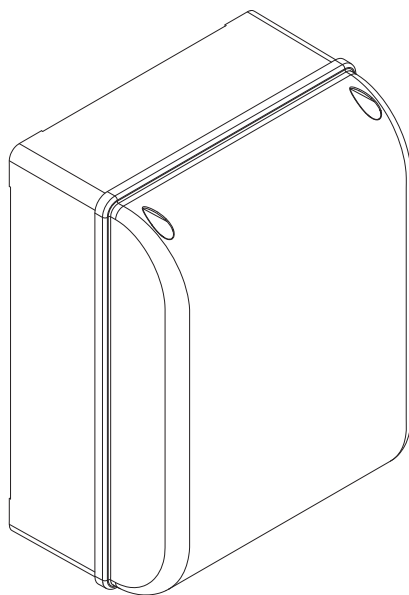


**QUADRO COMANDO
PER MOTORIDUTTORI A 24 V**

FA01233-IT






ZL65

MANUALE DI INSTALLAZIONE

IMPORTANTI ISTRUZIONI DI SICUREZZA PER L'INSTALLAZIONE

ATTENZIONE: L'INSTALLAZIONE NON CORRETTA PUÒ CAUSARE GRAVI DANNI, SEGUIRE TUTTE LE ISTRUZIONI DI INSTALLAZIONE
IL PRESENTE MANUALE È DESTINATO ESCLUSIVAMENTE A INSTALLATORI PROFESSIONALI O A PERSONE COMPETENTI

LEGENDA

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

DESCRIZIONE

Quadro comando per cancelli a una o due ante battenti con display grafico a segmenti di programmazione e segnalazione e autodiagnosi dei dispositivi di sicurezza.

Il quadro comando è predisposto per:

- collegamento del modulo RGP1 per la riduzione dei consumi;
- collegamento della scheda RLB per il funzionamento in caso di blackout e per la ricarica delle batterie;
- connessione alla scheda RIO-CONN per la configurazione degli accessori wireless della serie Rio;
- collegamento del modulo UR042 per la gestione da remoto delle automazioni CAME, con il sistema dedicato CAME CLOUD.


Tutte le connessioni e i collegamenti sono protetti da fusibili rapidi.

Destinazione d'uso

Uso residenziale e condominiale.

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

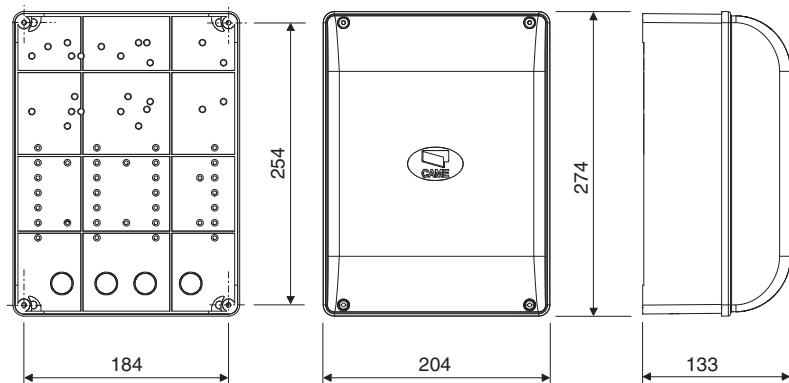
Dati tecnici

Tipo	ZL65
Grado di protezione (IP)	54
Alimentazione (V - 50/60 Hz)	230 AC
Alimentazione motore (V)	24 DC
Consumo in stand-by (W)	7
Consumo in stand-by con modulo RGP1 (W)	0,5
Potenza max (W)	300
Materiale del contenitore	ABS
Temperatura di esercizio (°C)	-20 ÷ +55
Classe di isolamento	
Peso (kg)	3,3

Fusibili

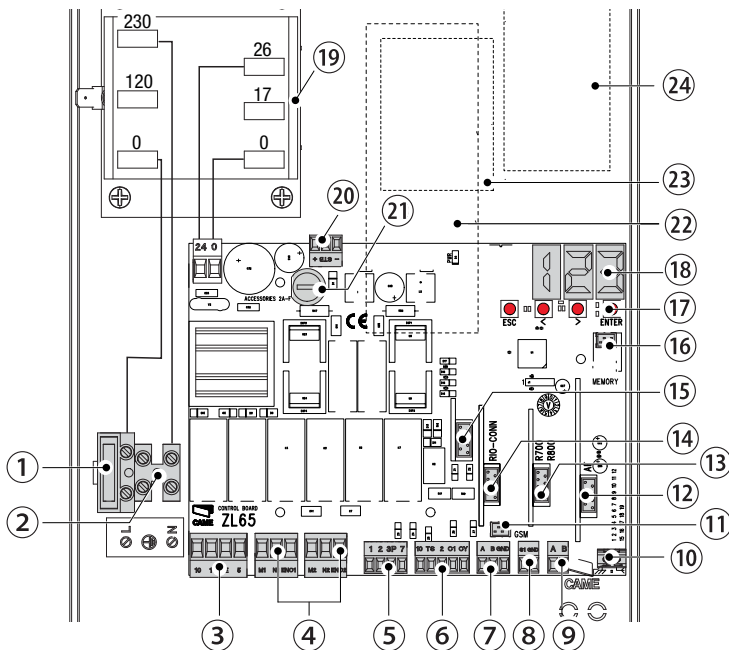
LINE FUSE - Linea	2 A-F = 230V
ACCESSORIES - Accessori	2 A-F

Dimensioni (mm)



Descrizione delle parti

- | | |
|--|---|
| 1. Fusibile di linea | 13. Connettore per scheda R700/R800 |
| 2. Morsetteria per alimentazione | 14. Connettore per scheda RIO-CONN |
| 3. Morsetteria per dispositivi di segnalazione | 15. Connettore per scheda RSE |
| 4. Morsettiere per motoriduttori con encoder | 16. Connettore per scheda Memory Roll |
| 5. Morsettieria per dispositivi di comando | 17. Pulsanti di programmazione |
| 6. Morsettieria per dispositivi di sicurezza | 18. Display |
| 7. Morsettieria per collegamento CRP | 19. Trasformatore |
| 8. Morsettieria per selettore a tastiera | 20. Morsettieria per modulo RGP1 |
| 9. Morsettieria per dispositivi a transponder | 21. Fusibile accessori |
| 10. Morsettieria per antenna | 22. Alloggiamento per modulo UR042 |
| 11. Connettore per modulo UR042 | 23. Alloggiamento per modulo RGP1 |
| 12. Connettore per scheda AF | 24. Alloggiamento per scheda caricabatterie RLB |



INDICAZIONI GENERALI PER L'INSTALLAZIONE

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

⚠ Attenzione! Prima di intervenire sul quadro comando, togliere la tensione di linea e, se presenti, scollegare le batterie.

