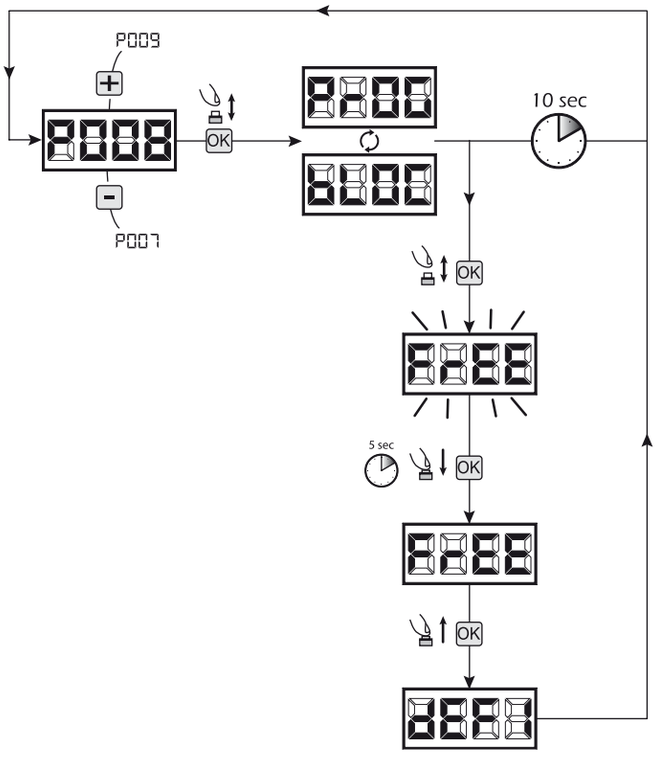


3.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

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). È 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 PrOG/bLOC;
4. Pressione o botão OK, o display fica a piscar FrEE;
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 FrEE seguida de dEF 1, antes de regressar à lista de parâmetros;
6. O acesso à programação fica desbloqueado.



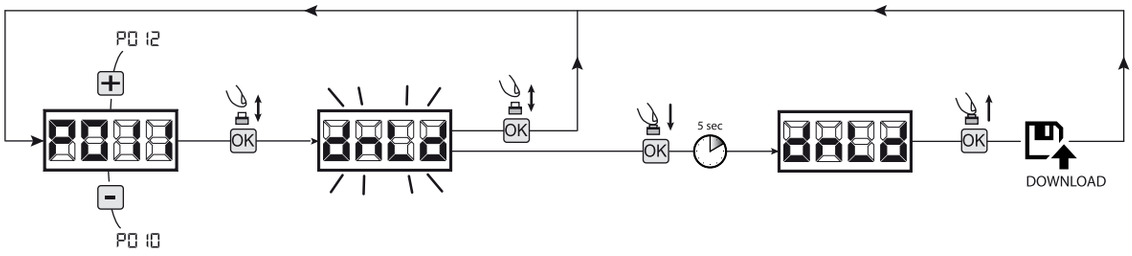
4 Descarregar/carregar os dados da memória (Downloading/uploading)

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 "dnLd" 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 "dnLd" parar de piscar;
   Todas as configurações da central de comando (TIPO, parâmetros, emissores memorizados, tipo de motores, o curso, etc.) serão guardadas na memória externa;

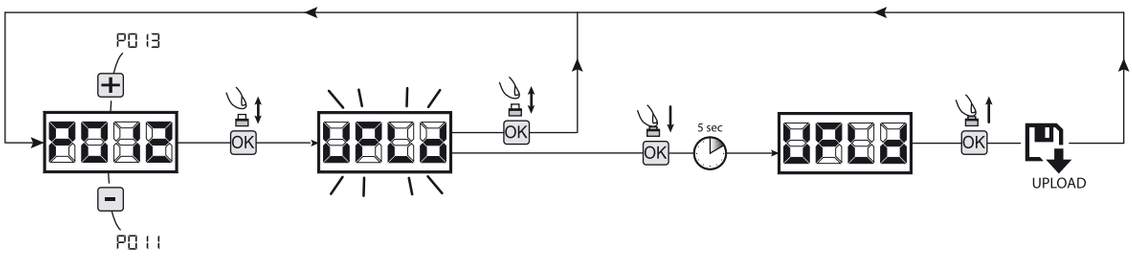
Aviso: Se existir algum dado na memória externa este será apagado.

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



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 "UPLd" 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 "UPLd" 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.

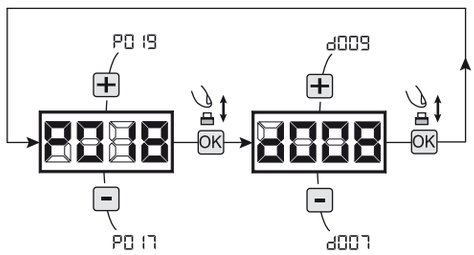


AVISO Se não tiver ligado nenhuma unidade de armazenamento externa ou se o cabo de ligação for desligado durante a operação de transferência de dados, no display aparece Err9 e em seguida, a central de comando faz um RESET completo ficando a aparecer no display a palavra "TYPE" a piscar.
Consulte as 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 127);
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.

PT

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)
_ _	Placa em BOOT-MODE: Indica que o firmware está corrompido ou em atualização. Para proceder com o restabelecimento do firmware, usar a APP DEAinstaller e assegurar-se que o NET-NODE esteja ligado à porta correta. **Atenção: Quando se procede à atualização do firmware, a placa perde todos os dados (parâmetros e radiocomandos) presentes na memória. Certificar-se de ter um backup da memória se entender restabelecer os dados após a atualização.**
rESP	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.	- 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.
bLOC UArt	Se estiver tentando programar a placa quando está ligado um dispositivo NET-NODE.	Cortar a alimentação, desconetar o NET-NODE da porta de comunicação e refornecer a alimentação.
Err3	Fotocélulas externas e / ou dispositivos de segurança são activados ou mal ligados.	Certifique-se que todos os dispositivos de segurança e / ou fotocélulas instaladas estão a funcionar correctamente.
Err4	Possível avaria/sobreaquecimento do circuito de potência da central de comando.	Cortar a alimentação por alguns minutos e voltar a alimentar. Dar um impulso de start, se a sinalização se repete, substituir a central de comando.
Err5	Tempo de funcionamento dos motores esgotado: O motor excedeu o tempo máximo de operação (4min), sem nunca parar.	- Dê um impulso de start para iniciar o processo de redefinição da posição; - Certifique-se que esta operação é bem sucedida.
Err6	Tempo esgotado na detecção de obstáculos: Com os sensores anti-esmagamento desactivados, foi ainda detectada a presença de um obstáculo que impede o movimento da folha por um período de mais 10 segundos.	- Certifique-se que não existam atritos específicos e / ou obstáculos durante o curso; - Dê um impulso de start para iniciar um processo de redefinição de posição; - Verifique se a operação foi concluída com êxito.
Err7	Movimento dos motores não detectado.	- Assegurar-se de que os motores e os encoders estão ligados correctamente. - Verifique o ajuste do parâmetro P029 (selecção de motores com ou sem encoder). - Se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.
Err9	Comunicação com a placa de memória externa (também NET-EXP ou NET-NODE) não presente/ interrompida.	- Verifique que o cabo de ligação do cartão de memória externo esteja ligado correctamente. - Se estiver a realizar uma operação de transferência de dados (DOWNLOAD / UPLOAD), assegurar-se de que a mesma não seja interrompida (por ex. desligar o cartão antes do final da operação). **NOTA**: A interrupção dum UPLOAD, também implica o RESET total da central de comando.
Er 10 Er 11	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.
Er 12	Possível avaria no circuito de potência da unidade de comando ou no circuito codificador.	Verifique a cabalgem do codificador e do motor. Desligue e ligue novamente a energia. Dê um impulso de start, se a mensagem se repetir verifique o seguinte. - Entre no P003 e faça movimentar o portão com as teclas + e -. - Se a porta se mover no máximo da velocidade e o visor exibir Err7 substitua a placa do codificador do motor. - Se o motor ficar sempre parado substitua a unidade de comando.
Er 15	Foram alterados os parâmetros de regulação sensíveis através de APP DEAinstaller, sem ter executado a aprendizagem do curso de motores no final da operação.	Efetuar a aprendizagem do curso do motor (P003) antes de poder efetuar qualquer outra operação.
Er81	NET-NODE ligado à porta de comunicação errada.	Ligar o NET-NODE na porta correta de acordo com o quanto indicado pelo esquema da central de comando.

9 INICIO

A fase 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. 7) 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
limpeza do electrofreio	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 providencia 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. 7).
	Controlar o aparelho eléctronico de regulação da força e a fricção mecânica.
	Controlar que o motor não empurre ao contrário, isso poderia ser causado por colegamento 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 motorredutor 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 GULLIVER 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 2012/19/EU relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (WEEE), estes produtos não devem ser eliminados como resíduos sólidos urbanos. Por favor, elimine este produto, levando-o ao seu ponto de recolha para reciclagem municipal.

	PAR.	PROCEDIMENTO	VALORES CONFIGURÁVEIS
PROCEDIMENTOS DE PROGRAMAÇÃO	P001	Posicionamento do motor 1	
	P002	Posicionamento do motor 2	
	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	

	PAR.	DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS	VALORES CONFIGURÁVEIS		VALORES DE DEFAULT
					230V
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS	P016	INPUT_3 Selecção do tipo de entrada	• 000: IN3 type=contacto livre • 001: IN3 type=resistência constante de 8K2		000
	P017	INPUT_1 Selecção do modo de funcionamento	• 000: NONE (Parâmetro não utilizado) • 001: START (abre) • 002: PED. (pedonal) • 003: OPEN (abertura separada) • 004: CLOSE (fecho separado) • 005: OPEN_PM (abertura modo homem presente) • 006: CLOSE_PM (fecho modo homem presente) • 007: ELOCK-IN (activação da fechadura eléctrica. Ver fig.P062) • 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) • 010: SAFETY 1 (Costas de segurança 1) • 011: STOP (Bloqueio) • 012: FCA1 (Fim-de-curso de abertura do Mot1) • 013: FCA2 (Fim-de-curso de abertura do Mot2) • 014: FCC1 (Fim-de-curso de fecho do Mot1) • 015: FCC2 (Fim-de-curso de fecho do Mot2) • 016: SAFETY 2 (Costas de segurança 2) • 017: OPEN_INT (somente para NET_EXP) • 018: OPEN_EXT (somente para NET_EXP) • 019: AUX_IN (somente para NET_EXP)	IN1	001
	P018	INPUT_2 Selecção do modo de funcionamento		IN2	002
	P019	INPUT_3 Selecção do modo de funcionamento		IN3	010
	P020	INPUT_4 Selecção do modo de funcionamento		IN4	008
	P021	INPUT_5 Selecção do modo de funcionamento		IN5	012
	P022	INPUT_6 Selecção do modo de funcionamento		IN6	014

						230V
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS	P023	Atribuição do canal 1 dos emissores		• 000: NONE (parâmetro não utilizado) • 001: START (Abre) • 002: PEDESTRIAN (pedonal) • 003: OPEN (Abertura separada) • 004: CLOSED (fecho separado) • 005: NONE (parâmetro não utilizado) • 006: NONE (parâmetro não utilizado) • 007: ELOCK-IN (activação da fechadura eléctrica. Ver fig.P062) • 008: AUX_IN (somente para NET_EXP)	CH1	001
	P024	Atribuição do canal 2 dos emissores			CH2	000
	P025	Atribuição do canal 3 dos emissores			CH3	000
	P026	Atribuição do canal 4 dos emissores			CH4	000
	P027	Selecção do tipo de emissores		• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000
CONFIG. DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P028	Selecção do tipo de motores		• 005: LIVI 5/24 - 6NET • 006: LIVI 8/24 - 9NET • 007: GULLIVER - REV		005
	P029	Parâmetro não utilizado				000
	P030	Parâmetro não utilizado				001
PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P031	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura	**Atenção:** Para motores sem encoder, a velocidade durante a abertura/fecho (100%) e a velocidade de desaceleração de abertura/fecho (30%) será fixa, independentemente dos valores configurados.	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% detecção de obstáculos desactivada)	**Atenção:** Para os motores sem encoder: durante o ajuste da força, a detecção de obstáculos durante a desaceleração estará desactivada.	15%tot.....100%tot		050
	P038	Força do motor 1 no fecho (se = 100% detecção 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
	P042	Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado)		0sec.....255sec		000
	P043	Regulação curso do pedonal		5%tot.....100%tot		030

					230V
PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P044	Tempo de pré-lampejo do pirilampo		0sec.....10sec	000
	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.		• 000: desativo • 001: ativo só em abertura • 002: ativo em abertura e fecho automático	000
	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.		• 000: “golpe de carneiro” desactivado • 001: “golpe de carneiro” activado • >001: “golpe de carneiro” periódico (X*1 minuto) (2.....255)	000
	P049	Selecção 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.		• 000: “inversão” • 001: “passo-a-passo”	001
	P050	PHOTO 1	Funcionamento da entrada PHOTO: Se=0 fotocelula abilitada no fecho e no inicio 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 inicio 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.	• 000: fotocelula abilitada 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	002
	P051	PHOTO 2			000
	P052	Selecção 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>0 “luz de cortesia” (saída ligada durante o movimento, desligada quando o motor pára, depois do atraso definido).		• 000: “luz de aviso” • >000 : luz de cortesia” atraso na desactivação” (1sec.....255sec)	000
	P053	Parâmetro não utilizado			/
	P054	Função “Soft start” (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos **Atenção:** Para motores sem encoder, o parâmetro é ignorado.		• 000: “soft start” desactivada • 001: “soft start” activada • 002: “soft start longo” activado	001
	P055	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se> 0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante a abertura.		• 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.)	003
	P056	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se> 0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante o fecho.		• 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.)	003
	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.		• 000: Desbloqueio manual facilitado desactivado • >000: Desbloqueio manual facilitado activado com tempo de: (1x25ms.....40x25ms)	000
	P058	Parâmetro não utilizado			/
	P059	Parâmetro não utilizado			/

					230V
PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P060		Parâmetro não utilizado		/
	P061		Modo de “Poupança de energia”: Se=1 depois de 10 segundos de inactividade, a central de comando desliga a saída de 24Ve o display. Estes ligam-se novamente ao receber de novo um comando (recomendado quando se usam baterias e / ou painel solar).	• 000: “Poupança de energia” desactivada • 001: “Poupança de energia” activada	/
	P062		Funcionamento da saída de fechadura eléctrica: Se = 0 saída ”boost” para alimentação de fechadura eléctrica art.110, Se = 1 saída de 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo de impulso, Se = 2 saída 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo passo a passo, Se = 3 Saída para travão eléctrico para motores reversíveis, Se = 4 saída de 24V para alimentação de fechadura eléctrica através de um relé externo, se = 5 Saída 24V para alimentação de electromagnetes para barreiras, se> 5 saída 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo temporizado (o valor ajustado indica o atraso na abertura do contacto em segundos).	• 000: Saída “Boost” para alimentação fechadura eléctrica art.110 • 001: “Saída de impulso de 24V ⎓ 5W • 002: “Saída de 24V ⎓ em modo de passo a passo Max. 5W • 003: “Saída para travão eléctrico para motores reversíveis • 004: “Saída de 24V ⎓ para alimentação de fechadura eléctrica através de um relé externo • 005: “Saída de 24V ⎓ para alimentação de electromagnetes para barreiras • >005: “Saída de 24V ⎓ 5W temporizada (6seg.....255seg)	000
	P063		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: “Instalação padrão” • 001: “Instalação invertida”	000
	P064		Parâmetro não utilizado		/
	P065		Contador de operações de Manutenção: se = 0 coloca o contador a zero e desactiva o pedido de intervenção, se> 0 indica o número de operações (x 500) para ser feita antes da central de comando executar 4 segundos adicionais de pré-lampejo para indicar a necessidade de manutenção. Ex.: Se P065 = 50, o numero de operações = 50x500=25000 operações **Atenção:** Antes de definir um novo valor do contador de operações de manutenção, o mesmo deve ser reposto 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)	000
	P066		Selecção do modo de funcionamento da saida de luz intermitente: Se=0 saída intermitente; Se=1 saída de fixa (para pirilampos com circuito intermitente interno).	• 000: “saída de luz intermitente • 001: “saída de luz fixa	001
	P067	SAFETY 1	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 sensivel sempre activada • 001: “Costa sensivel activada apenas no fecho • 002: “Costa sensivel activada apenas no fecho e antes de qualquer movimento • 003: “Costa sensivel activada apenas na abertura • 004: “Costa sensivel activada apenas na abertura e antes de qualquer movimento	000
	P068	SAFETY 2			000
	P069		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	000
	P070		Regulação da duração da aceleração **Aviso:** se o soft start estiver activado, a aceleração está desactivada independentemente do valor do parametro P070.	• 000: “Aceleração desactivada (executa uma aceleração de durabilidade mínima, quase imperceptível) • 00X: “Regulação da duração da aceleração expresso em 1.5s (X*6ms)	008
	P071		Auto-teste dos dispositivos de segurança: se = 0 Saída de 24V ⎓ com auto teste desactivada; se =1 Saída de 24V ⎓ para dispositivos de segurança com auto teste (desliga a saída e verifica a abertura do contacto antes de cada manobra). **Atenção:** Para utilizar a função autoteste, todos os dispositivos devem estar ligados à saída estabilizada 24V_ST (33-34 para 230V) e estar ligados e alinhados correctamente antes de fazer a aprendizagem do curso (P003).	• 000: “saída de alimentação (dispositivos de segurança sem auto teste) • 001: “auto teste de dispositivos de segurança activado	000

				230V
PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P072	Activação da função SAS **(somente para NET_EXP)**: A saída SAS é ligada à entrada STOP / ENTRADA SAS da segunda central de comando, activando o funcionamento “trap man” (impedindo a abertura da segunda porta enquanto a primeira não estiver completamente fechada). Se este parâmetro estiver activado depois dum procedimento de RESET, efectua um RESP automatico enquanto a saída SAS não estiver activada. Se forem utilizados fins de curso e estes estiverem pressionados depois do RESET, o procedimento RESP não é executado. **Aviso:** se ambas as portas estiverem desembraiadas e forem movidas manualmente da posição fechada cria-se a condição de bloqueio. Terá de fechar manualmente pelo menos uma das portas.	• 000: “Função SAS” desactivada • 001: “Função SAS” activada	000
	P073	Parâmetro não utilizado		/
	P074	Parâmetro não utilizado		/
	P075	Parâmetro não utilizado		/
	P076	Parâmetro não utilizado		/
	P077 ... P099	**Parâmetros de configuração dedicados à placa de expansão NET_EXP (para uma descrição detalhada dos parâmetros, consulte o manual de instruções).**		/

GULLIVER

DEA®

move as you like

NOTES

GULLIVER

Napęd elektromechaniczny do bram przesuwnych
Instrukcja montażu i użytkowania

Spis Treści

1	Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw	**133**
2	Opis produktu	**135**
3	Dane Techniczne	**135**
4	Instalacja i Montaż	**136**
5	Podłączenia elektryczne dla 230V	**137**
6	Standardowe Programowanie	**140**
7	Programowanie Zaawansowane	**143**
8	Informacje pojawiajace się na wyświetlaczu	**146**
9	Oddanie do eksploatacji	**147**
9.1	Testowanie instalacji	**147**
9.2	Odblokowanie i sterowanie ręczne	**147**
10	Konserwacja	**147**
11	Utylizacja Produktu	**148**

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, ze 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 (dotyczaca kompatybilnosci elektromagnetycznej), 2014/35/UE (dotycząca urządzeń elektrycznych zasilanych niskim napieciem). We wszystkich krajach nie będących członkami Unii Europejskiej, obok obowiazujących 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 calego systemu zamykania winny być wykonywane wyłącznie przez osoby wykwalifikowane; wszelkie wskazane czynności należy wykonywac przy odłączonym zasilaniu elektrycznym oraz należy przestrzegać skrupulatnie wszystkich norm dotyczacych urządzeń elektrycznych, obowiazujacych 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, zwierzat i przedmiotów materialnych, a takze 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, pryz 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 zewnetrzne urządzenia bezpieczeństwa, zainstalowane w celu respektowania limitów sily uderzeniowej, muszą być zgodne z norma 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 NIENINIEJSZEJ INSTRUKCJI, NIE JEST DOZWOLONE. PRAWIDŁOWE FUNKCJONOWANIE JEST ZAGWARANTOWANE WYŁĄCZNIE, JEŚLI PRZESTRZEGANE SĄ PODANE DANE. FIRMA NIE ODPOWIADA ZA USZKODZENIA SPOWODOWANE NIEPRZESTRZEGANIEM WSKAZAŃ ZAWARTYCH W NINIEJSZEJ 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 NINIEJSZEJ INSTRUKCJI.

2 OPIS PRODUKTU

Dostepne modele i zawartosc opakowania

Określenia GULLIVER używa się do zdefiniowania pewnej grupy motoreduktorów elektromechanicznych służących do automatyzacji przemysłowych bram przesuwnych. Modele z tej serii charakteryzuje różny rodzaj zasilania tak centrali jak i silnika, nośność, możliwość mechanicznej regulacji siły oraz wbudowany wyłącznik krańcowy

Akcesoria kompletujące produkt znajdują się w tabeli “AKCESORIA PRODUKTU” (str. 182).

GULLIVER składa się z motoreduktora mechanicznego który wprowadza w ruch koło zębate. Koło to w połączeniu z odpowiednio zainstalowaną na bramie listwą zębatą, przekształca ruch okrężny koła zębatego na ruch prostoliniowy bramy.

Należy zapoznać się z “Zawartością opakowania” (rys. 1), a następnie sprawdzić posiadany produkt, może być to przydatne w trakcie montażu.

Transport

GULLIVER 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		
	18NET - 18NET/M - 18NET/IB - 1503E	**25RRT - 22RRTF - 22RRT/M - 25RRT/IB**
Zasilanie siłownika (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	400 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Moc pobierana (W)	**560**	**1200**
Moment napędowy (N)	1300	1650
Cykl pracy (ilość cykli/godzina)	15 (brama L=12m)	17 (brama L=14m)
Maksymalna ilość manewrów w ciągu 24 godzin	240	280
Wbudowany kondensator (µF)	30	-
Zakres temperatur pracy (°C)	-20 ÷ 50 °C	
Termoochrona silnika (°C)	140 °C	-
Prędkość (m/min)	10	10
Waga produktu w opakowaniu (kg)	30	
Stopień ochrony	IPX4	

CENTRALA STERUJĄCA		
NET230N		
Napięcie zasilające (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	
Bezpiecznik F2 (A)	5A	
Bezpiecznik F1 (A)	160mA	
Wyjścia silników 230V	2 x 600W	
Wyjscie dla akcesoriów dodatkowych	24 V ~	(24V_AUX + 24V_ST = **max 200mA**)
Wyjscie dla urzadzen bezpieczenstwa	24V ⎓	
Wyjście “Warning”	230 V ~ max 150W	
Wyjście elektrozamka	max 1 art. 110 lub wyjście 24V ⎓ max 5W możliwością konfiguracji	
Wyjście lampy ostrzegawczej 230V	230 V ~ max 40W	
Wyjście lampy ostrzegawczej 24V	24 V ⎓ max 100mA (do flashowania LED) art. LED24AI lub światła ostrzegawczego otwarcia bramy/światła grzecznościowego	
Zakres temperatur pracy (°C)	-20÷50 °C	
Częstotliwość odbiornika radiowego	433,92 MHz	
Typ kodowania nadajników	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch	
Pojemność pamięci odbiornika	100	

PL

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;
- Sprawić czy istnieje niebezpieczeństwo wykolejenia 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.

