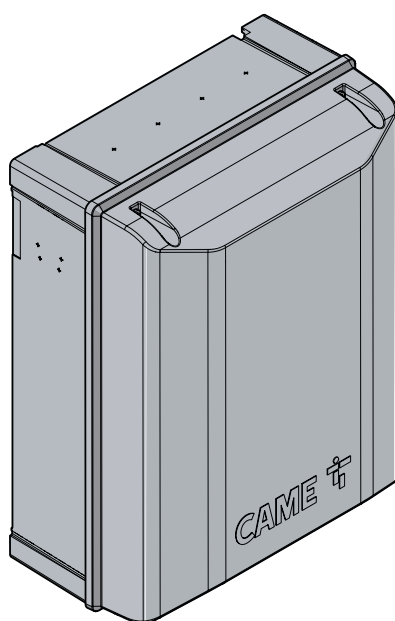


Quadro de comando para motorreductores de 230 V

FA02100-PT

CE

EAC

**ZLX230S****MANUAL DE INSTALAÇÃO**

ÍNDICE DE CONTEÚDOS

AVISOS GERAIS DE INSTALAÇÃO	4
DESMANTELAMENTO E ELIMINAÇÃO	5
DADOS E INFORMAÇÕES SOBRE O PRODUTO	5
Descrição	5
Destinação de uso	5
Dados técnicos	6
Tabela dos fusíveis	6
Descrição das peças	7
Quadro de comando	8
Acessórios opcionais	9
Dimensões	9
Tipo de cabos e espessuras mínimas	10
INSTALAÇÃO	11
Fixação do quadro de comando	11
Barra DIN	11
Fixação na parede	12
LIGAÇÕES ELÉTRICAS	13
Passagem dos cabos elétricos	13
Fixação do cabo de terra	13
Fixação da placa eletrônica e suporte	14
Remova a proteção da placa	14
Ligação à rede elétrica	15
Alimentação de 230 V AC - 50/60 Hz	15
Ligação dos motorreduzidores para automatismos de batente	16
Motorreduzidores sem encoder	16
Motorreduzidores com encoder	16
Motorreduzidores com fim de curso	17
Ligação condensadores	17
Ligação acessórios	18
Saída de alimentação de acessórios 24 V	18
Saída de alimentação de acessórios 230 V	18
Ligação BUS CXN	18
Saída de ligações auxiliares	18
Dispositivos de comando	19
Dispositivos de sinalização	19
Fotocélulas e bordas sensíveis	20
Fotocélulas DIR	20
Fotocélulas DXR/DLX	20
Borda sensível DFWN	21
Fechadura elétrica ou eletroimã	21
Ligação acessórios com sistema BUS CXN	22
Cablagem	22
Tipo de cabos e espessuras mínimas	22
Número máximo de dispositivos que podem ser ligados por tipo	22
Consumo dispositivos BUS CXN	22
PROGRAMAÇÃO	23
Função das teclas de programação	23
Colocação em função	23
Representação gráfica das velocidades e desacelerações de uma folha (somente para motores sem encoder e com encoder não ativo)	24
Representação gráfica das velocidades, desacelerações e aproximações de uma folha	25

Representação gráfica das curvas de velocidade de movimento, de desaceleração e de aproximação.	25
Sem utilização do espaço de desaceleração (espaço de desaceleração = 0).....	26
MENU DAS FUNÇÕES	26
Recuperar a password	48
Reset de fábrica.....	48
Guardar um novo utilizador	48
Eliminar um utilizador registado.....	48
Modificar um comando atribuído a um utilizador.....	49
Crie um novo timer	50
LEGENDA DAS INDICAÇÕES NO ECRÃ	51
Mensagens de erro	52
PROCEDIMENTO DE VERIFICAÇÃO DO CURTO-CIRCUITO	52
OPERAÇÕES FINAIS.....	53

⚠ Instruções de segurança importantes.

⚠ Siga todas as instruções, já que uma instalação incorreta pode ocasionar lesões graves.

⚠ Antes de continuar, leia também as advertências gerais para o utilizador.

O produto deve ser destinado apenas à utilização para a qual foi expressamente concebido e qualquer outra utilização deve ser considerada perigosa. • O fabricante não pode ser considerado responsável por eventuais danos causados por usos impróprios, erróneos e sem razão. • O produto em questão foi projetado unicamente para ser montado em quase-máquinas e/ou equipamentos com a finalidade de constituir uma máquina, de acordo com a Diretiva Máquinas 2006/42/CE. • A instalação final deve estar conforme à Diretiva Máquinas 2006/42/CE e às normas europeias de referência vigentes. • O fabricante exime-se de toda a responsabilidade pela utilização de produtos não originais; isto ocasiona além disso, a perda da garantia. • Todas as operações indicadas neste manual devem ser efetuadas exclusivamente por pessoal especializado e qualificado e de acordo com as normas em vigor. • A preparação dos cabos, o assentamento no local, a ligação, o ensaio e a aprovação devem respeitar perfeitamente as normas técnicas e as leis vigentes. • Durante todas as fases de instalação certifique-se de que trabalha com a tensão desligada. • Todos os componentes (por exemplo, atuadores, fotocélulas, bordas sensíveis, etc.), necessários para a conformidade da instalação final de acordo com a Diretiva Máquinas 2006/42/CE e com as normas técnicas harmonizadas de referência, estão identificados no catálogo geral dos produtos CAME ou no site www.came.com. • Verifique se o intervalo de temperaturas indicado é apropriado para o local de instalação. • Preste atenção para que, no local previsto para a instalação, o produto não seja molhado por jatos de água diretos (dispositivos de rega, aparelhos de limpeza com jato de água a alta pressão, etc.). • Preveja na rede de alimentação e de acordo com as normas de instalação, um apropriado dispositivo de desconexão unipolar, que permita a desconexão total nas condições da categoria de sobretensão III. • Delimite atentamente toda a área para evitar o acesso por parte de pessoas não autorizadas, principalmente crianças. • Recomenda-se o uso de proteções adequadas para evitar possíveis riscos mecânicos devido à presença de pessoas no raio de ação do automatismo. • Os cabos elétricos devem passar através de tubos e passacabos apropriados, a fim de garantir uma proteção adequada contra danos mecânicos. • Os cabos elétricos não devem entrar em contacto com partes que possam aquecer-se durante o uso (por exemplo, motor e transformador). • Antes de continuar com a instalação, verifique que a parte guiada está em boas condições mecânicas e que se abre e fecha corretamente. • O produto não pode ser usado para automatizar uma parte guiada que possua também porta para pessoas, a não ser que o acionamento só possa ser ativado com a porta para pessoas na posição de segurança. • Certifique-se que seja evitado o estrangulamento entre a parte guiada e as partes fixas nas proximidades, durante o movimento da parte guiada. Se for automatizada uma porta para pessoas com movimento horizontal, isto pode ser feito se a distância correspondente for menor do que 8 mm. Todavia, as distâncias seguintes são consideradas suficientes para evitar estrangulamentos para as partes do corpo identificadas a seguir:

- para os dedos, uma distância superior a 25 mm;
- para os pés, uma distância superior a 50 mm;
- para a cabeça, uma distância superior a 300 mm;
- para o corpo inteiro, uma distância superior a 500 mm.

Se estas distâncias não podem ser obtidas, são necessárias as proteções apropriadas. • Todos os comandos fixos devem estar claramente visíveis após a instalação, numa posição em que a parte guiada seja visível de forma direta, mas ainda assim distante das partes móveis. No caso do comando de pressão contínua, este deve ser instalado a uma altura mínima de 1,5 m do chão e não deve estar acessível ao público. • Em caso de funcionamento com pressão contínua, instale no sistema um botão de STOP que permita o desligamento da alimentação principal do automatismo a fim de bloquear o movimento da parte guiada. • Se não existir, aplique uma etiqueta permanente que descreva como usar o mecanismo de desbloqueio manual perto do elemento de acionamento. • Certifique-se de que o automatismo está regulado adequadamente e que os dispositivos de segurança e proteção, assim como o desbloqueio manual, funcionam corretamente. • Antes da entrega ao utilizador, verifique a conformidade da instalação às normas harmonizadas e aos requisitos essenciais na Diretiva Máquinas 2006/42/CE. • Eventuais riscos residuais devem ser assinalados através de pictogramas situados em locais bem visíveis e devem ser explicados ao utilizador final. • Coloque bem à vista a placa de identificação da máquina ao completar a instalação. • Se o cabo de alimentação estiver danificado, deve ser substituído pelo fabricante ou pelo serviço de assistência técnica autorizado, ou de qualquer modo, por pessoal devidamente qualificado, para evitar todo e qualquer risco. • Conserve este manual dentro da brochura técnica, juntamente com os manuais dos outros dispositivos usados para a realização do sistema de automatização. • Recomenda-se que todos os manuais de utilização relativos aos produtos que constituam a máquina sejam entregues ao utilizador final. • O produto na embalagem original do produtor só pode ser transportado em local fechado (vagões ferroviários, contentores, veículos fechados). • No caso de mau funcionamento do produto, interrompa a utilização e contacte o serviço a clientes através do endereço <https://www.came.com/global/en/contact-us> ou do número de telefone indicado no site. • A data de fabrico está indicada no lote de produção imprimido na etiqueta do produto. Se necessário, contacte-nos através do endereço <https://www.came.com/global/en/contact-us>. • As condições gerais de venda estão indicadas na lista de preços oficiais da Came.

DESMANTELAMENTO E ELIMINAÇÃO

 A CAME S.p.A. implementa internamente nos seus estabelecimentos um Sistema de Gestão Ambiental certificado e conforme à norma técnica UNI EN ISO 14001 com garantia do respeito e proteção do meio ambiente. Solicitamos dar continuidade a este trabalho de tutela ambiental, que a CAME considera um dos fundamentos de desenvolvimento das suas estratégias operacionais e de mercado, simplesmente respeitando breves indicações em matéria de eliminação de lixo:

ELIMINAÇÃO DA EMBALAGEM

Os componentes da embalagem (cartão, plástico, etc.) devem ser considerados resíduos sólidos urbanos e podem ser eliminados sem qualquer dificuldade, simplesmente efetuando a recolha seletiva para a reciclagem.

Antes de prosseguir, é sempre conveniente verificar as normas específicas vigentes no local da instalação.

NÃO DEIXE NO MEIO AMBIENTE!

ELIMINAÇÃO DO PRODUTO

Os nossos produtos são realizados com diferentes materiais. A maior parte destes (alumínio, plástico, ferro, cabos elétricos) deve ser considerada como resíduos sólidos urbanos. Podem ser reciclados através da recolha e eliminação diferenciada nos centros autorizados.

Outros componentes (placas eletrônicas, baterias de transmissores, etc.) podem conter substâncias poluentes.

Devem ser retirados e entregues às empresas autorizadas para a recuperação e eliminação dos mesmos.

Antes de prosseguir, é sempre conveniente verificar as normas específicas vigentes no local de eliminação.

NÃO DEIXE NO MEIO AMBIENTE!

DADOS E INFORMAÇÕES SOBRE O PRODUTO

Legenda

 Este símbolo indica partes que devem ser lidas com atenção.

 Este símbolo indica partes que se referem à segurança.

 Este símbolo indica o que deve ser comunicado ao utilizador.

Se não for diversamente indicado, as medidas são em milímetros.

Descrição

801QA-0130

Quadro de comando multifunções, com alimentação de 230 V AC, para portões de duas folhas de batente de 230 V, com ecrã gráfico de programação e sinalização, autodiagnóstico dos dispositivos de segurança, Digital Torque Control, BUS CXN, 4 entradas de segurança, Timer para a programação horária e memorização até 1000 utilizadores.

Destinação de uso

O produto está em conformidade com o Regulamento (UE) 2023/826 relativo aos requisitos de conceção ecológica aplicáveis ao consumo de energia dos equipamentos domésticos e de escritório nos modos de espera e desligado.

Dados técnicos

MODELOS	ZLX230S
Alimentação (V - 50/60 Hz)	220 AC ÷ 240 AC
Alimentação do motor (V)	220 AC ÷ 240 AC
Consumo em standby (W)	0,8
Potência (W)	1100
Potência dos motores (W)	950
Cor	RAL 7040
Temperatura de funcionamento (°C)	-20 ÷ +55
Temperatura de armazenamento (°C)*	-25 ÷ +70
Encoder	SIM
Grau de proteção (IP)	54
Classe de isolamento	I
Duração média (Ciclos)**	100.000

(*) Antes da instalação, o produto deve ser mantido à temperatura ambiente, no caso de armazenamento ou transporte a temperaturas muito baixas ou muito altas.

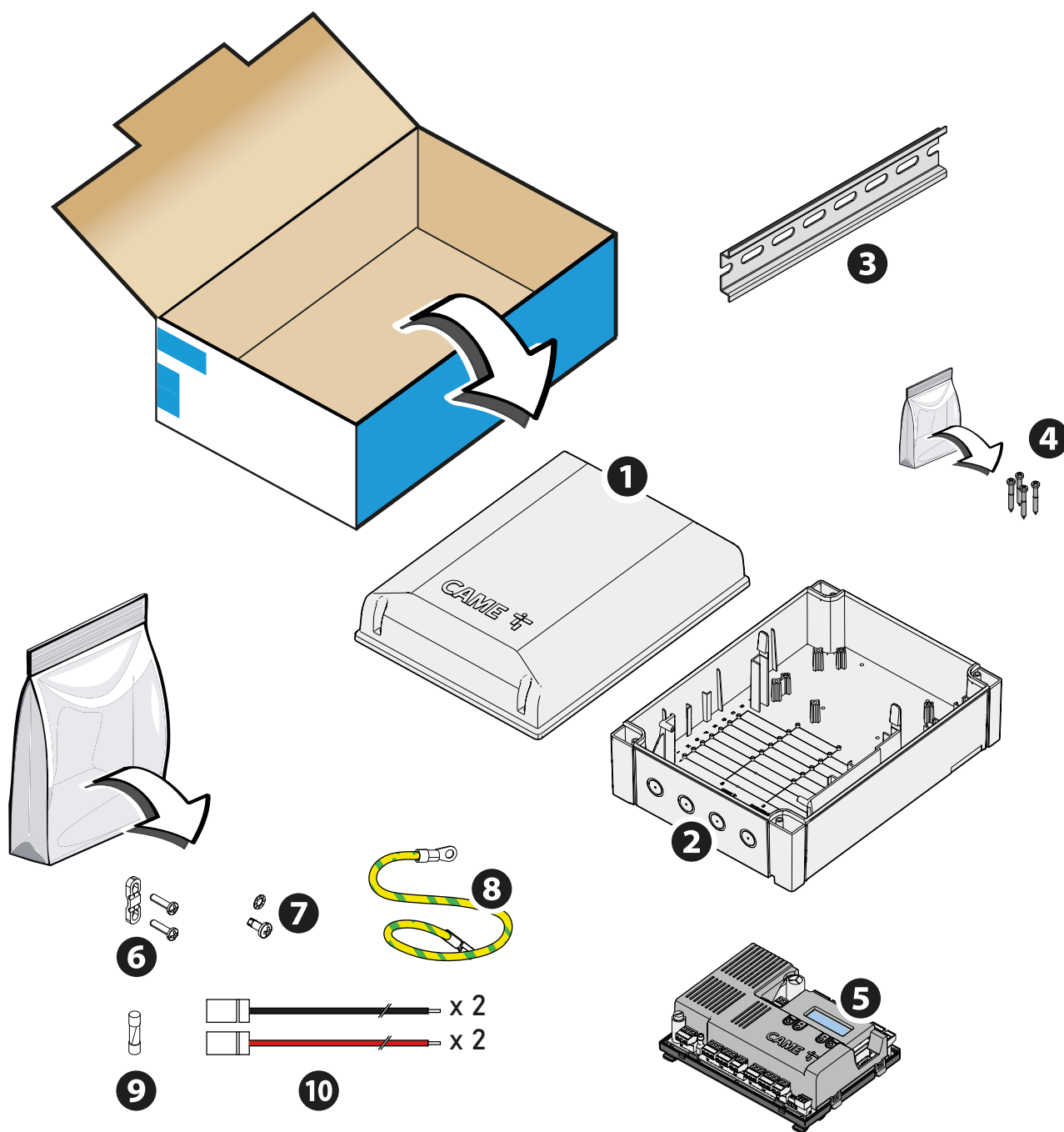
(**) A duração média do produto é um dado puramente indicativo e estimado, tendo em conta condições de utilização, instalação e manutenção conformes. Esta também é influenciada por outros fatores, como por exemplo condições climáticas e ambientais (se presente, consulte a tabela MCBF).

Tabela dos fusíveis

MODELOS	ZLX230S
Fusível de linha	5 A F

⚠ O fusível para os acessórios não está presente nesta placa. Consulte o parágrafo [Procedimento de verificação de curto-circuito] para mais informações.

