





CENTRALE DI COMANDO MANUALE D'INSTALLAZIONE ED USO

pag. 3



CONTROL UNIT INSTALLATION AND OPERATION MANUAL

pag. 17

CSB Xtreme (1.2)

Indice

Pagina

1. INTRODUZIONE	4
2. CARATTERISTICHE PRINCIPALI	4
3. CARATTERISTICHE TECNICHE	5
4. SICUREZZA DELL'INSTALLAZIONE	5
5. OPERAZIONI PRELIMINARI	5
6. COLLEGAMENTI E FUNZIONALITA' DI INGRESSI E USCITE	5
6.1 J1 ALIMENTAZIONE CENTRALE DI COMANDO	5
6.2 J4 USCITA LAMPEGGIANTE	5
6.3 J5 ALIMENTAZIONE ACCESSORI/USCITE	5
6.4 J6 ENCODER/INGRESSI	6
6.5 J7 INGRESSI/ANTENNA	6
6.6 J8 CONNETTORE ALIMENTATORE LUCI	7
6.7 J10 CONNETTORE ESPANSIONE	7
6.8 J12 CONNETTORE PROGRAMMATORE RADIO	7
7 COLLEGAMENTLINVERTER	7
7.1 INVERTER	7
7.2 12 ALIMENTAZIONE INVERTER	7
7.3 M MOTORE	7
7.4 J9 SEGNALI INVERTER	7
8 PROGRAMMAZIONE	8
8 1 FUNZIONALITÁ DI RASE	8
8 2 PROGRAMMAZIONE DI 1º LIVELLO	9
8.3 PROGRAMMAZIONE DI 2º LIVELLO	10
8.4 PROGRAMMAZIONE DI 3º LIVELLO	11
8.5 PROGRAMMAZIONE DI 4° LIVELLO	12
9. RICEVENTE RADIO	13
9.1 DATI TECNICI RICEVENTE	13
9.2 FUNZIONALITÁ CANALE RADIO	13
9.3 INSTALLAZIONE ANTENNA	13
9.4 PROGRAMMAZIONE MANUALE	13
9.5 PROGRAMMAZIONE MODALITÁ AUTOAPPRENDIMENTO	13
10. AVVERTENZE	13
TABELLA A	14
11. ENTRATA CONTROLLATA ED USCITA AUTOMATICA	15
12. RISOLUZIONE DEI PROBLEMI	16

1. INTRODUZIONE

La centrale di comando è stata sviluppata per gestire barriere automatiche.

= Collegamenti elettrici già predisposti in fabbrica.

2. CARATTERISTICHE PRINCIPALI

- Logica a microprocessore
- LEDs di visualizzazione dello stato degli ingressi/uscite
- Ricevente radio 433,92MHz 2 canali, 2 048 codici
- Modulo TCP/IP e RS485 (Optional)

- Display 3 digit per lo stato del sistema e programmazione
- Fino a 4 uscite configurabili
- Connettore programmatore radio
- Riscaldatore incorporato per climi freddi (Termon)



- J2: Alimentazione inverter
- Connettore trasformatore J3:
- J4: Uscita lampeggiante
- J5: Alimentazione accessori/uscite
- J6: Encoder/ingressi
- J7: Ingressi/antenna
- J8: Connettore alimentatore luci

- J10: Connettore espansione J12:
 - Connettore programmatore radio
- DL: Display 3 digit
- START: Tasto di comando "START"
- F1: Fusibile trasformatore: 500 mAT (230Vac) - 1 AT (115Vac) 5x20mm
- F2: Fusibile di linea: 4 A T (230Vac) - 8 A T (115Vac) 5x20mm
- F3, F4: Fusibile bassa tensione: 2 A T 5x20mm
- F,-,+: Pulsanti di programmazione

J9: Segnali inverter PR1, PR2: Pulsanti di programmazione ricevente radio



IT

Ĩ

3. CARATTERISTICHE TECNICHE

Alimentazione	230Vac ±10%, 50/60Hz (a richiesta115Vac)
Uscita lampeggiante	230Vac; 40W max

- Uscita accessori......24Vac; 1A max

4. SICUREZZA DELL'INSTALLAZIONE

Affinché si raggiunga il grado di sicurezza richiesto dalla normativa vigente, leggere attentamente le seguenti prescrizioni.

1) Realizzare tutti i collegamenti in morsettiera leggendo attentamente le indicazioni riportate in questo manuale ed osservando le norme generali e di buona tecnica che regolano l'esecuzione degli impianti elettrici.

- 2) Predisporre a monte dell'installazione un interruttore magnetotermico omnipolare con distanza di apertura dei contatti di min. 3 mm.
- 3) Installare, ove non sia previsto, un interruttore differenziale con soglia 30 mA.

4) Verificare l'efficacia dell'impianto di messa a terra e collegare a questa tutte le parti dell'automazione provviste di morsetto o cavo di terra.
5) Prevedere la presenza di almeno un dispositivo di segnalazione esterna, di tipo semaforico o lampeggiante, affiancato da un cartello segnaletico di pericolo o di avviso.