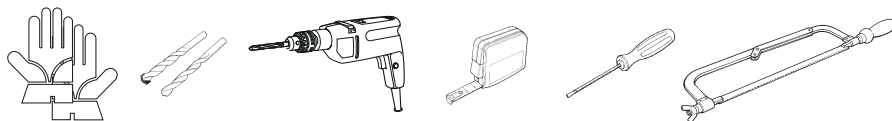
Verifiche preliminari

⚠ Prima di procedere all'installazione del quadro comando è necessario:

- verificare che il punto di fissaggio sia in una zona protetta dagli urti, che le superfici di ancoraggio siano solide, e che il fissaggio venga fatto con elementi idonei (viti, tasselli, ecc) alla superficie;
- prevedere nella rete di alimentazione e conformemente alle regole di installazione, un adeguato dispositivo di disconnessione onnipolare, che consenta la disconnessione completa nelle condizioni della categoria di sovratensione III (ovvero con una distanza maggiore di 3 mm tra i contatti);
- ☹ verificare che le eventuali connessioni interne al contenitore (eseguite per la continuità del circuito di protezione) siano provviste di isolamento supplementare rispetto ad altre parti conduttrici interne;
- predisporre adeguate tubazioni e canaline per il passaggio dei cavi elettrici garantendone la protezione contro il danneggiamento meccanico.

Attrezzi e materiali

Assicurarsi di avere tutti gli strumenti e il materiale necessario per effettuare l'installazione nella massima sicurezza e secondo le normative vigenti. In figura alcuni esempi di attrezzatura per l'installatore.



Tipi di cavi e spessori minimi

Collegamento	Tipo cavo	Lunghezza cavo 1 < 15 m	Lunghezza cavo 15 < 30 m
Alimentazione quadro 230 V AC	H05RN-F	2G x 1,5 mm ²	2G x 2,5 mm ²
Alimentazione motore/encoder 24 V DC	FROR CEI 20-22 CEI EN 50267-2-1	3 x 1,5 mm ²	3 x 2,5 mm ²
Lampeggiatore		2 x 0,5 mm ²	
Trasmittitori fotocellule		2 x 0,5 mm ²	
Ricevitori fotocellule		4 x 0,5 mm ²	
Dispositivi di comando e di sicurezza		2 x 0,5 mm ²	
Antenna	RG58	max 10 m	
Came Remote Protocol (CRP)	UTP CAT5	max 1000 m	

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

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

INSTALLAZIONE

Fissaggio del quadro comando

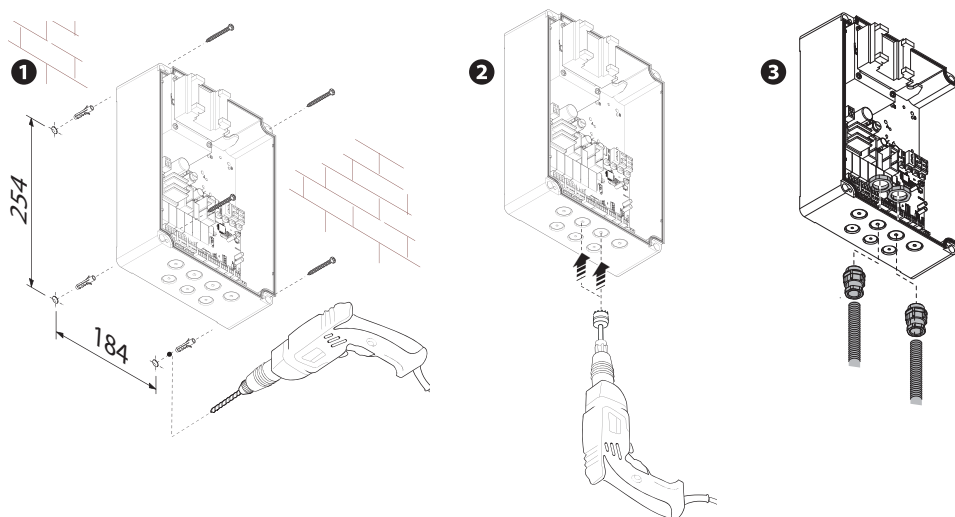
Fissare la base del quadro in una zona protetta con viti e tasselli ❶.

❷ Si consiglia di usare viti con testa cilindrica (6 x 70 mm).

Forare sui fori presfondati (18 e 20 mm) sotto la base del quadro ❷.

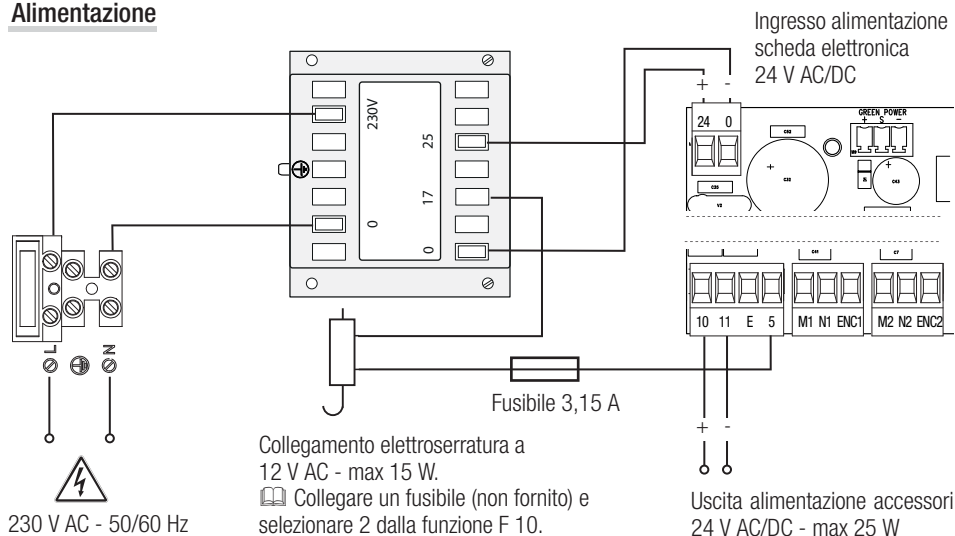
⚠ Attenzione a non danneggiare la scheda elettronica.

Inserire i pressacavi con i tubi corrugati per il passaggio dei cavi elettrici ❸.