Descrição das peças

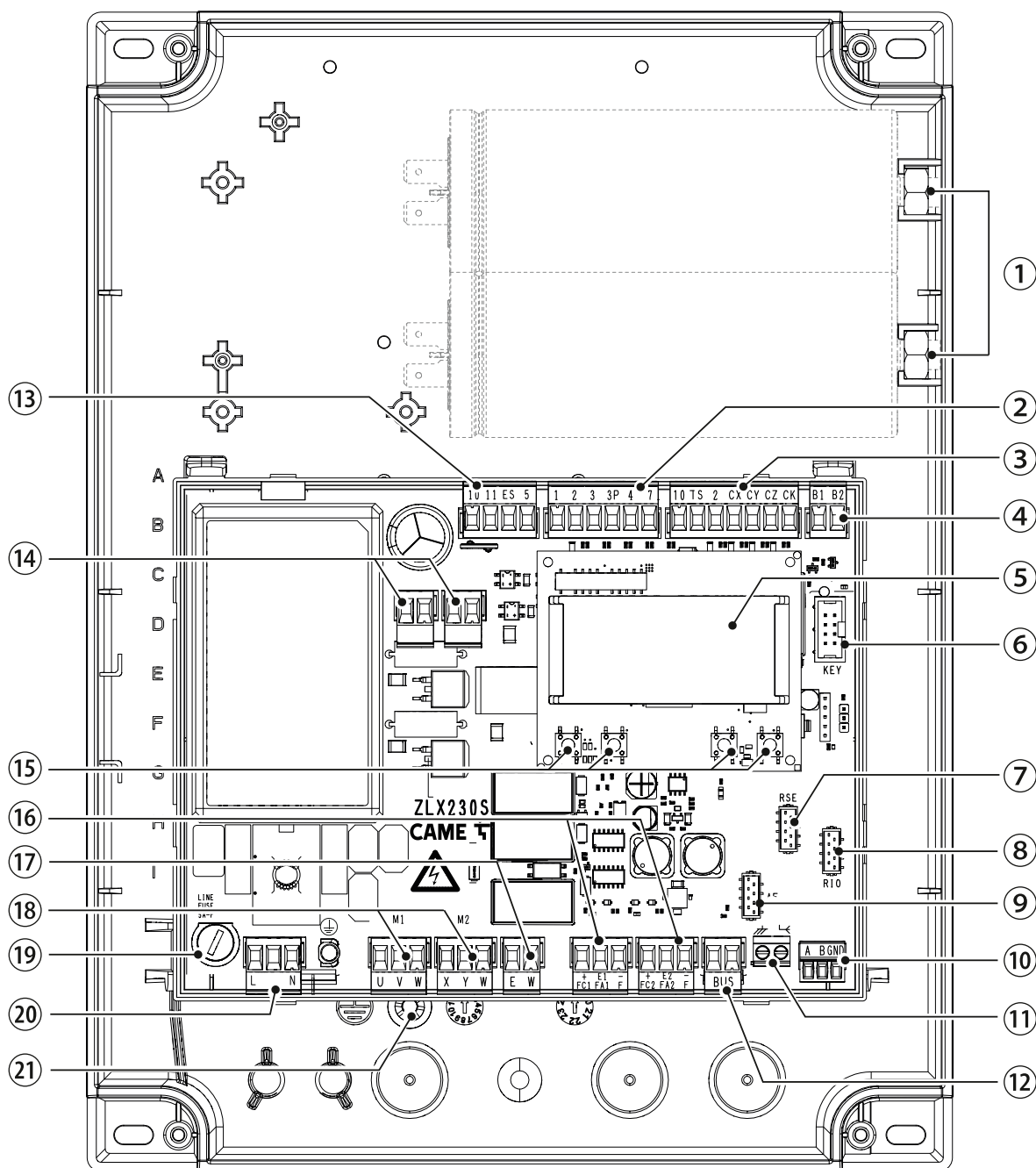


- ❶ Tampa do quadro de comando
- ❷ Fundo do quadro de comando
- ❸ Barra DIN
- ❹ Parafusos de fixação da tampa
- ❺ Placa eletrônica com suporte e proteção da placa
- ❻ Braçadeira de cabo e parafusos de fixação (3.9X19 UNI6954)

- ❼ Anilha serrilhada (M4 UNI8842A) e parafuso de fixação (M4X10) para centro estrela de terra.
- ❽ Cabo de terra funcional
- ❾ Fusível de linha
- ❿ Cabos de ligação condensadores de impulso

Quadro de comando

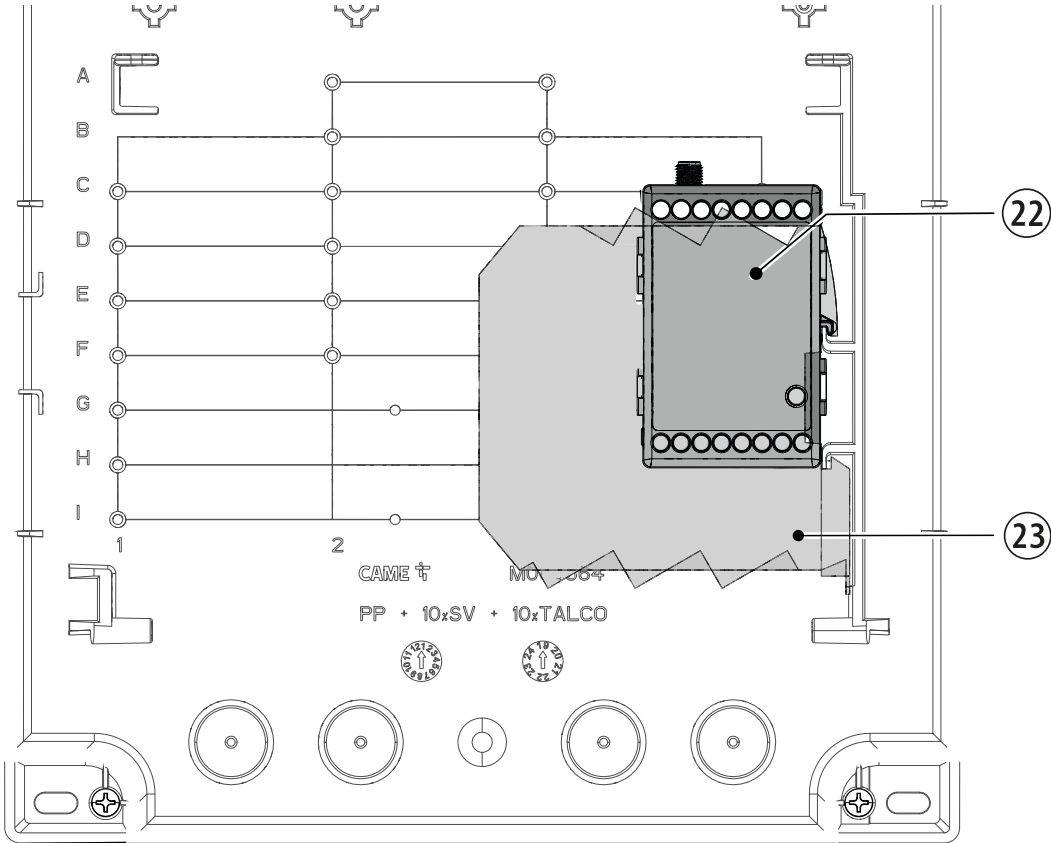
- ① Alojamento para condensadores
- ② Bloco de terminais para a ligação dos dispositivos de comando
- ③ Bloco de terminais para a ligação dos dispositivos de segurança
- ④ Terminal para a saída B1-B2
- ⑤ Ecrã
- ⑥ Conector para CAME KEY
- ⑦ Conector para placa RSE
- ⑧ Conector para placa RIO CONN
- ⑨ Conector para a placa de radiofrequência com encaixe (AF)
- ⑩ Terminal para ligação CRP
- ⑪ Terminal para a ligação da antena
- ⑫ Bloco de terminais para acessórios BUS CXN
- ⑬ Bloco de terminais de alimentação dos acessórios e ligação dos dispositivos de sinalização
- ⑭ Blocos de terminais para ligação dos condensadores
- ⑮ Teclas de programação
- ⑯ Bloco de terminais para ligação dos microinterruptores de fim de curso ou encoder
- ⑰ Bloco de terminais pirilampo
- ⑱ Blocos de terminais para ligação dos motorreductores
- ⑲ Fusível de linha
- ⑳ Terminal de alimentação
- ㉑ Centro estrela de terra



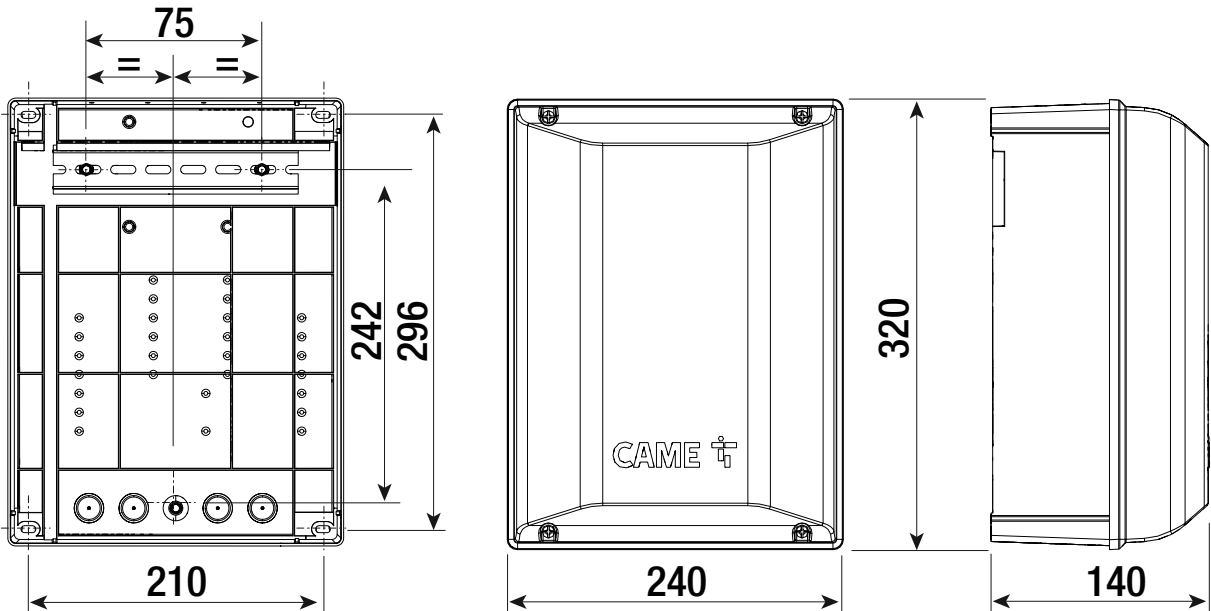
Acessórios opcionais

22 Módulo RGSM001 (806SA-0010)

23 Módulo SMA (009SMA)



Dimensões



Tipo de cabos e espessuras mínimas

Comprimento do cabo (m)	até 20	de 20 a 30
Alimentação de 230 V AC	3G x 1,5 mm ²	3G x 2,5 mm ²
Pirilampo 230 V AC	2 x 1 mm ²	2 x 1 mm ²
Fotocélulas TX	2 x 0,5 mm ²	2 x 0,5 mm ²
Fotocélulas RX	4 x 0,5 mm ²	4 x 0,5 mm ²
Fechadura elétrica ou eletroimã	2 x 1 mm ²	2 x 1,5 mm ²
Dispositivos de comando	*n° x 0,5 mm ²	*n° x 0,5 mm ²

*n° = veja as instruções de montagem do produto

Atenção: a secção do cabo é indicativa porque pode variar em função da potência do motor e do comprimento do cabo.

📖 Com alimentação de 230 V e utilização em ambiente externo, utilize cabos tipo H05RN-F conformes à IEC 60245 (IEC 57); em ambiente interno, utilize cabos tipo H05VV-F conformes à IEC 60227 (IEC 53). Para alimentações de até 48 V, podem ser utilizados cabos tipo FROR 20-22 II conformes à EN 50267-2-1 (CEI).

📖 Para ligação da antena, utilize um cabo tipo RG58 (recomendado até 5 m).

📖 Para a ligação CRP, utilize cabos tipo UTP CAT5(até 1000 m).

📖 Caso os cabos tenham comprimento diferente em relação ao que foi previsto na tabela, determine a secção dos cabos com base na absorção efetiva dos dispositivos ligados e de acordo com as prescrições indicadas nas normas CEI EN 60204-1.

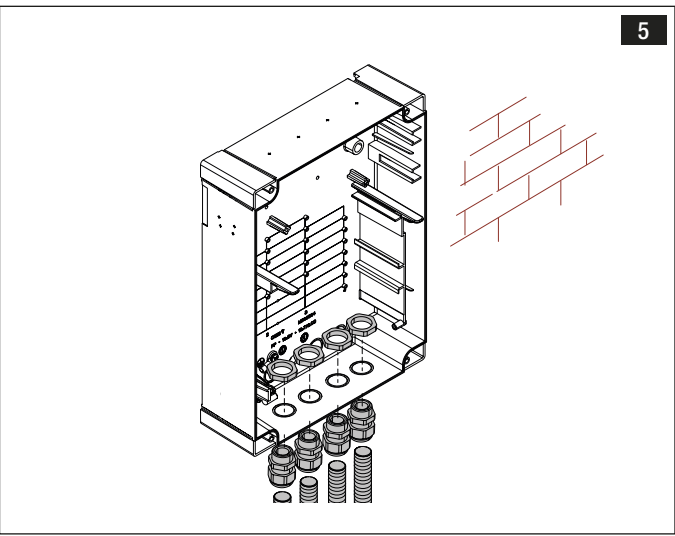
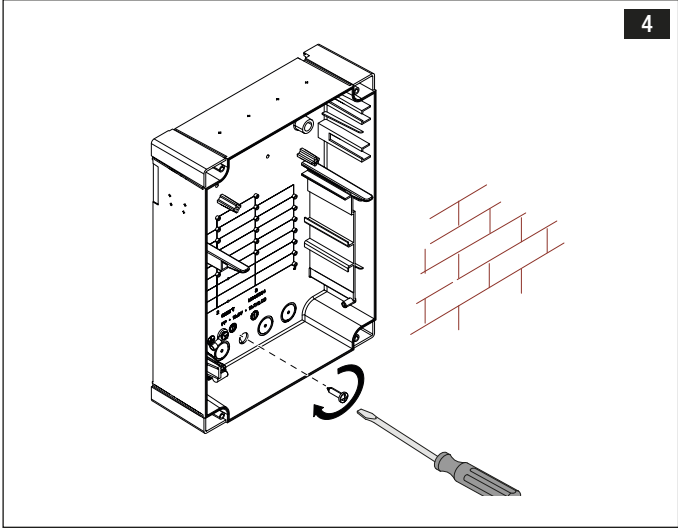
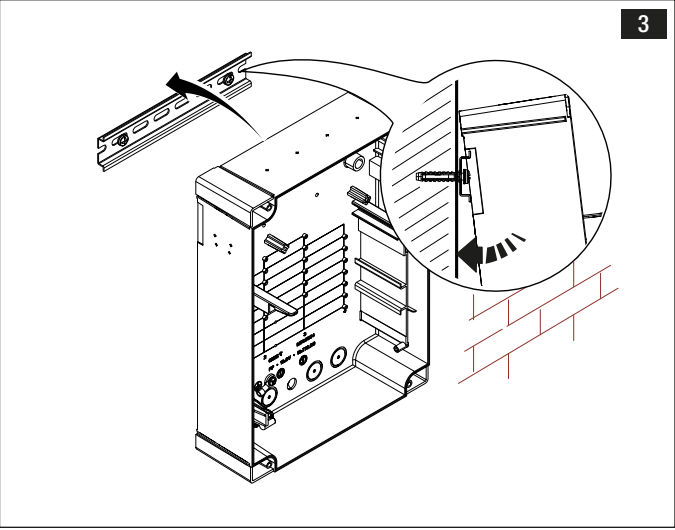
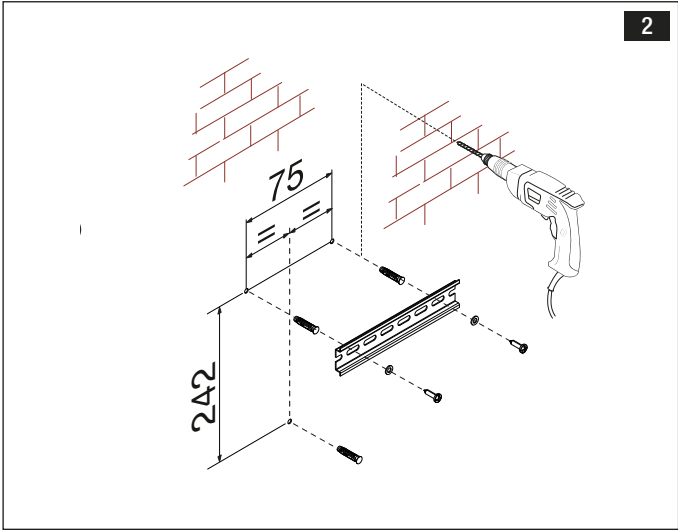
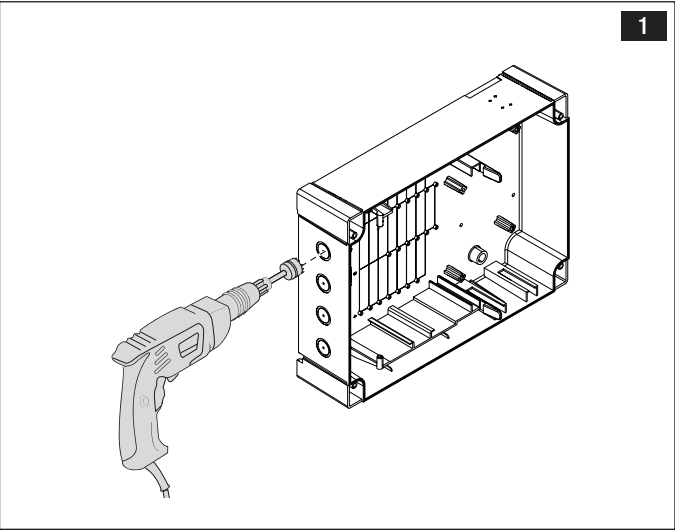
📖 Para as ligações que prevejam várias cargas na mesma linha (sequenciais), o dimensionamento da tabela deve ser considerado com base nas absorções e distâncias efetivas. Para as ligações de produtos não referidos neste manual, considera-se a documentação anexa aos próprios produtos.

📖 Para a ligação do Encoder, utilize um cabo tipo FRORPU 3 x 0,5 mm² ou um cabo fornecido a pedido (código artigo 801XA-0020).