6) Applicare tutti i dispositivi di sicurezza richiesti dalla tipologia dell'installazione considerando i rischi che essa può causare.

7) Separare nelle canalizzazioni le linee di potenza (sez. min. 1,5 mm²) da quelle di segnale in bassa tensione (sez. min. 0,5 mm²).



5. OPERAZIONI PRELIMINARI

Prima di dare un comando all'automazione verificare di aver selezionato correttamente il tipo di barriera/barra nel modo seguente:

- Per selezionare la barriera collegata tenere premuti i tasti F e + per 5 secondi.
- Selezionare il tipo di barriera/barra utilizzando i pulsanti +/-.
- Per confermare premere i tasti F e +.
- Selezionare esclusivamente la barriera/barra in uso:

SELEZIONE TIPO BARRIERA					
6-8	MAXIMA ULTRA 68 (auto select)	90	Barra ATM 90° (solo ULTRA 35)		
3-5	MAXIMA ULTRA 35 (auto select)	180	Barra ATM 180° (solo ULTRA 35)		
Егь	Barra Carbon (solo ULTRA 35)				

La Ditta non è responsabile per danni arrecati a persone, animali o cose dovuti ad errata selezione del tipo di barriera/barra. L'errata selezione del tipo di barriera/barra fa decadere la garanzia.

6. COLLEGAMENTI E FUNZIONALITA' DI INGRESSI E USCITE



5.1 **J1** ALIMENTAZIONE CENTRALE DI COMANDO

Alimentazione a 230Vac 50/60Hz. Collegare la fase ed il neutro come riportato in serigrafia. Utilizzare un cavo tipo H07RN-F 2x1,5+T min. Collegare il conduttore giallo/verde della rete di alimentazione al morsetto di terra dell'apparecchio.





Uscita 230Vac, 40W max.

6.3 J5 ALIMENTAZIONE ACCESSORI/USCITE



Uscita 24Vac, 1A MAX

OUT24



Uscita programmabile di relé a contatto pulito 500mA max, 24Vac/dc (parametro □2 - 2°liv)



OUT3

Uscita programmabile di relé a contatto pulito 500mA max, 24Vac/dc (parametro o 3 - 2°liv)



OUT4

Uscita programmabile di relé a contatto pulito 500mA max, 24Vac/dc (parametro p4 - 2°liv)



OUT5/CH2 RX

Uscita programmabile N.O. del 2° canale ricevitore radio integrato (parametro p5 - 2°liv)

Centrale di comando



NERO BLU

ENCODER

6.4 J6 ENCODER/INGRESSI

Viene fornito già cablato e collaudato. Il dispositivo interviene nella sola fase di chiusura quando la barra urta un ostacolo.

Inserire il programma desiderato tramite la programmazione del parametro EL-1°liv.. Il terminale +V può essere utilizzato per alimentare i sensori supplementari (16Vdc non stabilizzata-100mA max)

ITALIANO MARRONE

+ 4

FRAC

Ingresso addizionale N.C. di sicurezza.

E' possibile collegare il sensore di barra a frattura

Quando viene attivato (aperto) arresta immediatamente l'automazione e uno start successivo provoca sempre una riapertura.



GND FRAC

UPS

Ingresso stato UPS/rete di alimentazione. Da utilizzare con UPS avanti uscita di segnalazione dedicata. La centrale ha anche un sistema interno di rilevamento della forma d'onda, che non richiede l'utilizzo di questo ingresso con sistemi UPS a forma d'onda quadra o quasi sinusoidale.



START

Ingresso N.O. che consente di comandare l'automazione secondo la logica apre, stop, chiude, apre.



PDM

Ingresso programmabile Pd-3°liv..

E' possibile rep licare il segnale su un'uscita configurata in modo da avere un contatto di potenza.



OPEN

Ingresso N.O. di sola apertura.

Mantenendo comandato questo ingresso l'automazione effettuerà la manovra di apertura ed eseguirà l'eventuale richiusura automatica solo quando sarà liberato l'ingresso. Collegare qui eventuali orologi o timer giornalieri o settimanali.

6.5 J7 INGRESSI/ANTENNA



CLOSE



Ingresso N.O. di chiusura. Consente di chiudere l'automazione solo se le sicurezze non sono impegnate.



Modalità di funzionamento programmabile tramite parametro [L-3°liv.. FTC

Ingresso N.C. di sicurezza (fotocellula). Inserire il programma desiderato tramite la programmazione del parametro Ft-1°liv. Interviene solo in fase di chiusura; in apertura non interviene mai.

STOP

Ingresso N.C. di sicurezza. Quando viene attivato arresta immediatamente l'automazione e uno start successivo provoca sempre una riapertura. Durante il tempo di pausa un comando di stop elimina la richiusura automatica lasciando la barriera aperta in attesa di comandi.