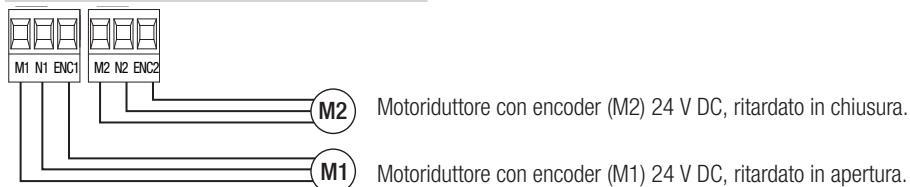


COLLEGAMENTI ELETTRICI E PROGRAMMAZIONE

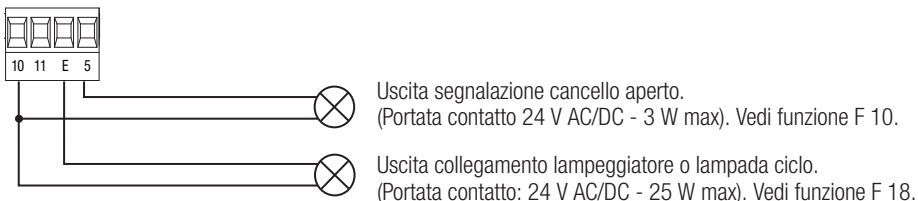
Alimentazione



Collegamento motoriduttore con encoder



Dispositivo di segnalazione

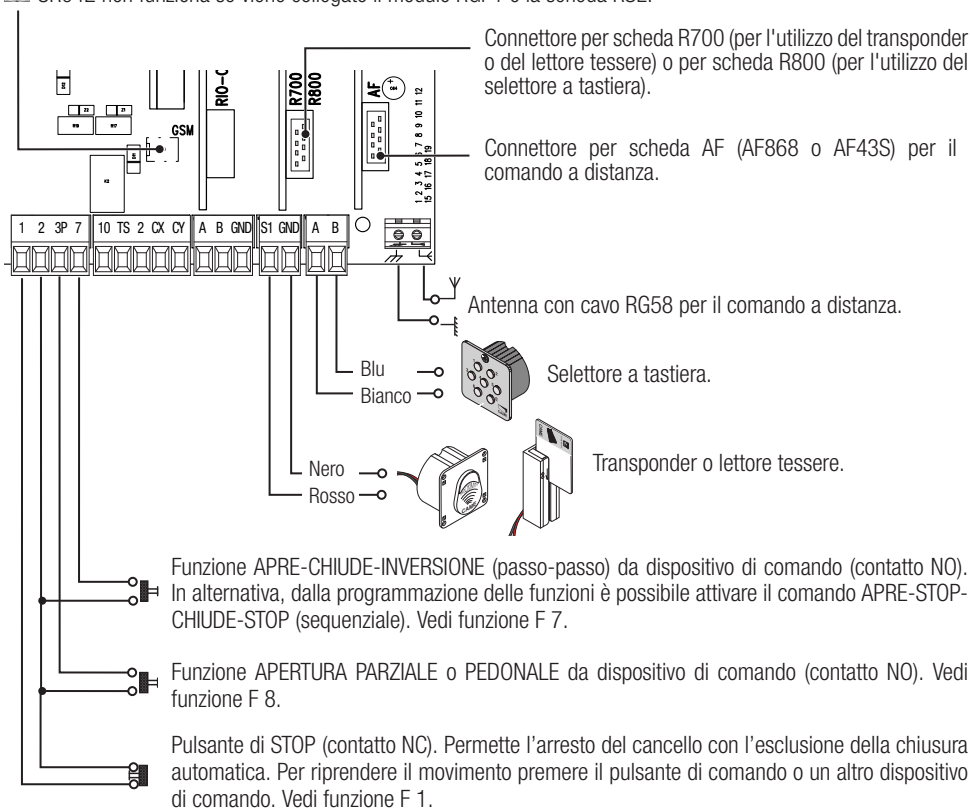


Dispositivi di comando

⚠ **ATTENZIONE!** Prima di inserire una qualsiasi scheda a innesto (es.: AF, R800), è **OBBLIGATORIO** TOGLIERE LA TENSIONE DI LINEA e, se presenti, scollegare le batterie.

Connettore per modulo UR042.

📖 UR042 non funziona se viene collegato il modulo RGP1 o la scheda RSE.



Dispositivi di sicurezza

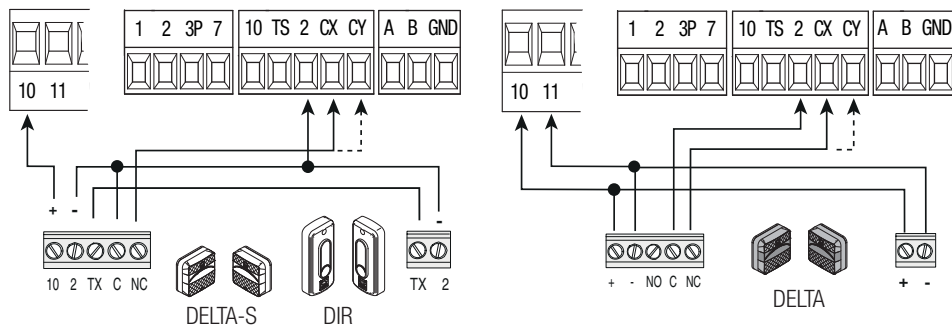
Fotocellule

Configurare il contatto CX o CY (NC), ingresso per dispositivi di sicurezza tipo fotocellule, conformi alla normativa EN 12978.

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

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

Se non vengono utilizzati i contatti CX e CY vanno disattivati in programmazione.



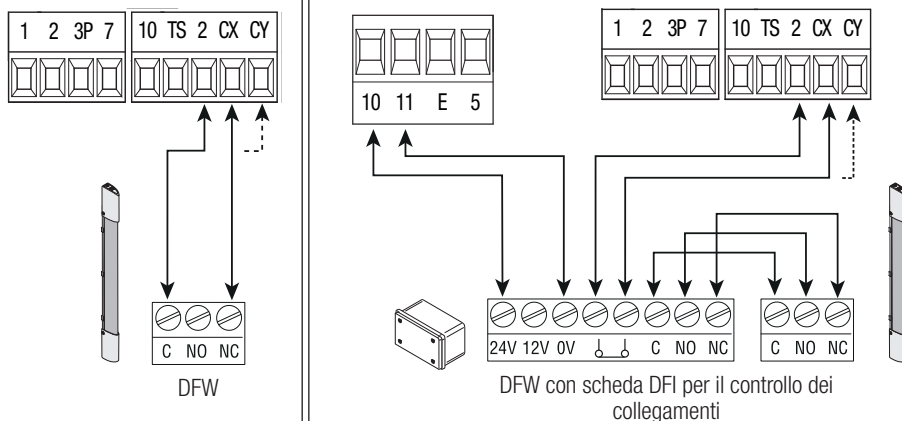
Bordi sensibili

Configurare il contatto CX o CY (NC), ingresso per dispositivi di sicurezza tipo bordi sensibili, conformi alla normativa EN 12978.

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

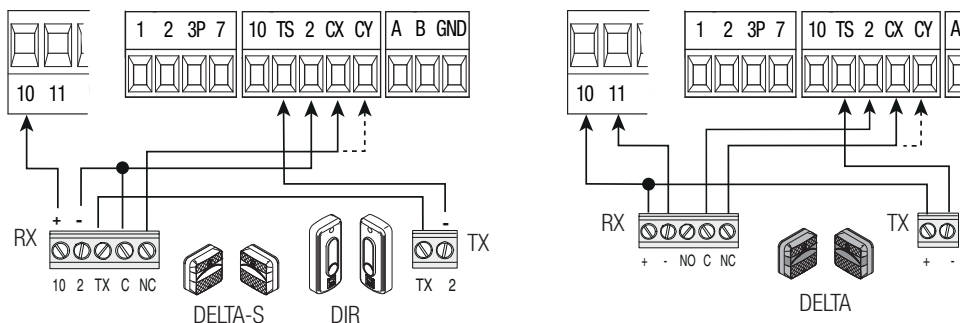
- C7 riapertura durante la chiusura. In fase di chiusura del cancello, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa apertura;
- C8 richiusura durante l'apertura. In fase di apertura del cancello, l'apertura del contatto provoca l'inversione del movimento fino alla completa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

Se non vengono utilizzati i contatti CX e CY vanno disattivati in programmazione.