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

Jeśli zostało już przygotowane miejsce na postawienie motoreduktora, należy go przymocować bezpośrednio na powierzchni, przy wykorzystaniu np. kołków rozporowych lub mechanicznych.

W przeciwnym przypadku należy:

- Wykonać odpowiedni do danego terenu wykop, patrz wymiary rys. nr 3;
- Pozostawić odpowiednią ilość miejsca na przeprowadzenie przewodów elektrycznych;
- Ustawić podstawę mocującą;
- Wylać cokół betonowy i przed jego zastygnięciem sprawdzić czy podstawa mocująca znajduje się w odpowiedniej pozycji zgodnie z wym na rys. 4. Należy zwrócić szczególną uwagę aby znajdowała się równolegle do skrzydła bramy oraz idealnie w poziomie. Odczekać do całkowitego zastygnięcia betonu.

Jeśli listwą zębata jest już zamocowana, nałożyć koło zębate motoreduktora GULLIVER w odległość 1-2 mm, aby ciężar bramy nie obciążał motoreduktora (rys. 5). W tym celu należy wyregulować wysokość GULLIVERA nastawiając odpowiednio podstawę a następnie dokręcić energicznie śruby blokujące (rys. 6).

Alternatywnie można postąpić w następujący sposób:

- odblokować motoreduktor i otworzyć całkowicie skrzydło;
- oprzeć pierwszy odcinek listwy na skrzydle, zwracając uwagę aby początek listwy odpowiadał początkowi skrzydła. Następnie należy przymocować listwę do skrzydła zachowując luz ok. 1-2 mm od koła zębatego (rys. 5);
- Usunąć nadmiar listwy;
- Na zakończenie poruszać wielokrotnie GULLIVER w celu sprawdzenia czy porusza się liniowo i czy odległość 1-2 mm między listwą a zębatką zostaje zachowana na całej długości;
- Dokręcić śruby blokujące GULLIVER (rys. 6) i nałożyć plastikowe osłonki.

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 GULLIVER do warunków normalnej pracy.

4.4 Wyłączniki krańcowe

Regulacja mechanicznych wyłączników krańcowych

Niektóre modele GULLIVER 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.

Regulacja magnetycznych wyłączników krańcowych

Zamontować wsporniki mocujące magnesy, zgodnie z rys. 10. pamiętając że magnes o kolorze **NIEBIESKIM**, odpowiada wyłącznikowi krańcowemu zamykania, natomiast magnes w kolorze **ZIELONYM** odpowiada wyłącznikom krańcowym otwierania (rys. 11). Połączyć przewód czujnika magnetycznego koloru **BRĄZOWEGO** z wejściem FCC 1 oraz ten koloru **CZARNEGO** do wejścia FCA 1 (rys. 12);

UWAGA w celu prawidłowego rozpoznania wejść wyłączników krańcowych, należy zapoznać się z instrukcją centrali sterującej którą się instaluje.

UWAGA Nieprawidłowy montaż magnesów może spowodować sytuacje zagrażające bezpieczeństwu osobom oraz rzeczom. Należy spełnić warunki przewidziane przez niniejszą instrukcję.

Zamontować czujnik magnetyczny zgodnie z rys. 9. Czujnik musi wystawać z uchwytu za wsparcie co najmniej 35mm, w ten sposób wyeliminuje się ewentualne zakłócenia.
Należy wyregulować wsporniki magnesów, w taki sposób aby utrzymać odległość od czujnika pomiędzy 10-20mm;

UWAGA Pozycje otwarcia i zamknięcia magnesu, odnoszą się do standardowej instalacji (przy silniku znajdującym się z lewej strony bramy). W przypadku zastosowania parametru P063 (tylko centrale sterujace serii NET), przy odwróconej instalacji silnika (silnik z prawej), położenie magnesów nie musi być zmieniane.

W przypadku połączenia z centralą 400RR, i tylko w przypadku kiedy trzeba zamienić kierunek poruszania się motoreduktora, należy ręczne zamienić przewody wyłączników krańcowych.

UWAGA Podłączenia elektryczne opisane w niniejszej instrukcji odnoszą się tylko i wyłącznie do central sterujących serii NET. Przy podłączeniach motoreduktora GULLIVER, z centralą sterującą 212E lub 400RR, w celu wykonania okablowania niezbędnego do prawidłowego funkcjonowania motoreduktora należy zapoznać się z instrukcją obsługi danej centrali.

5 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE DLA 230V

Wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr. 1 i schematów ze str. 138.

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 plastykowych 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 H07RN-F, przy czym, jeżeli (po bieżni), musi być co najmniej równa H05VV-F.

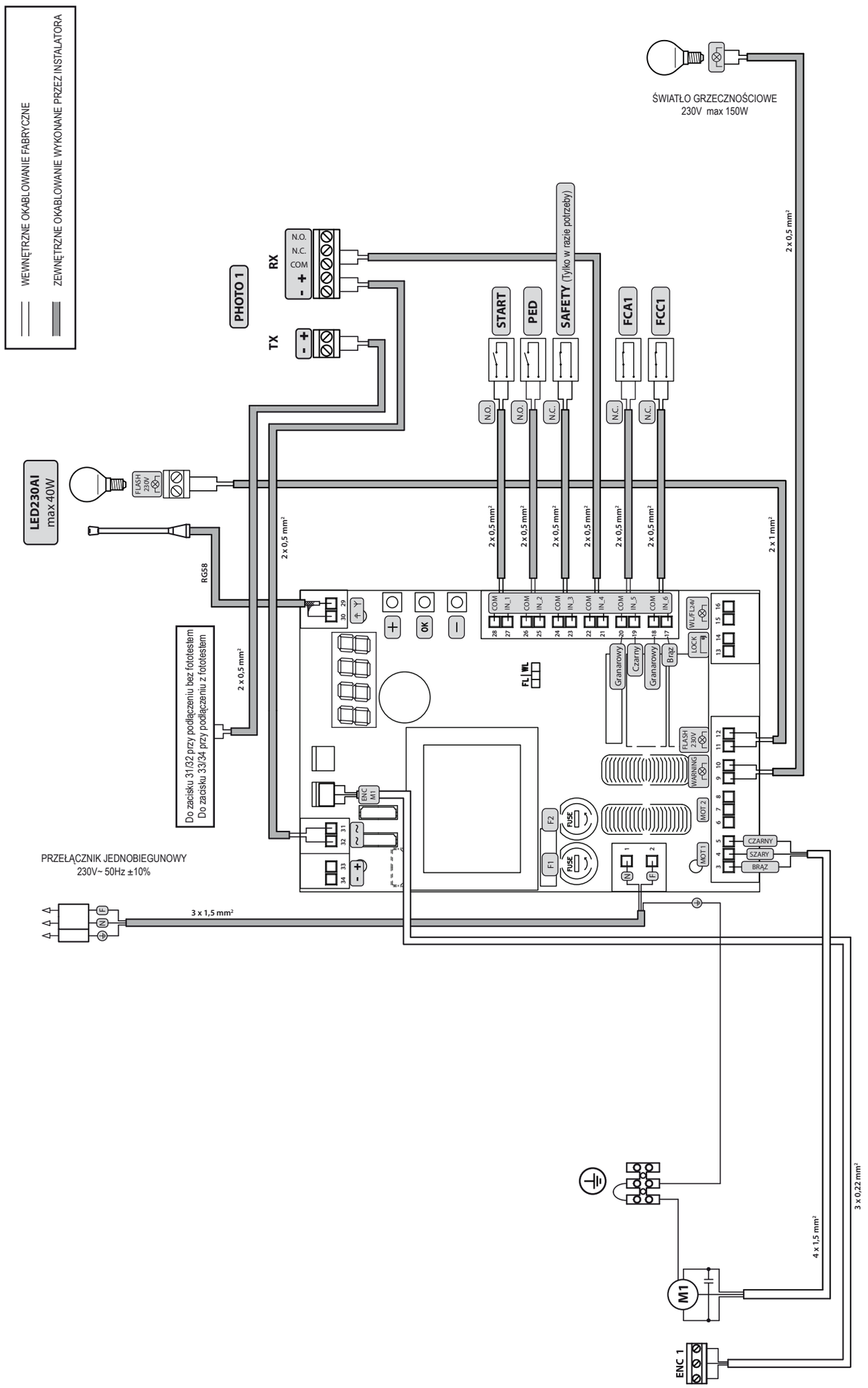
UWAGA Przewody znajdujące sie w pobliżu zacisków muszą być odsłonięte, bez powłoki izolującej. Pozostawić przewody trochę dłuższe, aby następnie można było usunąć ich wystającą część.

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

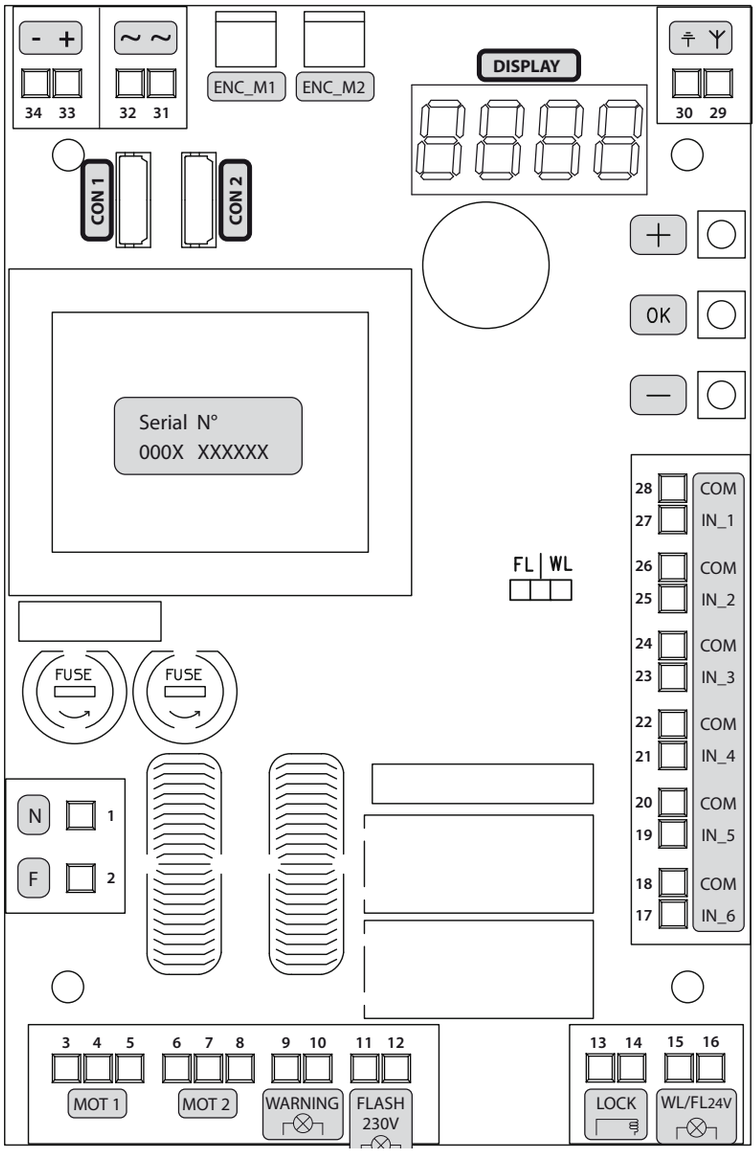
Tabela nr. 1 "podłączenie zacisków"

1-2		Zasilanie 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
3-4-5	M1	Wyjście siłownika nr. 1 230 V ~ max 600W		
6-7-8	M2	Wyjście siłownika nr. 2 230 V ~ max 600W (jeśli obecny)		
9-10	WARNING	Wyjście 230 V ~ max 150 W dla światła ostrzegawczego otwarcia bramy (jeśli P052=0) lub światła grzecznościowego (jeśli P052>1)		
11-12	FLASH 230	Wyjście lampy ostrzegawczej 230 V ~ max 40W		
13-14	ELETTR	**13 (-)** / **14 (+)**	Wyjście "boost (impuls)" elektrozamka max 1 art. 110 (jeśli P062=0), wyjście 24V max 5W impulsowo (jesli P062=1), krok po kroku (jeśli P062=2), wyjście elektrohamulca postojowego dla silników odwracalnych (jesli P062=3), wyjście zasilania elektrozamka za pomocą przekaźnika zewnętrznego (jeśli P062=4), wyjście zasilania elektromagnesów w zaporach (jeśli P062=5) lub wyjście na ustawiony czas (jeśli P062>5).	
15-16	WL / FL24	FL / WL	Wyjście 24V ⎓ maksymalnie 100mA; poprzez wybranie zworki FL/WL, istnieje możliwosc otrzymania klonu 24V wyjścia "Flash - Lampy ostrzegawczej" 230 (jeśli ustawiono FL) lub wyjścia "Warning-Urządzenia bezpieczeństwa" (jeśli ustawiono WL). **Uwaga:** Zakres wyjścia dostepny tylko i wyłącznie przy wykorzystaniu lampy diodowej.	
17-18	FCC 1	**17 - N.C.** / **18 - Com**	Input 6 FCC 1. W przypadku aktywacji blokuje ruch 1 silnika na zamykaniu. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	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".**
19-20	FCA 1	**19 - N.C.** / **20 - Com**	Input 5 FCA 1. W przypadku aktywacji blokuje ruch 1 silnika na otwieraniu. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
21-22	PHOTO 1	**21 - N.C.** / **22 - Com**	Input 4 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.**	
23-24	SAFETY	**23 - N.C.** / **24 - Com**	Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
25-26	PED	**25 - N.O.** / **26 - Com**	Input 2 PED. Jeśli jest aktywowane otwiera się tylko silnik nr. 1.	
27-28	START	**27 - N.O.** / **28 - Com**	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).	
29		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej		
30		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej		
31-32	+24VAUX	Wyjscie 24 V ~ do podłaczenia dodatkowych akcesoriów		**(AUX + ST) = max 200mA**
33-34	+24V_ST	**33 (+)** / **34 (-)**	Wyjscie 24 V ⎓ do zasilania urzadzen bezpieczenstwa testowanych	

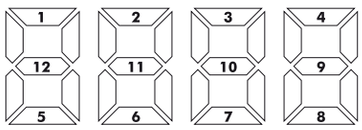
PL


WEWNĘTRZNE OKABLOWANIE FABRYCZNE
ZEWNĘTRZNE OKABLOWANIE WYKONANE PRZEZ INSTALATORA
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE
230V max 150W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
N.O.
N.C.
COM
START
PED
SAFETY (Tylko w razie potrzeby)
FCA1
FCC1
LED230AI
max 40W
FLASH 230V
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
Do zacisku 31/32 przy podłączeniu bez fototestem
Do zacisku 33/34 przy podłączeniu z fototestem
OK
COM
IN_1
IN_2
IN_3
IN_4
IN_5
IN_6
W.LFLI-W
LOCK
Granarowy
Czarny
Granarowy
Brąz
FL WL
FLASH 230V
WARNING
MOT 2
MOT 1
CZARNY
SZARY
BRĄZ
ENC M1
F1
F2
FUSE
PRZEŁĄCZNIK JEDNOBIEGUNOWY
230V~ 50Hz ±10%
3 x 1,5 mm²
4 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
M1
ENC 1

Podstawowy schemat NET230N



DISPLAY



NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

CON 1

NET-EXP

CON 2

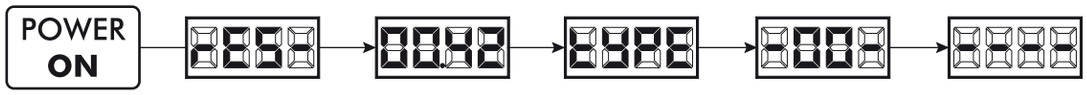
NET-NODE / MEMONET

PL

6 STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

1 Zasilanie

Włączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się w sekwencji napisy “rES-”, “0042” (lub aktualnie używana wersja firmware) “tYPE”, “-00-” (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. 146).

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):

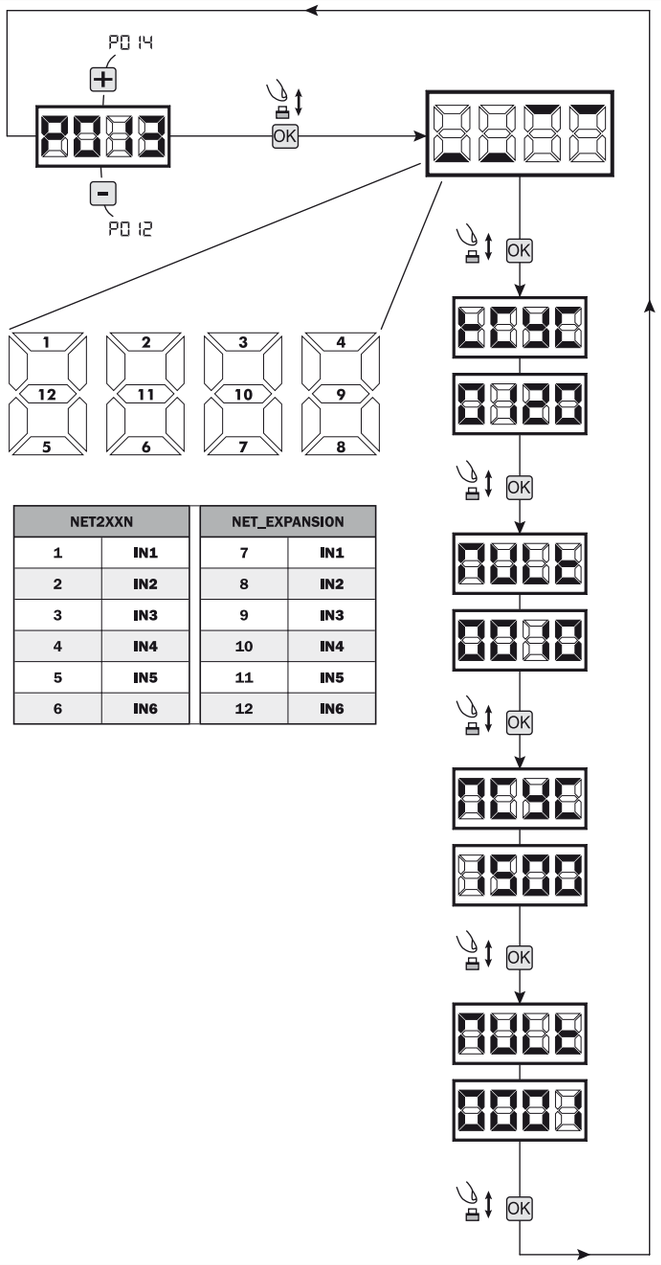
   OPEN CONTACT **CLOSE CONTACT**
4. Wcisnąć ponownie przycisk OK;
5. Na wyświetlaczu pokazany zostanie “Całkowity licznik manewrów” tCYC z mnożnikiem MULt

   Aby obliczyć liczbę wykonanych manewrów, dwie wartości muszą zostać pomnożone.

   Np: tCYC = 120x10 = 1200 wykonane manewry
6. Wcisnąć ponownie przycisk OK;
7. Na wyświetlaczu pokazany zostanie “Konserwacja licznika manewrów” MCYC z mnożnikiem MULt

   Aby obliczyć liczbę wykonanych manewrów pozostałych do żądania interwencji konserwacji, dwie wartości muszą zostać pomnożone.

   Np: MCYC = 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).

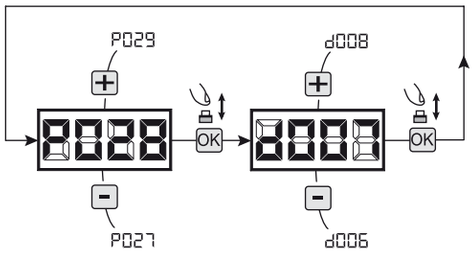


NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

3 Wybór typu silników

! UWAGA !

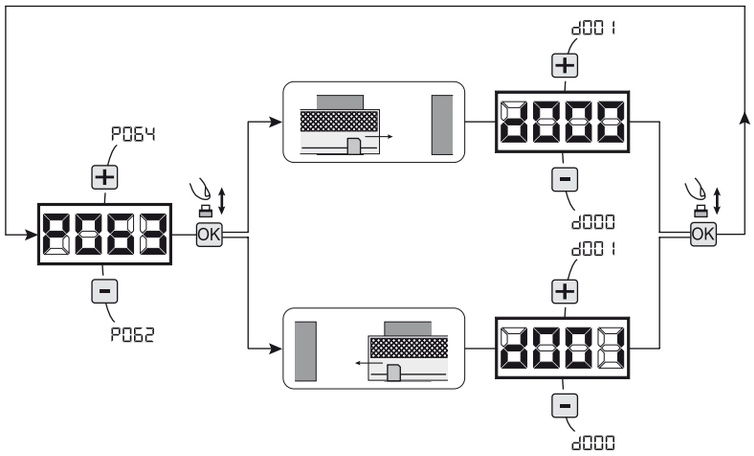
1. Naciśnij przycisk ⊞ i ⊟ aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P028;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Sprawdzić czy ustawiona wartość wynosi d007 (GULLIVER), w przeciwnym przepadku należy go wybrać naciskając przyciski ⊞ i ⊟;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się P028).