N.B.: A quest'ingresso è già collegato di serie il microinterruttore del portello.



Ingresso analogico per funzioni multiple. Per TERMON vedi paragrafo 8.3.



FCA

Ingresso N.C. di fine corsa in apertura. Quando viene attivato termina la corsa di apertura.



FCC

Ingresso N.C. di fine corsa in chiusura. Quando viene attivato termina la corsa di chiusura.

ANTENNA

Collegamento antenna per ricevitore integrato

BFL

TALIANO



- 7 -

IT

TALIANO

8.1 FUNZIONALITÁ DI BASE

Per accedere alla programmazione premere il pulsante **F** per 2 secondi. La programmazione è divisa in 4 livelli.

Per passare al livello successivo mantenere premuto il tasto **F** e agire sul tasto **+** (Sequenza 1-2-3-1......).

Selezionato il livello desiderato, premendo il pulsante F vengono visualizzate sul display le funzioni disponibili in ordine successivo; Ad ogni impulso di F corrisponde una funzione (Lo - EL - FE - EE)

Impostata la funzione, con i tasti $\textcircled{\oplus}$ o \bigcirc si possono modificare i valori dei parametri ($\textcircled{\oplus}$: DD-D I-DZ-D3... / \bigcirc : ...D3-DZ-D I-DD). Le modifiche dei parametri sono immediatamente attive, ma verranno salvate all'uscita del menu selezionando la funzione 5^L mediante il tasto F.

N.B. In caso di black out durante la programmazione tutte le modifiche andranno perse.



04=barra chiusa

SE

٥2

2° livello



Nella tabella seguente vengono presentate le funzioni di 1° livello e i singoli parametri impostabili.

= valore di DEFAULT impostato in azienda.

= valore del parametro impostato in fase di installazione: da indicare nel caso si modifichi il valore di DEFAULT.

ITALIANO

Par	Funzione	Valori impostabili		
	Seleziona la logica di funzio-	00: Uomo presente		
Lo	namento. (vedi note dopo la	0 l: Semiautomatico		
	tabella)	02: Automatico		
		በበ: Ingresso close standard		
EL	Configurazione ingresso close (vedi note dopo la tabella)	1 : Ingresso close a rilascio	00	
		02: Il comando chiudi funziona da chiusura a rilascio e sicurezza.		
		00: In chiusura arresta ed attende comandi a fotocellula libera		
		🛿 I: In chiusura arresta; richiude dopo 1" a fotocellula libera		
	Fata calluda	02: In chiusura riapre; richiude dopo 1" a fotocellula libera	כח	
	Fotocellule	03: In chiusura riapre; richiude dopo 5" a fotocellula libera	טכ	
		ଥ୍ୟ: In chiusura riapre; richiude al disimpegno della fotocellula		
		05: In chiusura riapre ed attende comandi a fotocellula libera.		
		00: Escluso		
	Encoder	🛿 I: In chiusura arresta ed attende comandi	בח	
		02: In chiusura riapre ed attende comandi	כט	
		03: In chiusura riapre, richiude dopo 5 secondi		
65	Sensibilità Encoder	0 - 09 (minore - maggiore)	05	
	Prelampeggio	00: Escluso		
PF		 I: Prima di ogni movimento su un'uscita configurata (vd. Parametri םכ,ם,ם,ם,ם, רפן,ם nella tabella livello 2°) 	00	
		D2: Prima di ogni movimento su un'uscita configurata e sulle luci barra		
	Luci barra	۵۵: Lampeggio luci rosse in movimento, spente luci rosse a barra chiusa e aperta		
		I: Lampeggio luci rosse in movimento, accese luci rosse a barra chiusa e spente a barra aperta]	
LЪ		D2: Lampeggio luci rosse in movimento e a barra chiusa, accese luci rosse in stop e accese luci verdi a barra aperta	00	
		Image: D3: Lampeggio luci rosse in movimento, spente luci rosse a barra chiusa, e accese luci verde a barra aperta		
		D4: Lampeggio luci rosse in movimento, accese luci rosse a barra chiusa e accese luci verdi a barra aperta		
ŁР	Tempo di pausa (espresso in sec.)	00-99	10	
	Ripristino parametri di default.	00: Nessun ripristino		
d۲	(vedi note dopo la tabella)	🛿 I: Ripristino parametri di default e tipo barriere		
SE	Uscità menù/salvataggio	Uscita dalla programmazione e visualizzazione degli stati macchina (<i>vedi note Visualizzazione stati automazione</i> 5Ł)		

Descrizione parametri livello 1

• <u>Logica di funzionamento</u>

- Uomo presente: L'automazione funziona per comandi mantenuti. Il comando di start una volta apre e una volta chiude.

- Semiautomatica: L'automazione funziona per comandi ad impulsi senza la richiusura automatica. Quindi a fine apertura per comandare la chiusura occorre agire risp ettivamente sullo start o su close.

- Automatica: L'automazione funziona per impulsi. Nel ciclo normale terminata la fase di apertura è attivata la richiusura automatica dopo il tempo di pausa impostato (parametro *LP*).