Collegamento dei dispositivi di sicurezza (test sicurezza)

A ogni comando di apertura o di chiusura, la scheda verifica l'efficienza dei dispositivi di sicurezza (es. fotocellule). Un'eventuale anomalia inibisce qualsiasi comando e a display viene segnalato E 4.
Per questo tipo di collegamento, abilitare la funzione F 5.



Dispositivi wireless

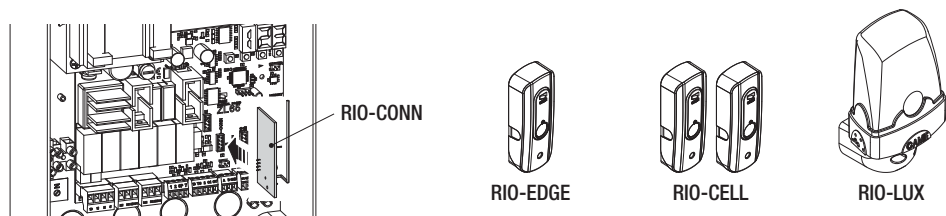
Inserire la scheda RIO-CONN sul connettore dedicato sulla scheda elettronica.

Impostare la funzione da associare al dispositivo wireless (F 65, F 66, F 67 e F 68).

Configurare gli accessori wireless (vedi fascicolo dell'accessorio da configurare).

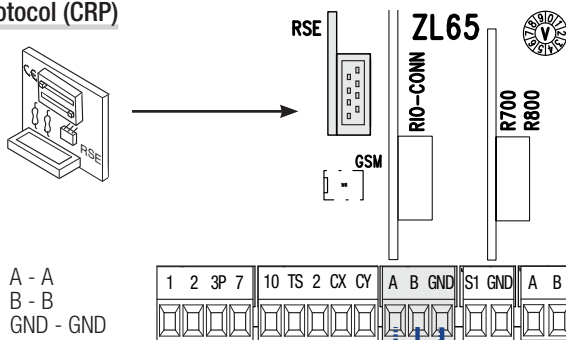
Se i dispositivi non sono configurati con la scheda RIO-CONN, appare sul display l'errore E 18.

Nel caso di disturbi di radiofrequenza nell'impianto, il sistema wireless inibisce il normale funzionamento dell'automazione e appare a display l'errore E 17.

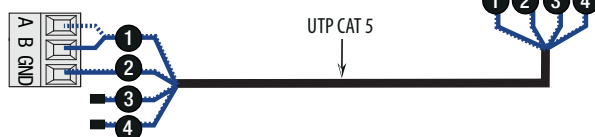


Collegamento con Came Remote Protocol (CRP)

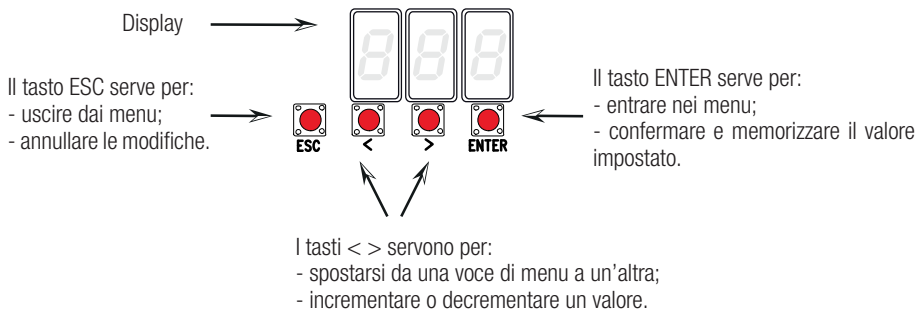
Inserire la scheda RSE.



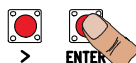
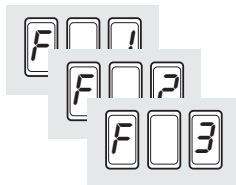
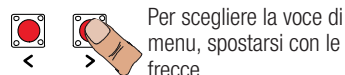
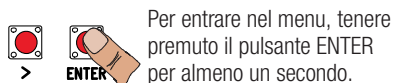
Collegamento seriale RS485 con scheda RSE all'impianto domotico via CRP (Came Remote Protocol).



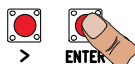
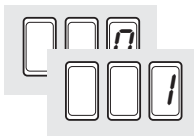
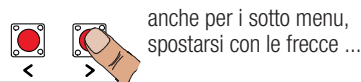
Descrizione dei comandi di programmazione



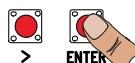
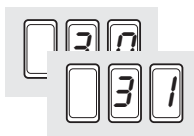
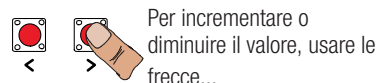
Navigazione menu



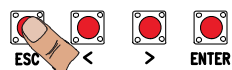
... poi premere ENTER



... poi premere ENTER



... poi premere ENTER per confermare...






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




Quando il menu è attivo l'impianto non può essere utilizzato.


Mappatura delle funzioni





F 1	Funzione stop totale (1-2)
F 2	Funzione associata all'ingresso 2-CX
F 3	Funzione associata all'ingresso 2-CY
F 5	Funzione test sicurezza
F 6	Funzione azione mantenuta
F 7	Modalità comando su 2-7
F 8	Modalità comando su 2-3P
F 9	Funzione rilevazione ostacolo a motore fermo
F 10	Funzione associata all'uscita segnalazione cancello aperto o abilitazione dell'elettroserratura
F 11	Esclusione Encoder
F 12	Funzione partenza rallentata
F 13	Funzione spinta in chiusura
F 14	Funzione selezione tipo sensore
F 16	Funzione colpo d'ariete
F 18	Funzione lampada supplementare
F 19	Tempo chiusura automatica
F 20	Tempo chiusura automatica dopo apertura parziale
F 21	Tempo prelampeggio
F 22	Tempo lavoro
F 23	Tempo ritardo in apertura
F 24	Tempo ritardo in chiusura
F 26	Tempo colpo d'ariete
F 27	Tempo serratura
F 28	Regolazione velocità della corsa
F 30	Regolazione velocità del rallentamento
F 33	Regolazione velocità di taratura
F 34	Sensibilità durante la corsa
F 35	Sensibilità durante il rallentamento
F 36	Regolazione apertura parziale
F 37	Regolazione punto iniziale di rallentamento in apertura del motoriduttore M1
F 38	Regolazione punto iniziale di rallentamento in chiusura del motoriduttore M1
F 39	Regolazione punto iniziale di accostamento in apertura del motoriduttore M1
F 40	Regolazione punto iniziale di accostamento in chiusura del motoriduttore M1
F 41	Regolazione punto iniziale di rallentamento in apertura del motoriduttore M2
F 42	Regolazione punto iniziale di rallentamento in chiusura del motoriduttore M2
F 43	Regolazione punto iniziale di accostamento in apertura del motoriduttore M2
F 44	Regolazione punto iniziale di accostamento in chiusura del motoriduttore M2
F 46	Impostazione numero dei motori
F 49	Gestione collegamento seriale
F 50	Salvataggio dati nella memory roll
F 51	Lettura dati dalla memory roll
F 56	Numero periferica
F 63	Modifica velocità COM
F 65	Funzione associata all'ingresso RIO-EDGE [T1]
F 66	Funzione associata all'ingresso RIO-EDGE [T2]
F 67	Funzione associata all'ingresso RIO-CELL [T1]
F 68	Funzione associata all'ingresso RIO-CELL [T2]
U 1	Inserimento nuovo utente con comando associato
U 2	Cancellazione singolo utente
U 3	Cancellazione totale utenti
U 4	Decodifica codice radio
A 1	Tipo motore
A 2	Test motore
A 3	Taratura corsa
A 4	Reset parametri
A 5	Conteggio manovre
H 1	Versione software