4 Wybór kierunku ruchu

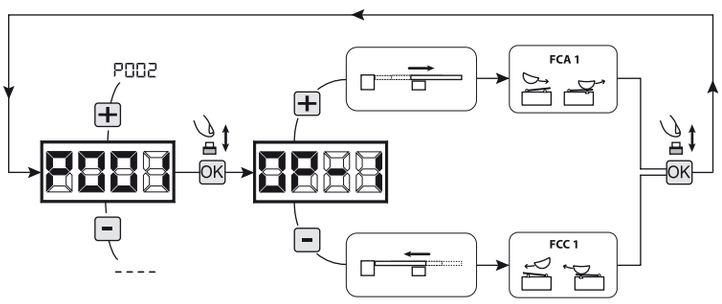
1. Naciśnij przycisk ⊞ i ⊟ aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski ⊞ i ⊟, ustawić:
   - d000=silnik w pozycji standardowej (na lewo od przejścia);
   - d001=silnik w pozycji odwróconej (na prawo od przejścia);
4. Zatwierdź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

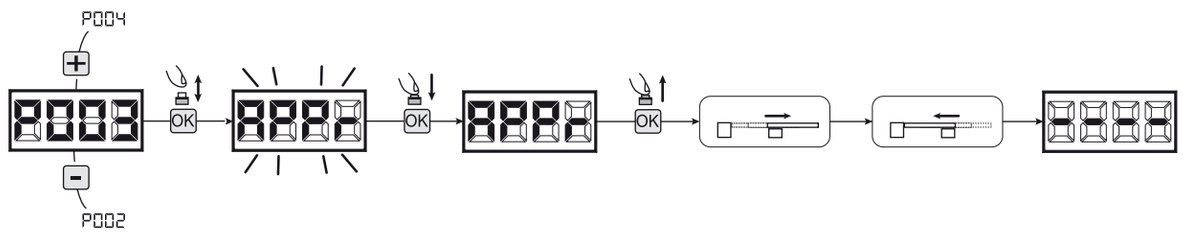
1. Przyciskami ⊞ i ⊟ należy przesunąć parametry do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P001;
2. Wejść w parametr przyciskając przycisk OK;
3. Przyciskając ⊞ (**OTWIERANIE**) i ⊟ (**ZAMYKANIE**), ustawić ramię w pozycji otwarcia a następnie wyregulować odpowiednią krzywką do momentu w którym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



PL

6 Programowanie drogi poruszania się siłowników

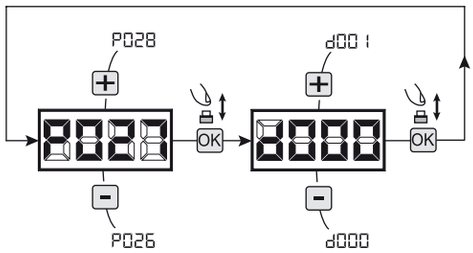
1. Upewnić się czy zostały odpowiednio wyregulowane blachy wyłącznika krańcowego na otwieraniu oraz na zamykaniu;
2. Naciśnij przycisk ⊞ i ⊟ aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
3. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "APPr" przytrzymać przycisk OK; rozpoczyna się manewr uczenia się dla 1 silnika, na otwieraniu;
5. Zwolnić przycisk OK jak tylko napis "APPr" przestanie migać; Proces uczenia sie rozpoczęty;
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

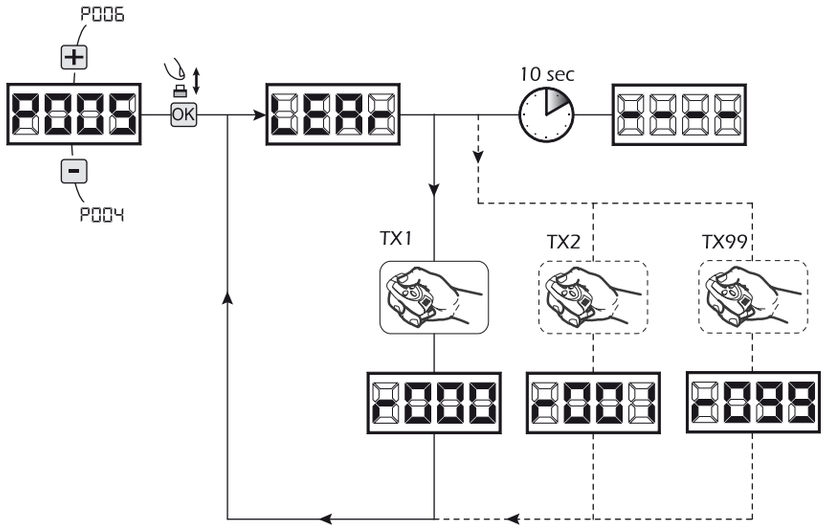
1. Naciskaj przycisk ⊕ / ⊖ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie ⊕ / ⊖:
   - d000=rkod zmienny bazowy (**rada**);
   - d001=kod zmienny pełny;
   - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk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



Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **P0** 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 "LEAr" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się symbol "LEAr";
5. Powtórzyć procedurę od pkt. 3 dla ewentualnych innych nadajników które są do zaprogramowania;
6. Zakończ programowanie, poczekaj 10 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu symbolu "----".



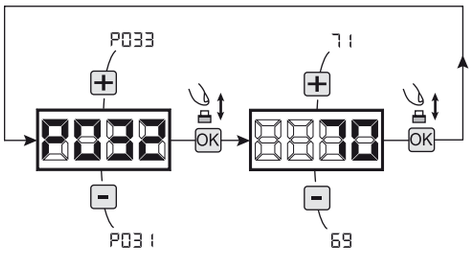
Uwaga: W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

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 żądanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Przez naciskanie ⊕ / ⊖, ustaw parametr na żądaną wartość;
4. Potwierdź przyciskając OK (na wyświetlaczu pojawi się poprzednio wybrany parametr).



Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 150.

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. 143.

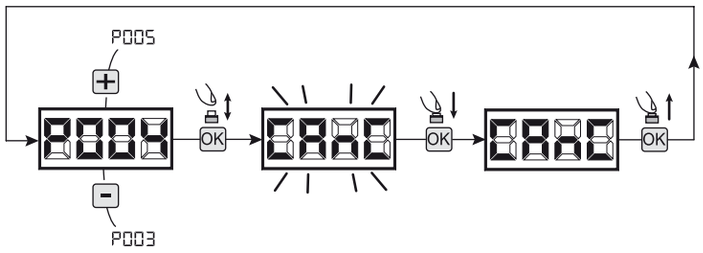
7 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

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

1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

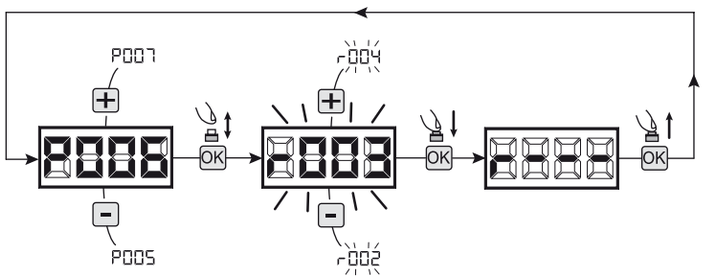
1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P004;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "CAnC" 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 + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Przez naciskanie na + / -, wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. r003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie OK na kilka sekund;
5. Zwolnij przycisk OK kiedy na wyświetlaczu pojawi się symbol "r---";
6. Wybrany nadajnik został wykasowany, (wyświetlacz pokazuje ponownie P006).

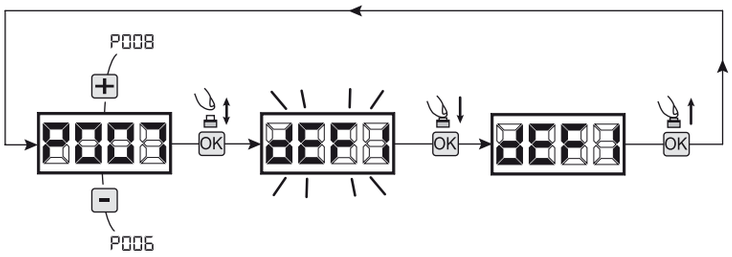


2 Odtworzenie ustawień domyślnych "default"

2.1 Odtworzenie parametrów działania

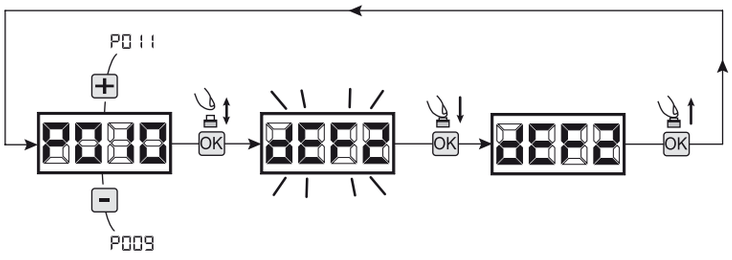
1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P007;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF 1" nacisnąć i przytrzymać przycisk OK;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF 1" zwolnic przycisk OK;
   Zostają przywrócone wszystkie 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 + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P010;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF2" nacisnąć i przytrzymać przycisk OK;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF2" zwolnic 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.



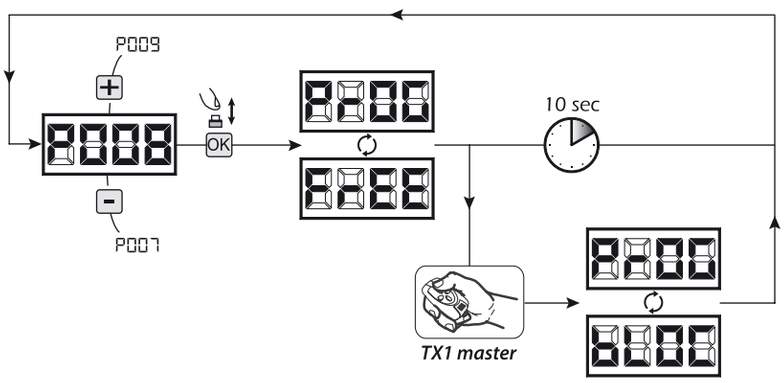
PL

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

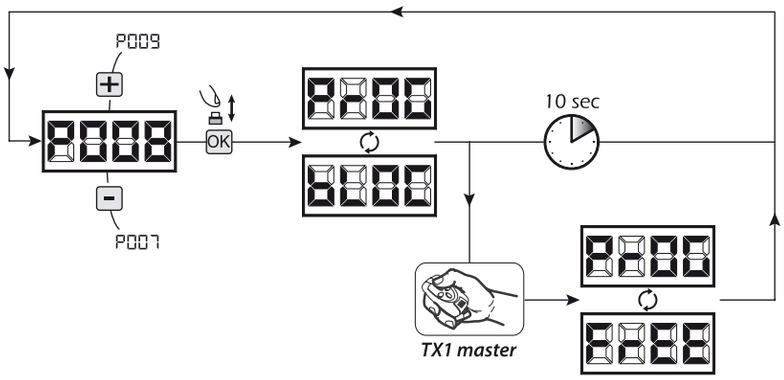
1. Nacisnąć przycisk + / - parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK;
3. Wyświetlacz pokazuje PrOG/FrEE napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał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



UWAGA Blokada/odblokowanie dostępu do programowania może zostać ustawione również na smartfonie, przy pomocy APP DEAinstaller. W tym przypadku zostaje ustawiony kod instalatora (inny niż zero), który może zostać odblokowany wyłącznie przez APP.

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 PrOG/bLOC napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to ze centrala oczekuje na transmisję kodu odblokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się PrOG/FrEE przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.

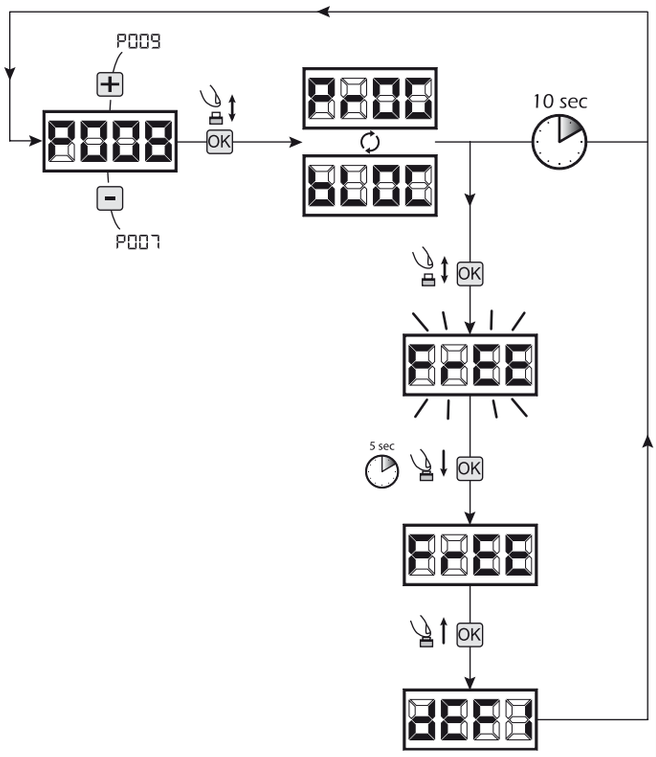


3.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

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 PrOG/bLOC;
4. Nacisnąć przycisk OK, wyświetlacz pokazuje FrEE migający napis;
5. Ponownie nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go przez 5 sek (przy wcześniejszym zwolnieniu, procedura zostanie przerwana): na wyświetlaczu pojawi się FrEE nieruchomy napis a następnie dEF 1, przed powrotem do listy parametrów;
6. Dostęp do programowania jest odblokowany.



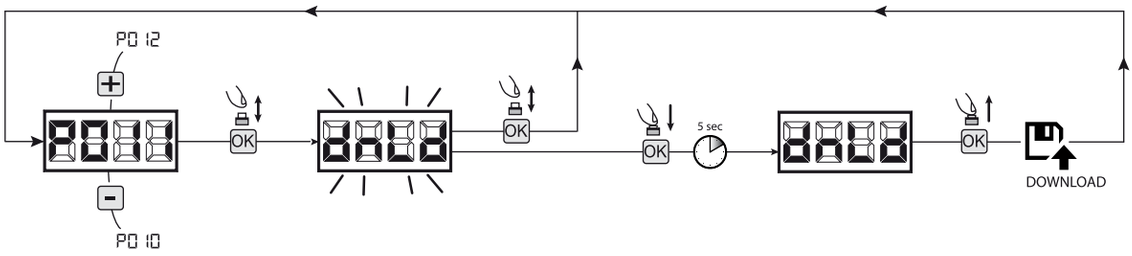
4 Pobieranie / przesyłania danych pamięci

4.1 Zgrywanie danych na zewnętrzną jednostkę pamięci (DOWNLOAD)

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

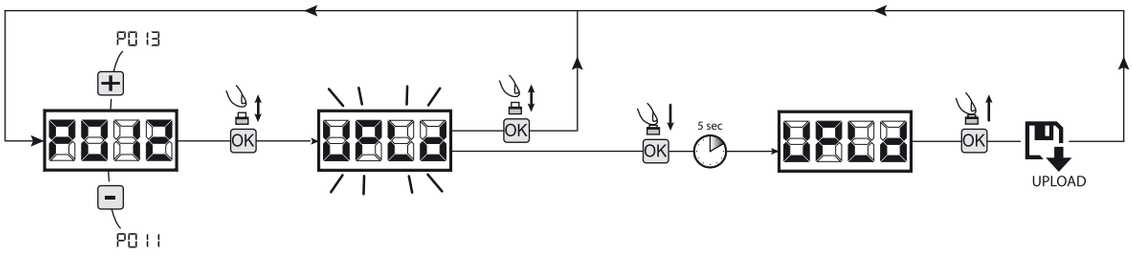
Uwaga: Jeśli na jednostce pamięci zewnętrznej są obecne dane, podczas pobierania nowych danych z pamięci nałożą się one na te już istniejące.

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



4.2 Przesyłanie danych z jednostki pamięci zewnętrznej (UPLOAD)

1. Przy pomocy przycisków ⊞ i ⊟, przesuń parametry aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P012;
2. Nacisnąć przycisk OK, na wyświetlaczu pojawi się migający napis "UPLd";
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 "UPLd";
   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.



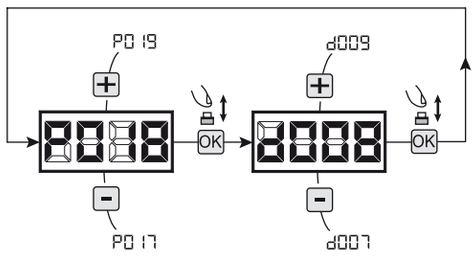
UWAGA Jeśli nie są podłączone jednostki pamięci zewnętrznej lub jeśli przewód połączeniowy zostanie odłączony, podczas operacji przesyłania danych, na wyświetlaczu pojawi się Err9. Po czym centrala sterująca zostanie całkowicie zresetowana a na wyświetlaczu pojawi się migający napis "TYPE".
W celu odtworzenia ustawień centrali sterującej, należy bazować się na instrukcji karty pamięci zewnętrznej.

PL

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 ⊞ / ⊟ 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 ⊞ / ⊟, ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (**patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 149**);
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 ⊞ i ⊟ do momentu pojawienia się symbolu "----", automatyka jest ponownie gotowa do manewru.

8 INFORMACJE POJAWIAJACE 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)
L L	Karta w BOOT-MODE: Wskazuje, że firmware jest uszkodzony lub w aktualizacji. Aby przystąpić do przywracania firmware, użyć APP DEAinstaller i upewnić się, że NET-NODE jest podłączony do prawidłowego portu. **Uwaga: Kiedy wykonuje się aktualizację firmware, karta traci wszystkie dane (parametry i piloty), obecne w pamięci. Upewnić się, że posiada się zapasową kopię, jeśli po aktualizacji chce się przywrócić dane.**
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 antyzmiazdzeniowe wykonało jedna po drugiej. Zostało w ten sposób uruchomione poszukiwanie w spowolnieniu punktów położeń 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.	- 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.
bLOC UArt	Próbuje się zaprogramować kartę, gdy podłączone jest urządzenie NET-NODE.	Odciąć zasilanie, odłączyć NET-NODE od portu komunikacji i przywrócić zasilanie.
Err3	Fotokomórki i/lub inne urządzenia bezpieczeństwa uaktywnione lub uszkodzone.	Sprawdzić poprawność działania wszystkich urządzeń bezpieczeństwa i fotokomórek.
Err4	Możliwa usterka/przegrzanie obwodu mocy centralki sterowniczej.	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.	- 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 dłużeni niż 10 sek.	- Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie.
Err7	NONE ruchu silnika.	- Upewnić się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. - Sprawdź ustawienie parametru P029 (Wybór działania siłownika z lub bez encodera) i upewnij się, że jest poprawne. - Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą.
Err9	Komunikacja z kartą pamięci zewnętrznej (również NET-EXP lub NET-NODE) nieobecna/przerwana.	- Sprawdzić czy kabelek połączeniowy karty pamięci zewnętrznej jest poprawnie podłączony. - w trakcie transferu danych (DOWNLOAD/UPLOAD), należy upewnić się, że nie zastanie on przerwany (np. poprzez wyciągnięcie karty przed zakończeniem czynności). **Uwaga**: Przerwanie przesyłania danych UPLOAD, powoduje również RESET całkowity centrali sterującej.
Er 10 Er 11	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.
Er 12	Możliwa usterka obwodu mocy centralki sterowniczej lub obwodu kodera.	Sprawdzić okablowanie kodera i silnika. Odciąć i przywrócić zasilanie. Dać impuls startu, jeśli sygnalizacja powtarza się, należy wykonać następujące weryfikacje: - Wejść w P003 i poruszyć drzwiami, przy pomocy przycisków + i-. - Jeśli drzwi poruszają się na maksymalnej prędkości, a na wyświetlaczu pojawia się Err7, wymienić kartę kodera silnika. - Jeśli silnik pozostaje wciąż nieruchomy, wymienić centralkę sterowniczą.
Er 15	Zostały zmodyfikowane czułe parametry regulacji, pryz pomocy APP DEAinstaller, bez wykonania nabywania skoku silników po zakończeniu czynności.	Wykonać nabywanie skoku silnika (P003) przed wykonaniem jakiejkolwiek innej czynności.
Er81	NET-NODE podłączony do błędnego portu komunikacji.	Podłączyć NET-NODE do odpowiedniego portu, zgodnie ze wskazaniami schematu centralki sterowniczej.

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 cała 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 reczne

W przypadku anomalii instalacji lub po prostu braku prądu, odblokować siłownik (Rys. 7) 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
czyszczenie elektro-hamulca	6 miesięcy

PRZEWODNIK TYPOWYCH USZKODZEŃ	
Opis	***Możliwe rozwiązania***
Aktywując komendę otwarcia lub zamknię brama się nie porusza i silnik nie działa.	Motoreduktor nie jest prawidłowo zasilany energia, skontrolowac połaczenia; bezpieczniki i przewody zasilajace i ewentualnie dokonac wymiany lub naprawy. Jeżeli brama sie nie zamyka sprawdzic fotokomórke.
Aktywując komendę otwarcia silnik działa, ale brama się nie porusza.	Sprawdzić czy napęd jest zasprzęglony (zob. rys. 7).
	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 listwa zębatą a kołem zębatym motoreduktora, skontrolować zamontowanie listwy.
	Moc silnika jest niewystarczająca dla danej bramy; sprawdzić poprawnosć wyboru modelu motoreduktora.
	Zazębienie koła i listwy nie jest sztywne lub napęd zamontowany w sposób niewłasciwy; wzmocnic listwę lub poprawić zamontowanie napędu.

11 UTYLIZACJA PRODUKTU

GULLIVER 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 2012/19/EU dotyczącymi utylizacji odpadów urządzeń elektrycznych i elektronicznych (WEEE), ten produkt elektryczny nie może być traktowany jako odpad miejski mieszany. Prosi się o utylizację produktu, zanosząc go do lokalnych punktów odbioru odpadów miejskich w celu ich odpowiedniego zagospodarowania.

	PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEŃ
PARAMETRY PROGRAMOWANIA	P001	Ustawienie pozycji siłownika 1	
	P002	Ustawienie pozycji siłownika 2	
	P003	Zapamiętywanie drogi poruszania się siłowników	
	P004	Kasowanie nadajników	
	P005	Zapamiętywanie nadajników	
	P006	Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika	
	P007	Odtworzenie parametrów działania	
	P008	Blokowanie dostępu do programowania	
	P009	Uczenie podłączonych urządzeń DE@NET (nie używane)	
	P010	Odtworzenie ustawień “I/O” (input/output - Wejście/Wyjście)	
	P011	Zgrywanie danych na zewnętrzną jednostkę pamięci	
	P012	Przesyłanie danych z jednostki pamięci zewnętrznej	
	P013	Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów	
	P014	Nie używany	
	P015	Nie używany	

	PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEŃ		USTAWIENIA FABRYCZNYCZNE
					230V
PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ	P016	INPUT_3 typu wejścia	• 000: IN3 typ =czysty styk • 001: IN3 wejście listwy rezystancyjnej 8K2		000
	P017	Wybór działania INPUT_1	• 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PED. (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwieranie) • 004: CLOSE (zamykanie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSE_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) • 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: FCA2 (wyłącznik krańcowy otwarcia siłownika 2) • 014: FCC1 (wyłącznik krańcowy zamknięcia siłownika 1) • 015: FCC2 (wyłącznik krańcowy zamknięcia siłownika 2) • 016: SAFETY 2 (listwa bezpieczeństwa 2) • 017: OPEN_INT (tylko NET_EXP) • 018: OPEN_EXT (tylko NET_EXP) • 019: AUX_IN (tylko NET_EXP)	IN1	001
	P018	Wybór działania INPUT_2		IN2	002
	P019	Wybór działania INPUT_3		IN3	010
	P020	Wybór działania INPUT_4		IN4	008
	P021	Wybór działania INPUT_5		IN5	012
	P022	Wybór działania INPUT_6		IN6	014

						230V
PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ	P023	Umiejscowienie na KANALE 1 odbiorników		• 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamkniecie) • 005: NONE (nie używany) • 006: NONE (nie używany) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) • 008: AUX_IN (tylko NET_EXP)	**CH1**	001
	P024	Umiejscowienie na KANALE 2 odbiorników			**CH2**	000
	P025	Umiejscowienie na KANALE 3 odbiorników			**CH3**	000
	P026	Umiejscowienie na KANALE 4 odbiorników			**CH4**	000
	P027	Wybór typu przyjmowanego kodu		• 000: HCS kod zmienny bazowy • 001: HCS kod zmienny pełny • 002: kod stały na mikroprzełaczniki		000
PARAMETRY KONFIGURACYJNE SIŁOWNIKÓW SIŁOWNIKI	P028	Wybór typu silników		• 005: LIVI 5/24 - 6NET • 006: LIVI 8/24 - 9NET • 007: GULLIVER - REV		005
	P029	Nie używany				000
	P030	Nie używany				001
PARAMETR Y DZIAŁANIA	P031	Regulacja szybkości spowolnienia siłowników przy otwieraniu	**Uwaga:** W przypadku silników bez enkodera prędkość podczas manewru otwierania / zamykania (100%) oraz prędkość spowalniania na otwieraniu / zamykaniu (30%) są stałe, niezależnie od ustawionych wartości.	15%tot.....100%tot		040
	P032	Regulacja szybkości siłowników przy otwieraniu		15%tot.....100%tot		100
	P033	Regulacja szybkości siłowników przy zamykaniu		15%tot.....100%tot		100
	P034	Regulacja szybkości spowolnienia siłowników 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 siłownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	**Uwaga:** Dla silników bez encodera, w trakcie regulacji siły, wyszukiwanie przeszkody na spowolnieniu będzie ignorowane.	15%tot.....100%tot		050
	P038	Regulacja siły siłownika 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

					230V
PARAMETRY DZIAŁANIA	P044	Regulacja czasu wstępnego migania lampy		0sec.....10sec	000
	P045	Nie używany			/
	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	000
	P048	Funkcja dopchnięcia bramy: jesli=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)	000
	P049	Funkcja „szybki nawrót" (otwórz – zamknij - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz – stop -zamknij – stop itd.).		• 000: "szybki nawrót" • 001: "krok po kroku"	001
	P050	PHOTO 1	Działanie fotokomórki: jeśli=0 fotokomórka aktywna na zamykaniu, kiedy brama jest zamknięta; jeśli=1 fotokomórki są zawsze aktywne; jeśli=2 fotokomórki są aktywne tylko przy zamykaniu. Jeśli jest aktywna, odwraca kierunek ruchu przy zamykaniu, powoduje zatrzymanie przy otwieraniu, blokuje ruch otwierania kiedy brama jest zamknięta. Jeśli=3-4-5, działanie jest takie samo jak wartości odpowiednio 0-1-2 ale przy funkcji "zamknij natychmiast" włączonej: w każdym przypadku, podczas otwarcia i/lub czasie przerwy, przy usuwaniu ewentualnych przeszkód, brama zamknie się automatycznie po stałym opóźnieniu wynoszącym 2 sek	• 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	002
	P051	PHOTO 2			000
	P052	Wybór trybu funkconowania światła ostrzegawczego wyjście "warning": Jeśli=0 "lampa ostrzegawcza" (ON-włączone kiedy brama otwarta, OFF-wyłaczone po zakończonym cyklu zamknięcia); Jeśli>0 "światło grzecznościowe" (ON- włączone podczas każdego ruchu, OFF-wyłączone gdy silnik się zatrzymuje, po nastawionym opóźnieniu).		• 000: "lampa ostrzegawcza świeci stale" • >000 : opóźnienie wyłączenia "światło grzecznościowe" (1sec.....255sec)	000
	P053	Nie używany			/
	P054	Funkcja łagodny start: siłowniki przyśpieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości. **Uwaga:** W przypadku silników bez enkodera, parametr jest ignorowany.		• 000: funkcja łagodny start nieaktywna • 001: funkcja łagodny start aktywna • 002: "długi łagodny start" funkcja aktywna	001
	P055	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiażdżeniowy 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)	003
	P056	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiażdżeniowy 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)	003
	P057	Funkcja "cofnięcia 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 "cofnięcia bramy" nieaktywna • >000: funkcja "cofnięcia bramy" aktywna z czasem trwania równym: (1x25ms.....40x25ms)	000
	P058	Nie używany			/
	P059	Nie używany			/

					230V
PARAMETRY DZIAŁANIA	P060		Nie używany		/
	P061		Nie używany		/
	P062		Działanie wyjścia elektrozamka: Jeśli=0 Wyjście “boost (impuls)” zasilaniania elektrozamka art. 110, Jeśli=1 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie impulsowym, Jeśli=2 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie krok po kroku, Jeśli =3 wyjście elektrohamulca silników odwracalnych, Jeśli=4 wyjście 24V zasilania elektrozamka przy pomocy przekaźnika zewnętrznego, Jeśli =5 wyjście 24V zasilania elektromagnesów w zaporach, Jeśli >5 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie na ustawiony czas (ustawiona wartość wskazuje opóźnienie wyłaczenia w sekundach).	• 000: “Wyjście “boost (impuls)” zasilania elektrozaka art. 110 • 001: “Wyjście impulsowe 24V ⎓ max 5W • 002: “Wyjście krok po kroku 24V ⎓ max 5W • 003: “Wyjście elekrohamulca silników odwracalnych • 004: “Wyjście zasilania elektrozamka przy pomocy przekaźnika zewnętrznego • 005: “Wyjście zasilania elektromagnesów w zaporach • >005: “Wyjście na ustawiony czas 24V ⎓ max 5W (6sek.....255sek)	000
	P063		Odwrócenie 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”	000
	P064		Nie używany		/
	P065		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)	000
	P066		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	001
	P067	SAFETY 1	Działanie wejścia SFT: jeśli=0 listwa bezpieczeństwa aktywna ; jeśli=1listwa 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	000
	P068	SAFETY 2			000
	P069		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: “opóźnienie wyłączników krańcowych nieaktywne • 001: “ opóźnienie wyłączników krańcowych aktywne	000
	P070		Regulacja czasu trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu siłowników **Uwaga:** Jeśli funkcja łagodny start jest aktywna, regulacja momentu rozruchowego przy ruszaniu siłowników zostaje wyłączona, niezależnie od wartości P070.	• 000: “regulacja momentu rozruchowego przy ruszaniu siłowników wyłączona (zostanie wykonany bardzo krótki rozruch prawie niezauważalny) • 00X: “reguluje czas trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu do 1,5 sek. (X*6 ms)	008
	P071		Autotest urządzeń bezpieczeństwa: jesli=0 wyjście 24V z autotestem wyłączonym; jesli=1 wyjście 24V dla urządzeń bezpieczeństwa z autotestem (wyłącza wyjście i sprawdza otwarcie styków przed każdym manewrem). **Uwaga:** Do pracy w trybie automatycznego testu, wszystkie urządzenia muszą być podłączone do wyjścia stabilizowanego 24V_ST (33-34 za 230V), i być podłączone i ustawione przed zapamiętaniem drogi poruszania się siłowników (P003).	• 000: “zasilanie sieci (autotest urządzeń bezpieczeństwa wyłączony) • 001: “autotest urządzeń bezpieczeństwa włączony	000

				230V
PARAMETRY DZIAŁANIA	P072	Aktywacja funkcji SAS **(tylko NET_EXP)**: wyjście SAS zostaje podłączone do jednego z wejść STOP/SAS INPUT drugiej centrali, prowokując działanie funkcji “synchronizacji” (niemożliwość otwarcia drugiej bramy dopóki pierwsza nie jest całkowicie zamknięta). Jeśli ten parametr zostanie włączony w wyniku wykonanego resetu, automatycznie wykona RESP (reset pozycji w ruchu) podczas którego wyjście SAS nie aktywuje się. Jeśli występują wyłączniki krańcowe, a po wykonanym resecie są one ściśnięte, RESP (reset pozycji w ruchu) nie zostanie wykonany. **Uwaga:** jeśli obydwa skrzydła zostaną odblokowane ręcznie i przesunięte z pozycji zamknięcia nastąpi wzajemne zablokowanie. W tym momencie należy zamknąć ręcznie przynajmniej jedno z dwóch skrzydeł.	• 000: “Funkcja SAS” nieaktywna • 001: “Funkcja SAS” aktywna	000
	P073	Nie używany		/
	P074	Nie używany		/
	P075	Nie używany		/
	P076	Nie używany		/
	P077 ... P099	**Parametry konfiguracyjne poświęcone karcie rozszerzeń NET_EXP (szczegółowy opis parametrów znajduje się w instrukcji obsługi).**		/

DEA®
move as you like

NOTES

GULLIVER

Электромеханический привод для откатных ворот
Инструкция по эксплуатации и меры предосторожности

Содержание

1	Сводная информация о мерах предосторожности	155
2	Описание изделия	157
3	Технические данные	157
4	Настройка и Монтаж	158
5	Электрические подсоединения для 230 В	159
6	Стандартное программирование	162
7	Продвинутое программирование	165
8	Сообщения, отображаемые на дисплее	168
9	Ввод в эксплуатацию	169
9.1	Испытание оборудования	169
9.2	Разблокировка и операция в ручном режиме	169
10	Техническое обслуживание	169
11	Утилизация изделия	170

1 ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ

ВНИМАНИЕ! ВАЖНЫЕ ИНСТРУКЦИИ ПО ТЕХНИКЕ БЕЗОПАСНОСТИ. ОЗНАКОМИТЬСЯ 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 термомагнитный 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

Модели GULLIVER - это линейка электромеханических приводов для промышленных откатных ворот с различными характеристиками приводов, различным напряжением питания панелей управления, различными конденсаторами, с механической регулировкой тяги и встроенными концевыми выключателями.

GULLIVER дополняется набором аксессуаров, перечисленных в таблице “Аксессуары для продукции” (стр. 182). Этот привод состоит из механического мотор-редуктора, который вращает ведущую шестерню; Эта шестерня, в сцеплении с правильно установленой на воротах зубчатой рейкой, преобразует круговое движение мотор-редуктора в прямолинейное движение, таким образом осуществляя движение ворот по направляющей.

Смотрите пункт «Содержимое коробки» (рис. 1) и сравните его с соедржимым вашей коробки.

Транспортировка

Приводы серии GULLIVER 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 ТЕХНИЧЕСКАЯ ИНФОРМАЦИЯ

ПРИВОД		
	18NET - 18NET/M - 18NET/IB - 1503E	**25RRT - 22RRTF - 22RRT/M - 25RRT/IB**
Напряжение питания двигателя (В)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)	400 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Потребляемая мощность (Вт)	**560**	**1200**
Максимальная тяга (N)	1300	1650
Интенсивность (циклов / час)	15 (створка L=12м)	17 (створка L=14м)
Максимальная число циклов за 24 часа	240	280
Встроенный конденсатор (мкФ)	30	-
Диапазон рабочих температур (°C)	-20 ÷ 50 °C	
Тепловая защита двигателя (°C)	140 °C	-
Скорость открытия (м / мин)	10	10
Вес с упаковкой (кг)	30	
Степень защиты	IPX4	

БЛОК УПРАВЛЕНИЯ		
NET230N		
Напряжение питания (В)	230 В~±10% (50/60Гц)	
Плавкий предохранительF2 (А)	5А	
Плавкий предохранитель F1 (А)	160мА	
Выходы приводов 230В	2x600Ватт	
Выход питания дополнительных устройств	24 В ~	(24V_AUX + 24V_ST = **макс 200мА**)
Выход питания устройств безопасности	24 В ⎓	
Выход "Предупреждение (сигнал тревоги)"	230 В ~макс 2x40Ватт	
Выход электрозамка	Макс 1 арт 110 или выход 24Вольт ⎓ макс 5 Ватт изменяемый	
Выход проблескового фонаря 230 Вольт	230 В ~ макс 40 Ватт	
Выход проблескового фонаря 24 Вольт	24 Вольт ⎓ макс 100мА (для светодиодного проблескового фонаря) арт. LED24AI	
Предельная температура функционирования	-20÷50 °C	
Частота радиоприёмника	433,92 МГц	
Тип кодирования радиопередатчика	HCSфиксированный код-HCSдинамический код-микропереключатель	
Максимальное количество управляемых радиопередатчиков	100	

RU

4 УСТАНОВКА И МОНТАЖ

4.1 Для удовлетворительного монтажа изделия необходимо:

- Убедиться в том, что конструкция соответствует действующим нормам иопределить 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 опасность того, что ворота могут сойтис рельсов, и что не существует риска выхода с направляющих;
- Убедитесь в том, что ворота находятся в равновесии, то есть они не должныперемещаться в любом положении, если они остановлены;
- Убедитесь в том, что зона крепления двигателя-редуктора позволяетвыполнять разблокировку и ручной манёвр легко и безопасно;
- Убедитесь в том, что места крепления различных устройств находятся взонах, защищённых от ударов, и поверхности являются достаточнопрочными.

4.2 Выполните следующие предварительные действия до осуществления монтажа:

Если площадка для установки привода готова, произведите фиксацию привода непосредственно на ее поверхности, используя, например, анкера или химические средства.

Кроме того, необходимо выполнить следующие действия:

- Выкопайте яму, ориентируясь на размеры, показанные на рис. 3;
- Обеспечьте достаточное количество каналов для прохода электрических кабелей;
- Забетонируйте закладные элементы;
- Начните заливку бетона, заложите закладную в соответсвии с размерами, указанными на рисунке 4, убедившись, что она параллельна створке ворот и стоит идеально по уровню. Дождитесь полного застывания бетона;

Если зубчатая рейка уже установлена, установите привод так, чтобы зазор между шестерней и рейкой был 1-2 мм для того, чтобы избежать давления створки на редуктор привода (рис. 5). Чтобы сделать это, отрегулируйте высоту привода с помощью закладных элементов, а затем прочно затяните болты (рис. 6).

Кроме того, необходимо выполнить следующие действия:

- Разблокировать двигатель и полностью открыть ворота;
- Приложите первую часть зубчатой рейки к створке, убедившись, что начало рейки соответствует началу створки. Затем закрепите рейку к створке, сохраняя зазор 1-2 мм от шестерни (рис. 5);
- Отрежьте избыточную часть рейки;
- Прокатите ворота вручную несколько раз и убедитесь, что зазор 1-2 мм между рейкой и шестерней соблюдается по всей длине;
- Прочно затянуть фиксирующие болты привода в соответвии с рис. 6 и накрыть их пластиковыми крышками.

4.3 Как разблокировать двигатель-редуктор

После открытия замка, распложенного 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 GULLIVER в рабочее состояние.

4.4 Концевые выключатели

Регулировка концевых выключателей

Некоторые модели приводов серии GULLIVER оснащены концевым выключателем, которые должны быть отрегулированы при каждой установке. **DEA** System поставляет 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 концевого выключателя на достаточном расстоянии от механических упоров.

Регулировка магнитного концевого выключателя

Прикрепите монтажные кронштейны к магнитам, как показано на рисунке 10, убедившись, что **СВЕТЛО-ГОЛУБОЙ** магнит концевого выключателя установлен в положение закрытия, а **ЗЕЛЕНЫЙ** магнит концевого выключателя в положении открытия (рис. 11). Подключите **КОРИЧНЕВЫЙ** кабель магнитного датчика ко входу FCC 1 (Концевой выключатель на закрытие 1) и **ЧЕРНЫЙ** на вход FCA 1 (Концевой выключатель открытия 1) (рис. 12);

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Следуйте инструкции на блок управления для правильного подключения концевых выключателей к входам.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Неправильная установка магнитов может быть опасной для людей или предметов; строго соблюдайте условия настоящей инструкции.

Установите магнитный датчик, как показано на рис. 9. Датчик должен выступать из поддерживающего кронштейна, не более чем на 35 мм, во избежание повреждений.

Отрегулируйте опорные кронштейны магнитов таким образом, чтобы расстояние до датчика было в пределах от 10 до 20 мм;

ВНИМАНИЕ Положение магнитов открытия и закрытия относятся к стандартной установке (привод размещен слева от ворот). В случае использования параметра P063 (только для платы NET) для зеркальной установки (привод справа), положение магнитов следует поменять местами вручную.

В случае установки панели управления 400RR, для того, чтобы изменить направление движения привода, вам придется вручную поменять провода концевых выключателей и привода.

ВНИМАНИЕ Электрические соединения в данном руководстве, относятся исключительно к платам управления серии NET. Если вы используете привод с блоком управления 212E или 400RR, пожалуйста, обратитесь к руководству пользователя этих плат управления для уточнения всех соединений, необходимых для запуска привода.

5 ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ДЛЯ 230 Вольт

Выполняйте электрические подключения, следуя инструкциям, приведённым в "Таблице 1", и используя схему.

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 H07RN-F, в то время как, если оно (в кабельный канал), должен быть по меньшей мере равна H05VV-F.

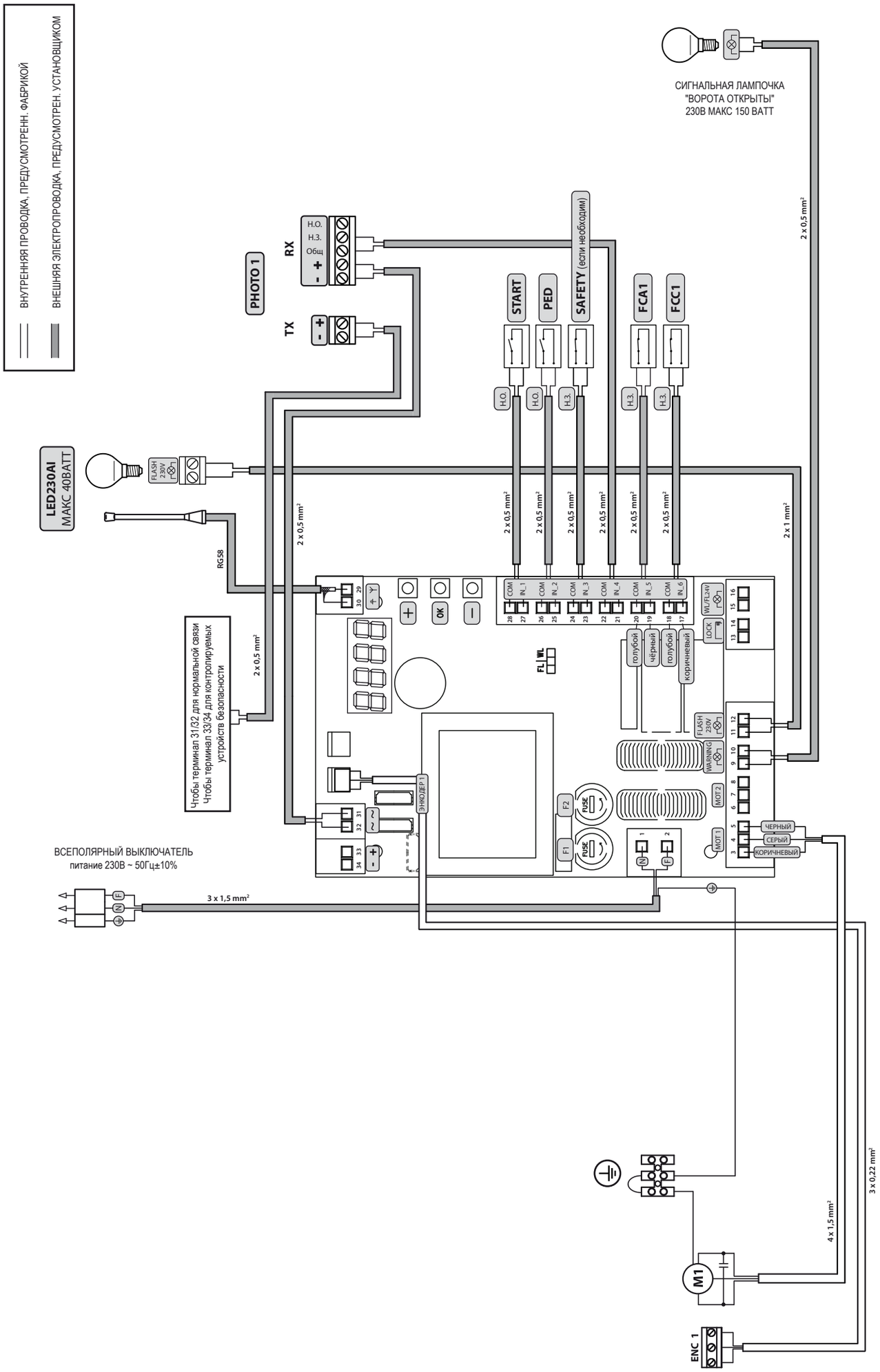
ВНИМАНИЕ Все кабели должны быть освобождены от оплетки и зачищены в непосредственной близости от клемм. Подготовить кабели с небольшим запасом, чтобы иметь возможность для удаления лишней части.