• <u>*EL*</u>: Configurazione close

- 0 1: Ingresso close a rilascio

Modalità di funzionamento studiata per ottenere la chiusura automatica della barra solo quando la vettura ha abbandonato la fotocellula o il rilevatore magnetico (accessori piu' idonei per questo utilizzo). Collegare il contatto N.O. del rilevatore o della fotocellula ai morsetti del contatto Close.

Centrale di comando

BF

La presenza della vettura sul rilevatore o davanti alla fotocellula non provoca l'immediata chiusura bensì occorre attendere il rilascio del relativo segnale.

- 02: Il comando chiudi funziona da chiusura a rilascio e sicurezza.

Durante la fase di chiusura l'impegno del comando chiudi ferma l'automazione. Al disimpegno la barriera riprende la chiusura.

• <u>dF : Default</u>

- Per ripristinare i parametri di default occorre impostare ad 1 il parametro dF ed uscire dal menu'.

・<u>5上: Visualizzazione stati automazione</u>

- Durante il funzionamento la centralina mostra lo stato dell'automazione in corsa in modo da consentire all'installatore di seguire il flusso logico della scheda. Gli stati sono:

0 I:	Inattivo
02:	Apertura
03:	Stop finecorsa apertura
04:	Stop apertura
05:	Chiusura
06:	Stop finecorsa chiusura
07:	Stop chiusura
08:	N/A

79:	Stop per intervento fotocellula
10:	Apertura per intervento fotocellula
1 1:	Pausa intervento fotocellula
12:	Stop per intervento encoder
13:	Apertura per intervento encoder
14:	Pausa intervento encoder
15:	Raggiunto tempo di lavoro massimo in apertura
16:	Raggiunto tempo di lavoro massimo in chiusura

8.3 PROGRAMMAZIONE DI 2º LIVELLO

Nella tabella seguente vengono presentate le funzioni di 2º livello e i singoli parametri impostabili.

= valore di DEFAULT impostato in azienda.

= valore del parametro impostato in fase di installazione: da indicare nel caso si modifichi il valore di DEFAULT.

Par	Funzione	Valori impostabili		
ΕL	Tempo di lavoro massimo (sec.)	03-30	15	
	Configurazione richiesta manu- tenzione	00: disabilitata		
Sr		I l: attiva sulle uscite configurate	00	
		D2: attiva sulle uscite configurate e doppio lampeggio su luci barra		
ηŁ	Programmazione cicli di manu- tenzione in migliaia	00-99	00	
ηĽ	Programmazione cicli di manu- tenzione in milioni	0.0-9.9	0.0	
		00: richiesta manutenzione		
		0 l: intervento fotocellula		
	Uscita 2, Uscita 3, Uscita 4, Uscita 5	02: intervento encoder	Ξ	
		03: contatto PDM attivato	-50	
		04: barra chiusa	1	
-		05: barra aperta	70	
סכ' ר		ወይ: contatto stop attivato	- 4-	
כם		רם: prelampeggio	1	
רם ר		08: blocco barra	50	
כס		ወ9: contatto open attivato	ΞĔΟ	
		D: contatto close attivato	ı	
		l l: contatto start attivato	503	
		년: contatto FRAC	20	
		l∃: contatto UPS		
		년: contatto secondo canale radio (solo per OUT 5)		
		00: disabilitato		
ĿЕ	Termon	1: abilitato sempre attivo	00	
		ଯିଅ: abilitato con sensore di temperatura NTC collegato tra 8k2 e COM		

Par	Funzione	Valori impostabili		
		00: disabilitato		
I IIP	UPS	🛙 l: abilitato, apertura automatica in caso di mancanza di corrente elettrica	00	
		 □2: abilitato, chiusura automatica in caso di mancanza di corrente elettrica ▲ ATTENZIONE: SELEZIONE PERICOLOSA 		
SE	Uscità menù/salvataggio	Uscita dalla programmazione e visualizzazione degli stati macchina (<i>vedi</i> note Visualizzazione stati automazione 5Ł dopo tabella 1°livello)		

Descrizione parametri livello 2

• <u>5</u>*r* : Richiesta manutenzione

00: la richiesta manutenzione non è attiva.

1 : al termine del conto alla rovescia, effettuato tramite i contatori n^L ed n^L, viene attivata una delle uscite programmate (vedi parametro a2,a3,a4,a5)

 D^2 : al termine del conto alla rovescia, effettuato tramite i contatori n^2 ed n^2 , viene attivata una delle uscite programmate (vedi parametro a^2 , a^3 , a^4 , a^5) e le luci barra effettuano un doppio lampeggio.

・ <u>っと</u> ed っと: Programmazione cicli di manutenzione in migliaia e milioni

La combinazione dei due parametri permette di impostare un conto alla rovescia dopo il quale viene segnalata la richiesta manutenzione.

Il parametro nE permette di impostare le migliaia, il parametro nL i milioni.