Menu funzioni







-  **IMPORTANTE!** Iniziare la programmazione eseguendo per prime le funzioni TIPO MOTORE (A 1), NUMERO MOTORI (F 46) e TARATURA CORSA (A 3).
-  La programmazione delle funzioni va effettuata con l'automazione ferma.
-  È possibile memorizzare fino a un max di 25 utenti

F 1 Stop totale [1-2]	OFF=Disattivata (default) / ON=Attivata
Ingresso NC – Stop del cancello con esclusione dell'eventuale chiusura automatica; per riprendere il movimento, usare il dispositivo di comando. Il dispositivo di sicurezza va inserito su [1-2].	
F 2 Ingresso [2-CX]	OFF=Disattivata (default) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
Ingresso NC – Possibilità di associare: C1 = riapertura durante la chiusura per fotocellule, C2 = richiusura durante l'apertura per fotocellule, C3 = stop parziale, C4 = attesa ostacolo, C7 = riapertura durante la chiusura per bordi sensibili, C8 = richiusura durante l'apertura per bordi sensibili.  La funzione C3 (stop parziale) appare solo se viene attivata la funzione F 19 (Tempo chiusura automatica).	
F 3 Ingresso [2-CY]	OFF=Disattivata (default) / 1 = C1 / 2 = C2 / 3 = C3 / 4 = C4 / 7 = C7 / 8 = C8
Ingresso NC – Possibilità di associare: C1 = riapertura durante la chiusura per fotocellule, C2 = richiusura durante l'apertura per fotocellule, C3 = stop parziale, C4 = attesa ostacolo, C7 = riapertura durante la chiusura per bordi sensibili, C8 = richiusura durante l'apertura per bordi sensibili.  La funzione C3 (stop parziale) appare solo se viene attivata la funzione F 19 (Tempo chiusura automatica).	
F 5 Test sicurezza	OFF=Disattivata (default) / 1 = CX / 2 = CY / 4 = CX+CY
Dopo ogni comando di apertura o di chiusura, la scheda verifica che le fotocellule funzionino correttamente.  Per i dispositivi wireless, il test sicurezza è sempre attivo.	
F 6 Azione manutenuta	OFF=Disattivata (default) / ON=Attivata
Il cancello si apre e si chiude tenendo premuto un pulsante. Pulsante di apertura sul contatto 2-3P e pulsante di chiusura sul contatto 2-7. Tutti gli altri dispositivi di comando, anche radio, sono esclusi.	
F 7 Comando [2-7]	0=Passo-passo (default) / 1 = Sequenziale
Dal dispositivo di comando collegato su 2-7 esegue il comando passo-passo (apre-chiude-inversione) o sequenziale (apre-stop-chiude-stop).	
F 8 Comando [2-3P]	0=Apertura pedonale (default) / 1 = Apertura parziale
Dal dispositivo di comando collegato su 2-3P esegue l'apertura pedonale (apertura completa dell'anta di M2) o apertura parziale (apertura parziale dell'anta di M2: il grado di apertura dipende dalla percentuale di regolazione della corsa impostata con F36).	
F 9 Rilevazione ostacolo a motore fermo	OFF=Disattivata (default) / ON=Attivata
Il cancello chiuso, aperto o dopo uno stop totale, il motoriduttore rimane fermo se i dispositivi di sicurezza (fotocellule o bordi sensibili) rilevano un ostacolo.	

F 10 Uscita segnalazione cancello aperto o abilitazione elettroserratura	0 =accesa a cancello aperto e in movimento (default) 1 = in apertura lampeggia con intermittenza ogni mezzo secondo, in chiusura lampeggia con intermittenza ogni secondo, accesa fissa con cancello aperto, spenta con cancello chiuso 2 = elettroserratura abilitata.
Segnala lo stato del cancello. Il dispositivo di segnalazione è collegato su 10-5 o in alternativa abilita l'elettroserratura collegata all'uscita 17 V del trasformatore e sul morsetto 5.  In quest'ultimo caso, collegare un fusibile da 3,15 A.	
F 11 Encoder	ON=Attivato (default) / OFF=Disattivato
Gestione dei rallentamenti, della rilevazione degli ostacoli e della sensibilità.	
F 12 Partenza rallentata	OFF=Disattivata (default) / ON=Attivata
A ogni comando di apertura o chiusura, il cancello parte lentamente per alcuni secondi.	
F 13 Spinta in chiusura	OFF=disattivata (default) / 1 = spinta minima / 2 = spinta media / 3 = spinta massima
A finecorsa in chiusura, i motoriduttori eseguono una breve spinta in battuta delle ante.	
F 14 Selezione tipo sensore	0 =comando con sensore transponder o lettore di tessere magnetiche 1 = comando con selettore a tastiera (default)
Impostazione del tipo di sensore per il comando dell'automazione.	
F 16 Colpo d'ariete	OFF=Disattivata (default) / ON=Attivata
Prima di ogni manovra di apertura e chiusura, le ante spingono in battuta per facilitare lo sgancio dell'elettroserratura. Il tempo di spinta, si imposta con F26.	
F 18 Lampada supplementare	0 =Lampeggiante (default) / 1 = Ciclo
Uscita sul contatto 10-E. Lampeggiatore: lampeggia durante le fasi di apertura e chiusura del cancello. Ciclo: rimane accesa dall'inizio dell'apertura fino alla completa chiusura compreso il tempo di attesa prima della chiusura automatica.	
F 19 Tempo chiusura automatica	OFF=Disattivata (default) / 1 = 1 secondo / ... / 180 = 180 secondi
L'attesa prima della chiusura automatica parte dal raggiungimento del punto di finecorsa in apertura per un tempo regolabile da 1 secondo a 180 secondi. La chiusura automatica non si attiva nel caso in cui intervengano i dispositivi di sicurezza per la rilevazione di un ostacolo, dopo uno stop totale o in caso di mancanza di tensione.	
F 20 Tempo chiusura automatica dopo apertura parziale	OFF=Disattivata (default) / 1 = 1 secondo / ... / 180 = 180 secondi
L'attesa prima della chiusura automatica parte dopo un comando di apertura parziale per un tempo regolabile da 1 secondo a 180 secondi. La chiusura automatica non si attiva nel caso in cui intervengano i dispositivi di sicurezza per la rilevazione di un ostacolo, dopo uno stop totale o in caso di mancanza di tensione.	
F 21 Tempo prelampeggio	OFF=Disattivata (default) / 1 = 1 secondo / ... / 10 = 10 secondi
Regolazione del tempo prelampeggio del lampeggiatore collegato su 10-E prima di ogni manovra. Il tempo di lampeggio è regolabile da 1 secondo a 10 secondi.	