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

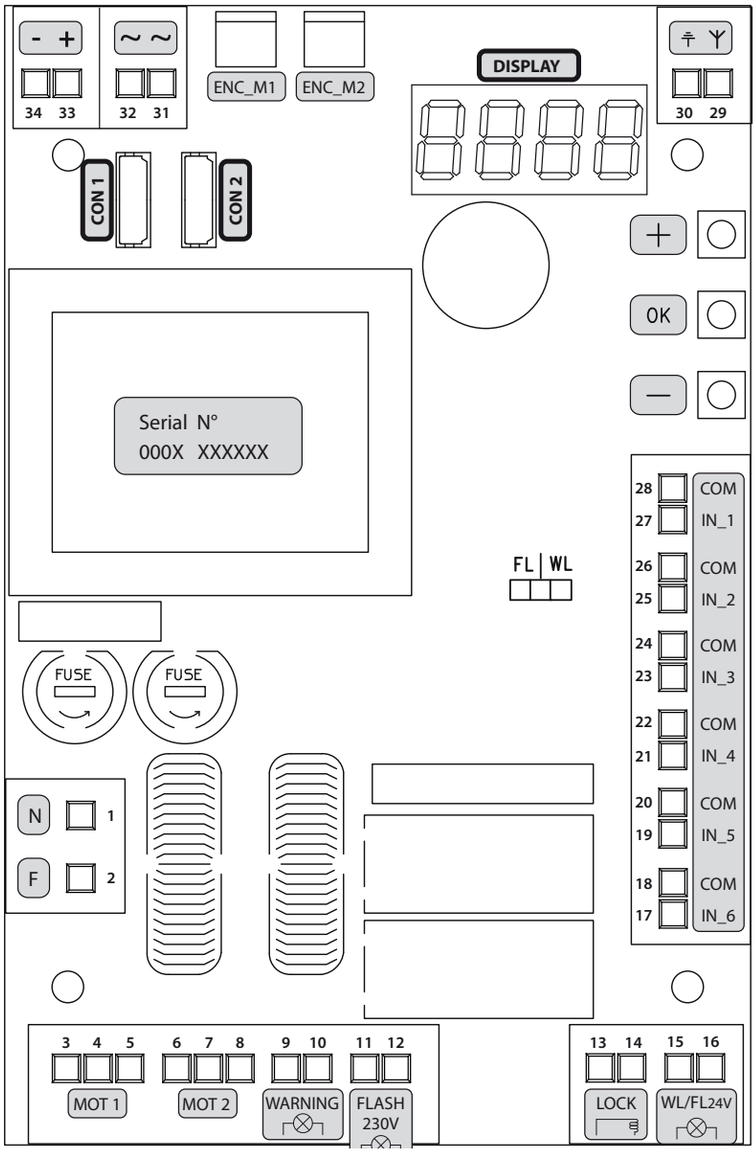
Таблица 1 "подсоединение к клеммным панелям"

<table>
<tr><td>1-2</td><td colspan="3">Вход питания 230 В~±10% (50/60Гц)</td></tr>
<tr><td>3-4-5 M1</td><td colspan="3">Выход привода 1 230 В ~ макс 600 Ватт</td></tr>
<tr><td>6-7-8 M2</td><td colspan="3">Выход привода 2 230 В ~ макс 600 Ватт (если имеется)</td></tr>
<tr><td>9-10 WARNING</td><td colspan="3">Выход 230 В~ макс 100 Ватт для постоянного/прерывистого сигнального света открытых ворот (если P052=0) или внешнего освещения (если P052>1)</td></tr>
<tr><td>11-12 FLASH 230</td><td colspan="3">Выход проблескового фонаря 230 В ~ макс 40 Ватт</td></tr>
<tr><td rowspan="2">13-14 ELETTR</td><td>13 (-)</td><td rowspan="2">Резервный выход питаня для электрического замка, не более 1 x арт. 110 (если P062 = 0), импульсный выход 24В макс 5Вт (если P062 = 1), шаг за шагом (если P062 = 2), выход на электро-тормоз для не самоблокирующихся приводов (если P062 = 3), выход для питания электрического замка через внешнее реле (если P062 = 4), выход для питания электромагнитов шлагбаумов (если P062 = 5) или управляемая длительность сигнала (если P062> 5, заданное значение означает задержку отключения в секундах).</td></tr>
<tr><td>14 (+)</td></tr>
<tr><td rowspan="2">15-16 WL / FL24</td><td>FL
WL</td><td colspan="2">Выход 24В ⎓ максимум 100мА; меняя положение FL / WL джампера, вы можете использовать вместо лампы на 230В лампу 24В (выбрав FL) или выход предупреждающего сигнала (выбрав WL).
Предупреждение: выходная мощность позволяет использовать только светодиодные лампы.</td></tr>
<tr><td>17-18 FCC 1</td><td>17 - Н.З.
18 - Общ.</td><td>Вход 6 FCC1. В случае срабатывания останавливает ход закрывания привода 1. Если не используется, перемкнуть.</td><td rowspan="6">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"</td></tr>
<tr><td>19-20 FCA 1</td><td>19 - Н.З.
20 - Общ.</td><td>Вход 5 FCA 1. В случае срабатывания останавливает ход открывания привода 1. Если не используется, перемкнуть.</td></tr>
<tr><td>21-22 PHOTO 1</td><td>21 - Н.З.
22 - Общ.</td><td>Вход 4 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</td></tr>
<tr><td>23-24 SAFETY</td><td>23 - Н.З.
24 - Общ.</td><td>Вход 3 Safety. Если активируется, обуславливает реверсивность движения. Смотрите P055 и P056 в таблице параметров. Если не используется, перемкнуть</td></tr>
<tr><td>25-26 PED</td><td>25 - Н.О.
26 - Общ.</td><td>Вход 2 PED В случае срабатывания вызывает открытие только привода 1.</td></tr>
<tr><td>27-28 START</td><td>27 - Н.О.
28 - Общ.</td><td>Вход 1 START. В случае срабатывания вызывает открытие или закрытие привода. Он может функционировать в реверсивном режиме (P049=0) или пошаговом (P049=1).</td></tr>
<tr><td>29</td><td colspan="3">Вход сигнала антенны радио</td></tr>
<tr><td>30</td><td colspan="3">Вход заземление антенны радио</td></tr>
<tr><td>31-32 +24VAUX</td><td colspan="2">Выход 24 В ~ для питания вспомогательных устройств</td><td rowspan="2">(AUX + ST) = макс 200мА</td></tr>
<tr><td>33-34 +24V_ST</td><td>33 (+)
34 (-)</td><td>24 В ⎓ постоянного тока выход для контролируемых устройств безопасности</td></tr>
</table>

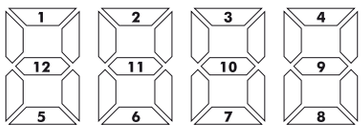
RU


ВНУТРЕННЯЯ ПРОВОДКА, ПРЕДУСМОТРЕНН. ФАБРИКОЙ
ВНЕШНЯЯ ЭЛЕКТРОПРОВОДКА, ПРЕДУСМОТРЕН. УСТАНОВЩИКОМ
СИГНАЛЬНАЯ ЛАМПОЧКА
"ВОРОТА ОТКРЫТЫ"
230В МАКС 150 ВАТТ
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
Н.О.
Н.З.
Общ
START
PED
SAFETY (если необходим)
FCA1
FCC1
LED230AI
МАКС 40ВАТТ
FLASH 230V
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
Чтобы терминал 31/32 для нормальной связи
Чтобы терминал 33/34 для контролируемых
устройств безопасности
ВСЕПОЛЯРНЫЙ ВЫКЛЮЧАТЕЛЬ
питание 230В ~ 50Гц±10%
3 x 1,5 mm²
голубой
чёрный
голубой
коричневый
WL/FLASH
LOCK
WARNING
ЭНКОДЕР 1
МОТ 1
МОТ 2
ЧЕРНЫЙ
СЕРЫЙ
КОРИЧНЕВЫЙ
F1
F2
FUSE
4 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
M1
ENC 1

Базовая схема NET230N



DISPLAY



NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

CON 1

NET-EXP

CON 2

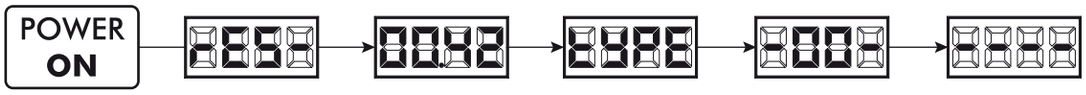
NET-NODE / MEMONET

RU

6 СТАНДАРТНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

1 Питание

Подключив питание, на дисплее в определенной последовательности отображаются сообщения “rES-”, “0042” (или версия текущей используемой микропрограммы) “tYPE”, “-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. 168).

2 Визуализация состояния входов и счётчика манёвров

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

   OPEN CONTACT — CLOSE CONTACT

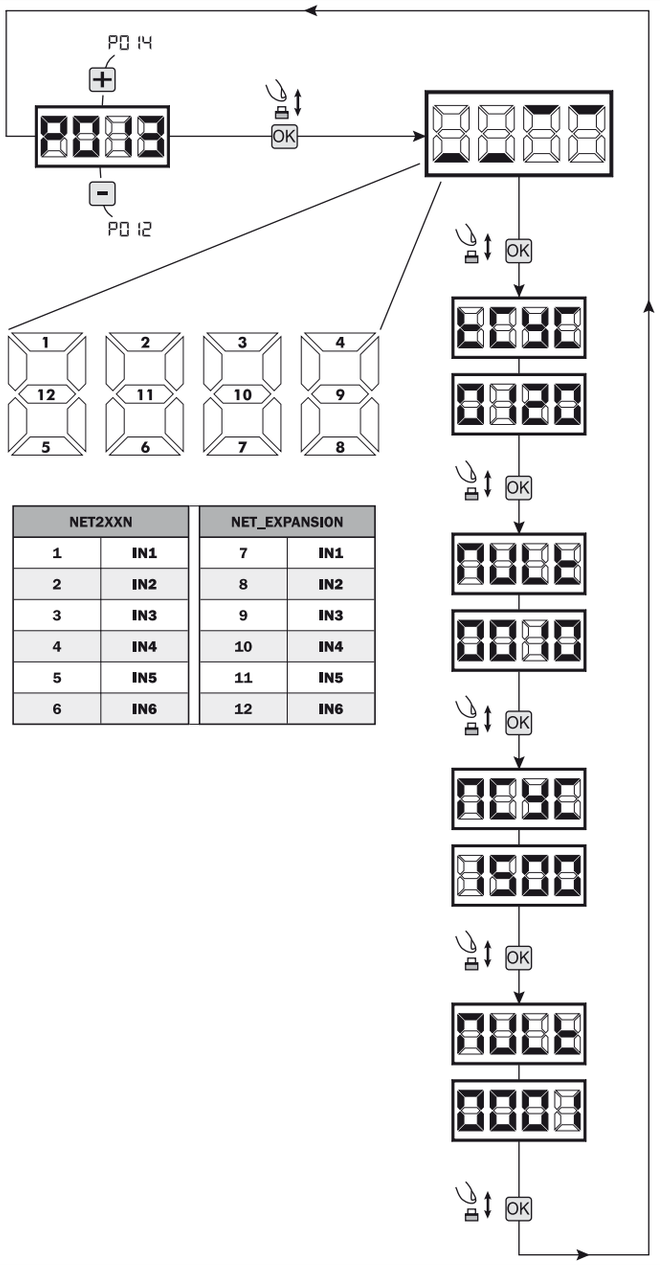
4. Повторно нажать на кнопку [OK];
5. На дисплее отображается “Общий счетчик операций” tCYC с последующим мультипликатором MULt

   Для расчета количества выполненных операций, два указанных значения необходимо умножить.

   Например: tCYC = 120x10 = 1200 выполненных операций
6. Повторно нажать на кнопку [OK];
7. На дисплее отображается “Счетчик техобслуживаний” MCYC, выполненных с мультипликатора MULt

   Для расчета количества оставшихся операций до запроса на техобслуживание, два указанных значения необходимо умножить.

   Например: MCYC = 1500x1 = 1500 операций, необходимых для выполнения до запроса вмешательства операции техобслуживания
8. Для выхода из параметра (на дисплее появится P013), нажать на кнопку [OK].

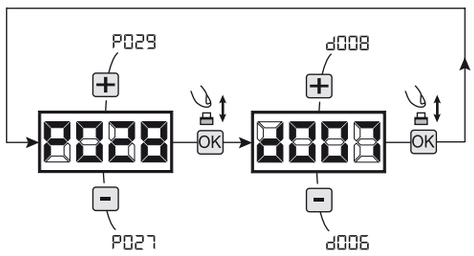


NET2XXN		NET_EXPANSION	
1	IN1	7	IN1
2	IN2	8	IN2
3	IN3	9	IN3
4	IN4	10	IN4
5	IN5	11	IN5
6	IN6	12	IN6

3 Выбор типа приводов

! ВАЖНО !

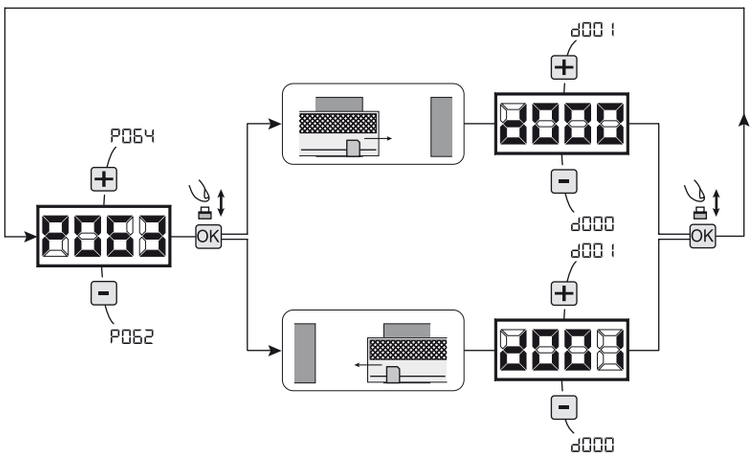
1. Прокручивайте параметры кнопками [+] и [-], пока на дисплее не появится P028;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку [OK];
3. Убедитесь в том, что заданное значение является d007 (GULLIVER), в противном случае его необходимо выбрать, воздействуя на кнопки [+] и [-];
4. Подтвердите выбор нажатием на кнопку [OK] (на дисплее появится P028).



4 Выбор направления хода

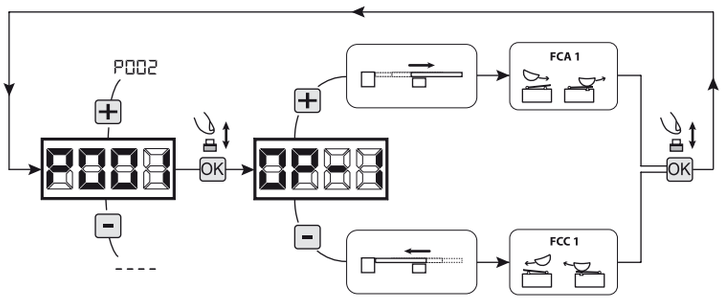
1. Прокручивайте параметры кнопками [+] и [-] пока на дисплее не появится P063;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку [OK];
3. Воздействуя на кнопки [+] и [-], задайте:
   - d000=двигатель в стандартной позиции;
   - d001=двигатель в реверсивной позиции;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку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



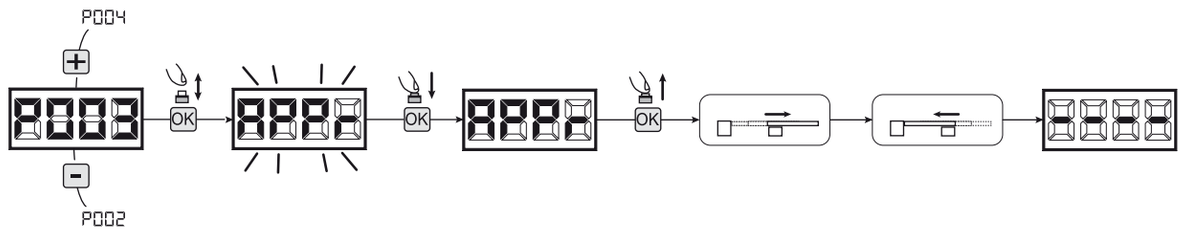
5 Регулирование кулачков конечного выключателя

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 концевого 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 “APPr” удерживайте нажатой кнопку [OK];
5. Отпустите кнопку [OK], как только надпись “APPr” перестанет мелькать; начнётся манёвр по настройке;
6. Подождите, пока створка выполняет команду и не остановится, достигнув кулачка концевого 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 “----“.

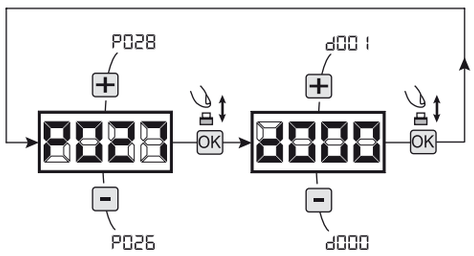


RU

7 Настройка передатчиков

7.1 Выбор кодирования передатчика

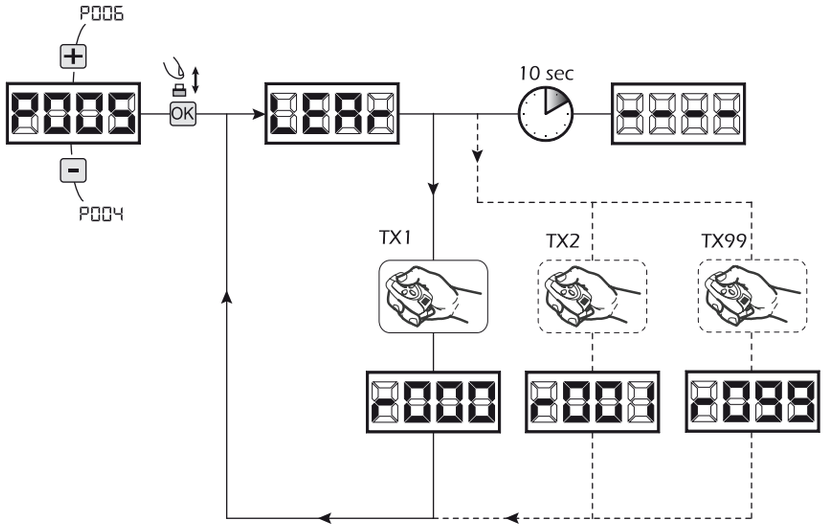
1. Прокручивайте параметры кнопками ⊕ и ⊖ пока на дисплее не появится P027;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку OK;
3. Выберите тип кодирования, воздействуя на кнопки ⊕ и ⊖:
   - d000=фиксированный динамический (роллинг) код (**рекомендуемый**);
   - d001=полный динамический (роллинг) код;
   - d002=микровыключатель;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку OK (на дисплее появится P027).



Внимание: Если необходимо изменить тип кодирования, и если в памяти уже сохранены передатчики с другим кодированием, необходимо аннулировать сохранённые данные в памяти (P004) **ПОСЛЕ** того, как было установлено новое кодирование.

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 “ LERr” 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 “LERr”;
5. Повторите операцию, начиная с пункта 3, для возможных других передатчиков, которые необходимо сохранить в памяти;
6. Завершите процесс запоминания, подождав 10 сек. до визуализации на дисплее надписи “----“.

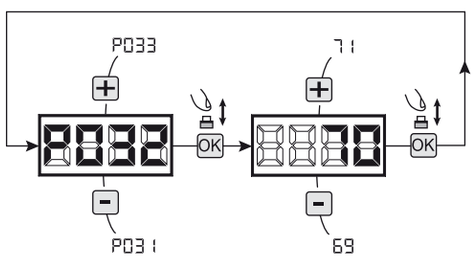


Внимание: В случае передатчика с динамическим кодом (роллинг) кодирования приёмник можно настроить на приём сигнала, подав импульс на спрятанную кнопку передатчика, уже сохранённого в памяти.
Внимание: при использовании персонализированных пультов ДУ, после ввода P005 запись первого персонализированного пульта ДУ возможна только нажатием на его скрытую кнопку. Впоследствии, только персонализированные пульты ДУ с тем же ключом шифрования могут быть запомнены (через обычную процедуру), если не осуществлялся сброс памяти пультов ДУ (P004).

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. 172.

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 165.

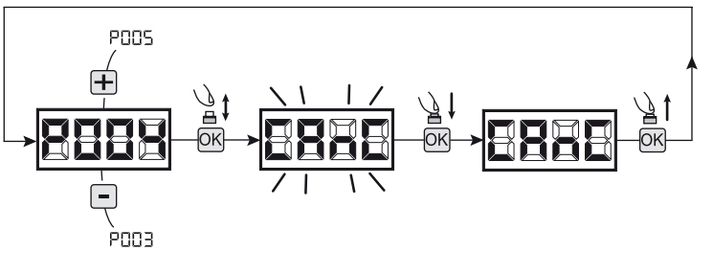
7 ПРОДВИНУТОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

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

1 Удаление занесённых в память передатчиков

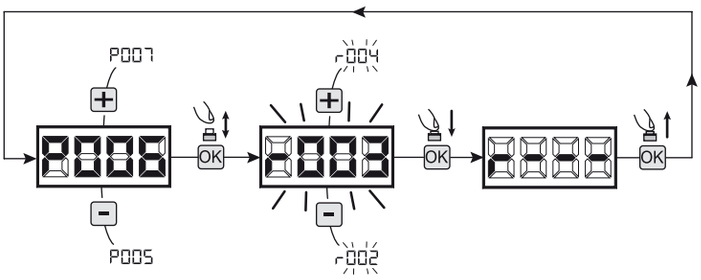
1.1 Аннулирование всех передатчиков

1. Прокручивайте параметры кнопками + и -, пока на дисплее не появится P004;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку OK;
3. При появлении мелькающей надписи “CAnC”, удерживайте нажатой кнопку OK;
4. Отпустите кнопку OK, как только надпись “CAnC” 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).

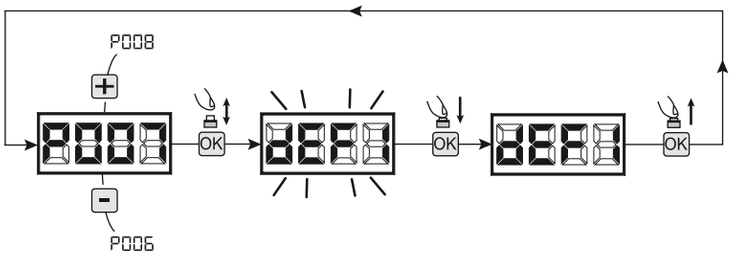


2 Восстановление параметров по умолчанию

2.1 Восстановление рабочих параметров

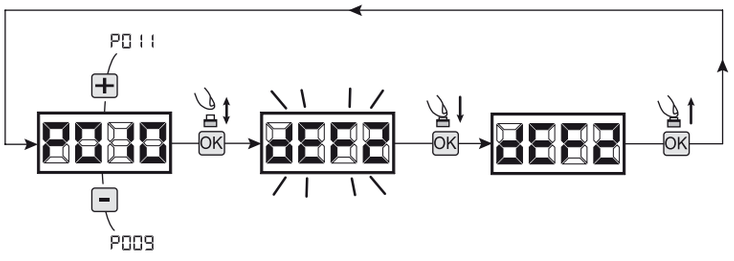
1. Прокрутите параметры клавишами + и -, пока не увидите;
2. Перейти в настройки, нажав клавишу OK;
3. Когда символ “dEF 1” замигает, нажмите и удерживайте клавишу OK;
4. Отпустите клавишу OK, как только слово “dEF 1” перестает мигать;
   Все значения по умолчанию будут восстановлены в соответствии с выбранным типом привода, кроме параметров от P016 до P022 и P076 до P098 они сохранят своё текущее состояние;
5. По окончинии 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 “dEF2” замигает, нажмите и удерживайте клавишу OK;
4. Отпустите клавишу OK, как только слово “dEF2” 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 окончинии операции на дисплее отображается P010.