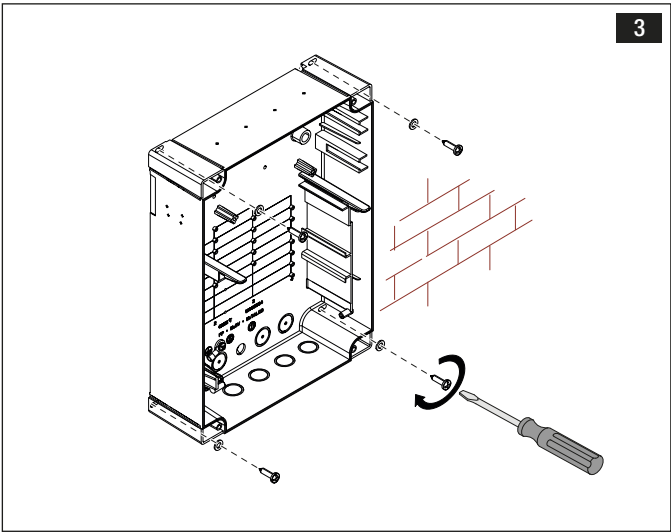
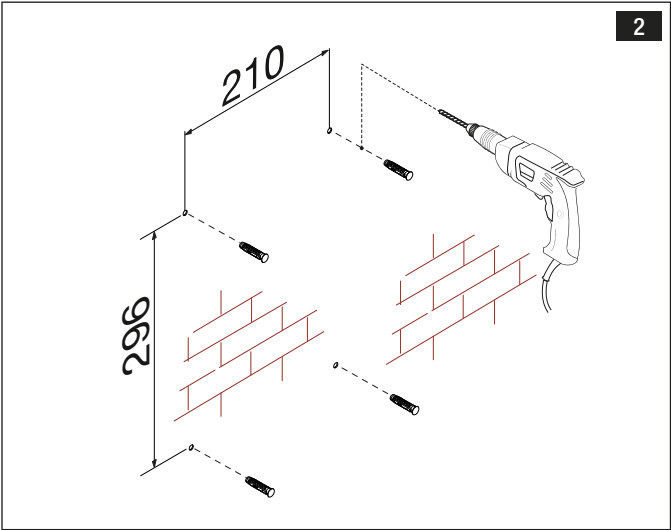
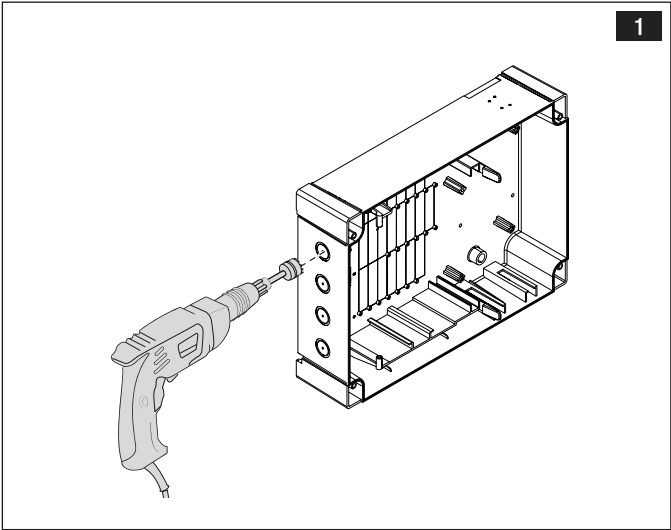
INSTALAÇÃO

Fixação do quadro de comando

Barra DIN



Fixação na parede

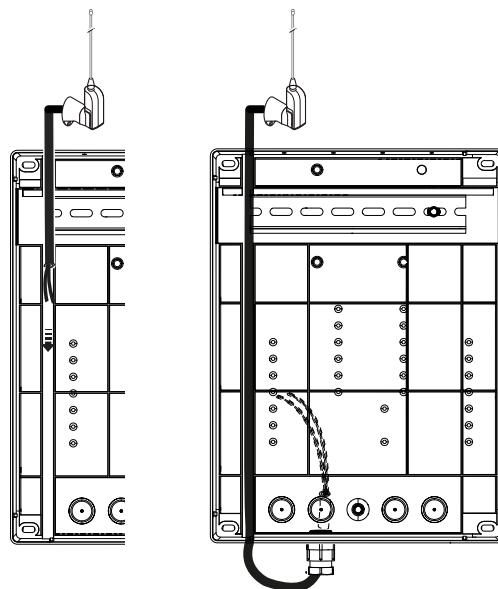
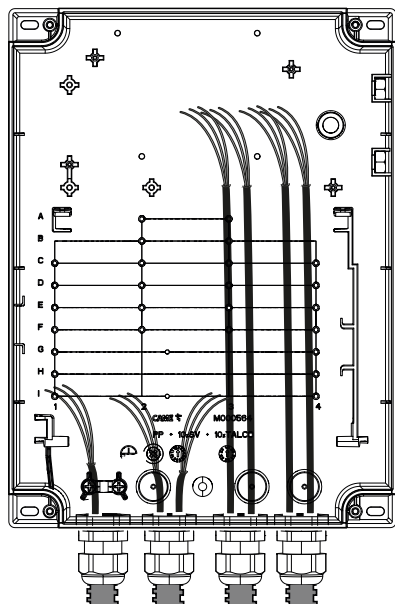


LIGAÇÕES ELÉTRICAS

Passagem dos cabos elétricos

Execute as ligações elétricas de acordo com as disposições vigentes.

Utilize os buçins com o tubo corrugado para ligar os dispositivos ao quadro de comando. Um destes deve ser destinado exclusivamente ao cabo de alimentação.



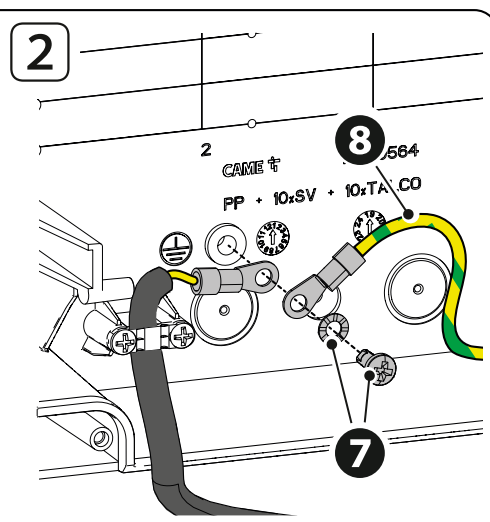
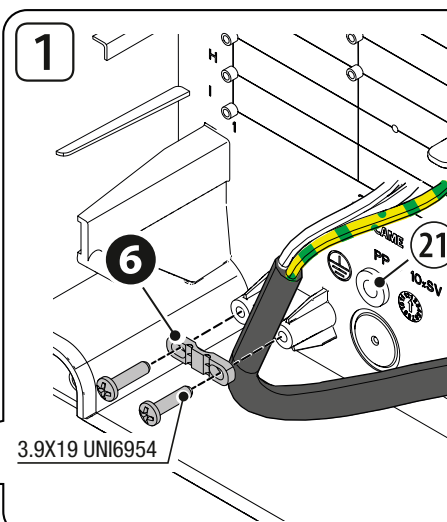
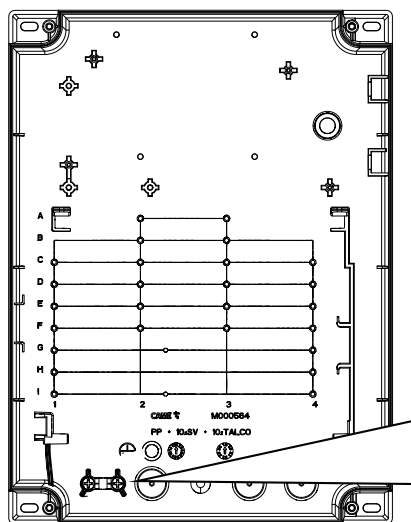
Fixação do cabo de terra

Fixe a braçadeira de cabo fornecida com os respectivos parafusos. ⑥

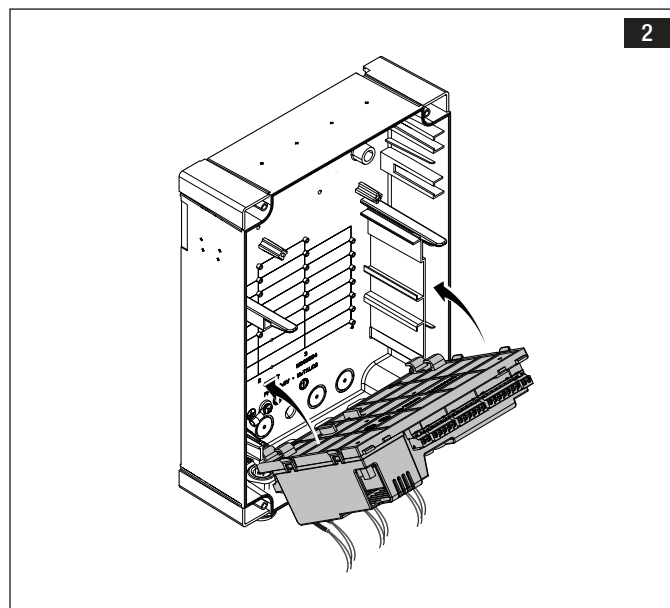
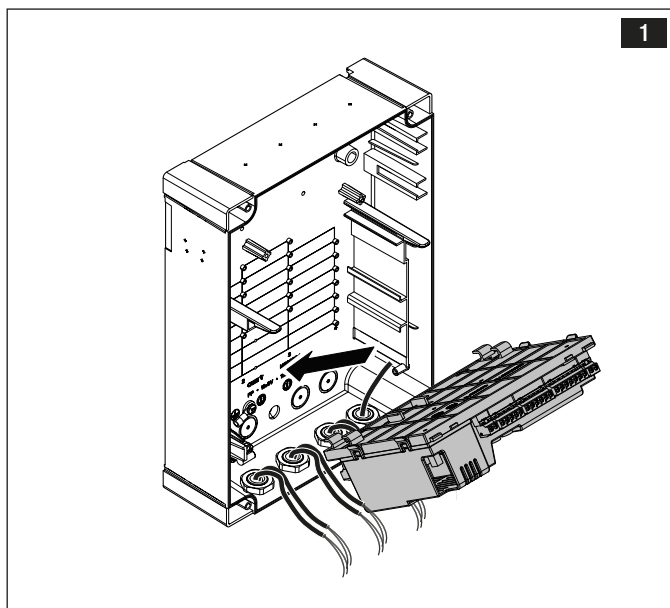
Com um olhal (não fornecido) ligue o cabo de terra $\oplus$ ao centro estrela de terra ② situado na caixa.

Ligue o olhal do cabo de terra funcional ⑧ e fixe os olhais com a anilha serrilhada e o parafuso fornecido. ⑦

Ligue o cabo de terra funcional $\rightarrow$ à placa eletrônica, utilizando o específico faston. Consulte o parágrafo [Ligações à rede elétrica].

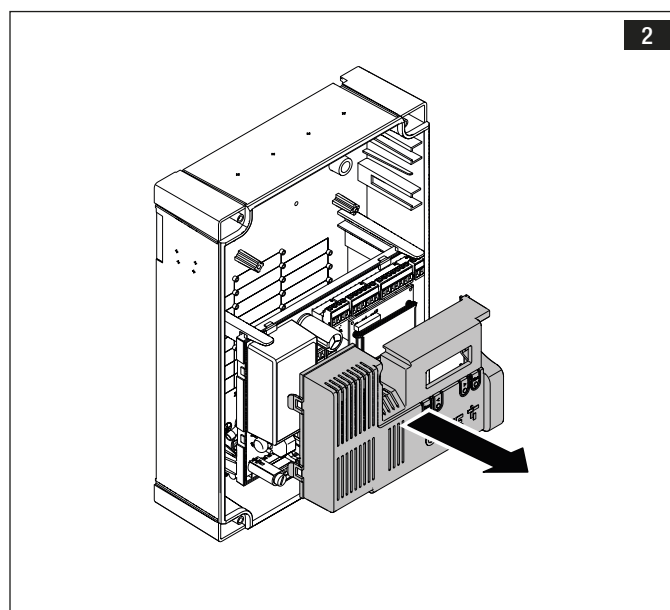
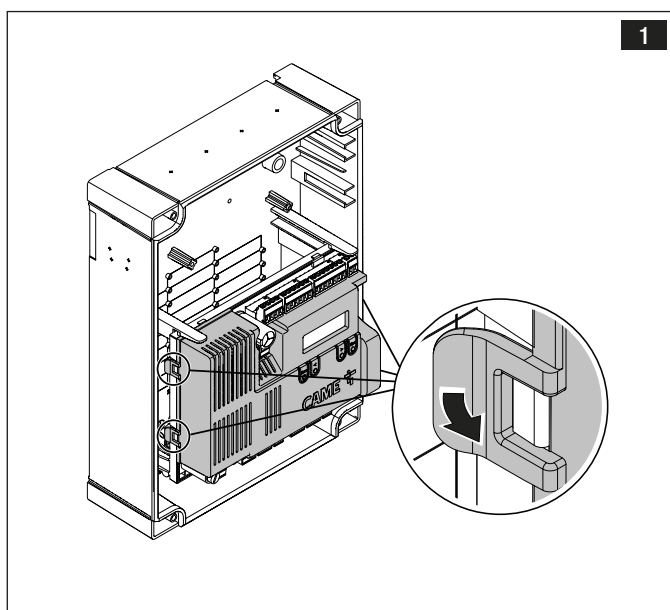


Fixação da placa eletrônica e suporte



Remova a proteção da placa

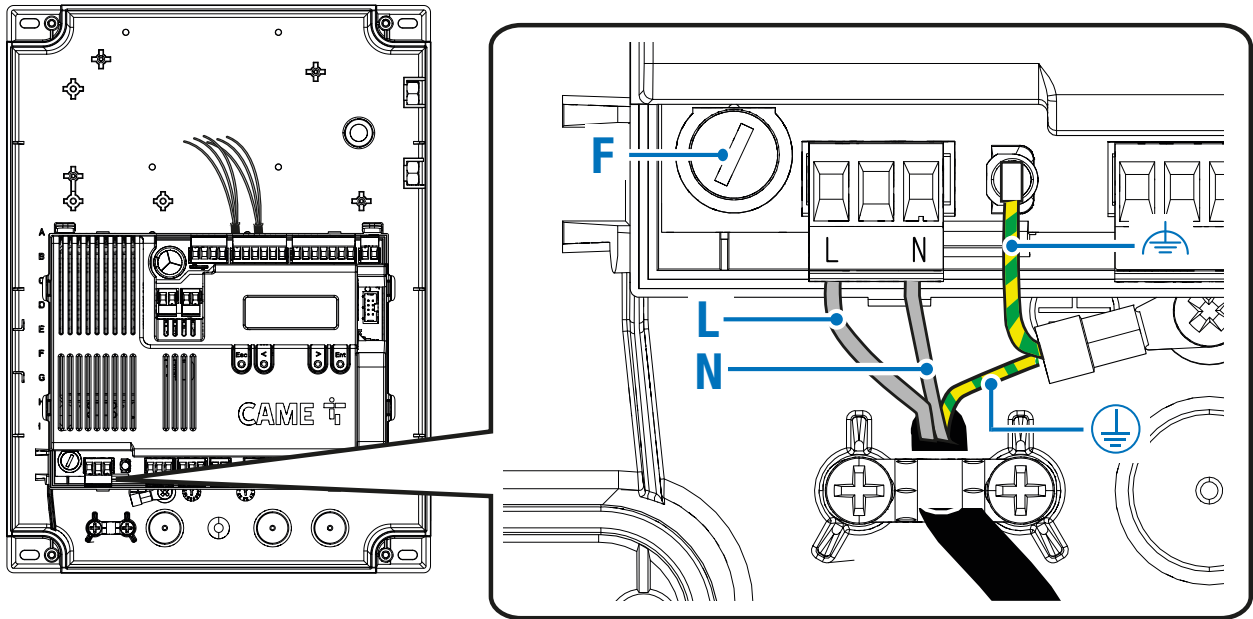
Em caso de necessidade ou para a instalação das placas de encaixe, é possível remover a proteção da placa, como ilustrado nas imagens.