F 22 Tempo lavoro	$5 = 5 \text{ secondi} / \dots / 120 = 120 \text{ secondi (default)} / \dots / 180 = 180 \text{ secondi.}$
Tempo di lavoro dei motori, in apertura e in chiusura. È regolabile da 5 secondi a 180 secondi.	
F 23 Tempo ritardo in apertura	$0 = 0 \text{ secondi} / \dots / 2 = 2 \text{ secondi (default)} / \dots / 10 = 10 \text{ secondi.}$
Dopo un comando di apertura, il motoriduttore M1 parte in ritardo. Il tempo di ritardo è regolabile da 0 a 10 secondi.	
F 24 Tempo ritardo in chiusura	$0 = 0 \text{ secondi} / \dots / 5 = 5 \text{ secondi (default)} / \dots / 25 = 25 \text{ secondi.}$
Dopo un comando di chiusura o dopo la chiusura automatica, il motoriduttore M2 parte in ritardo. Il tempo di ritardo è regolabile da 0 a 25 secondi.	
F 26 Tempo colpo d'ariete	$1 = 1 \text{ secondo (default)} / 2 = 2 \text{ secondi}$
Dopo un comando di apertura e chiusura, il motoriduttore esegue una spinta in battuta per un tempo regolabile da 1 secondo a 2 secondi.	
F 27 Tempo serratura	$1 = 1 \text{ secondo (default)} / 4 = 4 \text{ secondi}$
Dopo un comando di apertura e chiusura, l'elettroserratura si sblocca per un tempo regolabile da 1 secondo a 4 secondi.	
F 28 Velocità corsa	$60 = \text{Velocità minima} / \dots / 100 = \text{Velocità massima (default)}$
Impostazione della velocità di apertura e chiusura del cancello, calcolata in percentuale.  Per i motoriduttori FA7024CB, la velocità minima è 50.	
F 30 Velocità rallentamento	$10 = \text{Velocità minima} / \dots / 50 = \text{Velocità (default)} / \dots / 60 = \text{Velocità massima}$
Impostazione della velocità di rallentamento in apertura e chiusura del cancello, calcolata in percentuale.  Per i motoriduttori FA7024CB, la velocità minima è 30.	
F 33 Velocità taratura	$20 = \text{Velocità minima} / \dots / 50 = \text{Velocità (default)} / \dots / 60 = \text{Velocità massima}$
Impostazione della velocità dei motoriduttori durante la fase di taratura, calcolata in percentuale.	
F 34 Sensibilità corsa	$10 = \text{sensibilità massima} / \dots / 100 = \text{sensibilità minima (default)}$
Regolazione della sensibilità di rilevazione degli ostacoli durante la corsa.	
F 35 Sensibilità rallentamento	$10 = \text{sensibilità massima} / \dots / 100 = \text{sensibilità minima (default)}$
Regolazione della sensibilità di rilevazione degli ostacoli durante il rallentamento	
F 36 Regolazione apertura parziale	$10 = 10\% \text{ della corsa} / \dots / 40 = 40\% \text{ della corsa (default)} / \dots / 80 = 80\% \text{ della corsa}$
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, dell'apertura del cancello.	
F 37 Punto rallentamento apertura di M1	$1 = 1\% \text{ della corsa} / \dots / 25 = 25\% \text{ della corsa (default)} / \dots / 60 = 60\% \text{ della corsa}$
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio del rallentamento in apertura del motore M1.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 38 Punto rallentamento chiusura di M1	$1 = 1\% \text{ della corsa} / \dots / 25 = 25\% \text{ della corsa (default)} / \dots / 60 = 60\% \text{ della corsa}$
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio del rallentamento in chiusura del motore M1.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	

F 39 Punto di accostamento in apertura di M1	1 = 1% della corsa / ... / 10 = 10% della corsa (default)
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio della fase di accostamento in apertura del motore M1.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 40 Punto di accostamento in chiusura di M1	1 = 1% della corsa / ... / 10 = 10% della corsa (default)
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio della fase di accostamento in chiusura del motore M1.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 41 Punto rallentamento in apertura di M2	1 = 1% della corsa / ... / 25 = 25% della corsa (default) / ... / 60 = 60% della corsa
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio del rallentamento in apertura del motore M2.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 42 Punto rallentamento in chiusura di M2	1 = 1% della corsa / ... / 25 = 25% della corsa (default) / ... / 60 = 60% della corsa
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio del rallentamento in chiusura del motore M2.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 43 Punto di accostamento in apertura di M2	1 = 1% della corsa / ... / 10 = 10% della corsa (default)
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio della fase di accostamento in apertura del motore M2.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 44 Punto di accostamento in chiusura di M2	1 = 1% della corsa / ... / 10 = 10% della corsa (default)
Regolazione in percentuale sulla corsa totale, del punto di inizio della fase di accostamento in chiusura del motore M2.  Questa funzione appare solo se viene attivata la funzione Encoder.	
F 46 Numero motori	OFF=M1 e M2 (default) / ON=M2
Per l'impostazione del numero dei motori collegati al quadro comando.	
F 49 Gestione collegamento seriale	OFF=Disattivata (default) / 3 = CRP
Per abilitare il funzionamento Came Remote Protocol.	
F 50 Salvataggio dati	OFF=Disattivata (default) / ON=Attivata
Salvataggio nella memory roll degli utenti e delle impostazioni memorizzate.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una memory roll.	
F 51 Lettura dati	OFF=Disattivata (default) / ON=Attivata
Caricamento dei dati salvati nella memory roll.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una memory roll.	
F 56 Numero periferica	1 ----> 255
Per l'impostazione del numero della periferica da 1 a 255 per ogni scheda elettronica in caso di impianto con più automazioni.	