Esempio: per impostare 275 000 manovre di manutenzione occorre impostare nL a 0.2 e nE a 75.

Il valore visualizzato nei parametri si aggiorna con il susseguirsi delle manovre.

• <u>*EE*</u>: TERMON (sistema elettronico integrato di riscaldamento del motore).

 \overline{D} i: il sistema è sempre attivo. Deve essere sempre utilizzato solo con temperatura ambiente massima \leq 10°C.

ATTENZIONE: in caso di temperatura ambiente >10°C può provocare surriscaldamento e danni al motore, non coperti da garanzia D2: il sistema si attiva a seconda della temperatura del motore misurata con sonda NTC (optional). In caso di guasto della sonda, il sistema ripristina configurazione D I.

• <u>UP</u>: UPS

TIPO UPS	
UPS ad onda quadra e quasi sinusoidale	Rilevatore interno, ingresso UPS non collegato
UPS ad onda sinusoidale pura con uscita segnalazione di guasto	Collegare il segnale di assenza rete all'ingresso UPS
UPS ad onda sinusoidale pura senza uscita segnalazione di guasto	Utilizzare relè 230 Vac con bobina collegata alla rete e contatti all'ingresso UPS

<u>Configurazione blocco barra:</u>

Per utilizzare il blocco barra collegare il contatto di abilitazione su OUT2 oppure OUT3 oppure OUT4 oppure OUT5 e impostare a DB il parametro corrispondente a2, a3, a4, a5. Impostare l'anticipo disattivazione blocco (-5 - 3° livello).

8.4 PROGRAMMAZIONE DI 3° LIVELLO

Nella tabella seguente vengono presentate le funzioni di 3º livello e i singoli parametri impostabili.



🗖 = valore di DEFAULT impostato in azienda.

= valore del parametro impostato in fase di installazione: da indicare nel caso si modifichi il valore di DEFAULT.

Par	Funzione	Valori impostabili		
A2	Advanced setup	DD: nessun setup avanzato		
		0 1: N/A	00	
		02: Entrata controllata e uscita automatica		
	Polarità ingresso dinamico	DD: ingresso N.O.	пп	
-0	PDM	🛙 l: ingresso N.C.	υu	
P2		M.N.O.		
Polarità uscita 2 Polarità uscita 3 PY Polarità uscita 4 POlarità uscita 5 P5	Polarità uscita 2 Polarità uscita 3	bb: N.O.		
	Diarita uscita 5	U I: N.C.		
r5	Anticipo disattivazione blocco	00: 0,5s - 0 1: 1s - 02: 1,5s - 03: 2s - 04: 2,5s - 05: 3s	00	
05	$\lambda_{1} = -it \lambda_{1} = -it \lambda_{2}$	ББ - 99 (MAXIMA ULTRA 68, ATM 90°, ATM 180°)	66	
	velocita apertura (%)	50 - 99 (MAXIMA ULTRA 35, Carbon)	50	

BFL

[5 Velocità chiusura (%)	Valacità chiugura (04)	53 - 99(MAXIMA ULTRA 68, ATM 90°, ATM 180°)	53	
	Velocita chiusura (%)	년 - 99 (MAXIMA ULTRA 35, Carbon)	40	
FP Ingresso velocità	Ingresso selezione	00: Disabilitato	пп	
	velocità	🛙 I: Abilitato		
Fr	Sensore ingresso barra frattura	00: sensore barra frattura non montato o disabilitato	00	
		I I: sensore di barra frattura montato e attivato N.C.		
SE	Uscità menù/salvataggio	Uscita dalla programmazione e visualizzazione degli stati macchina (<i>vedi note Visualizzazione stati automazione</i> 5± <i>dopo tabella</i> 1° <i>livello</i>)		

Descrizione parametri livello 3

· P2, P3, P4, P5 Polarità uscita

E' possibile configurare le uscite come N.O. o N.C., ma in caso di blackout i contatti si apriranno comunque.

• FP: Ingresso selezione velocità

Abilitando questo parametro è possibile regolare la velocità della barriera tramite l'ingresso PDM. Se il PDM è attivato ed il parametro ^{FP} abilitato la barriera si muove con una velocità pari al 60% della massima sia in apertura che in chiusura. Se l'ingresso PDM non è attivo la velocità alla quale si muove la barriera è quella impostata nei parametri a5 e [5.

•<u>*r*</u><u>5</u>: Anticipo disattivazione blocco</u>

Questo parametro regola il ritardo tra disattivazione elettroblocco e avvio motore, in modo da permettere l'azzeramento del magnetismo residuo dell'elettroblocco.

• <u>A5: Advanced setup</u>

Questo parametro permette di avere configurazioni speciali per gestire le esigenze delle diverse tipologie di configurazione.

- 0 | N/A.
- D2 Entrata controllata e uscita automatica (vedi paragrafo 11).