Ligação à rede elétrica

Alimentação de 230 V AC - 50/60 Hz

L - Cabo de fase **N** - Cabo neutro **F** - Fusível de linha  - Cabo de terra funcional  - Cabo de terra

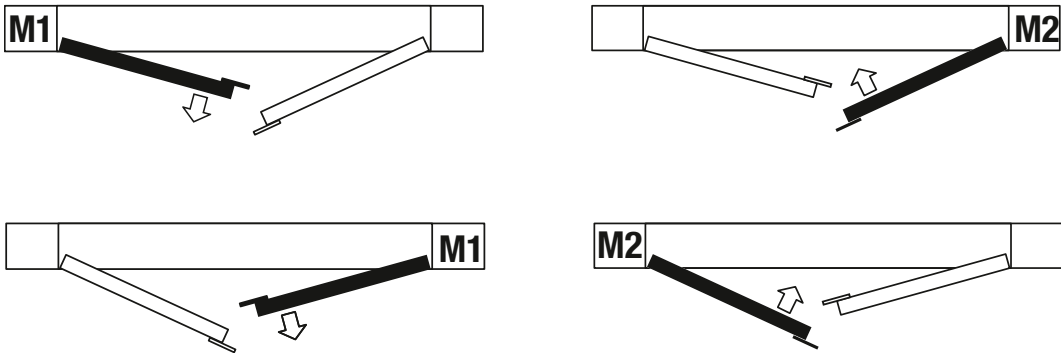


Ligação dos motorreductores para automatismos de batente

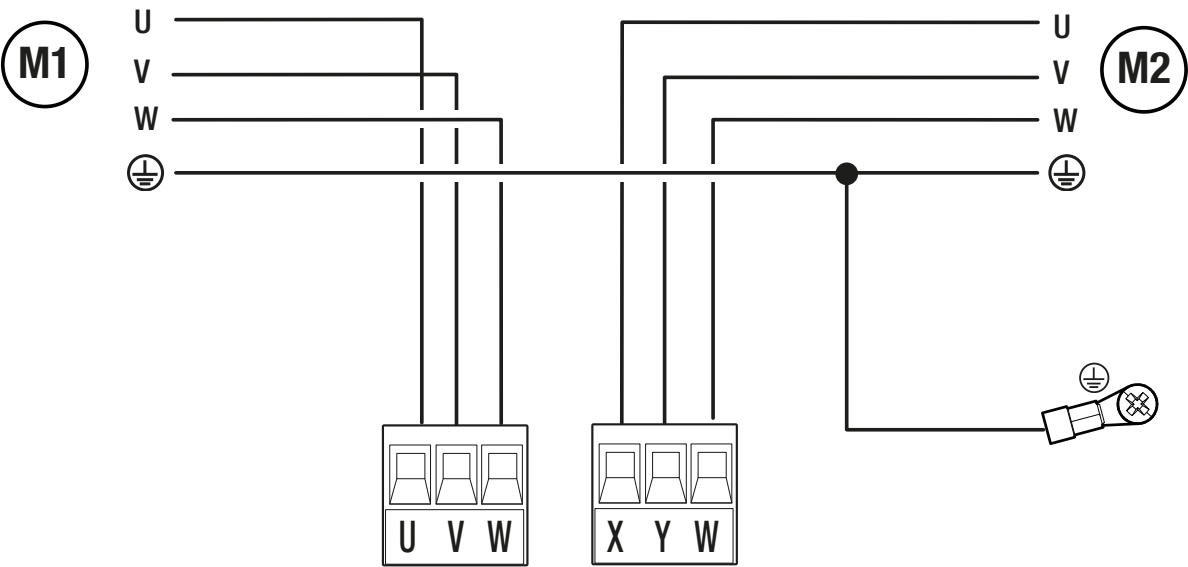
M1 = Motorreductor de ação atrasada na abertura

M2 = Motorreductor de ação atrasada no fecho

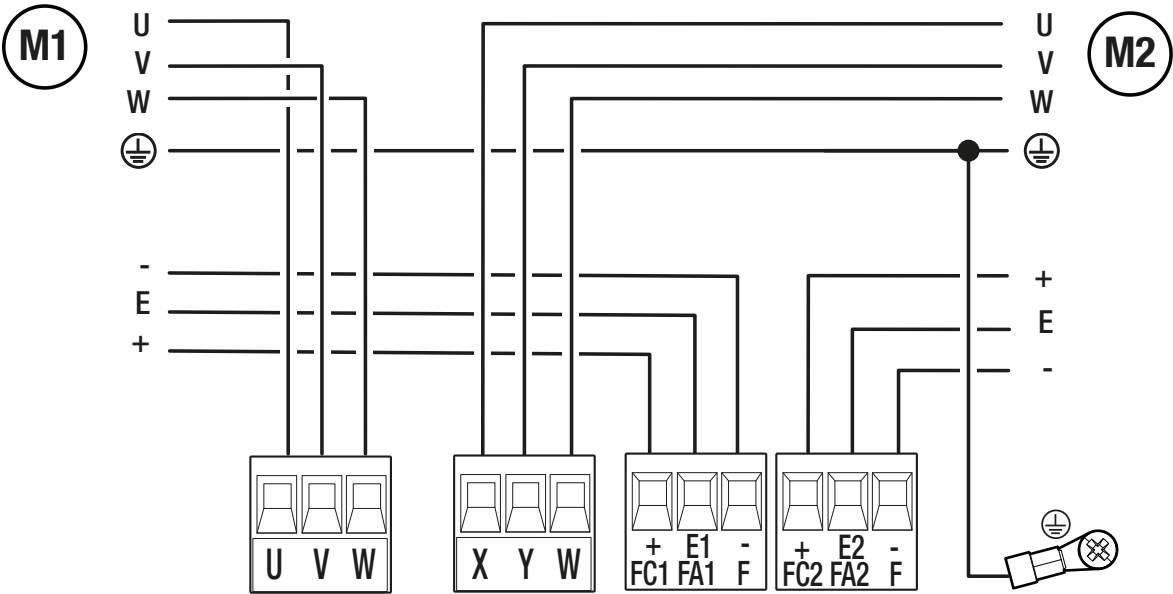
📖 No caso de sistema com um só motorreductor, as ligações elétricas têm de ser realizadas no motorreductor (M2).



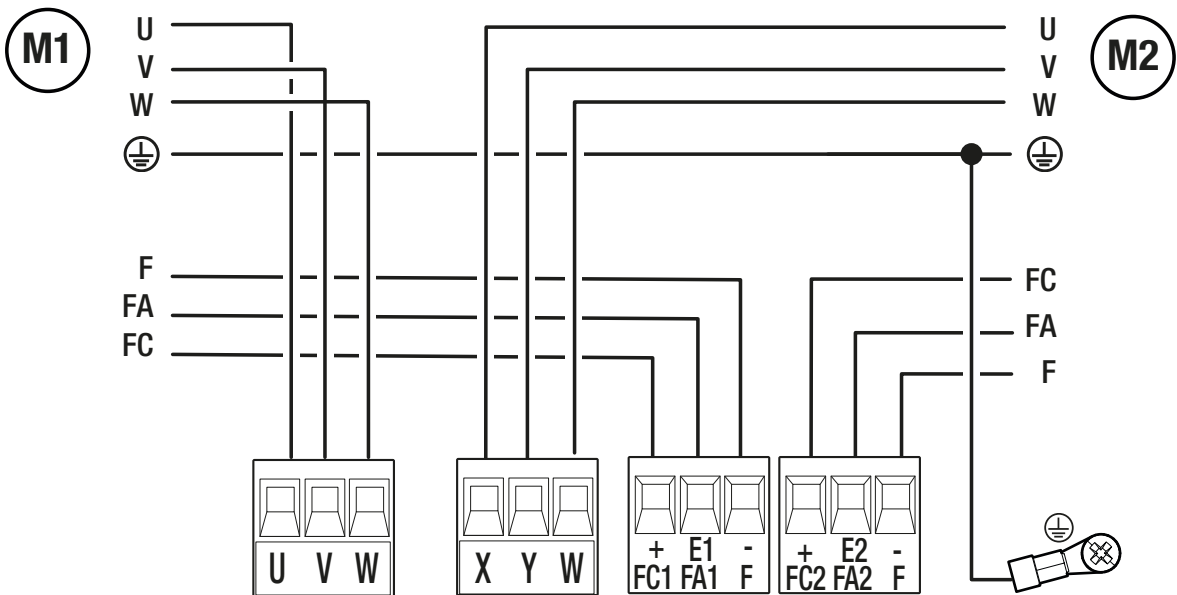
Motorreductores sem encoder



Motorreductores com encoder

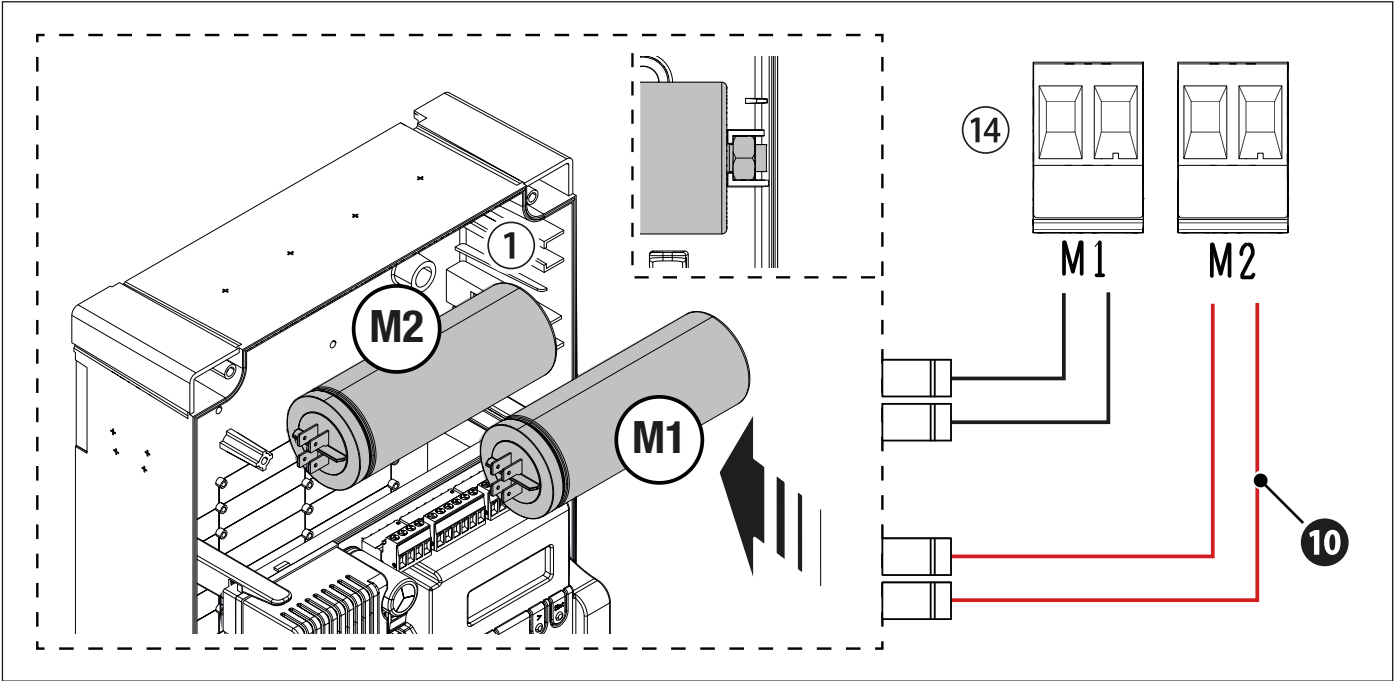


Motorreductores com fim de curso



Ligação condensadores

⚠ Não ligue os condensadores se estes já estiverem presentes no motor.



Ligação acessórios

Saída de alimentação de acessórios 24 V

📖 As saídas dos acessórios de 24 V são todas em corrente contínua (DC).

📖 A potência total das saídas abaixo enumeradas não deve superar a potência máxima da saída [Acessórios]

Dispositivo	Saída	Alimentação (V)	Potência máx. (W)
Acessórios	10 - 11	24 DC	20
Luz portão aberto	10 - 5	24 DC	3
Fechadura elétrica	10 - ES	12 DC	15
Eletroimã	10 - ES	24 DC	15

Saída de alimentação de acessórios 230 V

Dispositivo	Saída	Alimentação (V)	Frequência (Hz)	Potência máx. (W)
Pirilampo	E - W	230 AC	50/60	8*

(*) Com lâmpadas incandescentes ou de néon, a potência máxima do pirilampo pode alcançar 60 W.

Ligação BUS CXN

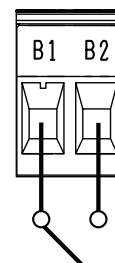
⚠ A saída está preparada apenas para acessórios CAME BUS CXN.

Dispositivo	Saída	Alimentação (V)	Potência máx. (W)
BUS CXN	BUS	15 DC	15

Saída de ligações auxiliares

Dispositivo	Saída	Corrente nominal (A)	Tensão nominal (V)
Contacto auxiliar	B1 - B2	1	24 AC/DC

📖 Veja a função [Saída B1-B2].



Dispositivos de comando



Botão de PARAGEM (contacto NC)
Veja a função [Paragem Total].



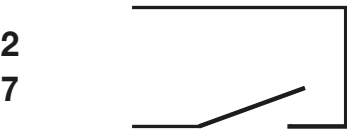
Dispositivo de comando (contacto NO)
Comando Abrir
Com a função [Pressão contínua] ativa, é obrigatório definir um dispositivo de comando em ABRIR.



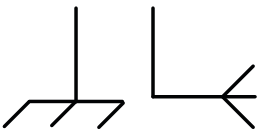
Dispositivo de comando (contacto NO)
Comando Abertura Parcial ou para Pessoas
Com o encoder ativo, veja a função [Regulação da abertura parcial].
Com o encoder não ativo, veja a função [Tempo de abertura parcial].



Dispositivo de comando (contacto NO)
Comando Fechar
Com a função [Pressão contínua] ativa, é obrigatório definir um dispositivo de comando em FECHAR.

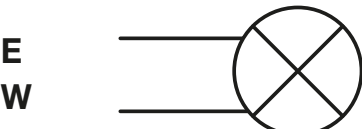


Dispositivo de comando (contacto NO)
Comando Passo a passo
Comando sequencial
Veja a função [Comando 2-7].

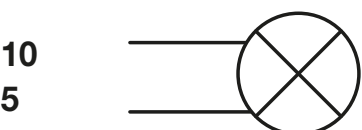


Antena com cabo RG58
Utilize este terminal para a ligação da antena.

Dispositivos de sinalização



Pirilampo ou lâmpada suplementar
Consoante a configuração, pisca durante as fases de abertura e fecho do automatismo ou aumenta a iluminação da zona de manobra.
Veja a função [Lâmpada E-W].



Luz de estado do automatismo (Luz portão aberto)
Veja a função [Luz portão aberto].

Fotocélulas e bordas sensíveis

Ligue os dispositivos às entradas CX, CY, CZ e/ou CK.

Na fase de programação, configure o tipo de ação que deve ser executada pelo dispositivo ligado à entrada.

Se forem utilizados, os contactos CX, CY, CZ e CK devem ser configurados na fase de programação.

Em caso de sistema com vários pares de fotocélulas, consulte o manual do respetivo acessório.

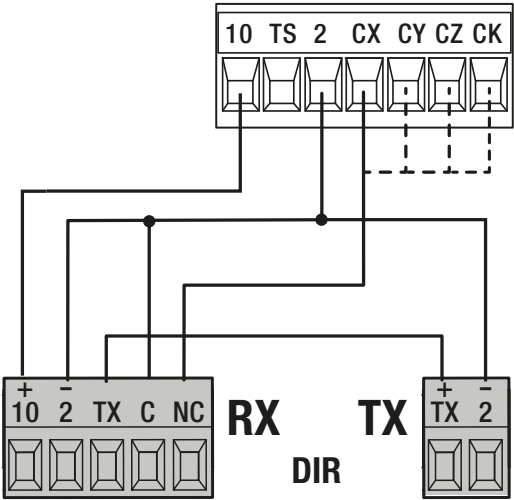
1 Ligação padrão

2 Ligação com teste de segurança

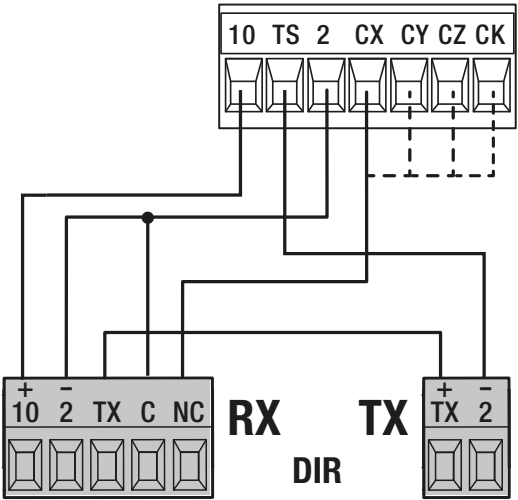
Veja a função [Teste de segurança].

Fotocélulas DIR

1

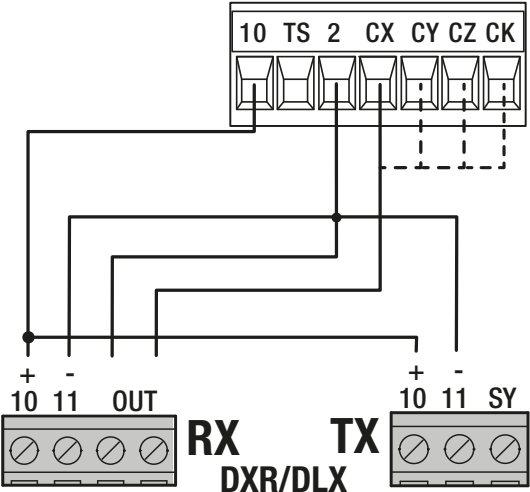


2

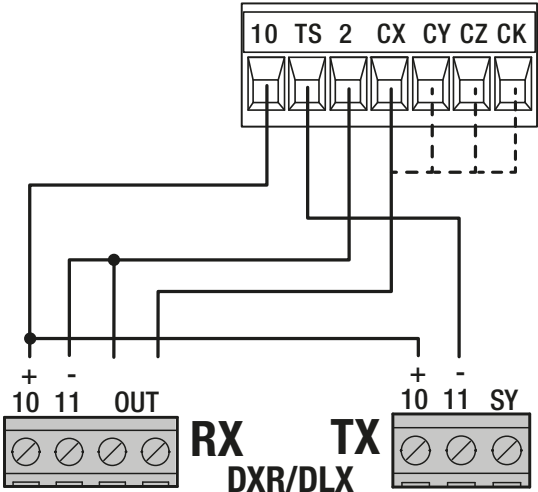


Fotocélulas DXR/DLX

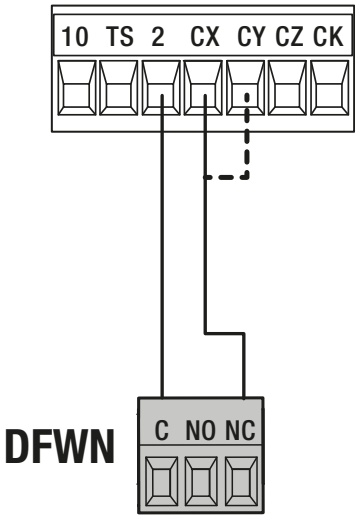
1



2

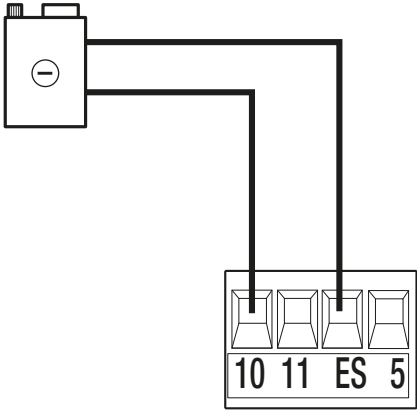


Borda sensível DFWN



Fechadura elétrica ou eletroimã

Veja a função [Fechadura].