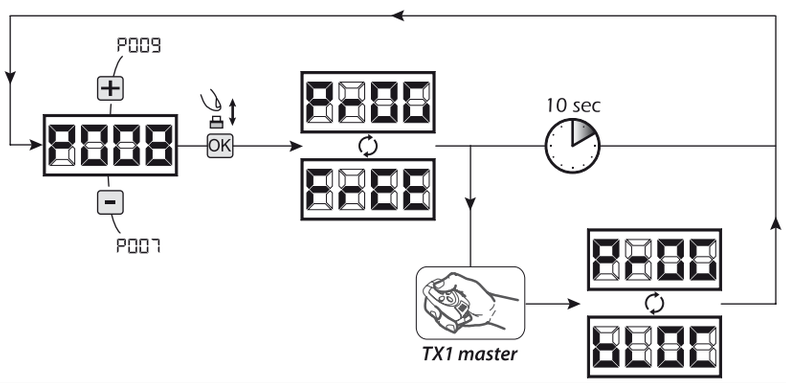
RU

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

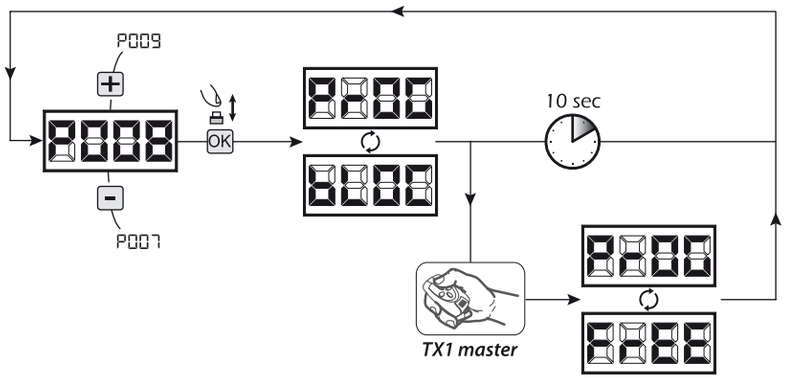
1. Прокручивайте параметры кнопками ⊞ и ⊟, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку OK;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи PrOG/FrEE, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 “TX master”, дисплей отобразит PrOG/bLOC до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию заблокирован.



ВНИМАНИЕ блокировка/разблокировка доступа к программированию может устанавливаться с помощью смартфона APP DEAinstaller. В этом случае устанавливается код установщика (отличный от нуля), который может быть разблокирован только с помощью APP.

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 PrOG/bLOC, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода снятия блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 “TX master”, дисплей отобразит PrOG/FrEE до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию разблокирован.

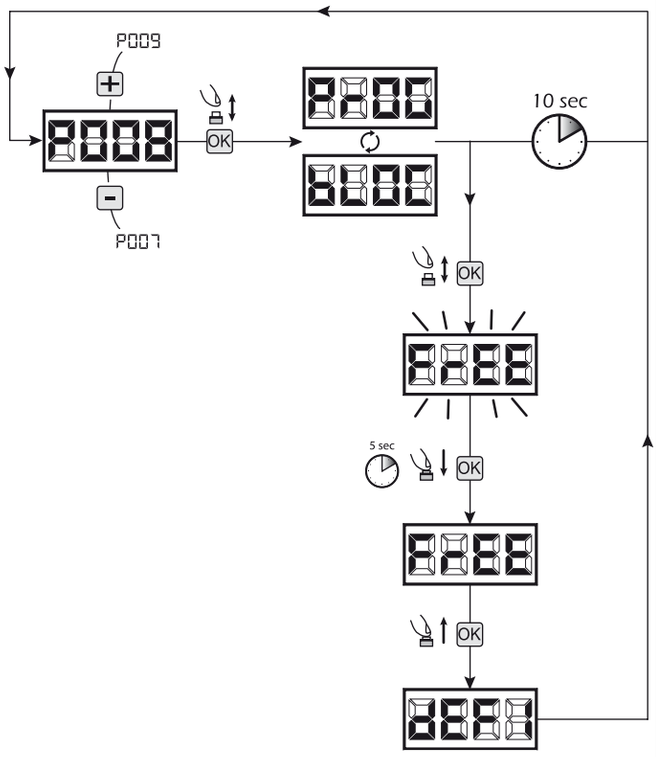


3.3 Разблокировка доступа к программированию с помощью итогового перезапуска

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 PrOG/bLOC;
4. Нажмите кнопку OK, на дисплее появится мелькающая надпись FrEE;
5. Нажмите снова кнопку OK и удерживайте её нажатой в течение 5 сек (отпустив её, прежде чем процедура будет прервана): дисплей отразит неизменную надпись FrEE , за которой последует dEF 1 до возвращения к списку параметров;
6. Доступ к программированию разблокирован.



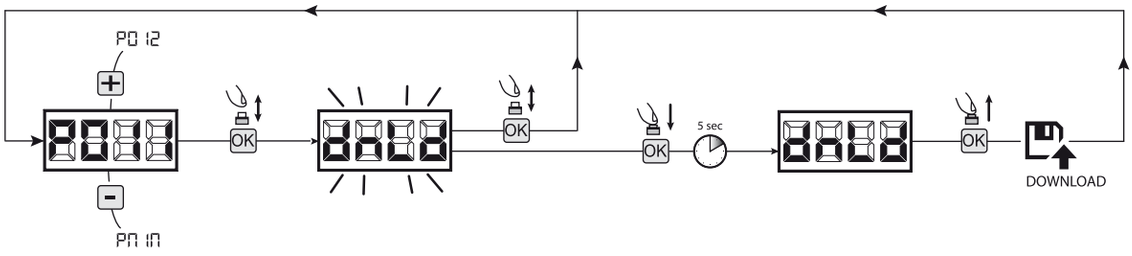
4 Загрузка / выгрузка данных памяти

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 “dnLd”;
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 “dnLd” перестанет мигать;
   Все контрольные конфигурации блока управления (тип привода, рабочие параметры, пульты, модель привода и т.д.) сохранятся во внешнем устройстве памяти

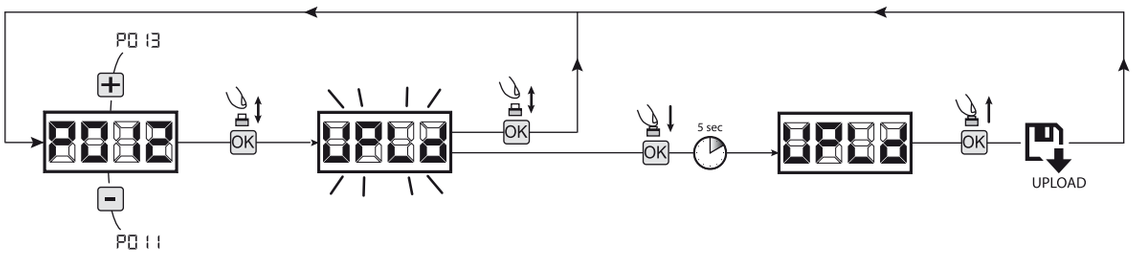
Внимание: Если во внешней памяти уже есть какие либо данные, то во время загрузки они будут перезаписаны.

5. По окончинии 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 “UPLd”;
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 “UPLd” 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 окончинии операции на дисплее отображается P012.

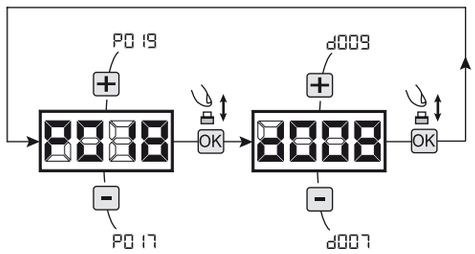


ВНИМАНИЕ Если вы не подключены к внешним источникам хранения данных или если соединительный кабель отключится во время передачи данных, дисплей отобразит Err9, после чего парметры блока управления полностью сбросятся и на дисплее отобразится мигающее слово “TYPE”.
Обратитесь к инструкции внешней карты памяти, чтобы восстановить работу блока управления.

5 Настройка входов

В случае, если установка требует других и/или дополнительных команд по сравнению со стандартом, отображённым 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. **171**);
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.

RU

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)
L L	Плата в режиме BOOT-MODE: Указывает, что микропрограмма повреждена или в режиме обновления. Чтобы продолжить восстановление микропрограммы, необходимо воспользоваться APP DEAinstaller и убедиться, что NET-NODE подключен к соответствующему порту. **Внимание: При обновлении микропрограммы, плата теряет все данные (параметры и команды дистанционного управления), присутствующие в памяти. Убедиться в наличии резервного копирования памяти, если есть необходимость восстановить данные после обновления.**
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.	- 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.
bLOC UArt	Выполняется попытка программирования платы, когда подключено устройство NET-NODE.	Отключить питание, отсоединить NET-NODE от коммуникационного порта и снова подсоединить к источнику питания.
Err3	Срабатывают или неисправны внешние фотоэле¬менты и/или предохранительные устройства.	Убедитесь в правильной работе всех установленных предохранительных устройств и/или фотоэлемен¬тов.
Err4	Возможная неисправность/перегрев цепи питания центрального блока управления.	Отсоединить подачу питания на несколько минут и снова подключить. Подать стартовый импульс, если сообщение повторяется, заменить центральный блок управления.
Err5	Приводы не выключаются: Привод/приводы превысили максимальное рабочее время (4 мин) работы без остановки.	- Подайте команду старт для запуска манёвра перезагрузка позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно.
Err6	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.	- 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.	- Убедитесь в правильном подключении приводов и соответствующих энкодеров. - Проверьте установку параметра P029 (Выбор привода с и без энкодера) и убедитесь в том, что он является правильным. - При повторении сообщения замените плату управления.
Err9	Связь с внешней платой памяти (также NET-EXP или NET-NODE) отсутствует/прервана.	- Убедитесь, что соединительный кабель внешней карты памяти подключен правильно. - Если вы выполняете операцию передачи данных (загрузка / выгрузка), убедитесь, что она не прерывалась (например, не произошло отсоединение карты до конца операции). **Пожалуйста, обратите внимание**: прерывание загрузки, влечет за собой полный сброс всех параметров блока управления.
Er 10 Er 11	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.
Er 12	Возможная неисправность в цепи питания центрального блока управления или в цепи энкодера.	Проверить проводку энкодера и двигатель. Отключить и снова подать электропитание. Подать стартовый импульс, если сообщение повторяется, необходимо выполнить следующие проверки. - Войти в P003 и переместить дверь с помощью кнопок + и -. - Если дверь движется на полной скорости и на дисплее появляется сообщение Err7 - заменить плату энкодера двигателя. - Если двигатель постоянно останавливается, необходимо заменить центральный блок управления.
Er 15	Изменены чувствительные параметры регулирования посредством APP DEAinstaller, без выполнения изучения хода двигателей в конце операции.	Выполнить изучение хода двигателя (P003) перед осуществлением любой возможной операции.
Er81	NET-NODE подключен к неправильному порту связи.	Подключить NET-NODE к соответствующему порту, как указано в схеме блока управления.

9 ИСПЫТАНИЕ ОБОРУДОВАНИЯ

Фаза ввода в эксплуатацию 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 информацияо мерах предосторожности”;
- Проведите проверки по открыванию и закрыванию систем автоматики, контролируя,чтобы движение створки соответствовало предусмотренному. В связи с этимрекомендуется осуществить различные испытания для выявления возможных дефектовмонтажа или настройки;
- Убедитесь в том, что все предохранительные устройства, подсоединённые коборудованию, функционируют правильно;
- Выполните измерение ударной силы в соответствии со стандартом EN12445 иотрегулируйте 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. 7) 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
очистка электро тормозы	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 остается не подвижной.	Проверьте состояние механизма отпирания, который должен быть закрыт. (Рис. 7)
	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.

RU

11 УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

Серия приводов GULLIVER оснащена материалами различных типов, некоторые из них могут быть переработаны (электрические кабеля, 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. Выполнитепроцедуру 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 снормами, действующими в стране продажи оборудования.

ВНИМАНИЕ Согласно директиве Евросоюза 2012/19/EU по утилизации электрического и электронного оборудования (WEEE) это электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки.

	ПАР.	ПРОЦЕДУРА	ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ
ПРОЦЕДУРЫ ПРОГРАММИРОВАНИЯ	P001	Позиционирование привода 1	
	P002	Позиционирование привода 2	
	P003	Настройка хода приводов	
	P004	Аннулирование параметров радиомодуля	
	P005	Запись в память данных передатчиков	
	P006	Поиск и удаление передатчиков	
	P007	Восстановление рабочих параметров	
	P008	Блокировка доступа к программированию	
	P009	Вход сети DE@NET (в настоящее время не используется)	
	P010	Восстановление конфигурации “I/O” (входы / выходы)	
	P011	Скачивание данных на внешнее запоминающее устройство	
	P012	Загрузка данных с внешнего запоминающего устройства	
	P013	Визуализация состояния входов и счётчика манёвров	
	P014	Не используется	
	P015	Не используется	

	ПАР.	ОПИСАНИЕ ПРОЦЕДУРА	ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ		ЗНАЧЕНИЯ ПО ЧМОЛЧАНИЮ
					230V
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ	P016	Выбор типа входа Вход_3 / INPUT_3	• 000: IN3 type = свободный контакт • 001: IN3 type = постоянн. сопротивление 8K2		000
	P017	Выбор функционирования INPUT_1	• 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: ELOCK-IN (активация электрозамка. Смотрите P062) • 008: PHOTO 1 (фотоэлемент 1) • 009: PHOTO 2 (фотоэлемент 2) • 010: SAFETY 1 (предохранительная кромка 1) • 011: STOP (стопорение) • 012: FCA1 (открытый конечн. выключатель Mot1) • 013: FCA2 (открытый конечн. выключатель Mot2) • 014: FCC1 (закрытый конечн. выключатель Mot1) • 015: FCC2 (закрытый конечн. выключатель Mot2) • 016: SAFETY 2 (предохранительная кромка 2) • 017: OPEN_INT (только NET_EXP) • 018: OPEN_EXT (только NET_EXP) • 019: AUX_IN (только NET_EXP)	IN1	001
	P018	Выбор функционирования INPUT_2		IN2	002
	P019	Выбор функционирования INPUT_3		IN3	010
	P020	Выбор функционирования INPUT_4		IN4	008
	P021	Выбор функционирования INPUT_5		IN5	012
	P022	Выбор функционирования INPUT_6		IN6	014

						230V
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ	P023	Присвоение CANALE 1 передатчиков		• 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: ELOCK-IN (активация электрозамка Смотрите P062) • 008: AUX_IN (только NET_EXP)	**CH1**	001
	P024	Присвоение CANALE 2 передатчиков			**CH2**	000
	P025	Присвоение CANALE 3 передатчиков			**CH3**	000
	P026	Присвоение CANALE 4 передатчиков			**CH4**	000
	P027	Выбор типа кодирования радиомодуля		• 000: HCS фиксированный код • 001: HCS роллинг (динамический) код • 002: Микропереключатель		000
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ПРИВОДОВ	P028	Выбор типа приводов		• 005: LIVI 5/24 - 6NET • 006: LIVI 8/24 - 9NET • 007: GULLIVER - REV		005
	P029	Не используется				000
	P030	Не используется				001
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ	P031	Настройка скорости приводов во время задержки при открывании	**ВНИМАНИЕ:** Для приводов без энкодера, скорость во время хода при открытии / закрытии (100%) и скорость замедления на открытие / закрытие (30%) зафиксированы независимо от заданных значений.	15%tot.....100%tot		040
	P032	Настройка скорости приводов во время хода при открывании		15%tot.....100%tot		100
	P033	Настройка скорости приводов во время хода при закрывании		15%tot.....100%tot		100
	P034	Настройка скорости приводов во время задержки при закрывании		15%tot.....100%tot		040
	P035	Настройка длительности задержки при открывании.		0%tot.....80%tot		025
	P036	Настройка длительности задержки при закрывании.		0%tot.....80%tot		025
	P037	Настройка усилия привода 1 при открывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается)	**ВНИМАНИЕ:** Для приводов без энкодера: во время настройки усилия, учитывайте, что функция обнаружения препятствий во время замедления не активна.	15%tot.....100%tot		050
	P038	Настройка усилия привода 1 при закрывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается)		15%tot.....100%tot		050
	P039	Не используется				/
	P040	Не используется				/
	P041	Настройка времени автоматического закрытия (если = 0 автоматическое закрытие отменяется)		0sec.....255sec		000
	P042	Настройка времени автоматического закрывания для режима „пешеход” (если = 0 автоматическое закрывание для режима „пешеход” отменяется).		0sec.....255sec		000
	P043	Настройка продолжительности хода привода для режима „пешеход”.		5%tot.....100%tot		030

					230V
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ	P044		Настройка времени предварительного мелькания проблескового фонаря.	0sec.....10sec	000
	P045		Не используется		/
	P046		Не используется		/
	P047		Функция общего использования в кондоминиуме: отключение входов управления при открывании и закрывании во время автоматического открывания и закрывания.	• 000: отключен • 001: подключен только при открытии • 002: подключен только при автоматическом открытии и закрытии	000
	P048		Функция дожима: если = 0 “Функция дожима” отключена, если = 1 “Функция дожима” активна, перед каждым открытием привод 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.	• 000: “Функция дожима “выключена • 001: “Функция дожима “активна • >001: периодическая “Функция дожима” (X * 1 мин) (2.....255)	000
	P049		Выбор рабочей программы: реверсивная (во время манёвра управляющий импульс инвертирует ход приводов), пошаговая (во время манёвра управляющий импульс останавливает ход приводов. Последующий импульс снова запускает ход вращения привода в обратном направлении).	• 000: “реверсивная“ • 001: “пошаговая”	001
	P050	FOTO 1	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 данный вход активирован, функционирование входа FOTO вызывает: инверсию хода (во время закрывания), остановку хода (во время открывания), препятствует 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 фиксированной по времени задержки, равной 2 секундам.	• 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”	002
	P051	FOTO 2			000
	P052		Выбор режима работы выхода для лампы предупреждения: Если=0 “Предупреждающий свет”, то выход всегда ВКЛ, когда ворота открыты, выключается после операции закрытия); Если>1 “местное освещение”, то выход всегда ВКЛ при движении, ВЫКЛ при остановке движения после заданной задержки.	• 000: “предупреждающий свет” • >000 : местное освещение”, задержка выключения” (1sec.....255sec)	000
	P053		Не используется		/
	P054		Функция „Плавный пуск”: приводы ускоряются постепенно, пока не достигнут запрограммированной скорости, избегая резких рывков. **Внимание:** Для приводов без энкодера, параметр не задействован.	• 000: “мягкий старт“ выключен • 001: “мягкий старт” включен • 002: “длинный мягкий старт” включен	001
	P055		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.	• 000: полная инверсия при обнаружении препятствия • >000: продолжительность реверсирования после обнаружении препятствия (1сек.....10сек)	003
	P056		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.	• 000: полная инверсия при обнаружении препятствия • >000: продолжительность реверсирования после обнаружении препятствия (1сек.....10сек)	003
	P057		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.	• 000: облегчение передвижения деактивировано • >000: облегчение передвижения активировано с продолжительностью по времени, равной: (1x25мс.....40x25мс) **(только TYPE 00)**	000
	P058		Не используется		/
	P059		Не используется		/

					230V
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ	P060		Не используется		/
	P061		Не используется		/
	P062		Настройка выхода электрозамка: если = 0 выход электрозамка art.110, если = 1 импульсный выход 24В, если = 2 выход 24В в режиме “шаг за шагом”, если = 3 выход электротормоза для не самоблокируемых приводов, если = 4 выход 24В для питания электрозамка через внешнее реле, если = 5 выход 24В для питания электромагнитов шлагбаумов, если > 5 выход 24В с временной задержкой (установленное значение указывает на задержку отключения в секундах).	• 000: Выход для питания электрозамка art.110 • 001: Импульсный выход 24 В ⎓ постоянного тока макс 5Вт • 002: Выход 24 В ⎓ постоянного тока в режиме “шаг за шагом” макс 5Вт • 003: Выход электротормоза для не самоблокируемых приводов • 004: Выход для питания электрозамка через внешнее реле • 005: Выход для питания электромагнитов шлагбаумов • >005: Выход 24В с временной задержкой макс 5 Вт (6 сек. ..... 255 сек.)	000
	P063		Реверсирование направление хода: если=1 инвертирует автоматически выходы открывания / закрывания приводов, избегая необходимости изменять вручную 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: “Стандартная установка” • 001: “Реверсивная установка”	000
	P064		Не используется		/
	P065		Эксплуатация счётчика манёвров: если=0, обнуляет счётчик и деактивирует запрос на проведение технических работы, если > 0, указывает количество манёвров (x500), которые необходимо выполнить до того, как блок управления подаст мелькающий световой сигнал с 4 дополнительными секундами, чтобы сообщить о необходимости проведения обслуживания. Например: Если P065 =050, количество манёвров=50x500=25000 **Внимание**: Прежде чем установить новое значение на счётчике манёвров до выполнения обслуживания, необходимо выполнить его перезагрузку, установив P065=0, и только затем P065=”новое значение”.	• 000: “Запрос на проведение обслуживания деактивирован • >000: “Количество манёвров (x500) для запроса проведения обслуживания (1.....255)	000
	P066		Выбор функционирования выход проблескового фонаря: если = 0, выход прерывистого проблескового фонаря; если = 1, выход постоянного проблескового фонаря (для проблесковых фонарей, снабжённых внутренним прерывистым контуром).	• 000: “выход прерывистого проблескового фонаря • 001: “выход постоянного проблескового фонаря	001
	P067	SAFETY 1	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 любго движения, если = 3 устройство безопасности работает только при открытии, если = 4 устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любго движения. При срабатывании встроенного датчика обнаружения препятствий, а также при активации входов SFT1 и SFT2 происходит полное или частичное реверсирование движения, так как настроено в P055 (продолжительность реверса при открытии) и P056 (продолжительность реверса при закрытии).	• 000: Устройство безопасности всегда включено • 001: Устройство безопасности включено только в момент закрытия • 002: Устройство безопасности работает только при закрытии и перед началом любго движения • 003: Устройство безопасности работает только при открытии • 004: Устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любго движения	000
	P068	SAFETY 2			000
	P069		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	000
	P070		Регулировка длительности ускорения **Внимание**: если плавный пуск активен, ускорение отключается независимо от значения P070.	• 000: ускорение отключено (привод ускоряется рывком, максимально быстро, до рабочей скорости) • 00X: регулирует продолжительность ускорения на 1,5 сек (X * 6 мс)	108
	P071		Самотестирование предохранительных устройств: если = 0, то выход 24В постоянного тока с самотестированием отключены; если = 1, то выход 24В постоянного тока для питания самотестируемых предохранительных устройств активно (проверка проводится перед каждым маневром). **Внимание:** для того, чтобы работать в режиме самотестирования, все устройства должны быть подключены к стабилизированному выходу 24V_ST (33-34 для 230В), и быть настроены до обучения хода двигателя (P003).	• 000: обычный выход питания (самотестирование предохранительных устройств отключено) • 001: самотестирование предохранительных устройств включено	000