• <u>Fr: Sensore ingresso barra frattura</u>

- 00 sensore barra frattura non montato o disabilitato
- I ingresso N.C. blocco automazione in caso di frattura barra

8.5 PROGRAMMAZIONE DI 4° LIVELLO

Nella tabella seguente vengono presentate le funzioni di 4º livello e i singoli parametri impostabili.

= valore di DEFAULT impostato in azienda.

= valore del parametro impostato in fase di installazione: da indicare nel caso si modifichi il valore di DEFAULT.

Par	Funzione	Valori impostabili		
		00: disabilitata		
ГоЛ	Protocollo di comunicazione	0 I: U-LINK	00	
		02: Modbus/RTU		
		00: Slave		
	Modalità U-LINK	0 l: Master	00	
ם יים		02: Slave per barriere contrapposte		
		03: Master per barriere contrapposte		
Шd	Indirizzo U-LINK	00 - 31	00	
		미 - 2억기: Per Slave	01	
0,00	Modbus/RTUID	00: Per Master		
nco		00: 19 200 band	лл	
אכוו	Velocita MODBUS RTU	🛿 I: 38 400 band	טט	

Descrizione parametri livello 4

•<u>СоП:</u>

Impostazione protocollo di comunicazione.

Impostare valore sempre uguale per Master e Slave.

.<u>UПо:</u>

Impostazione modalità U-LINK.

.ПSР:

.UI d:

.ПI d:

Impostazione indirizzo U-LINK.

Impostazione Modbus/RTU ID.

Impostazione velocità MODBUS RTU. Impostare valore sempre uguale per Master e Slave.

9. RICEVENTE RADIO

9.1 DATI TECNICI RICEVENTE

- N° max radiotrasmettitori memorizzabili:
- Frequenza:
- Codice a mezzo:
- N°combinazioni:

2 048 433.92MHz Algoritmo rolling-code 4 miliardi

9.2 FUNZIONALITÁ CANALE RADIO

Canale radio 1:Invia il comando di STARTCanale radio 2:Chiude il contatto a relé nella morsettiera J5 "CH2 RX"

9.3 INSTALLAZIONE ANTENNA

Usare una antenna accordata sui 433MHz. Collegare l'antenna sui morsetti antenna utilizzando un cavo coassiale RG58.



9.4 PROGRAMMAZIONE MANUALE

Nel caso di installazioni standard nelle quali non siano richieste le funzionalità avanzate è possibile procedere alla memorizzazione manuale dei trasmettitori, facendo riferimento alla tabella di programmazione A per la programmazione base.

- 1) Se si desidera che il trasmettitore attivi il canale 1 premere il pulsante PR1, oppure se si desidera che il trasmettitore attivi il canale 2 premere il pulsante PR2.
- 2) Al lampeggio del led DL1 premere il tasto nascosto del trasmettitore, il led DL1 resterà acceso fisso.
- 3) Premere il tasto da memorizzare del trasmettitore, il led DL1 lampeggerà velocemente indicando l'avvenuta memorizzazione. In seguito riprenderà il lampeggio normale.
- 4) Per memorizzare un ulteriore trasmettitore ripetere i passi 3) e 4).
- 5) Per uscire dal modo di memorizzazione attendere fino al completo spegnimento del led oppure premere il tasto di un telecomando appena memorizzato.

NOTA IMPORTANTE: CONTRASSEGNARE IL PRIMOTRASMETTITORE MEMORIZZATO CON IL BOLLINO CHIAVE (MASTER). Il primo trasmettitore, nel caso di programmazione manuale, assegna il codice chiave al ricevitore; questo codice risulta necessario per poter effettuare la successiva clonazione dei radiotrasmettitori.

9.5 PROGRAMMAZIONE MODALITÁ AUTOAPPRENDIMENTO

Questo modalità serve per eseguire una copia dei tasti di un trasmettitore già memorizzato nella ricevente senza accedere alla ricevente.

Il primo trasmettitore deve essere memorizzato in modo manuale (vedi paragrafo 9.4).

- a) Premere il tasto nascosto del trasmettitore già memorizzato.
- b) Premere il tasto T del trasmettitore già memorizzato che si desidera attribuire anche al nuovo trasmettitore.
- c) Premere entro 10s, il tasto nascosto del nuovo trasmettitore da memorizzare.
- d) Premere il tasto T che si desidera attribuire al nuovo trasmettitore.
- e) Per memorizzare un'altro trasmettitore, ripetere dal passo (c) entro un tempo max di 10 secondi, altrimenti la ricevente esce dal modo programmazione.
- f) Per copiare un altro tasto, ripetere dal passo (a) attendendo l'uscita dal modo programmazione (o togliendo alimentazione alla ricevente).



Tasto nascosto



10. AVVERTENZE

Si raccomanda di eseguire un'installazione che preveda tutti gli accessori necessari ad assicurare il funzionamento secondo normativa vigente, impiegando sempre dispositivi originali.

L'utilizzo e l'installazione di queste apparecchiature deve rispettare rigorosamente le indicazioni fornite dal costruttore che non può essere considerato responsabile per eventuali danni derivanti da uso improprio o irragionevole.