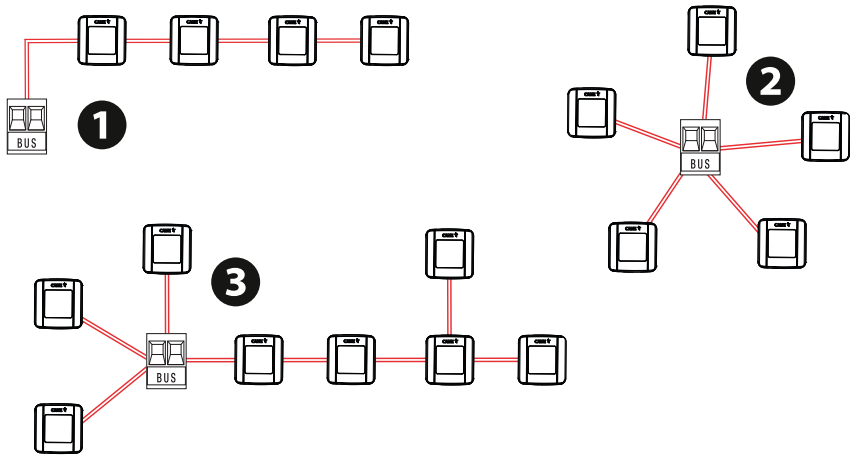


Ligação acessórios com sistema BUS CXN

O sistema CXN da CAME é um BUS de comunicação de 2 fios não polarizado que permite ligar todos os dispositivos CAME compatíveis. A ligação ao bus pode ser em Cadeia, em Estrela ou Mista. Após ter cablado o sistema, e depois de ter configurado o endereço em cada dispositivo, é possível configurar no quadro de comando a função de cada acessório. Este método permite realizar a configuração sem ter de intervir nos acessórios e na cablagem do sistema mais tarde. O BUS CXN suporta simultaneamente dispositivos de comando, interfaces, fotocélulas, dispositivos de segurança, pirilampos, gateway.

Cablagem

- 1 Ligação em cadeia
- 2 Ligação em estrela
- 3 Ligação mista



Tipo de cabos e espessuras mínimas

Comprimento do ramal	De 0 a 15 m	De 15 a 50 m
Intermitente KRX BUS (max. 1 por ramal)	FROR 2 x 0,5 mm ²	FROR 2 x 1 mm ²
Carga no ramal inferior a 20 CXN	FROR 2 x 0,5 mm ²	FROR 2 x 0,5 mm ²
Carga no ramal superior a 20 CXN	FROR 2 x 0,5 mm ²	FROR 2 x 1 mm ²

📖 Não utilize um cabo blindado.

⚠️ O comprimento máximo de um único ramal é de 50 metros. A soma total dos ramaís não deve superar 150 metros.

Número máximo de dispositivos que podem ser ligados por tipo

Tipo de dispositivo	Número máximo de dispositivos por tipo
Seletores	8
Pares de fotocélulas	8
Interfaces	2
Pirilampos	2

Consumo dispositivos BUS CXN



[LINK](#)

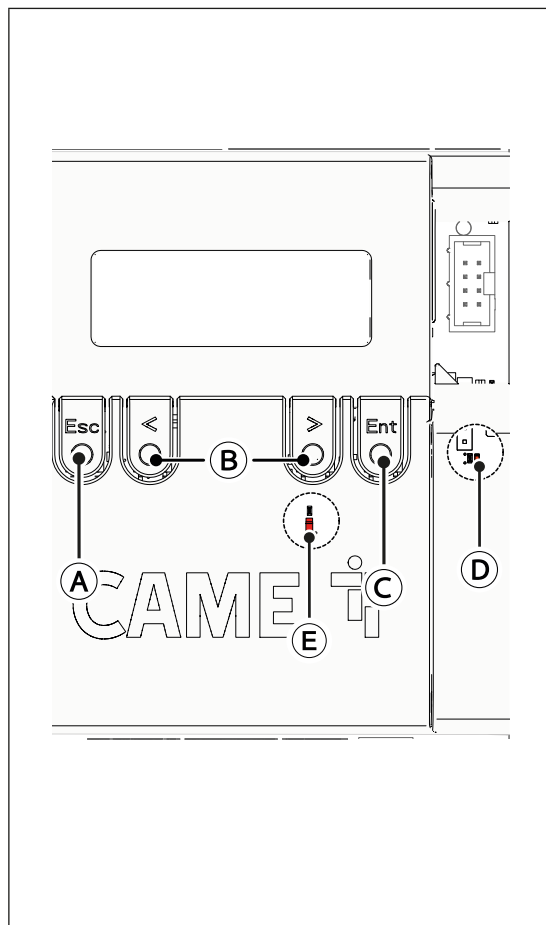
📖 O consumo dos dispositivos BUS CXN é calculado em CXN Unit.

Passe no leitor o Código QR para aceder à tabela interativa dos consumos e calcular o número máximo de dispositivos BUS que podem ser ligados ao quadro de comando.

PROGRAMAÇÃO

Função das teclas de programação

📖 Após um minuto de inatividade, o ecrã entra em modo de espera. Prima qualquer botão para o reativar.



Ⓐ Tecla ESC

O botão **ESC** permite executar as operações a seguir descritas.

- Sair do menu
- Cancelar as alterações
- Voltar à página anterior
- Para o automatismo (fora do menu de programação)

Ⓑ Teclas < >

As teclas < > permitem executar as operações a seguir descritas.

- Navegar pelas opções do menu
- Aumentar ou diminuir um valor
- Abertura e fecho do automatismo (fora do menu de programação)
- > Comando abrir o fechar (fora do menu de programação)
- < Comando abrir o fechar (fora do menu de programação)

Ⓒ Tecla ENTER

- Entrar nos menus
 - Confirmar a escolha
 - Apresentar a percentagem de abertura/fecho dos motores
- Para apresentar a percentagem de abertura dos motores, prima o botão **ENTER** durante uma manobra.

Ⓓ LED de programação

O LED pisca quando o firmware está ativo e a funcionar na placa.

Ⓔ LED de alimentação

O LED acende-se quando a placa está alimentada.

Colocação em função

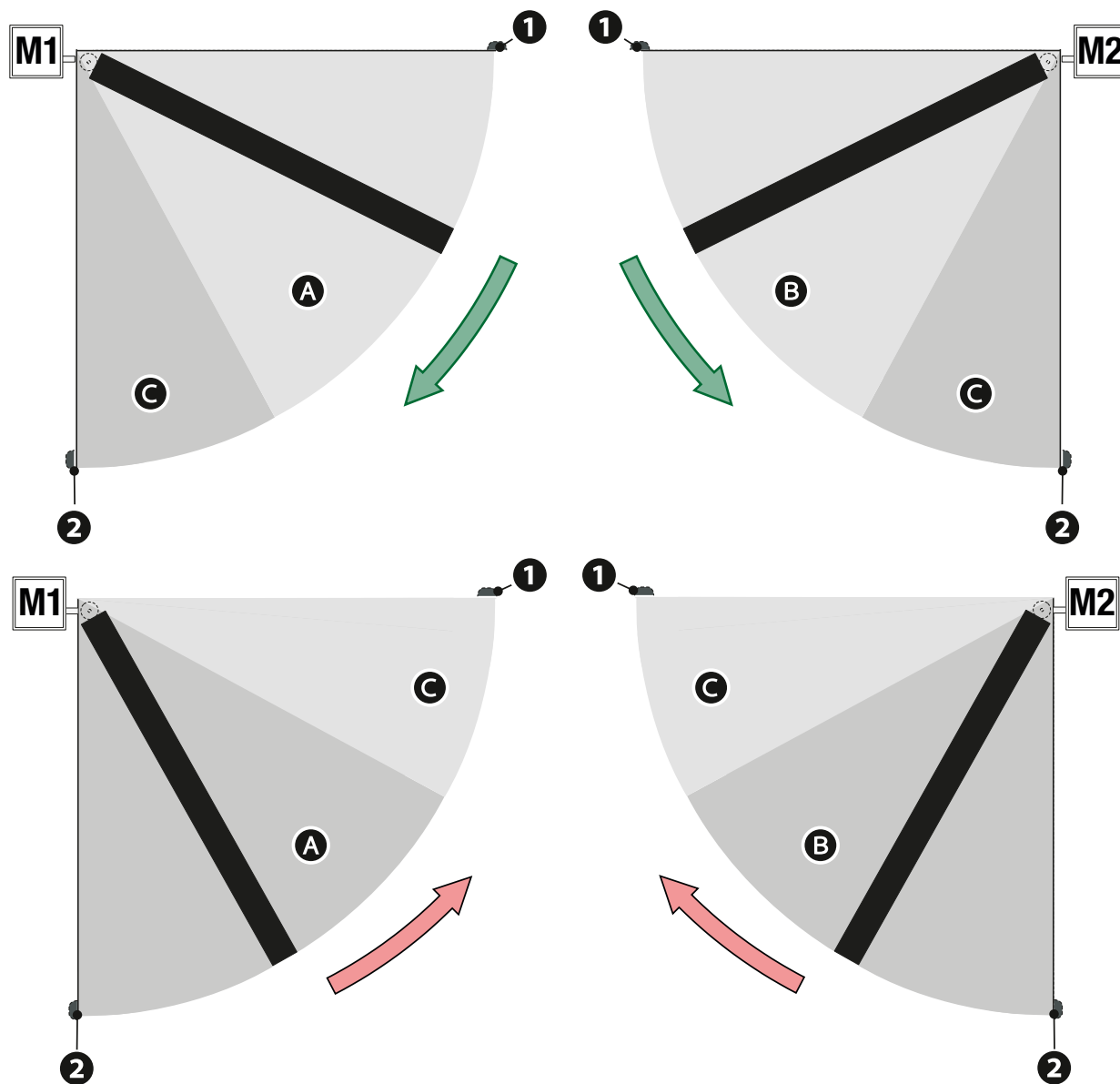
Depois de terminar as ligações elétricas, prossiga com a colocação em funcionamento. A operação deve ser realizada exclusivamente por pessoal especializado e qualificado.

- » Verifique se a área de manobra está livre de qualquer obstáculo.
- » Ligue a tensão e efetue a programação.
- » Inicie a programação seguindo o **PROCEDIMENTO GUIADO**. (Configuração > Procedimento guiado)
- » Concluída a programação, verifique o funcionamento correto dos dispositivos de sinalização, de segurança e de proteção, bem como o desbloqueio manual.
- » Efetue a primeira manobra com movimento à vista e fotocélulas ativas, mesmo com comando à distância. A primeira manobra é sempre em abertura.
- » Aguarde a conclusão da manobra.

📖 Prima imediatamente o botão **ESC** ou o botão de PARAGEM, caso se verifiquem anomalias, maus funcionamentos, ruídos ou vibrações ou mesmo irregularidades imprevistas no sistema.

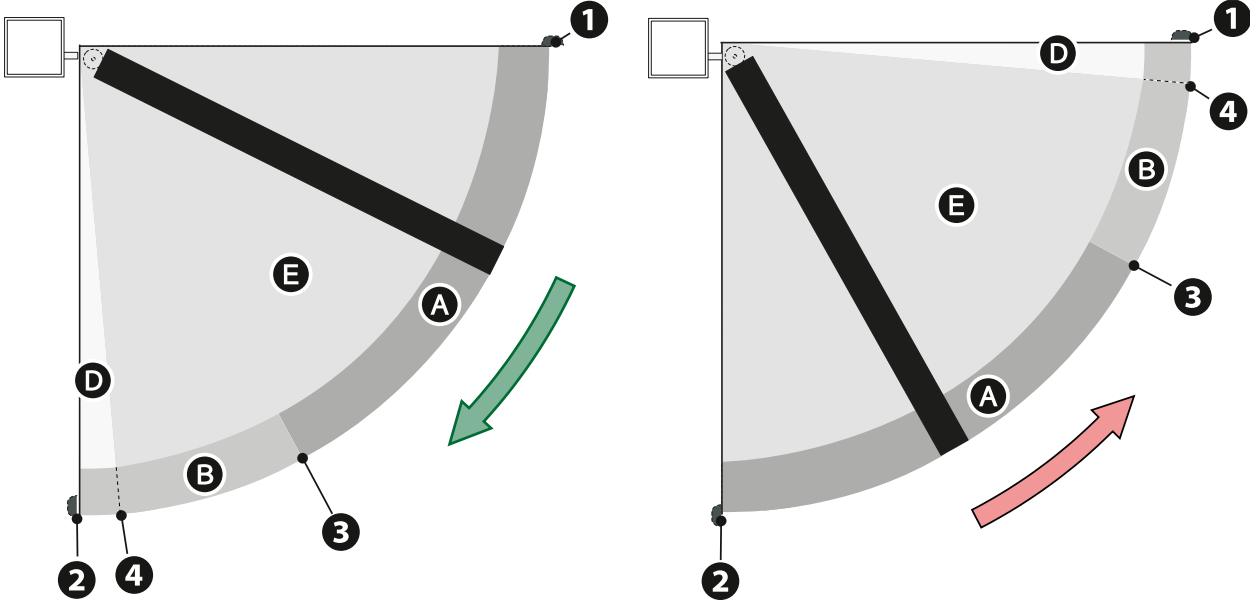
📖 Se no ecrã aparecer a mensagem **CALIBRAÇÃO NECESSÁRIA**, é indispensável realizar a calibração do movimento. O quadro não aceita comandos de movimentação exceto o teste do motor.

- **B** tempo de velocidade máxima em abertura e fecho de M2
[Função Tempo do movimento na abertura e no fecho de M2]
- **C** Tempo de desaceleração em abertura e fecho de M1 e M2
[Função Tempo de desaceleração durante a abertura e o fecho de M1 e M2]
- **A** + **C** = Tempo de movimento em abertura e fecho de M1
- **B** + **C** = Tempo de movimento em abertura e fecho de M2



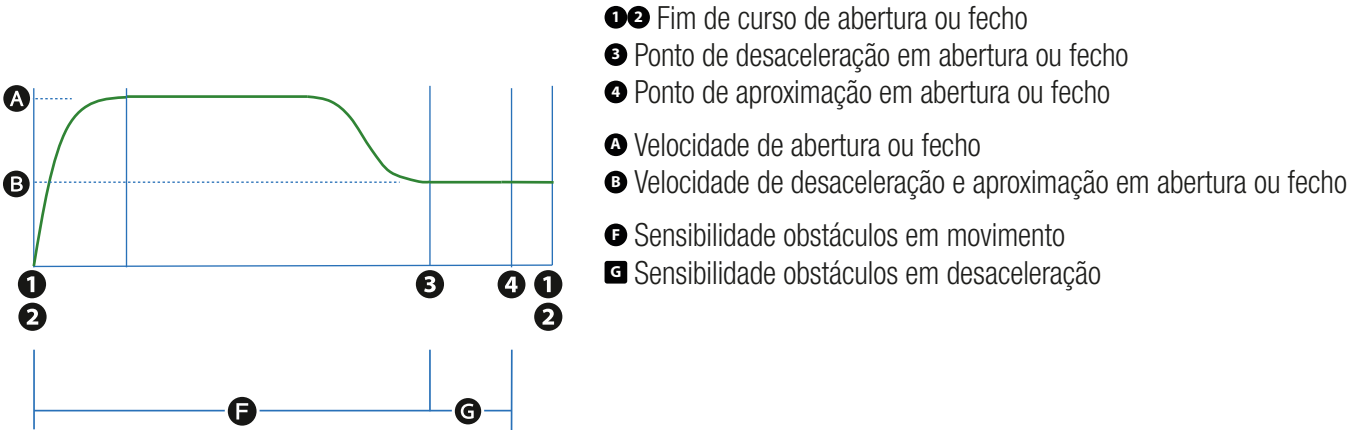
Representação gráfica das velocidades, desacelerações e aproximações de uma folha

- 1 Fim de curso de fecho
 - 2 Fim de curso de abertura
 - 3 Ponto de desaceleração em abertura ou fecho
 - 4 Ponto de aproximação em abertura ou fecho
- A Velocidade de abertura ou fecho
 - B Velocidade de desaceleração em abertura ou fecho
 - D Zona de paragem do movimento em caso de obstáculo
 - E Zona de inversão do movimento em caso de obstáculo

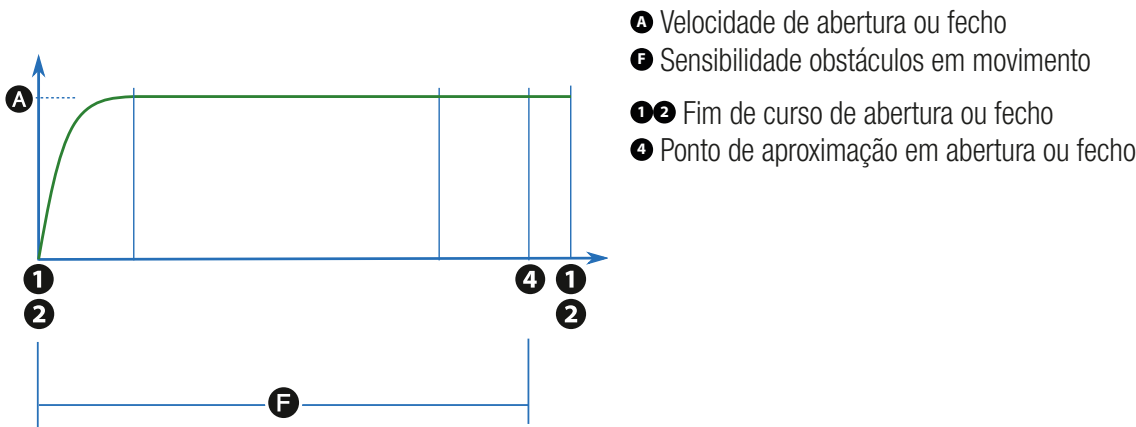


Representação gráfica das curvas de velocidade de movimento, de desaceleração e de aproximação.