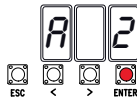
F 63 Modifica velocità COM	0 = 1200 Baud / 1 = 2400 Baud / 2 = 4800 Baud / 3 = 9600 Baud / 4 = 14400 Baud / 5 = 19200 Baud / 6 = 38400 Baud / 7 = 57600 Baud / 8 = 115200 Baud
Per l'impostazione della velocità di comunicazione utilizzata nel sistema di connessione CRP (Came Remote Protocol).	
F 65 Ingresso wireless RIO-EDGE [T1]	OFF=Disattivata (default) / 7 = P7 / 8 = P8
Dispositivo di sicurezza wireless (RIO-EDGE) associato a una funzione a scelta tra quelle previste: P7 = riapertura durante la chiusura, P8 = richiusura durante l'apertura. Per la programmazione, vedi istruzioni allegate all'accessorio.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una RIO-CONN.	
F 66 Ingresso wireless RIO-EDGE [T2]	OFF=Disattivata (default) / 7 = P7 / 8 = P8
Dispositivo di sicurezza wireless (RIO-EDGE) associato a una funzione a scelta tra quelle previste: P7 = riapertura durante la chiusura, P8 = richiusura durante l'apertura. Per la programmazione, vedi istruzioni allegate all'accessorio.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una RIO-CONN.	
F 67 Ingresso wireless RIO-CELL [T1]	OFF=Disattivata (default) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4
RIO-CELL viene associata a una funzione a scelta tra quelle previste: P1 = riapertura durante la chiusura; P2 = richiusura durante l'apertura; P3 = stop parziale; P4 = attesa ostacolo. Per la programmazione, vedi istruzioni allegate all'accessorio.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una RIO-CONN.	
F 68 Ingresso wireless RIO-CELL [T2]	OFF=Disattivata (default) / 1 = P1 / 2 = P2 / 3 = P3 / 4 = P4
RIO-CELL viene associata a una funzione a scelta tra quelle previste: P1 = riapertura durante la chiusura; P2 = richiusura durante l'apertura; P3 = stop parziale; P4 = attesa ostacolo. Per la programmazione, vedi istruzioni allegate all'accessorio.  Questa funzione appare solo se nella scheda elettronica è stata inserita una RIO-CONN.	
U 1 Inserimento utente	1 = Comando passo-passo (apre-chiude) / 2 = Comando sequenziale (apre-stop-chiude-stop) / 3 = Comando solo apre / 4 = Comando parziale
Inserimento fino a un max. di 25 utenti e associazione a ognuno di essi di una funzione a scelta tra quelle previste. L'inserimento va fatto con trasmettitore o altro dispositivo di comando (vedi paragrafo INSERIMENTO UTENTE CON COMANDO ASSOCIATO).	
U 2 Cancellazione utente	
Cancellazione di un singolo utente (vedi paragrafo CANCELLAZIONE DI UN SINGOLO UTENTE).	
U 3 Cancellazione utenti	OFF=Disattivata / ON=Cancellazione di tutti gli utenti
Cancellazione di tutti gli utenti.	
U 4 Decodificacodiceradio	<p>Selezionare il tipo di codici da radio del trasmettitore che si desidera memorizzare sulla scheda elettronica.</p> <p> Quando si seleziona una codifica radio, vengono cancellati automaticamente tutti i trasmettitori memorizzati.</p> <p> La codifica TWIN consente la memorizzazione di più utenti con la stessa chiave (Key block).</p> <p>1 = tutte le serie (default) / 2 = solo serie Rolling Code / 3 = solo serie TWIN</p>

A 1 Tipo motore	1 = SWN20 - SWN25 (default) / 2 = FA7024CB
Selezione del motoriduttore utilizzato per l'impianto.	
A 2 Test motori	OFF=Disattivata / ON=Attivata
Test per verificare il corretto senso di rotazione dei motoriduttori (vedi paragrafo TEST MOTORI).	
A 3 Taratura corsa	OFF=Disattivata / ON= Attivata
Taratura automatica della corsa del cancello (vedi paragrafo TARATURA CORSA). <div> Questa funzione compare solo se viene attivata la funzione Encoder. </div>	
A 4 Reset parametri	OFF = Disattivata / ON = Attivata
Attenzione! Le impostazioni di default vengono ripristinate e la taratura della corsa cancellata.	
A 5 Conteggio manovre	OFF = Numero di manovre effettuate /ON = Cancellazione di tutte le manovre
Permette di visualizzare il numero di manovre effettuate o di cancellarle (001 = 100 manovre; 010 = 1000 manovre; 100 = 10000 manovre; 999 = 99900 manovre; CSI = intervento di manutenzione)	
H 1 Versione	
Visualizza la versione del firmware.	

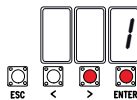
Test motori

Selezionare A 2.

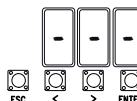
Premere ENTER per confermare.



Selezionare 1 e premere ENTER per confermare l'operazione di test motori.

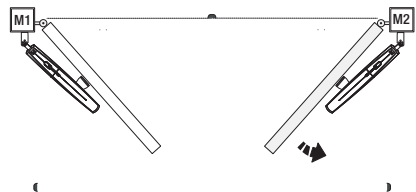
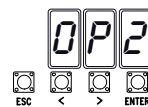


Verrà visualizzata la dicitura [---] in attesa del comando.



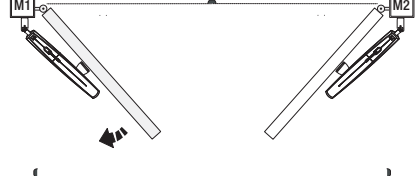
Tenere premuto il tasto indicato con la freccia > e verificare che l'anta del secondo motoriduttore (M2) esegua una manovra di apertura.

Se l'anta compie una manovra di chiusura, invertire le fasi del motore.



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

Se l'anta compie una manovra di chiusura, invertire le fasi del motore.



Taratura corsa

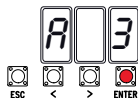
📖 Prima di effettuare la taratura della corsa, posizionare il cancello a metà corsa, controllare che l'area di manovra sia libera da qualsiasi ostacolo e verificare la presenza di una battuta d'arresto meccanico in apertura e una in chiusura.

⚠ Le battute d'arresto meccanico sono obbligatorie.

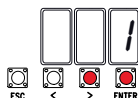
Importante! Durante la taratura, tutti dispositivi di sicurezza saranno disabilitati.

Selezionare A 3.

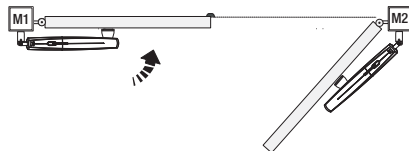
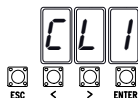
Premere ENTER per confermare.



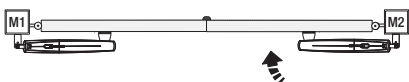
Selezionare 1 e premere ENTER per confermare l'operazione di taratura automatica della corsa.



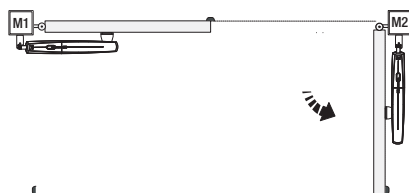
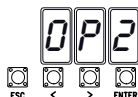
L'anta del primo motoriduttore eseguirà una manovra di chiusura fino alla battuta d'arresto...



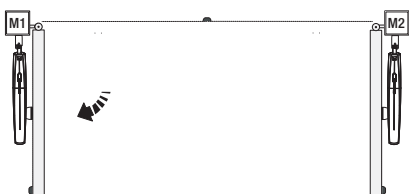
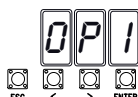
...di seguito, l'anta del secondo motoriduttore eseguirà la stessa manovra...




...successivamente l'anta del secondo motoriduttore, eseguirà una manovra di apertura fino alla battuta d'arresto...



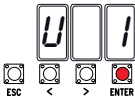
... l'anta del primo motoriduttore eseguirà la stessa manovra.



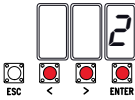
 Nelle operazioni di inserimento / cancellazione utenti, i numeri lampeggianti visualizzati, sono numeri disponibili e utilizzabili per un eventuale utente da inserire (max 25 utenti).