Il costruttore declina ogni responsabilità per le possibili inesattezze contenute nel seguente pieghevole e si riserva il diritto di apportare modifiche in qualsiasi momento senza preavviso alcuno.



Tasto nascosto

- 13 -



TALIANO

11. ENTRATA CONTROLLATA ED USCITA AUTOMATICA

Questa soluzione è consigliata quando si desidera accedere ad un'area riservata in entrambi i sensi di marcia. In entrata il transito è consentito mediante un comando di riconoscimento, mentre l'uscita è automatica.



Liberando la spira S1 si attiva istantaneamente la chiusura della barriera.

richiude.

La spira S1 svolge anche una funzione di sicurezza non permettendo la chiusura della barriera sino a quando è occupata.



- Collegare la spira S1 all'ingresso CLOSE.

- Collegare il contatto N.O. del rilevatore spira S2 all'ingresso START.

- Le quote dimensionali delle spire sono puramente indicative.

*Si consiglia l'installazione del rilevatore di masse metalliche modello "RME 2".

- Utilizzare solamente dispositivi di riconoscimento diversi dal telecomando (lettori di badge, telecamere con riconoscimento targhe, ecc.) che abbiano un'uscita a contatto pulito e collegarla all'ingresso OPEN.

PARAMETRO	VALORE	DESCRIZIONE
Lo	02	Automatico
EL	02	Il comando chiudi funziona da chiusura a rilascio e sicurezza
RS	50	Advanced Setup: entrata controllata e uscita automatica

12. RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

- In caso di qualsiasi malfunzionamento verificare che sia stato selezionata la barriera corretta (paragrafo 5)
- Doppio lampeggio su luci barra: indica la richiesta manutenzione programmata. Verificare i parametri 5r-2°liv., nL-2°liv., nL-2°liv.
- Dispersione di corrente verso terra: l'inverter dispone di un filtro di rumore ad alta attenuazione ed è a terra tramite un condensatore. Un interruttore consente di ridurre la corrente di dispersione verso terra. La riduzione del carico determina però la non conformità con lo standard EMC dell'inverter stesso. Prima di effettuare l'intervento togliere l'alimentazione elettrica.



IT

Page

1. INTRODUCTION	18
2. MAIN CHARACTERISTICS	18
3. TECHNICAL SPECIFICATIONS	19
4. INSTALLATION SAFETY	19
5. PRELIMINARY OPERATIONS	19
6. INPUT AND OUTPUT FUNCTIONALITY AND CONNECTIONS	19
6.1 J1 CONTROL UNIT POWER SUPPLY	19
6.2 J4 FLASHING LIGHT OUTPUT	19
6.3 J5 OUTPUTS/ACCESSORIES POWER SUPPLY	19
6.4 J6 ENCODER/INPUTS	20
6.5 J7 INPUTS/ANTENNA	20
6.6 J8 BOOM LIGHTS CONNECTOR	21
6.7 J10 EXPANSION CONNECTOR	21
6.8 J12 RADIO PROGRAMMER CONNECTOR	21
7. INVERTER CONNECTIONS	21
7.1 INVERTER	21
7.2 J2 POWER SUPPLY	21
7.3 M MOTOR	21
7.4 J9 INVERTER SIGNALS	21
8. PROGRAMMING	22
8.1 BASIC FUNCTIONS	22
8.2 1ST LEVEL PROGRAMMING	23
8.3 2ND LEVEL PROGRAMMING	24
8.4 3RD LEVEL PROGRAMMING	25
8.5 4TH LEVEL PROGRAMMING	26
9. RADIO RECEIVER	27
9.1 RECEIVER TECHNICAL SPECIFICATIONS	27
9.2 RADIO CHANNEL FUNCTIONALITY	27
9.3 ANTENNA INSTALLATION	27
9.4 MANUAL PROGRAMMING	27
9.5 SELF-LEARNING MODE PROGRAMMING	27
10. WARNINGS	27
	20
	28
	20
	29
	20
	30

1. INTRODUCTION

The control unit has been developed to control automatic single-phase barriers with inverter-driven three-phase motor.

1

EN

Electrical connections configured at the factory.

2. MAIN CHARACTERISTICS

- Microprocessor logic
- LEDs displaying inputs/outputs status
- Integrated radio receiver 433.92MHz, 2 channels, 2 048 codes
- TCP/IP module and RS485 module (Option)
- 3-digit display for programming and system status
- Up to 4 configurable outputs
- Radio programmer connector
- Built-in heater for cold climates (Termon)



- J1: Control unit power supply
- J2: Inverter power supply
- J3: Transformer connector
- J4: Flashing light output
- J5: Outputs/accessories power supply
- J6: Encoder/inputs
- J7: Inputs/antenna
- J8: Boom lights connector
- J9: Inverter signals

- J10: Expansion connector
- J12: Radio programmer connector
- DL: 3-digit LED display
- **START:** "START" control button
- F1: Transformer primary fuse: 500 mAT (230Vac) 1 AT (115Vac) 5x20mm
- F2: Line fuse (control board and inverter): 4 AT (230Vac) 8 AT (115Vac) 5x20 mm
- F3, F4: Transformer secondaries fuses: 2 AT 5x20mm
 - **F, , + :** Programming push buttons
- PR1, PR2: Radio receiver programming push buttons



3. TECHNICAL SPECIFICATIONS

- Flashing light output:.....230Vac; 40W max
- Accessory output:.....24Vac; 24W 1A max

4. INSTALLATION SAFETY

In order to reach the level of safety required by current regulations, follow these prescriptions carefully.