Utilização do espaço de desaceleração (espaço de desaceleração > 0)



Sem utilização do espaço de desaceleração (espaço de desaceleração = 0)



MENU DAS FUNÇÕES

⚠ Com dispositivo CAME KEY, atualize sempre o firmware da placa com a última versão disponível.

📖 Algumas funções podem não estar disponíveis com firmware anterior à última versão ou na ausência de alguns dispositivos acessórios.

📖 As funções relativas ao Encoder e/ou à gestão dos fins de curso estão disponíveis apenas para os motores que incluem a sua utilização.

Configuração

Definições do motor

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > Número de motores		
Número de motores	M1+M2 (Predefinido) Só M2	A função permite definir o número de motores que comandam o portão.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > Tipo de motor		
Tipo de motor	Geral (Predefinido) FAST-70 FAST-40 F1000-F1100 FERNI-40 KRONO ATI-ATix0AGS ATI30AGF ATI50AGF ATS AXO AX71230 FROG-A FROG-AE F40230E	A função permite definir o tipo de motorreductor instalado em M1 e M2. 📖 Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2.

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > Encoder		
Encoder	Ativado (Predefinido) Desativado	A função ativa ou desativa o encoder.  O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.  Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2.
Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > Função fim de curso		
Função fim de curso	Desativado Stop em FA, stop em FC Desacelerar em FA/FC Stop em FA, desac. em FC	A função permite configurar as entradas para os interruptores de desaceleração e/ou fim de curso.  Se o valor definido para M1 for diferente do de M2 aqui é apresentado só o valor relativo a M2.
Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > Tipo de entradas FC/FA		
Tipo de entradas FC/FA	N.O. (predefinido) N.C. N.C. para a entrada FA, N.O. para a entrada FC	A função permite configurar o tipo das entradas FC/FA.  A função só aparece se estiver ativa a [Função Fim de curso].
Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > Teste do motor		
Teste do motor	O botão > abre e fecha a folha M2 O botão < abre e fecha a folha M1	A função permite verificar a direção correta de abertura das folhas do portão. Com a função ativa o botão > abre/fecha a folha ligada a M2, o botão < abre/fecha a folha ligada a M1. O movimento continua até continuar a premir o botão ou alcançar o batente de fim de curso. Ao soltar o botão o movimento para.  Se a folha não se mover na direção correta, inverta as fases do motor.  Cada vez que prime o botão (> para M2 e < para M1) a direção da folha passa de abertura a fecho e vice-versa. A mudança de direção é indicada no ecrã.
Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > Calibração do movimento		
Calibração do movimento	A função permite iniciar a autorregulação do movimento.  O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.	
Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > Potência do motor - DTC		
Potência motor - DTC (Digital Torque Control)	De 10% a 100% (Predefinido 100%)	A função permite diminuir ou aumentar o impulso máximo dos motores ligados a M1 e M2 durante uma manobra.

Configurar motor M1 e configurar motor M2

Nestas secções é possível definir, para algumas funções do menu [Definições do motor], valores diferentes entre o motor M1 e o motor M2.

📖 As secções aparecem só seleccionando M1+M2 na função [Número de Motores].

📖 Consulte o parágrafo dedicado a cada função para mais informações.

⚠ Se num sistema houver um motor com encoder e um motor sem encoder, o encoder será desativado por defeito.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > CONFIGURAR M1

Configurar M1	Tipo de motor	Define o tipo de motorreductor M1.
	Função fim de curso	Define o funcionamento das entradas para interruptores de desaceleração/fim de curso para M1.
	Tipo de entradas FC/FA	Define o tipo das entradas FC/FA para M1.
	Potência motor - DTC (Digital Torque Control)	Diminui ou aumenta o impulso máximo de M1 durante uma manobra.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOTOR > CONFIGURAR M2

Configurar M2	Tipo de motor	Define o tipo de motorreductor M2.
	Função fim de curso	Define o funcionamento das entradas para interruptores de desaceleração/fim de curso para M2.
	Tipo de entradas FC/FA	Define o tipo das entradas FC/FA para M2.
	Potência motor - DTC (Digital Torque Control)	Diminui ou aumenta o impulso máximo de M2 durante uma manobra.

Definições do movimento

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Ponto abert. parcial

Regulação da abertura parcial	de 10% a 100% (Predefinido 100%) 📖 100% = Abertura pessoas	Em portões com uma única folha, a função permite definir a percentagem de abertura parcial da folha em relação ao movimento total. Em portões de duas folhas, a função permite definir a percentagem de abertura parcial da folha M2, em relação ao movimento total. 📖 O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.
-------------------------------	---	--

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Espaço aprox. ab.

Espaço de aproximação na abertura	De 0.5% a 25.0% (Predefinido 8.0%)	A função permite definir a percentagem do movimento total a utilizar para a aproximação na abertura de M1 e M2. 📖 Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2. 📖 O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.
--	------------------------------------	---

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Espaço aprox. fe.

Espaço de aproximação no fecho	De 0.5% a 25.0% (Predefinido 8.0%)	A função permite definir a percentagem do movimento total a utilizar para a aproximação no fecho de M1 e M2. 📖 Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2. 📖 O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.
---------------------------------------	------------------------------------	--

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Ponto desac. abertura

Ponto de desaceleração na abertura	Desativado (Predefinido) De 1% a 50%	A função permite definir a percentagem do movimento total na qual M1 e M2, após o ponto de desaceleração na abertura, continuam a velocidade lenta constante. 📖 Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2. 📖 Para configurar individualmente M1 ou M2 utilize o menu [Configurar M1] ou [Configurar M2]. 📖 O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.
---	---	--

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Ponto desac. fecho

Ponto de desaceleração no fecho	Desativado (Predefinido) De 1% a 50%	A função permite definir a percentagem do movimento total na qual M1 e M2, após o ponto de desaceleração no fecho, continua a velocidade lenta constante. 📖 Para configurar individualmente M1 ou M2 utilize o menu [Configurar M1] ou [Configurar M2]. 📖 Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2. 📖 O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.
--	---	--

Tempo do movimento na abertura e no fecho de M1 e M2	De 5 a 180 segundos (Predefinido 25)	A função permite modificar o tempo do movimento na abertura e no fecho de ambos os motores.  O parâmetro só está disponível para os motores que não incluem o encoder ou se o encoder estiver desativado. Veja a função [Encoder].  Para configurar individualmente M1 ou M2 utilize o menu [Configurar M1] ou [Configurar M2].  Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2.
---	--------------------------------------	--

Tempo de desaceleração durante a abertura e o fecho de M1 e M2	Desativado (Predefinido) De 1 a 30 segundos	A função permite modificar o tempo de desaceleração durante a abertura e o fecho de ambos os motores.  O parâmetro só está disponível para os motores que não incluem o encoder ou se o encoder estiver desativado. Veja a função [Encoder].  O Tempo de desaceleração deve ser somado ao Tempo do movimento.
---	--	--

Tempo de abertura parcial	Desativado De 1 a 30 segundos (Predefinido 10)	A função permite regular o tempo de abertura parcial do automatismo.  O parâmetro só está disponível para os motores que não incluem o encoder ou se o encoder estiver desativado. Veja a função [Encoder].  O tempo de abertura parcial não deve ser superior ao tempo do movimento em abertura e fecho de M2. Veja a função [Tempo do movimento em abertura e fecho de M2].
----------------------------------	---	--

Velocidade de desaceleração na abertura	 Os parâmetros variam consoante o motor selecionado na função [Tipo de motor].	A função permite definir a velocidade de desaceleração em abertura de M1 e M2. A percentagem é calculada com base na velocidade máxima do movimento.  Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2.  A velocidade de desaceleração pode variar consoante o peso da folha e as características mecânicas do sistema.
--	---	---

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Desac. fecho

Velocidade de desaceleração no fecho	 Os parâmetros variam consoante o motor selecionado na função [Tipo de motor].	A função permite definir a velocidade de desaceleração em fecho de M1 e M2. A percentagem é calculada com base na velocidade máxima do movimento.  Se o valor definido para M1 for diferente do de M2, aqui é apresentado só o valor de M2.  A velocidade de desaceleração pode variar consoante o peso da folha e as características mecânicas do sistema.
---	--	--

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Sensibilidade em movimento

Sensibilidade em movimento	de 10% a 100% (Predefinido 100%)  10% = impulso mínimo e elevada sensibilidade ao obstáculo 100 % = impulso máximo e baixa sensibilidade ao obstáculo	A função permite regular, em percentagem, a sensibilidade de identificação dos obstáculos durante o movimento.  Altere o parâmetro de acordo com o regulamento sobre a força de impacto.  O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.
-----------------------------------	---	--

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Sensib. em desac.

Sensibilidade em desaceleração	de 10% a 100% (Predefinido 100%)  10% = impulso mínimo e elevada sensibilidade ao obstáculo 100 % = impulso máximo e baixa sensibilidade ao obstáculo	A função permite regular, em percentagem, a sensibilidade de identificação dos obstáculos durante a fase de desaceleração.  Altere o parâmetro de acordo com o regulamento sobre a força de impacto.  O parâmetro só está disponível para os motores que incluem o encoder.  O parâmetro só é utilizado se estiver ativo o ponto de desaceleração no fecho ou na abertura.
---------------------------------------	---	---

Percorso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > Ensaio de impacto

Ensaio de impacto	Ativar modo ensaio Desativar modo ensaio	A função ativa ou desativa o modo de ensaio para verificar os testes de impacto. Com a função ativa, o automatismo não sinaliza os erros relativos à identificação de obstáculos depois de vários impactos consecutivos.  O modo de ensaio desativa-se automaticamente após 1 hora da ativação.  Com função ativa aparece no ecrã o ícone .
--------------------------	--	---

Configura o movimento M1 e configura o movimento M2

Nestas secções é possível definir, para algumas funções do menu [Definições do movimento], valores diferentes entre o motor M1 e o motor M2.

 As secções aparecem só seleccionando M1+M2 na função [Número de Motores].

 Consulte o parágrafo dedicado a cada função para mais informações.

Encoder ativo

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > CONFIGURAR M1		
Configurar M1	Espaço de aproximação na abertura	Define a percentagem do movimento total a utilizar para a aproximação na abertura de M1.
	Espaço de aproximação no fecho	Define a percentagem do movimento total a utilizar para a aproximação no fecho de M1.
	Ponto de desaceleração na abertura	Define a percentagem do movimento total na qual M1, após o ponto de desaceleração na abertura, continua a velocidade lenta constante.
	Ponto de desaceleração no fecho	Define a percentagem do movimento total na qual M1, após o ponto de desaceleração no fecho, continuam a velocidade lenta constante.
	Velocidade de desaceleração na abertura	Define a velocidade de desaceleração em abertura de M1 (percentagem da velocidade máxima).
	Velocidade de desaceleração no fecho	Define a velocidade de desaceleração no fecho de M1 (percentagem da velocidade máxima).

Encoder não ativo

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > CONFIGURAR M1		
Configurar M1	Tempo do movimento	A função permite modificar o tempo do movimento na abertura e no fecho de M1.
	Tempo de desaceleração	A função permite modificar o tempo de desaceleração durante a abertura e o fecho de M1.
	Velocidade de desaceleração na abertura	Define a velocidade de desaceleração em abertura de M1 (percentagem da velocidade máxima).
	Velocidade de desaceleração no fecho	Define a velocidade de desaceleração no fecho de M1 (percentagem da velocidade máxima).

Encoder ativo

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > CONFIGURAR M2		
Configurar M2	Espaço de aproximação na abertura	Define a percentagem do movimento total a utilizar para a aproximação na abertura de M2.
	Espaço de aproximação no fecho	Define a percentagem do movimento total a utilizar para a aproximação no fecho de M2.
	Ponto de desaceleração na abertura	Define a percentagem do movimento total na qual M2, após o ponto de desaceleração na abertura, continua a velocidade lenta constante.
	Ponto de desaceleração no fecho	Define a percentagem do movimento total na qual M2, após o ponto de desaceleração no fecho, continuam a velocidade lenta constante.
	Velocidade de desaceleração na abertura	Define a velocidade de desaceleração em abertura de M2 (percentagem da velocidade máxima).
	Velocidade de desaceleração no fecho	Define a velocidade de desaceleração no fecho de M2 (percentagem da velocidade máxima).

Encoder não ativo

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DEFINIÇÕES DO MOVIMENTO > CONFIGURAR M2		
Configurar M2	Tempo do movimento	A função permite modificar o tempo do movimento na abertura e no fecho de M2.
	Tempo de desaceleração	A função permite modificar o tempo do movimento na abertura e no fecho de M2.
	Velocidade de desaceleração na abertura	Define a velocidade de desaceleração em abertura de M2 (percentagem da velocidade máxima).
	Velocidade de desaceleração no fecho	Define a velocidade de desaceleração no fecho de M2 (percentagem da velocidade máxima).

Seguranças com fios

Percurso: CONFIGURAÇÃO > SEGURANÇAS COM FIOS > Paragem total		
Paragem total	Desativado (Predefinido) Ativado	Esta função permite gerir a paragem do automatismo e a desativação de qualquer outro comando. Com a função ativada, a entrada 2-1 é utilizada como normalmente fechada. Ao acionar um dispositivo (normalmente fechado) ligado à entrada 2-1, o automatismo para e é inibida a execução de todos os comandos, incluindo o eventual fecho automático.  Utilize um dispositivo de comando para retomar o movimento.

Entrada CX Entrada CY Entrada CZ Entrada CK	Desativado (Predefinido) C1 = Reabertura durante o fecho (Fotocélulas) C2 = Refecho durante a abertura (Fotocélulas) C3 = Paragem parcial Apenas com [Fecho automático] ativado. C4 = Espera de obstáculo (Fotocélulas) C7 = Reabertura durante o fecho (Bordas sensíveis) C8 = Refecho durante a abertura (Bordas sensíveis) C13 = Reabertura durante o fecho com fecho imediato após a remoção do obstáculo, inclusive com o portão não em movimento r7 = Reabertura durante o fecho (Bordas sensíveis com resistência 8K2) r8 = Refecho durante a abertura (Bordas sensíveis com resistência 8K2) r7 (duas bordas sensíveis) = Reabertura durante o fecho (Par de bordas sensíveis com resistência 8K2) r8 (duas bordas sensíveis) = Refecho durante a abertura (Par de bordas sensíveis com resistência 8K2)	A função permite configurar a entrada CX, CY, CZ e CK.
---	--	---

Teste Segurança	Desativado (Predefinido) CX _ _ _ _ CY _ _ CX CY _ _ _ _ CZ _ CX _ CZ _ _ CY CZ _ CX CY CZ _ _ _ _ CK CX _ _ CK _ CY _ CK CX CY _ CK _ _ CZ CK CX _ CZ CK _ CY CZ CK CX CY CZ CK	A função ativa o controlo do correto funcionamento das fotocélulas ligadas às entradas seleccionadas, após cada comando de abertura e fecho.  Realize o teste ligando as fotocélulas ao terminal TS [consulte o parágrafo Fotocélulas e bordas sensíveis].
-------------------------------	--	---

Seguranças RIO

Percurso: CONFIGURAÇÃO > SEGURANÇA RIO > RIO ED T1 / RIO ED T2

RIO ED T1 RIO ED T2	Desativado (Predefinido) P0 = Para o portão e inibe o possível fecho automático. Use um dispositivo de comando para retomar o movimento. P7 = Reabrir durante o fecho. P8 = Fechar durante a abertura.	A função permite configurar um dispositivo de segurança wireless.  A função aparece apenas se estiver presente a placa de interface RIO Conn.
------------------------	---	---

Percurso: CONFIGURAÇÃO > SEGURANÇA RIO > RIO PH T1 / RIO PH T2

RIO PH T1 RIO PH T2	Desativado (Predefinido) P1 = Reabrir durante o fecho. P2 = Fechar durante a abertura. P3 = Paragem parcial. Apenas com [Fecho automático] ativado. P4 = Espera de obstáculo. P13 = reabertura durante o fecho com fecho imediato após a remoção do obstáculo, inclusive com o portão não em movimento.	A função permite configurar um dispositivo de segurança wireless.  A função aparece apenas se estiver presente a placa de interface RIO Conn.
------------------------	--	---

Dispositivos BUS

Funções Fotocélulas BUS (b1÷b8)*

(*) Como definido no dip-switch do dispositivo.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > Fotocélula BUS (1 ÷ 8)

Fotocélula BUS 1 Fotocélula BUS 2 Fotocélula BUS 3 Fotocélula BUS 4 Fotocélula BUS 5 Fotocélula BUS 6 Fotocélula BUS 7 Fotocélula BUS 8	Desativado (Predefinido) C1 = Reabertura durante o fecho (Fotocélulas) C2 = Refecho durante a abertura (Fotocélulas) C3 = Paragem parcial Apenas com [Fecho automático] ativado. C4 = Espera de obstáculo (Fotocélulas) C13 = Reabertura durante o fecho com fecho imediato após a remoção do obstáculo, inclusive com o portão não em movimento Abrir Fechar	A função permite configurar a entrada das fotocélulas BUS.  A função aparece apenas se estiver presente uma fotocélula BUS ligada.
--	--	--