				230V
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ	P072	Активация функции SAS **(только NET_EXP)**: выход SAS подключается к входу STOP / SAS INPUT второго блока управления, в результате чего осуществляется функция “тамбур” (вторые ворота не откроются, пока первые полностью не закроются). Если этот параметр включен, то после сброса (отключение питания) выполняется автоматическое распознавание крайних положений движения ворот (RESP), в это время выход SAS не активирован. Если установлены концевые выключатели и они стерты после сброса, процедура RESP не выполняется. **Внимание:** если двое ворот вручную разблокировать и переместить из закрытого положения, сработает блокировка. После этого вам нужно будет закрыть вручную хотя бы одни ворота, для отключения блокировки.	• 000: “Функция SAS” выключена • 001: “Функция SAS” включена	000
	P073	Не используется		/
	P074	Не используется		/
	P075	Не используется		/
	P076	Не используется		/
	P077 ... P099	**Настройка параметров платы расширения NET_EXP (подробное описание параметров, см. инструкции по эксплуатации платы).**		/

GULLIVER

DEA®

move as you like

NOTES

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

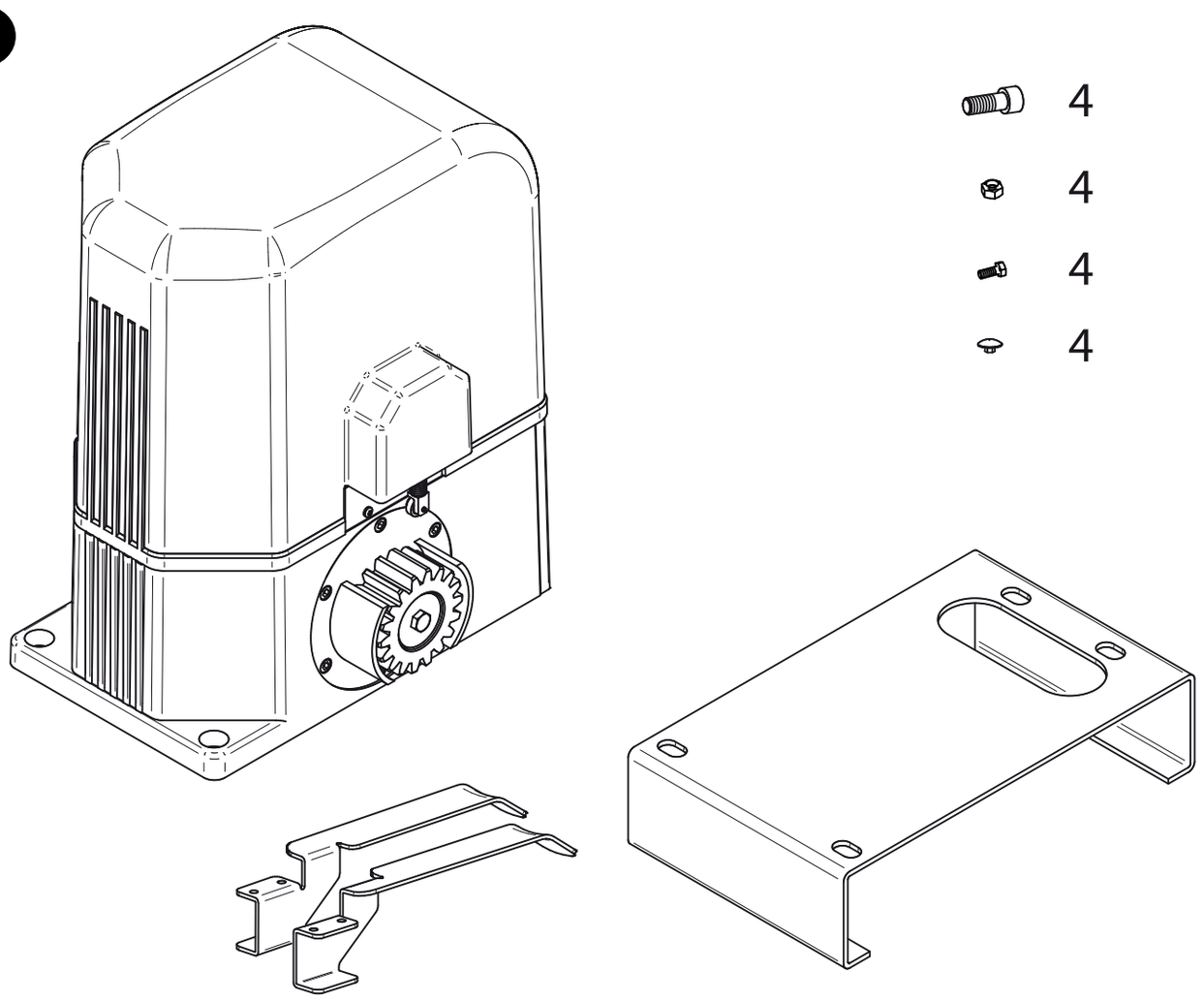
DEA System fornisce queste indicazioni che si possono ritenere valide per un impianto tipo ma che non possono essere complete. Per ogni automatismo, infatti, l'installatore deve valutare attentamente le reali condizioni del posto ed i requisiti dell'installazione in termini di prestazioni e di sicurezza; 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 automatisation, 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 szczegółach 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 - Colonnette Pilly 60 - Kleine Säule Pilly 60 - Columna Pilly 60 - Coluna Pilly 60 - Kolumienka Pilly 60 - Pilly 60 столбик
2	GULLIVER
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 antiscasso - Anti lock-picking key switch - Sélecteur à clé anti-intrusion - Einbruchfester Schlüsselschalter - Selector a llave antisabotaje - Interruptor de chave burglar - Przełącznik 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

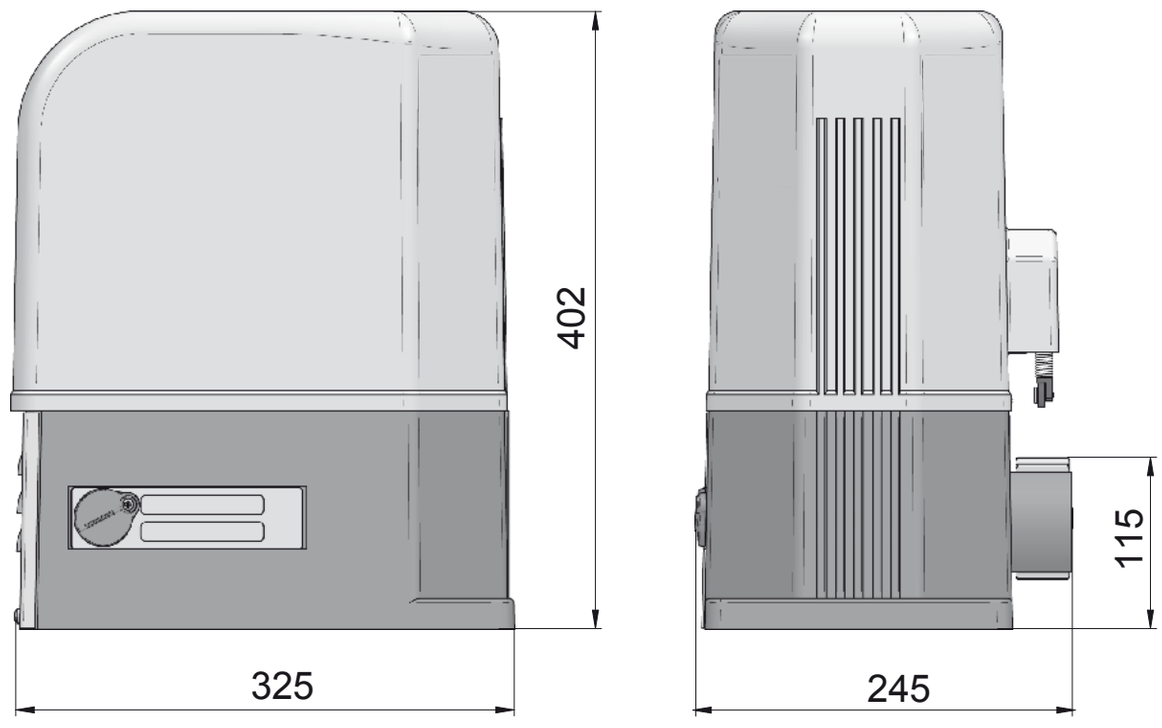
A) **Collegarsi** alla rete 230 V ± 10% 50-60 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti ≥ 3 mm - **Make** the 230V ± 10% 50-60 Hz mains connection using an omnipolar switch or any other device that guarantees the omnipolar disconnection of the mains network with a contact opening distance of 3 mm - **Connectez-vous** au réseau 230 V ± 10% 50-60 Hz au moyen d'un interrupteur omnipolaire 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 ~ ± 10% 50-60 Hz Netz mit einem Allpolschalter oder einer anderen Vorrichtung vornehmen, durch die eine allpolige Netzunterbrechung bei einem Öffnungsabstand der Kontakte von ≥ 3 mm gewährleistet wird. - **Efectuar** la conexión a una línea eléctrica 230 V ± 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 abertura de los contactos. - **Ligue** na rede de 230 V. ± 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 ± 10% 50-60 Hz poprzez przełącznik jednobiegunowy lub inne urządzenie które zapewni brak zakłóceń w sieci, przy odległości między stykami ≥ 3 mm. - **Подключайтесь** к сети 230V ± 10% 50-60 Гц с помощью многополюсного выключателя или используйте любое другое устройство, которое гарантирует многополюсное отключение питающей сети с расстоянием между контактами от ≥ 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.

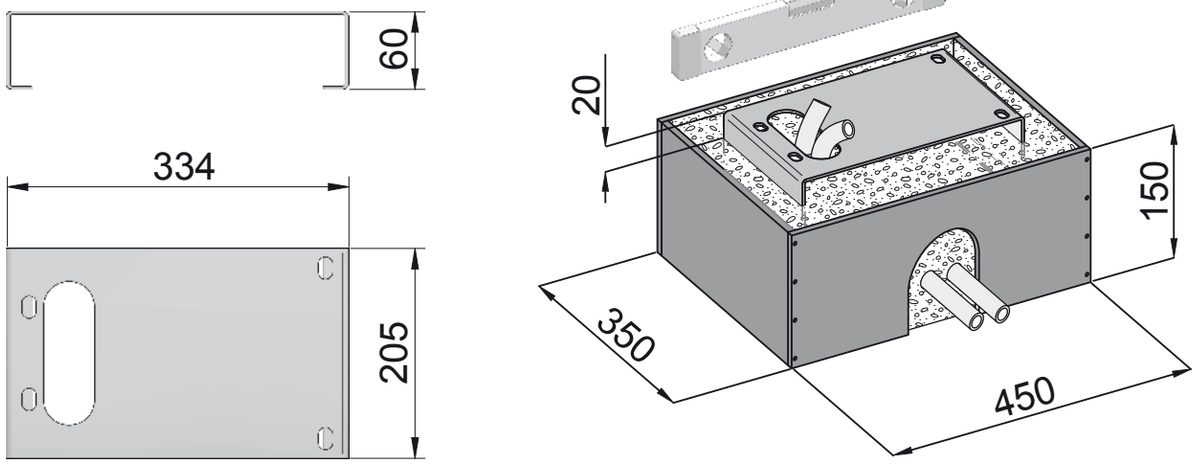
1



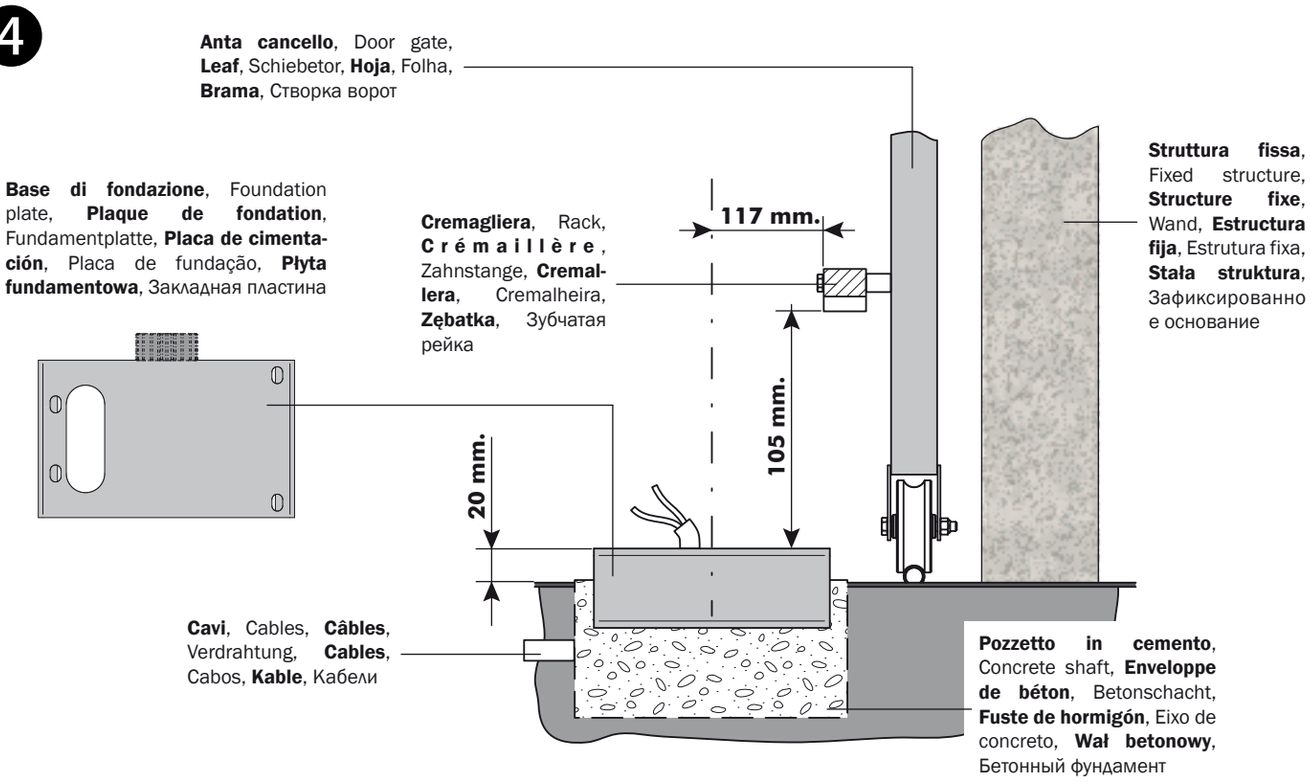
2



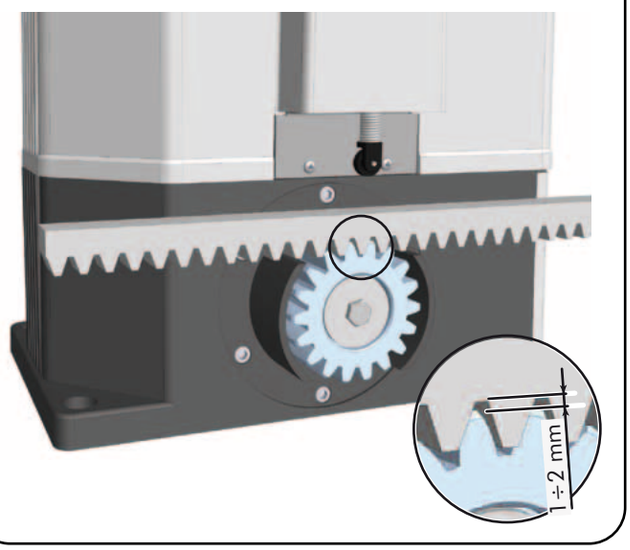
3


60
334
205
20
150
350
450

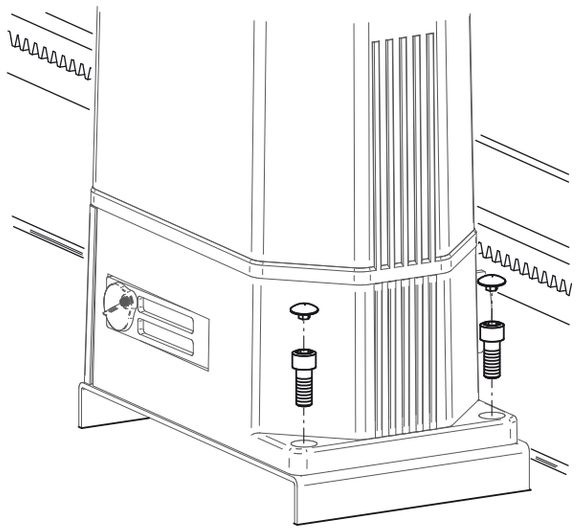
4


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, Cremallera, Cremalheira, Zębatka, Зубчатая рейка
117 mm.
105 mm.
20 mm.
Struttura fissa, Fixed structure, Structure fixe, Wand, Estructura fija, Estrutura fixa, Stała struktura, Зафиксированное 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

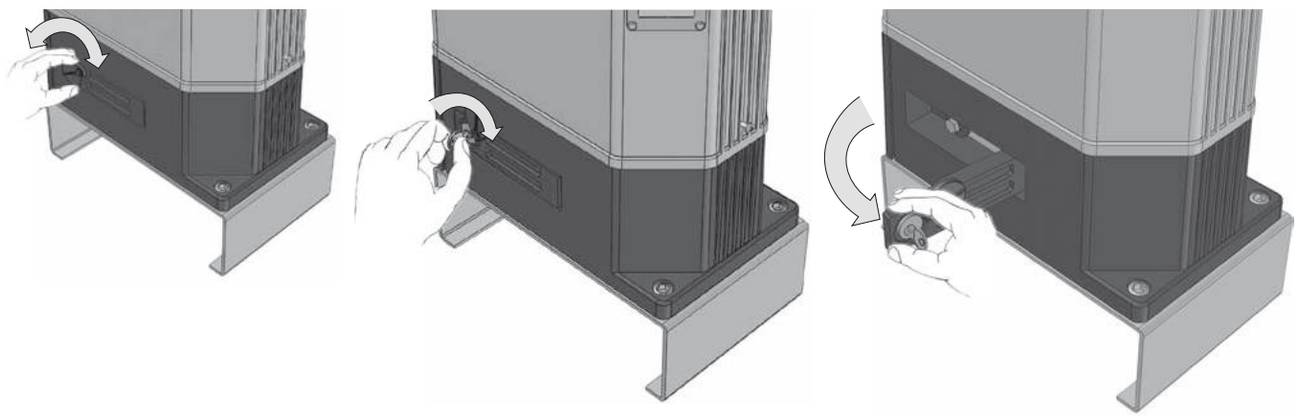
5



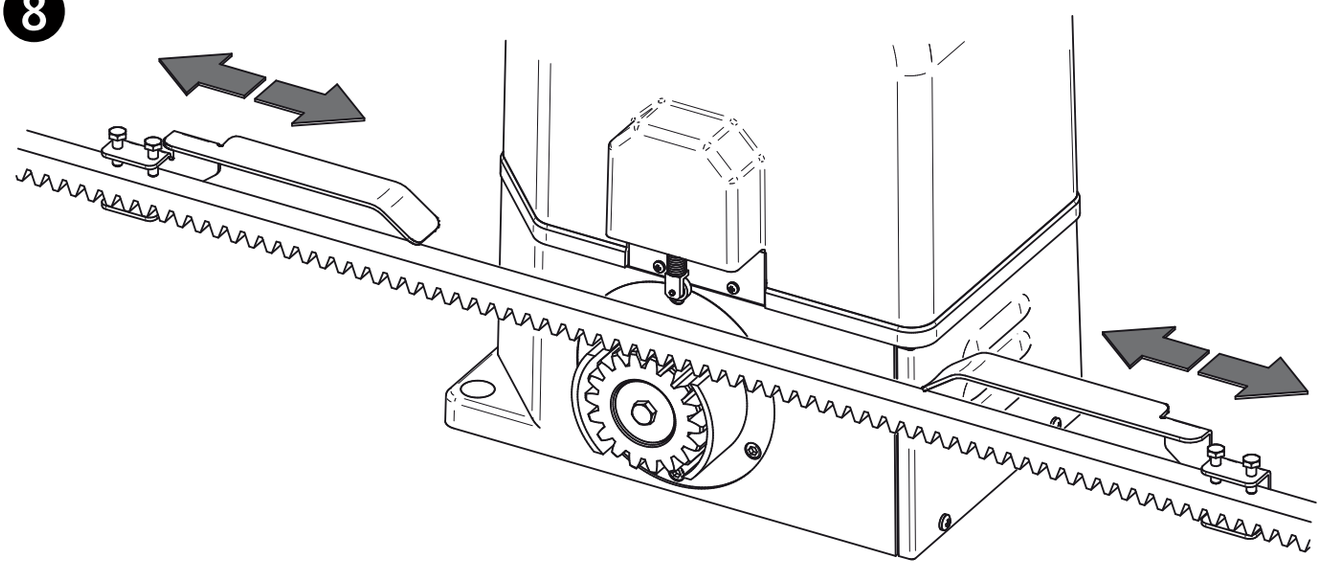
6



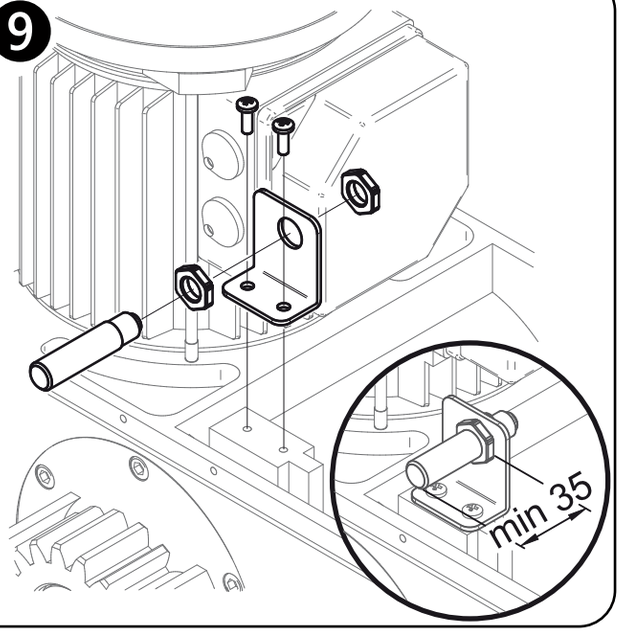
7



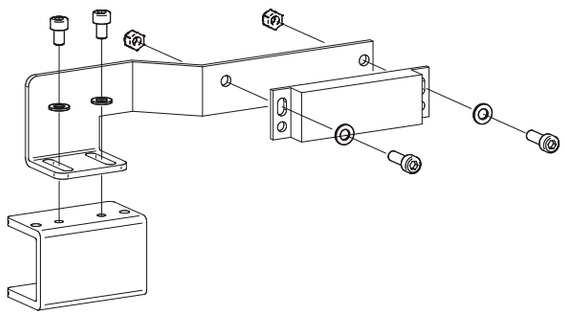
8



9

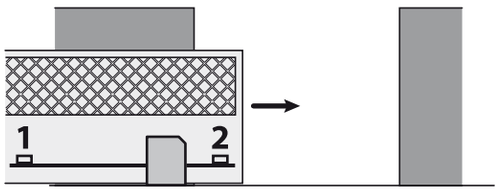


10

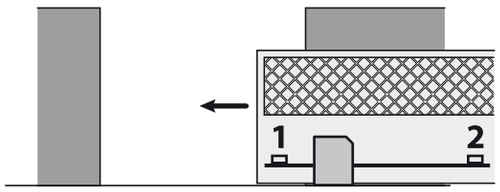


11

P063 = 000



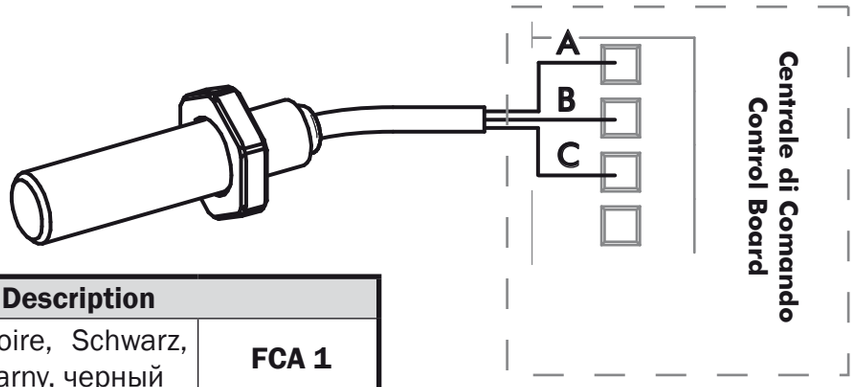
P063 = 001



Pos.	Description	Pos.	Description
1	Azzurro, light blue, bleu, hellblau, azul, niebieski, светло-голубой	2	Verde, green, vert, grün, verde, zielony, зеленый

ATTENZIONE: In caso di utilizzo del parametro P063 (solo centrali serie NET) per l'installazione invertita del motore (motore a destra), la posizione dei magneti non deve essere modificata. - **WARNING:** In case of use of the parameter P063 (NET control boards only) for an inverted installation (operator on the right), the position of the magnets must not be changed. - **ATTENTION:** En cas d'utilisation du paramètre P063 (seulement pour platines de la série NET) pour l'installation du moteur inversé (à droite), la position des aimants ne doit pas être modifiée. - **ACHTUNG:** Bei Verwendung des Parameters P063 (nur bei Steuerungen der Baureihe NET) für die umgekehrte Installation des Motors (Motor rechts) darf die Magnetenposition nicht verändert werden. - **ATENCION:** En caso se utilice el parámetro P063 (solo cuadros de la serie NET) para la instalación del motor al otro lado (motor a la derecha), la posición de los imanes no debe ser modificada. - **ATENÇÃO:** No caso de utilizar o parâmetro P063 (apenas centrais de comando NET) para uma instalação invertida (motor no lado direito), a posição dos magnetos não pode ser alterada. - **UWAGA:** W przypadku zastosowania parametru P063 (tylko centrale sterujace serii NET), przy odwróconej instalacji silnika (silnik z prawej), położenie magnesów nie musi być zmieniane. - **ВНИМАНИЕ:** В случае использования параметра P063 (только для платы NET) для зеркальной установки (привод справа), положение магнитов следует поменять местами вручную.