Inserimento utente con comando associato

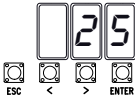
Selezionare U 1.
Premere ENTER per confermare.



Selezionare un comando da associare all'utente.
I comandi sono:
- passo-passo (apre-chiude) = 1;
- sequenziale (apre-stop-chiude-stop) = 2;
- apre = 3;
- apertura parziale/pedonale = 4.
Premere ENTER per confermare...



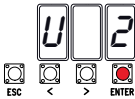
... un numero da 1 a 25 lampeggerà per qualche secondo.
Inviare il codice dal trasmettitore o altro dispositivo di comando (es.: selettore a tastiera, transponder).
Associare il numero all'utente Inserito.



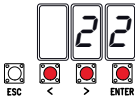
Utente	Comando associato
1 -	
2 -	
3 -	
4 -	
5 -	
6 -	
7 -	
8 -	
9 -	
10 -	
11 -	
12 -	
13 -	
14 -	
15 -	
16 -	
17 -	
18 -	
19 -	
20 -	
21 -	
22 -	
23 -	
24 -	
25 -	

Cancellazione di un singolo utente

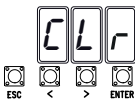
Selezionare U 2.
Premere ENTER per confermare.



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




... verrà visualizzata la scritta CLr a confermare la cancellazione.



Scheda Memory Roll

Per memorizzare i dati relativi agli utenti e alla configurazione dell'impianto, per poi riutilizzarli con un'altra scheda elettronica anche in un altro impianto.

 Dopo aver memorizzato i dati, è consigliabile togliere la Memory roll.

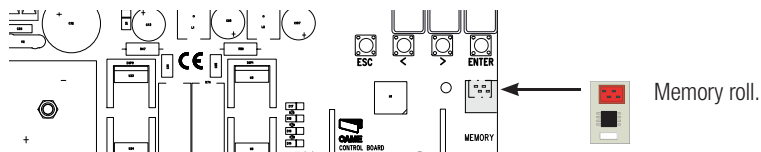
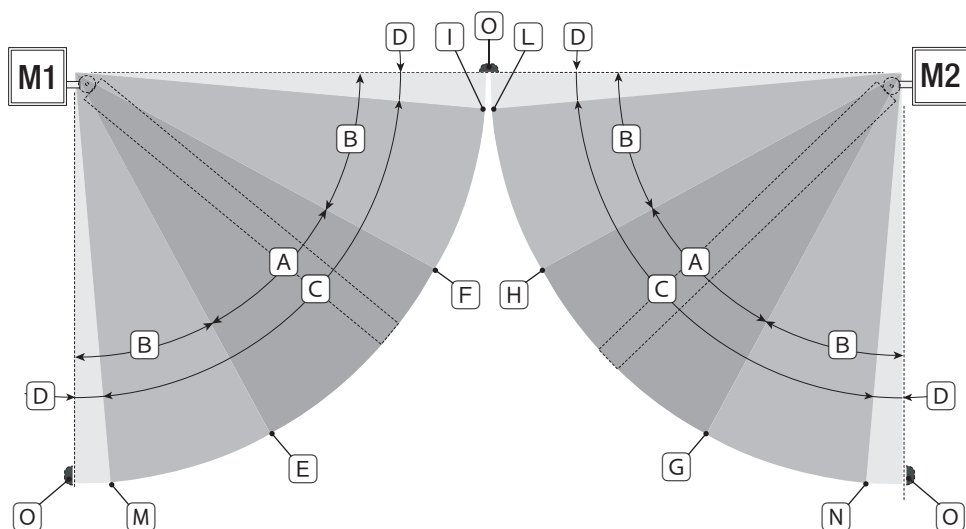


ILLUSTRAZIONE DELLE AREE E PUNTI DI RALLENTAMENTO E DI ACCOSTAMENTO

 Le aree della corsa e i punti di rallentamento e di accostamento sono testati secondo i parametri delle Norme Tecniche EN 12445 e EN 12453 per la compatibilità delle forze di impatto generate dall'anta in movimento.



- A = Area di movimento a velocità normale.
- B* = Area di movimento a velocità rallentata.
- C = Zona di intervento dell'encoder con inversione del movimento.
- D = Zona di intervento dell'encoder con arresto del movimento.
- E = Punto di inizio rallentamento in apertura di M1.
- F = Punto di inizio rallentamento in chiusura di M1.
- G = Punto di inizio rallentamento in apertura di M2.
- H = Punto di inizio rallentamento in chiusura di M2.
- I** = Punto di inizio accostamento in chiusura di M1.
- L** = Punto di inizio accostamento in chiusura di M2.
- M** = Punto di inizio accostamento in apertura di M1.
- N** = Punto di inizio accostamento in apertura di M2.
- O = Battute di arresto.

* Minimo 600 mm dalla battuta di arresto.

** Impostare la percentuale di accostamento dalla funzione F 39 - F 40 per il primo motore (M1) e F43 - F44 per il secondo motore (M2) in modo da ottenere una distanza inferiore di 50 mm dal punto di battuta d'arresto.

MESSAGGI DI ERRORE

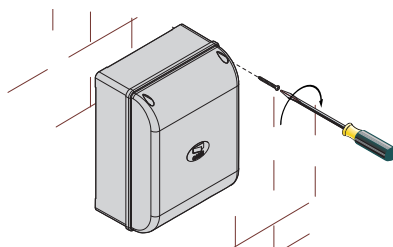
 I messaggi di errore sono indicati sul display.

E 1	La taratura della corsa è stata interrotta dall'attivazione del pulsante di STOP
E 2	Taratura della corsa incompleta
E 3	Encoder rotto
E 4	Errore test servizi
E 7	Tempo lavoro insufficiente
E 9	Ostacolo in chiusura
E 10	Ostacolo in apertura
E 11	Numero massimo di ostacoli rilevati
E 14	Errore di comunicazione seriale
E 17	Errore del sistema wireless
E 18	Il sistema wireless non è stato configurato

OPERAZIONI FINALI

Fissaggio del coperchio

Terminati i collegamenti elettrici e la messa in funzione, inserire il coperchio e fissarlo con le viti fornite.



DISMISSIONE E SMALTIMENTO

Prima di procedere è sempre opportuno verificare le normative specifiche vigenti nel luogo d'installazione. I componenti dell'imballo (cartone, plastiche, etc.) sono assimilabili ai rifiuti solidi urbani e possono essere smaltiti senza alcuna difficoltà, semplicemente effettuando la raccolta differenziata per il riciclaggio.

Altri componenti (schede elettroniche, batterie dei trasmettitori, etc.) possono invece contenere sostanze inquinanti. Vanno quindi rimossi e consegnati a ditte autorizzate al recupero e allo smaltimento degli stessi.

NON DISPERDERE NELL'AMBIENTE!

RIFERIMENTI NORMATIVI

Il prodotto è conforme alle direttive di riferimento vigenti.

CAME 

CAME.COM

CAME S.p.A.

Via Martiri Della Libertà, 15

31030 Dosson di Casier - Treviso - Italy

tel. (+39) 0422 4940 - fax. (+39) 0422 4941