Funções Seletor com chave BUS (b21÷b28)*

(*) Como definido no dip-switch do dispositivo.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > Seletor com chave BUS (1 ÷ 8)		
Seletor com chave BUS 1	Passo a passo - O primeiro comando é de abertura e o segundo comando é de fecho.	A função permite configurar a entrada dos seletores com chave BUS. Podem ser definidas configurações diferentes dependendo da direção de rotação da chave. Chave para direita Chave para esquerda  A função só aparece se estiver presente um Seletor de chave BUS ligado.
Seletor com chave BUS 2	Sequencial - O primeiro comando é de abertura, o segundo comando é de fecho e o quarto comando é de PARAGEM.	
Seletor com chave BUS 3	Abriu	
Seletor com chave BUS 4	Fechou	
Seletor com chave BUS 5	Abertura parcial	
Seletor com chave BUS 6	Paragem	
Seletor com chave BUS 7	Saída B1-B2	
Seletor com chave BUS 8	Relé módulo BUS 1 - Ativa a saída 2 (saída relé) do módulo I/O BUS 1 Relé módulo BUS 2 - Ativa a saída 2 (saída relé) do módulo I/O BUS 2	

Funções Módulo I/O BUS 1 (b11) / Módulo I/O BUS 2 (b12)*

(*) Como definido no dip-switch do dispositivo.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > MÓDULO I/O BUS 1 > Entrada I1 / Entrada I2 Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > MÓDULO I/O BUS 2 > Entrada I1 / Entrada I2		
Entrada I1 Entrada I2	Desativado (Predefinido) Stop = Para o automatismo e inibe o possível fecho automático. Use um dispositivo de comando para retomar o movimento.  Se ativada, a entrada é utilizada como normalmente fechada. r7 = Reabertura durante o fecho (Borda sensível com resistência 8K2). r8 = Refecho durante a abertura (Borda sensível com resistência 8K2). Abertura parcial Abrir Fechar Passo a passo - O primeiro comando é de abertura e o segundo comando é de fecho. Sequencial - O primeiro comando é de abertura, o segundo comando é de PARAGEM, o terceiro comando é de fecho e o quarto comando é de PARAGEM.	A função permite configurar as entradas dos módulos I/O.  A função só aparece se estiver presente um módulo I/O BUS ligado.
Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > MÓDULO I/O BUS 1 > Saída luz Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > MÓDULO I/O BUS 2 > Saída luz		
Saída luz	Luz portão aberto - Indica o estado do automatismo.  Veja a função [Luz portão aberto]. Lâmpada de ciclo - A lâmpada mantém-se acesa durante toda a manobra. Lâmpada de cortesia - A lâmpada acende-se no início de uma manobra e fica acesa mesmo depois do fim da manobra pelo tempo definido na função [Tempo de cortesia].	A função permite configurar a saída 1 dos módulos I/O.  A função só aparece se estiver presente um Módulo I/O BUS ligado.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > MÓDULO I/O BUS 1 > **Saída relé**

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > MÓDULO I/O BUS 2 > **Saída relé**

Saída relé	Biestável Aceso de 1 a 180 segundos (Predefinido 1)	A função permite configurar a saída 2 dos módulos I/O.  A função só aparece se estiver presente um Módulo I/O BUS ligado.
-------------------	---	---

Pirilampo BUS

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > PIRILAMPO BUS > **Cor de abertura**

Cor de abertura	Branco Amarelo Cor de laranja Vermelho (Predefinido) Roxo Azul-escuro Azul-claro Verde	A função permite definir a cor do pirilampo BUS durante a abertura do automatismo.  A função aparece apenas se estiver presente um pirilampo BUS ligado.
------------------------	---	--

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > PIRILAMPO BUS > **Cor de fecho**

Cor de fecho	Branco Amarelo Cor de laranja Vermelho (Predefinido) Roxo Azul-escuro Azul-claro Verde	A função permite definir a cor do pirilampo BUS durante o fecho do automatismo.  A função aparece apenas se estiver presente um pirilampo BUS ligado.
---------------------	---	---

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > PIRILAMPO BUS > **Cor fecho aut.**

Cor tempo de fecho automático	Desativado Branco Amarelo Cor de laranja Vermelho Roxo Azul-escuro Azul-claro Verde (Predefinido)	A função permite definir a cor do pirilampo BUS durante o tempo de fecho automático.  A função aparece apenas se estiver presente um pirilampo BUS ligado.
--------------------------------------	---	--

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > PIRILAMPO BUS > **Cor de antecipação pirilampo**

Cor de antecipação pirilampo	Branco (Predefinido) Amarelo Cor de laranja Vermelho Roxo Azul-escuro Azul-claro Verde	A função permite definir a cor da intermitência antecedente às manobras de fecho e abertura (antecipação do pirilampo).  A função aparece apenas se estiver presente um pirilampo BUS ligado.
-------------------------------------	---	---

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > PIRILAMPO BUS > Sinaliza erros		
Sinaliza erros	Desativado (Predefinido) Branco Amarelo Cor de laranja Vermelho Roxo Azul-escuro Azul-claro Verde	A função permite definir a cor do pirilampo BUS no caso de sinalização de erro.  O sinal ativa-se depois de ter enviado um comando de movimento.  A função aparece apenas se estiver presente um pirilampo BUS ligado.

Luzes dispositivos BUS

Percurso: CONFIGURAÇÃO > DISPOSITIVOS BUS > LUZES DISPOSITIVOS BUS > Sinaliza manutenção		
Sinalizar manutenção	Desativado (Predefinido) Branco Amarelo Cor de laranja Vermelho Roxo Azul-escuro Azul-claro Verde	A função permite definir a cor da intermitência dos dispositivos BUS habilitados (pirilampos e seletores) no caso de manutenção necessária. Com função ativa, estes dispositivos sinalizarão a necessidade de realizar a manutenção no início de cada manobra.  É necessário configurar a manutenção e definir o número de manobras. Veja a função [Configurar manutenção].  A função aparece apenas se estiver presente um pirilampo BUS ligado ou um Seletor BUS ligado.

Entradas comando

Percurso: CONFIGURAÇÃO > ENTRADAS COMANDO > Comando 2-7		
Comando 2-7	Passo a passo (Predefinido) - O primeiro comando é de abertura e o segundo comando é de fecho. Sequencial - O primeiro comando é de abertura, o segundo comando é de PARAGEM, o terceiro comando é de fecho e o quarto comando é de PARAGEM.	A função associa um comando ao dispositivo ligado a 2-7.

Funções

Percurso: CONFIGURAÇÃO > FUNÇÕES > Fechadura		
Fechadura	Desativado (Predefinido) Fechado Aberto Aberto e fechado Continuar Eletroimã 24V  O eletroimã ativa-se com o motor parado e desativa-se durante a manobra.	A função permite escolher o modo de funcionamento da fechadura elétrica/eletroimã.

Percorso: CONFIGURAÇÃO > FUNÇÕES > **Impulso no fecho**

Impulso no fecho	Desativado (Predefinido) Mínimo Médio Máxima	Com a função ativa, as folhas realizam um breve impulso contra o batente durante a manobra de fecho.
-------------------------	---	--

Percorso: CONFIGURAÇÃO > FUNÇÕES > **Golpe de aríete**

Golpe de aríete	Desativado (Predefinido) Ativado	Com a função ativa, antes de cada manobra, as folhas fazem pressão no batente para facilitar o desbloqueio da fechadura elétrica.  A pressão no batente ocorre na abertura ou no fecho consoante onde está ativa a fechadura elétrica. Veja a função [Fechadura].
------------------------	-------------------------------------	---

Percorso: CONFIGURAÇÃO > FUNÇÕES > **Livre de obstáculos**

Livre de obstáculos	Desativado (Predefinido) Ativado	A função permite ativar o modo Livre de Obstáculos em caso de deteção de obstáculos.
----------------------------	-------------------------------------	--

Percorso: CONFIGURAÇÃO > FUNÇÕES > **Função saída B1-B2**

Função saída B1-B2	Comando utilizador (predefinido): a saída é gerida pelos comandos utilizador ou pelos temporizadores AMF: entrada aberta - Access Managment Function. A saída é utilizada para sinalizar a posição de completa abertura da passagem em modo AMF.  A saída fica aberta quando o portão está na posição completamente aberta e fica fechada em todos os outros casos.	A função configura o contacto B1-B2.
---------------------------	---	--------------------------------------

Percorso: CONFIGURAÇÃO > FUNÇÕES > **Pressão contínua**

Pressão contínua	Desativado (Predefinido) Ativado	Com a função ativa, o movimento do automatismo (abertura ou fecho) é interrompido quando o dispositivo de comando é solto.  A ativação da função exclui todos os outros dispositivos de comando.
-------------------------	-------------------------------------	--

Percorso: CONFIGURAÇÃO > FUNÇÕES > **Obst. motor parado**

Obstáculo com o motor parado	Desativado (Predefinido) Ativado	Com a função ativa e o automatismo parado, o comando (abrir ou fechar) não é executado se os dispositivos de segurança identificam um obstáculo. A função produz efeitos com: passagem fechada, passagem aberta ou após uma paragem total.
-------------------------------------	-------------------------------------	--

Percurso: CONFIGURAÇÃO > FUNÇÕES > Tempo de fecho automático dinâmico		
Tempo de fecho automático dinâmico	Desativado (Predefinido) Ativado	Com a função ativa, o tempo de fecho automático aumenta progressivamente com uma utilização intensiva do automatismo. Esta função evita o sobreaquecimento do motor.

Tempos

Percurso: CONFIGURAÇÃO > TEMPOS > Fecho automático		
Fecho automático	Desativado (Predefinido) De 1 a 180 segundos	A função permite definir o tempo antes do fecho automático, após ter sido atingido o ponto de fim de curso na abertura ou depois da intervenção das fotocélulas com função de paragem parcial [C3].  A função não se ativa caso os dispositivos de segurança entrem em função devido à identificação de um obstáculo, depois de uma paragem total, em caso de falta de energia ou se presente um erro.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > TEMPOS > Fecho autom. parcial		
Fecho automático após a abertura parcial ou para pessoas	Desativado De 1 a 180 segundos (Predefinido 10)	A função permite definir o tempo antes do fecho automático, após ter sido executado um comando de abertura parcial ou pedonal.  A função não se ativa caso os dispositivos de segurança entrem em função devido à identificação de um obstáculo, depois de uma paragem total, em caso de falta de energia ou se presente um erro. Modo condomínio  A função só está disponível com encoder ativo. Com comando Abertura Parcial (2-3P), a folha M2 abre-se. Enviando depois um comando Abrir (2-3), ambas as folhas se abrem completamente. Com a função [Fecho automático] definida, a folha M1 fecha-se ao terminar o tempo de fecho automático selecionado, enquanto a folha M2 se reposiciona no ponto de abertura parcial indicado em [Regulação da abertura parcial].  Se o comando de Abertura Parcial for dado pela entrada (2-3P) a função [Fecho automático depois da abertura parcial ou para pessoas] deve ser desativada.  Para voltar ao funcionamento normal do portão, envie um comando de fecho.  Se o comando de Abertura parcial for enviado através do timer, ao terminar o tempo definido o automatismo volta ao funcionamento normal e as folhas fecham-se. Veja a função [Criar timer].

Percurso: CONFIGURAÇÃO > TEMPOS > Atraso M1 a abrir

Tempo de atraso na abertura de M1	Desativado De 1 a 10 segundos (Predefinido 2)	A função permite regular o atraso na abertura da primeira folha em relação à segunda.  Só para os motores com encoder: se a distância entre as duas folhas já for suficiente para garantir o tempo de atraso definido, o atraso não será realizado.
--	--	---

Percurso: CONFIGURAÇÃO > TEMPOS > Atraso M2 a fechar

Tempo de atraso no fecho de M2	Desativado De 1 a 25 segundos (Predefinido 2)	A função permite regular o atraso no fecho da segunda folha em relação à primeira.  Só para os motores com encoder: se a distância entre as duas folhas já for suficiente para garantir o tempo de atraso definido, o atraso não será realizado.
---------------------------------------	--	--

Percurso: CONFIGURAÇÃO > TEMPOS > Tempo saída B1-B2

Tempo saída B1-B2	Biestável Monoestável: aceso de 1 a 180 segundos (Predefinido 1)	A função permite configurar a saída B1-B2 como biestável ou monoestável. Em caso de saída monoestável, é possível escolher o tempo de fecho do contacto.
--------------------------	---	--

Gestão de lâmpadas

Percurso: CONFIGURAÇÃO > GESTÃO DE LÂMPADAS > Luz portão aberto

Luz portão aberto	Luz piloto acesa (Predefinido) - A luz piloto permanece acesa quando o automatismo está em movimento ou a entrada está aberta. Luz piloto intermitente - A luz piloto pisca a cada meio segundo quando a passagem está a abrir e permanece acesa quando a passagem está aberta. A luz piloto pisca a cada segundo quando a passagem está a fechar e apaga-se quando a passagem está fechada.	A função define o tipo de sinalização da luz portão aberto.
--------------------------	--	---

Percurso: CONFIGURAÇÃO > GESTÃO DE LÂMPADAS > Lâmpada E-W

Lâmpada E-W	Pirilampo (Predefinido) Lâmpada de ciclo - A lâmpada mantém-se acesa durante toda a manobra.  A lâmpada permanece apagada se não for configurado um tempo de fecho automático. Lâmpada de cortesia - A lâmpada acende-se no início de uma manobra e fica acesa mesmo depois do fim da manobra por um tempo igual ao definido na função [Tempo de cortesia].	A função permite escolher o modo de funcionamento do dispositivo de iluminação ligado à saída E - W.
--------------------	---	--

Percurso: CONFIGURAÇÃO > GESTÃO DE LÂMPADAS > Tempo de cortesia		
Tempo de cortesia	de 60 a 180 segundos (Predefinido 60)	A função permite definir os segundos de acendimento da lâmpada suplementar (configurada como luz de cortesia) após uma manobra de abertura ou fecho.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > GESTÃO DE LÂMPADAS > Tempo de antecipação do pirilampo		
Tempo de antecipação do pirilampo	Desativado (Predefinido) De 1 a 10 segundos	A função permite regular o tempo de ativação antecipada do pirilampo, antes de cada manobra.

Comunicação RSE

Percurso: CONFIGURAÇÃO > COMUNICAÇÃO RSE > RSE1		
Comunicação RSE - RSE1	CRP (Predefinido) MODBUS RTU	A função permite configurar o modo de comunicação da interface RSE (terminal A-B-GND).

Percurso: CONFIGURAÇÃO > COMUNICAÇÃO RSE > Endereço CRP		
Endereço CRP	de 1 a 254 (Predefinido 1)	A função permite atribuir um código identificativo unívoco (endereço CRP) à placa eletrónica.  A função é necessária caso existam vários automatismos ligados ao mesmo BUS de comunicação através do protocolo CRP.

Percurso: CONFIGURAÇÃO > COMUNICAÇÃO RSE > Velocidade RSE		
Velocidade RSE	4800 bps 9600 bps 14400 bps 19200 bps 38400 bps (Predefinido) 57600 bps 115200 bps	A função permite configurar a velocidade de comunicação do sistema de ligação remota.

Reset de parâmetros

Percurso: CONFIGURAÇÃO > Reset de parâmetros		
Reset de parâmetros	Confirmar? NÃO Confirmar? SIM	Repõe as configurações nos valores de fábrica, à exceção de: [utilizadores], [temporizações], [número de motores], [tipo de motor], [endereço CRP], [função das entradas de fim de curso], [velocidade RSE], [password], [idioma], [formato hora] e as definições relativas à calibração do movimento.

Procedim. guiado

Percurso: CONFIGURAÇÃO > Procedim. guiado	
Procedim. guiado	É possível utilizar o procedimento guiado de configuração do sistema.

Gestão utilizadores

Novo utilizador

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Novo utilizador**

Novo utilizador	A função permite registar um máximo de 1000 utilizadores e atribuir uma função a cada um deles. 📖 A operação pode ser realizada através de um transmissor ou um dispositivo seletor de BUS (por exemplo: teclado, leitor de transponder). A placa que gere os transmissores (AF) deve ser encaixada no conector. 📖 Para informações sobre o procedimento de memorização consulte o parágrafo [Guardar novo utilizador].
------------------------	--

Remover utilizador

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Remover utilizador**

Remover utilizador	A função permite remover um dos utilizadores registados. 📖 Para informações sobre o procedimento de eliminação, consulte o parágrafo [Eliminar utilizadores registados].
---------------------------	--

Remover todos

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Remover todos**

Remover todos	A função permite remover todos os utilizadores registados.
----------------------	--

Descodif. por rádio

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Descodif. por rádio**

Descodif. por rádio	Todas as descodif. (Predefinido) Rolling code TW Key block	A função permite escolher o tipo de codificação por rádio dos transmissores habilitados a comandar o automatismo. 📖 Ao escolher o tipo de codificação por rádio dos transmissores [Rolling code] ou [TW key block], quaisquer transmissores anteriormente memorizados são eliminados.
----------------------------	---	---

Self-Learning Rolling

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Self-Learning Rolling**

Self-Learning Rolling	Desativado (Predefinido) Ativado	A função permite guardar um novo transmissor rolling code, ativando a aquisição de um transmissor rolling code já guardado. Os processos para guardar e adquirir são explicados no manual do transmissor.
------------------------------	--	--

Mudança de modo

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Mudança de modo**

Mudança de modo	Altera a função atribuída a um determinado utilizador. 📖 Para mais informações sobre o procedimento, consulte o parágrafo [Modificar um comando atribuído a um utilizador].
------------------------	---

Informações

Versão FW

Percurso: INFORMAÇÕES > Versão FW		
Versão FW	Com as setas < > passa a apresentar: FW x.x.xx (firmware) GUI x.x (gráfica)	A função permite ver a versão de firmware e GUI instaladas.