12



Pos.	Description	
A	Nero, Black, Noire, Schwarz, Negro, Preto, Czarny, черный	FCA 1
B	Blu, Blue, Bleu, Blau, Azul, Niebieski, Синий	COM
C	Marrone, Brown, Marron, Braun, Marrón, Marrom, Brąz, коричневый	FCC 1

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

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.

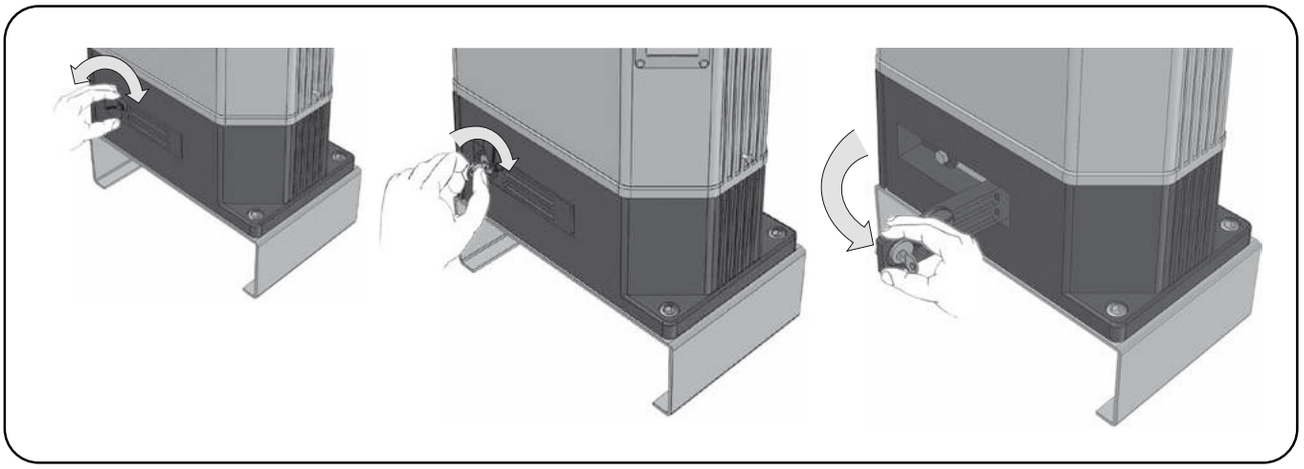
REGOLE DI SICUREZZA

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 GULLIVER

Tutti i modelli di GULLIVER 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 GULLIVER 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 GULLIVER foglie, rami e ogni altro detrito che ne ingombri il movimento. Attenzione! Operare sempre in mancanza di tensione!

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

move as you like

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.

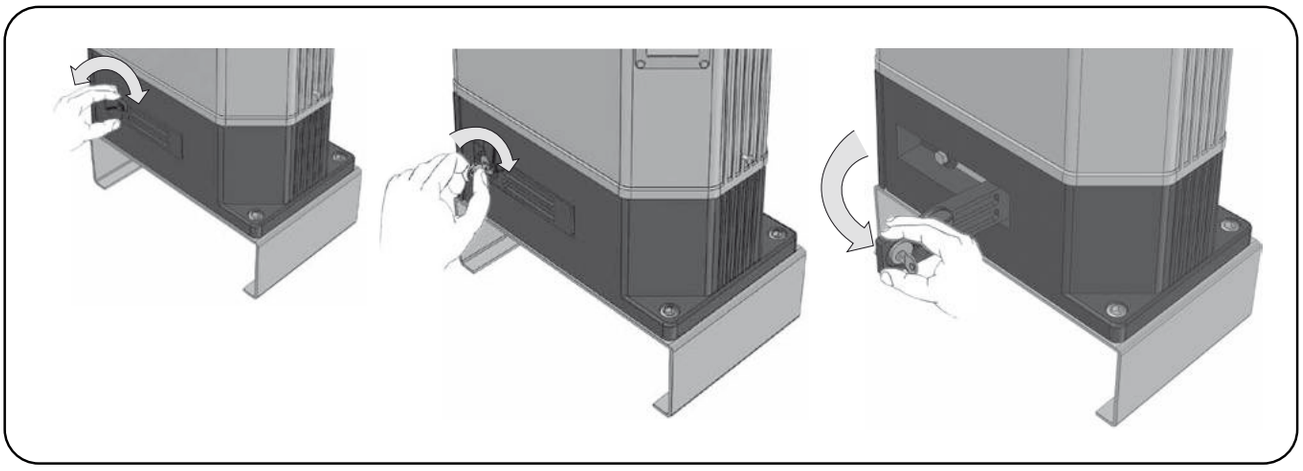
SAFETY RULES

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.

GULLIVER RELEASE MECHANISM

All GULLIVER 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 GULLIVER 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!

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 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.

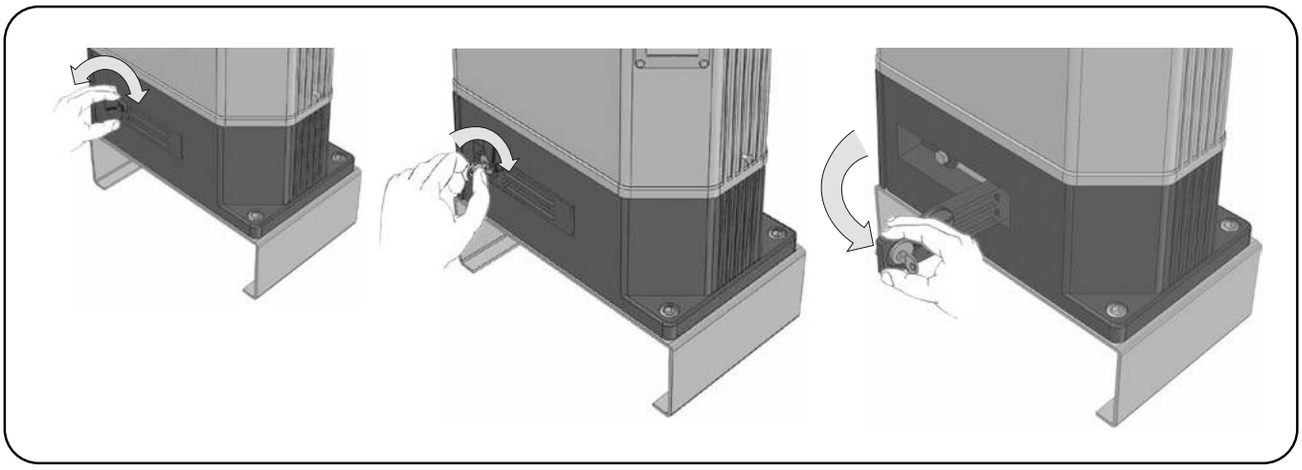
RÈGLES DE SÉCURITÉ

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 GULLIVER

Tous modèles du GULLIVER sont équipés d'un dispositif dedéverrouillage; 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 GULLIVER 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 GULLIVER des feuilles, des brindilles et de tout autre détritus qui pourrait entraver sa manoeuvre. Attention! Opérez toujours quand la tension est coupée!

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

move as you like

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.

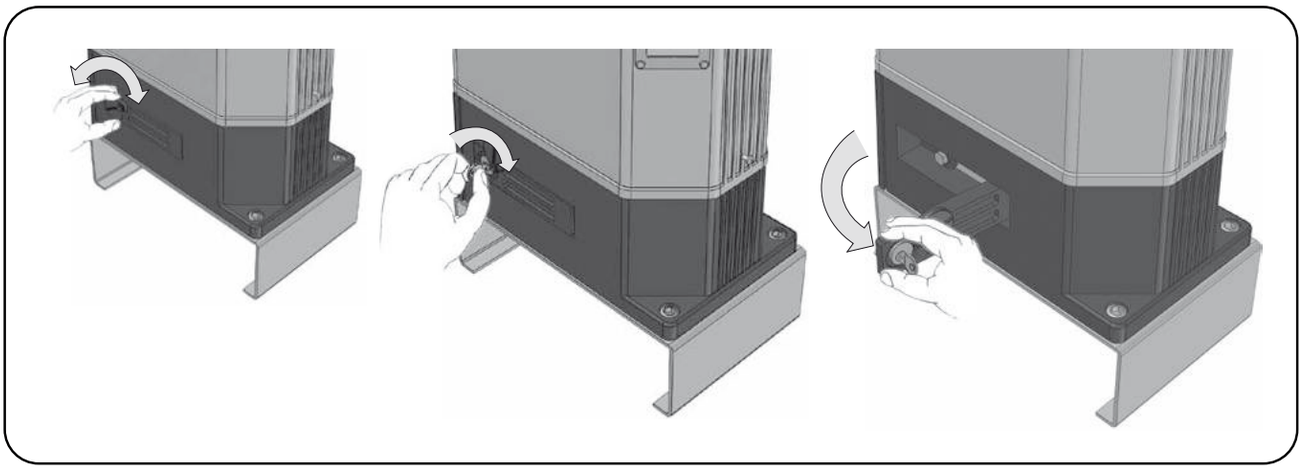
SICHERHEITSVORGABEN

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 GULLIVER

Alle GULLIVER-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 GULLIVER 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!

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

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.

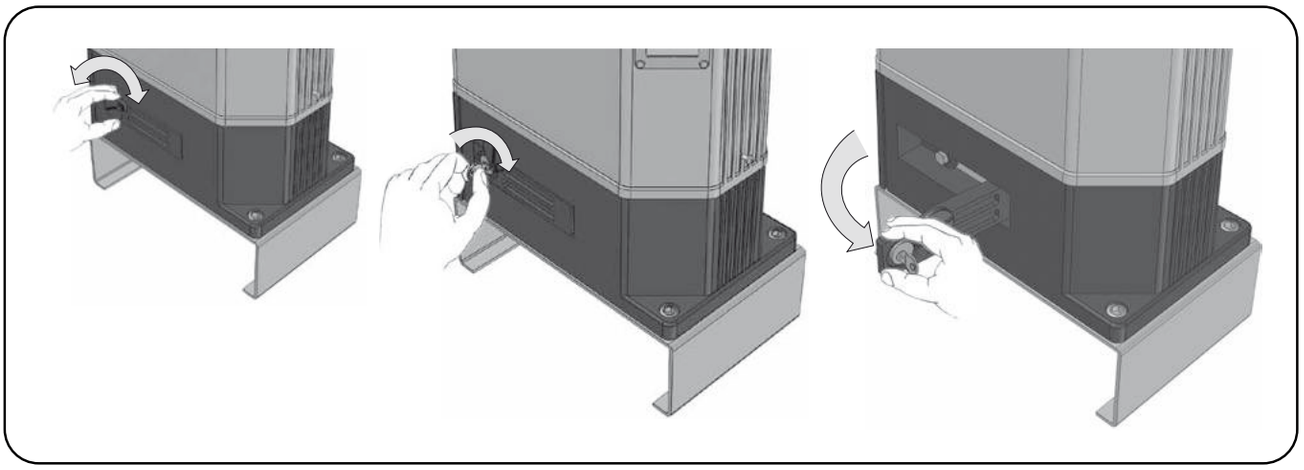
REGLAS DE SEGURIDAD

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 GULLIVER

Todos los modelos del GULLIVER están equipados con un dispositivo de desbloqueo; Una vez abierta la cerradura que hay en la menecilla (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 GULLIVER 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 GULLIVER 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.

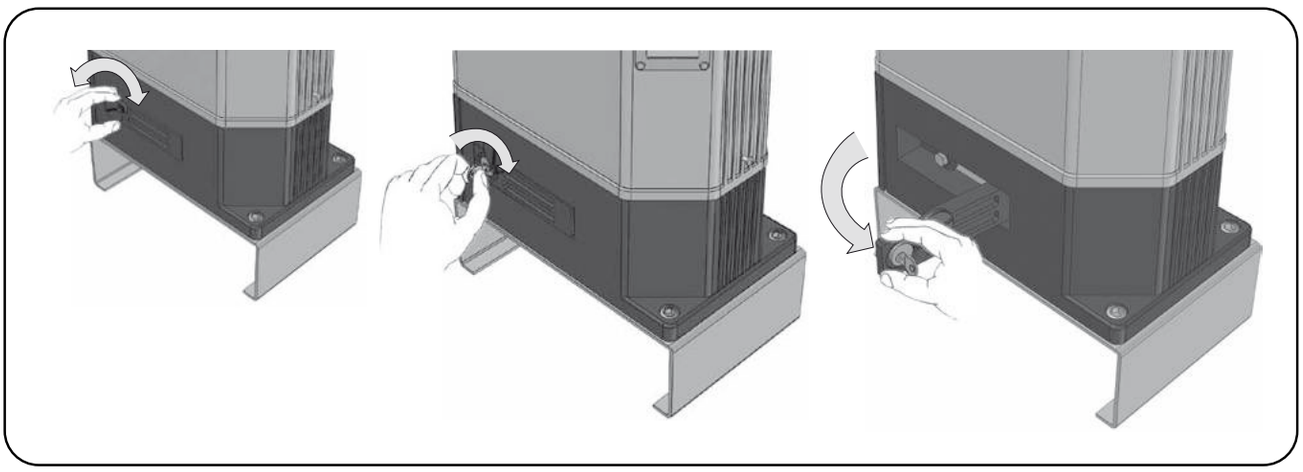
REGRAS DE SEGURANÇA

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 GULLIVER

Todos os modelos de GULLIVER 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 GULLIVER voltará às condições de trabalho.

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



LIMPEZA E INSPECÇÕES

A única operação que o utilizador pode e deve efectuar é retirar do GULLIVER: folhas, ramos e todos os demais detritos que atrapalhem o seu movimento. Atenção! Realize estas operações com a alimentação eléctrica à máquina desligada!

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

move as you like

INSTRUKCJE DLA UŻYTKOWNIKA KOŃCOWEGO

Niniejszy przewodnik jest sporządzony dla użytkowników automatyki; instalator ma za zadanie przekazać go osobie odpowiedzialnej za zainstalowaną automatykę oraz przeszkolić ją w zakresie prawidłowej obsługi. Osoba ta powinna przekazać uzyskane informacje pozostałym użytkownikom automatyki. UWAGA: Ważnym jest, dla bezpieczeństwa osób, przestrzegać tej instrukcji i zachować ją by była łatwo dostępna.

Prawidłowe konserwacja i przestrzeganie terminów przeglądów produktu gwarantują jego długi okres użytkowania. W celu planowanych przeglądów oraz napraw, kontaktować się z instalatorem.

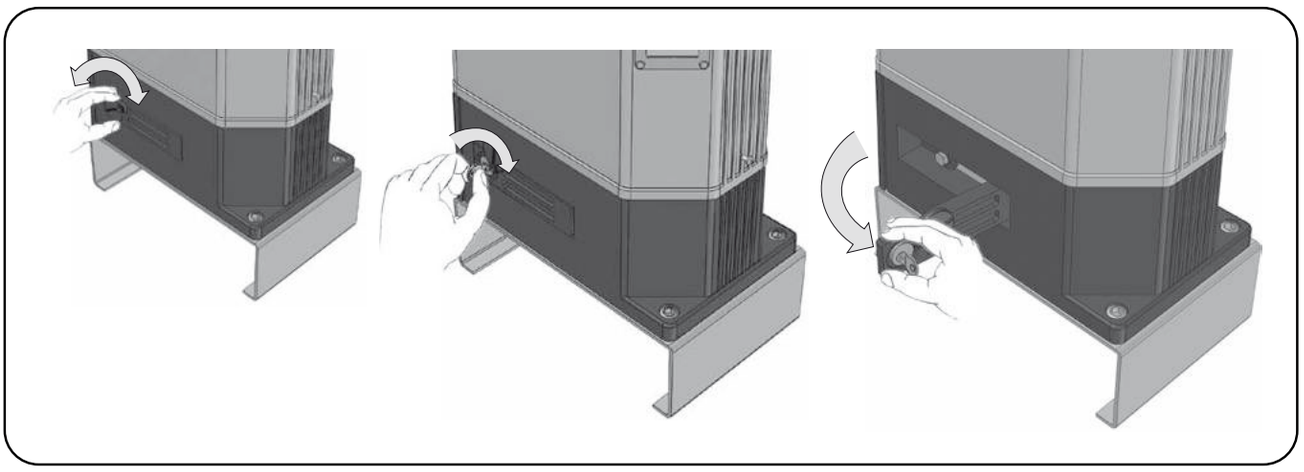
ZASADY BEZPIECZEŃSTWA

1. Zaleca się, aby podczas działania automatyki pozostawać zawsze w bezpiecznej odległości oraz nie dotykać ruchomych elementów.
2. Zaleca się, aby osobom które mają ograniczone zdolności ruchu, czucia oraz umysłowe nie pozwalać zbliżać się do systemu kontrolnego. Zabrania się bawić dzieciom w bliskiej odległości automatyki.
3. Zaleca się, przeprowadzać regularnie kontrole zasygnalizowane w paragrafie “CZYSZCZENIE I PRZEGLĄDY”; w przypadku nieprawidłowego działania nie używać automatyki.
4. Nie wymontowywać części produktu! Działania konserwacyjne i naprawcze muszą być wykonane przez wykwalifikowany personel.
5. Może się zdarzyć, że operację odblokowania trzeba wykonać w w sytuacji wyjątkowej! Przeszkolić wszystkich użytkowników w zakresie działania odblokowania oraz poinformować gdzie znajdują się klucze do odblokowania.

ODBLOKOWANIE SIŁOWNIKA GULLIVER

Wszystkie modele motoreduktora GULLIVER 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 zasprzęglić 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

Jedyna operacja jaką użytkownik powinien wykonać, jest oczyszczenie siłownika GULLIVER z liści, gałęzi i innych elementów które uniemożliwiają jego prawidłowy ruch. Uwaga! Czyścić zawsze przy odłączonym zasilaniu!

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

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.

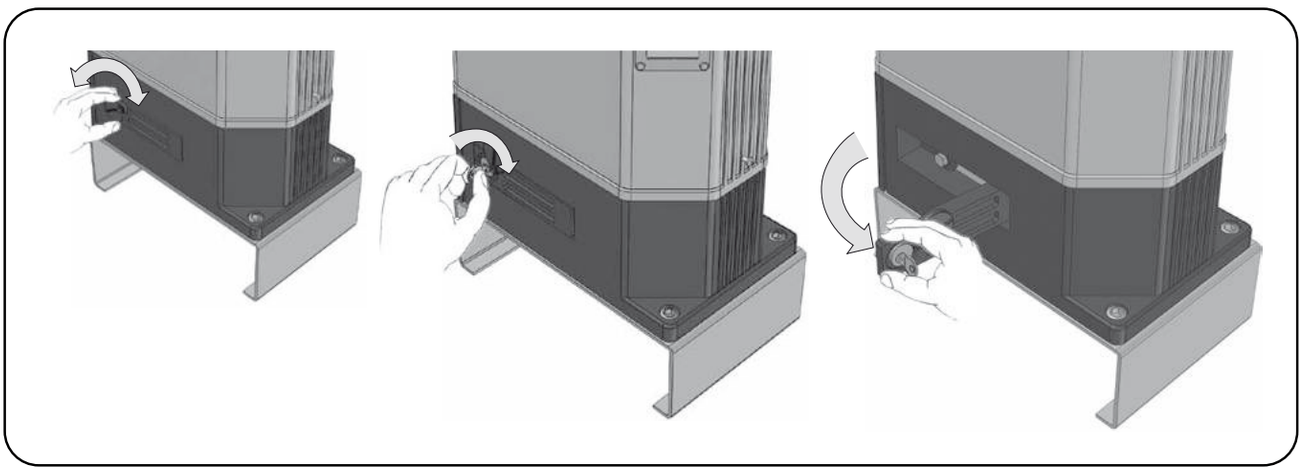
ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОСТИ

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 GULLIVER

Все приводы GULLIVER 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 GULLIVER 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!

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

move as you like

NOTES

move as you like

NOTES

move as you like

NOTES

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