Estado dos dispositivos BUS

Percurso: INFORMAÇÕES > Estado dos dispositivos BUS		
Estado dos dispositivos BUS	Fotocélula BUS 1 ÷ 8 Seletor BUS 1 ÷ 8 Pirilampo BUS 1 / 2 Módulo I/O BUS 1 / 2	A função indica o estado de todos os dispositivos que podem ser ligados ao BUS e geridos pelo firmware usado. Estados do dispositivo disponível: - OK - Não comunica - Segurança ativa - Conflito de endereços BUS

Contagem manobras

Percurso: INFORMAÇÕES > Contagem manobras		
Contagem manobras	Manobras totais - Manobras realizadas desde a instalação do automatismo. Manobras parciais - Manobras efetuadas após a última manutenção.	A função permite visualizar o número de manobras efetuadas pelo automatismo, total ou parcial (após uma operação de manutenção).  O quadro de comando guarda periodicamente e de forma automática o número de manobras. Em caso de falta de energia inesperada, é reposto o número de manobras da última memorização.

Configura a manutenção

Percurso: INFORMAÇÕES > Configurar manutenção		
Configura a manutenção	Desativado (Predefinido) de 1 x100 a 500 x100	A função permite configurar o número de manobras que o automatismo pode realizar, antes de ser gerada uma notificação que indica a necessidade de efetuar a manutenção.  O aviso é apresentado no ecrã com a menção [Executar manutenção] e sinalizado com 3 + 3 piscas a cada hora pelo dispositivo [Luz portão aberto].

Reset manutenção

Percurso: INFORMAÇÕES > Reset manutenção	
Reset manutenção	Repõe a zero a contagem do número de manobras parciais.

Lista de erros

Percurso: INFORMAÇÕES > **Lista de erros**

Lista de erros

Apresenta os últimos 8 erros detetados. A lista de erros pode ser apagada.
Use as setas para percorrer a lista.
Para apagar a lista de erros, seleccionar [Apagar erros]
Prima ENTER para confirmar.

Gestão de timers

Mostrar relógio

Percurso: GESTÃO DE TIMERS > **Mostrar relógio**

Mostrar relógio

A função permite ativar a visualização do relógio no ecrã.

Configurar relógio

Percurso: GESTÃO DE TIMERS > **Configurar relógio**

Configurar relógio

A função permite configurar a data e a hora.
Use as setas e o botão Enter para inserir os valores desejados.

DST automática

Percurso: GESTÃO DE TIMERS > **DST automática**

DST automática

Desativado (Predefinido)
Ativado
Comutação de verão: +1h último domingo do mês de março (passagem a hora legal).
Comutação de inverno: -1h último domingo do mês de outubro (passagem a hora solar).

A função permite ativar a configuração automática da hora legal.
 **Válido só na Europa central UTC+1.**

Formato de hora

Percurso: GESTÃO DE TIMERS > **Formato de hora**

Formato de hora

24 horas
12 horas (AM/PM)

A função permite escolher o formato de visualização do relógio.

Criar novo timer

Percurso: GESTÃO DE TIMERS > **Criar novo timer**

Criar novo timer

A função permite temporizar um ou mais tipos de ativação à escolha entre os disponíveis.
 Para mais informações sobre o procedimento, consulte o parágrafo [Crie um novo timer].

Remover timer

Percurso: GESTÃO DE TIMERS > **Remover timer**

Remover timer

O = [Abertura]
P = [Abertura parcial]
B = [Saída B1-B2]
R = [Relé módulo BUS]

A função permite remover uma das temporizações guardadas.

Idioma

Percurso: IDIOMA		
Idioma	Português (PT) English (EN) (predefinido) Français (FR) Deutsch (DE) Español (ES) Italiano (IT) Русский (RU) Polski (PL) Românesc (RO) Magyar (HU) Hrvatski (HR) Український (UA) Nederlands (NL) Slovenský (SK)	A função permite definir a língua do ecrã.

Password

Ativar password

Percurso: PASSWORD > Ativar password		
Ativar password	Permite configurar uma password de 4 dígitos. A password será solicitada cada vez que aceder ao menu principal.  Esta opção só aparece se NÃO estiver habilitada a password. Use as setas e o botão Enter para compor o código desejado. Repita a password utilizando as setas e o botão Enter para confirmar.	

Remover password

Percurso: PASSWORD > Remover password		
Remover password	A função permite remove a password que protege o acesso ao menu principal.  Esta opção só aparece se estiver habilitada a password.	

Alterar password

Percurso: PASSWORD > Alterar password		
Alterar password	A função permite alterar a password que protege o acesso ao menu principal.  Esta opção só aparece se estiver habilitada a password. Use as setas e o botão Enter para compor o código desejado. Repita a password utilizando as setas e o botão Enter para confirmar.	

Recuperar a password

Em caso de esquecimento da password, é necessário repor a placa com os valores de fábrica. [Reset de fábrica].

Reset de fábrica

É possível repor os dados da placa eletrónica nos valores de fábrica realizando as seguintes operações.

Desligue a alimentação da placa eletrónica e aguarde que se desligue efetivamente.

Mantendo premidos os botões < >, volte a dar a tensão à placa eletrónica.

Continue a manter premidos os botões < > até aparecer no ecrã [Reset fábrica].

Selecione [Confirmar? SIM]

Prima **ENTER** para confirmar.

 Repondo a placa eletrónica, são eliminados todos os utilizadores guardados, as temporizações definidas, as configurações de manobra e as operações de calibração.

Guardar um novo utilizador

Prima o botão **ENTER** para entrar na programação.

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Novo utilizador**

Prima **ENTER** para confirmar.

Escolha a função que quer atribuir ao utilizador entre:

Passo a passo - O primeiro comando é de abertura e o segundo comando é de fecho.

Sequencial - O primeiro comando é de abertura, o segundo comando é de PARAGEM, o terceiro comando é de fecho e o quarto comando é de PARAGEM.

Abrir

Abertura para pessoas/parcial

Saída B1-B2

Relé módulo BUS 1 - Ativa a saída 2 (saída relé) do módulo I/O BUS 1

Relé módulo BUS 2 - Ativa a saída 2 (saída relé) do módulo I/O BUS 2

É solicitada a introdução do código do utilizador. Envie o código através do dispositivo de comando no prazo de 10 segundos.

 A operação pode ser realizada através de um transmissor ou um dispositivo seletor de BUS (por exemplo: teclado, leitor de transponder). A placa que gere os dispositivos de comando (AF) deve ser encaixada no conector.

Repita o procedimento para introduzir outros utilizadores.

Eliminar um utilizador registado

Prima o botão **ENTER** para entrar na programação.

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Remover utilizador**

Prima **ENTER** para confirmar.

Use as setas para escolher o número associado ao utilizador que se deseja eliminar e prima **ENTER** para confirmar.

 Em alternativa, é possível acionar o dispositivo de comando associado ao utilizador que se deseja remover.

Aparece no ecrã um pedido de confirmação:

Confirmar? NÃO

Confirmar? SIM

Selecione [Sim] com as setas e prima **ENTER** para confirmar a eliminação.

Repita o procedimento para eliminar outros utilizadores.

Modificar um comando atribuído a um utilizador

Prima o botão **ENTER** para entrar na programação.

Percurso: GESTÃO UTILIZADORES > **Mudança de modo**

Prima **ENTER** para confirmar.

Use as setas para escolher o número associado ao utilizador que deseja modificar. Prima **ENTER** para confirmar.

 **Em alternativa, é possível acionar o dispositivo de comando associado ao utilizador que se deseja remover.**

Escolha o novo comando a associar ao utilizador entre:

Passo a passo - O primeiro comando é de abertura e o segundo comando é de fecho.

Sequencial - O primeiro comando é de abertura, o segundo comando é de PARAGEM, o terceiro comando é de fecho e o quarto comando é de PARAGEM.

Abrir

Abertura parcial

Saída B1-B2

Relé módulo BUS 1 - Ativa a saída 2 (saída relé) do módulo I/O BUS 1

Relé módulo BUS 2 - Ativa a saída 2 (saída relé) do módulo I/O BUS 2

Prima **ENTER** para confirmar.

Aparece no ecrã um pedido de confirmação:

Confirmar? NÃO

Confirmar? SIM

Selecione [Sim] com as setas e prima **ENTER** para confirmar a escolha.

Repita o procedimento para modificar outros utilizadores.

Os comandos com fio tem sempre prioridade sobre os comandos definidos com timer. Os comandos definidos com timer são prioritários em relação aos comandos enviados pelos utilizadores registados (seletores e transmissores).

Exemplo:

- O comando com fio ligado ao terminal 2-4 fecha o automatismo mesmo com timer definido em [Abertura].
- Um comando de fecho enviado pelo transmissor de um utilizador registado não é executado pelo portão se o timer estiver definido em [Abertura].

Prima o botão **ENTER** para entrar na programação.

Percurso: **GESTÃO DE TIMERS > Criar novo timer**

Use as setas para escolher o comando associado ao timer entre:

Abertura
Abertura parcial
Saída B1-B2
Relé módulo BUS 1 - Ativa a saída 2 (saída relé) do módulo I/O BUS 1
Relé módulo BUS 2 - Ativa a saída 2 (saída relé) do módulo I/O BUS 2

Prima **ENTER** para confirmar.

Horário de início

Use as setas para definir a hora de ativação do comando. Prima **ENTER** para confirmar.

Horário de fim

Use as setas para definir a hora de desativação do comando. Prima **ENTER** para confirmar.

Selecionar dias
Toda a semana

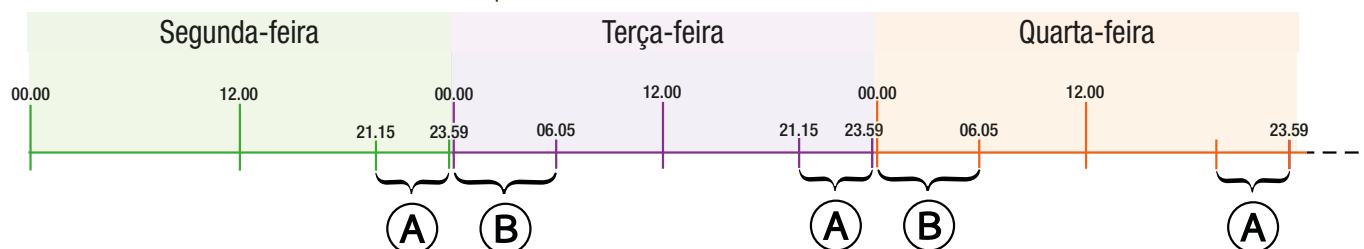
- Prima [Selecionar dias] para escolher individualmente um ou mais dias da semana.
- Prima [Toda a semana] é possível selecionar toda a semana.

Prima **ENTER** para confirmar.

Repita o procedimento para definir outros timers.

Como inserir um timer entre dois dias

Crie dois timers individuais como indicado no procedimento anterior.



A = Primeiro timer

B = Segundo timer

LEGENDA DAS INDICAÇÕES NO ECRÃ

	O Encoder está desativado.
	A função [Teste de impacto] está ativa.
	O automatismo detetou um obstáculo no fecho.
	O automatismo detetou um obstáculo na abertura.
	O automatismo detetou dois obstáculos no fecho.  O número no ecrã varia dependendo da quantidade de obstáculos identificados.  Ao atingir o número máximo de identificações, o automatismo para e é apresentada no ecrã uma mensagem de erro.
	O automatismo detetou dois obstáculos na abertura.  O número no ecrã varia dependendo da quantidade de obstáculos identificados.  Ao atingir o número máximo de identificações, o automatismo para e é apresentada no ecrã uma mensagem de erro.
	Há pelo menos um timer programado.
	Um timer programado está a funcionar.  Com o timer programado para a abertura ou para a abertura parcial, qualquer comando de rádio dado permitirá sempre a abertura. Os comandos com fio continuam a funcionar normalmente.

C<n>	Segurança por fio ativa  O valor <n> está associado ao parâmetro selecionado nas funções [Entrada CX] [Entrada CY] [Entrada CZ] [Entrada CK].
r7	Segurança R7 (borda sensível) ativa
r8	Segurança R8 (borda sensível) ativa
2r7	Segurança R7 (par de bordas sensíveis) ativa
2r8	Segurança R8 (par de bordas sensíveis) ativa
c<n>	Segurança fotocélulas BUS ativa  O valor <n> está associado ao parâmetro selecionado nas funções [Fotocélula BUS].
c23	Comando Abrir ativo para as fotocélulas BUS
c24	Comando Fechar ativo para as fotocélulas BUS
C0	Paragem total ativa
P<n>	Segurança RIO ativa  O valor <n> está associado ao parâmetro selecionado nas funções [RIO ED T1 - RIO ED T2] e [RIO PH T1 - RIO PH T2]
OP	Passagem completamente aberta
CL	Passagem completamente fechada

Conflito de endereços BUS	Detetado um conflito de ID nos dispositivos BUS.
Verificar dispositivo BUS	Um dispositivo BUS que tem uma função de segurança configurada não está presente.
RIO não configurado	A Placa RIO Conn não está configurada ou não possui nenhuma configuração de segurança.
Realize a calibração	É necessário realizar uma calibração do movimento.
assistente	É necessário selecionar um tipo de motor.
Executar manutenção	É necessário realizar a manutenção (exclusão encoder e superação de manobras para manutenção).

Mensagens de erro

E1	Erro de calibração
E2	Erro de calibração
E3	Erro sinal encoder não detetado
E4	Erro teste de segurança (veja a função F5)
E7	Erro de tempo de trabalho
E9	Obstáculos consecutivos detetados durante o fecho
E10	Obstáculos consecutivos detetados durante a abertura
E11	Ultrapassado o número máximo de obstáculos identificados consecutivamente
E15	Erro de transmissor não compatível
E17	Erro sistema wireless (RIO) não comunica
E18	Erro sistema wireless (RIO) não configurado
E24	Erro de comunicação ou mau-funcionamento de um dispositivo de segurança BUS Durante uma manobra: erro de comunicação ou mau-funcionamento de um dispositivo de segurança BUS
E25	Conflito de endereços entre os dispositivos BUS configurados
E30	Placa não funciona

PROCEDIMENTO DE VERIFICAÇÃO DO CURTO-CIRCUITO

Em caso de curto-circuito nos acessórios de 24V, a fonte de alimentação e o LED de sinalização apagam-se. A placa é desligada.

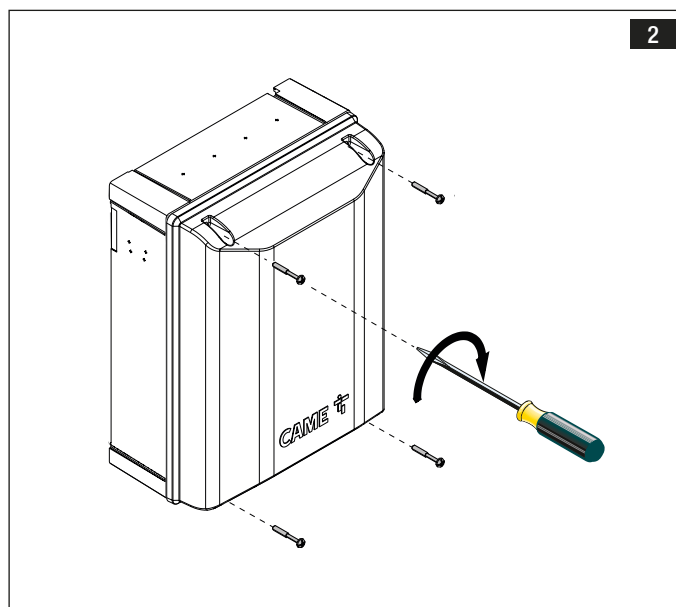
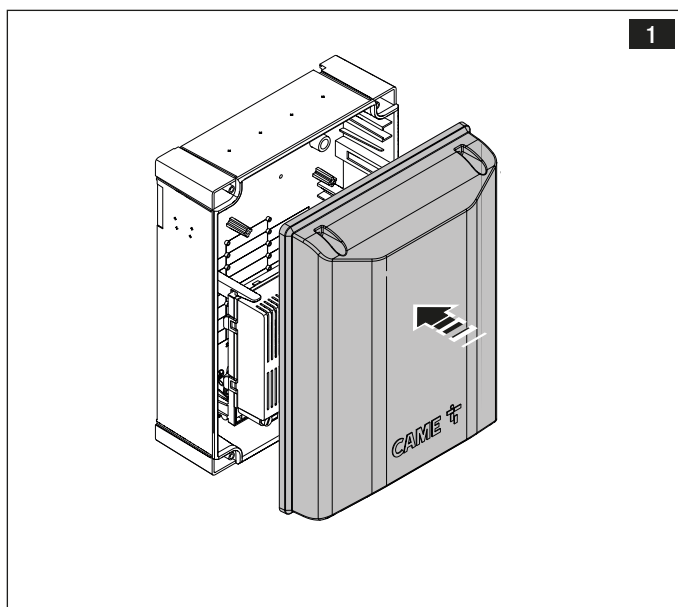
Para verificar a presença de um curto-circuito, realize as seguintes operações:

- » Verifique se não existem outras causas para não alimentar a placa;
- » Desligue a saída 10-11;
- » Desligue a saída 10-2;
- » Remova quaisquer cartões inseridos (RSE, RIO, AF);

Se a placa voltar a ligar-se corretamente, pode ter ocorrido um curto-circuito nos acessórios de 24V.

OPERAÇÕES FINAIS

 Antes de fechar a tampa, verifique se a entrada dos cabos está vedada para evitar a entrada de insetos e a formação de humidade.



**COLE AQUI A ETIQUETA DO
PRODUTO PRESENTE NA
EMBALAGEM**



CAME.COM

CAME S.P.A.

Via Martiri della Libertà, 15
31030 Dosson di Casier
Treviso - Itália
Tel. (+39) 0422 4940
Fax (+39) 0422 4941