- 1) Make all the connections in the terminal block after carefully reading the instructions given in this manual and observing the general rules and technical standards concerning electrical systems installations.
- 2) Always fit an omnipolar circuit breaker with a contact gap of at least 3 mm.
- 3) Install a differential circuit breaker with a threshold of 30 mA.
- 4) Check the effectiveness of the protective earth and connect to it all the parts of the automation fitted with a terminal or grounding cable.
- 5) Fit at least one external warning device, such as a traffic light or flashing light, along with a warning or danger sign.
- 6) Fit all the safety devices required by the type of installation, taking into consideration the risks it can cause.
- 7) Separate in the ducts the power lines (1.5 mm² min. section) from the low-voltage signal lines (0.5 mm² min. section).

5. PRELIMINARY OPERATIONS

Barriers with standard booms are automatically selected. For special booms (barrier 35 only), before operating the automation, make sure to have correctly selected the barrier/boom type as follows:

- Press and hold down buttons F and + for 5 seconds.
- Select the barrier/boom type using buttons +/-.
- Press together F and + to confirm.
- Only select the actual barrier/boom being used:

BARRIER TYPE SELECTION						
6-8	MAXIMA ULTRA 68 (auto select)	90	ATM 90° boom (ULTRA 35 only)			
3-5	MAXIMA ULTRA 35 (auto select)	180	ATM 180° boom (ULTRA 35 only)			
Сгь	Carbon boom (ULTRA 35 only)					

The Company is not liable for injury to people or animals or damage to things in the case of wrong selection of the barrier. Selecting wrong barrier/boom voids warranty.

6. INPUT AND OUTPUT FUNCTIONALITY AND CONNECTIONS



6.1 J1 CONTROL UNIT POWER SUPPLY

230Vac 50/60Hz power supply. Connect the LINE and NEUTRAL as shown on the board. Use cable type H07RN-F 2x1.5+E min. Connect the yellow/green EARTH wire of the power supply mains to the earth terminal of the appliance.

6.2 J4 FLASHING LIGHT OUTPUT



Output 230Vac, 40W max.

6.3 J5 OUTPUTS/ACCESSORIES POWER SUPPLY



OUT24

Output 24Vac, 1A max



OUT2 Program

Programmable dry relay output, max. 500mA 24 Vac/dc (parameter o2 - level 2)



OUT3

Programmable dry relay output, max. 500mA 24 Vac/dc (parameter D3 - level 2)



OUT4

Programmable dry relay output, max. 500mA 24 Vac/dc (parameter p4 - level 2)



OUT5/CH2 RX

Programmable dry relay output, max. 500mA 24 Vac/dc or N.O. output of the 2nd radio receiver channel (parameter a5 - level 2)

6.4 J6 ENCODER/INPUTS



ENCODER

Supplied already wired. Encoder can trigger in the closing movement only, when the boom hits an obstacle. Select the desired behaviour by programming the parameter EL- level 1. +V terminal can be used for powering additional sensors (16Vdc not stabilized-100mA max)



FRAC

N.C. additional safety input for swinging boom sensor. When activated (open) it stops the automation immediately. Subsequent START always cause reopening.



UPS UPS status input.

To be connected to smart UPS with status output, active-high during mains failure. The control unit has also an internal detector that works with simpler square-wave and quasi-sinusosidal UPS. With these simpler UPS there is no need to use this input.



HSIJDNE

START

N.O. input for controlling the automation according to four-step logic: open-stop-close-open.



Programmable input, parameter *Pd*-level 3. This signal can be duplicated on an programmable output (see OUT2, 3, 4, 5).

OPEN

N.O. input - opens the boom.

This input has priority over CLOSE command and can be kept always activated until necessary. Connect loop detectors, clocks, daily or weekly timers here, where and if necessary.

6.5 J7 INPUTS/ANTENNA



CLOSE





FTC



N.O. input for closing. It allows the automation to be closed only if the safety devices have not triggered.

Operating mode programmable with parameter [L-level -3.

N.C. safety input (photocell). Enter the programme wanted by programming the FE-level-1 parameter. It triggers only in the closing phase; it never triggers in opening.

STOP

N.C. safety input. When activated it stops the automation instantly and a subsequent start always cause reopening. During pause time (PAUSE trimmer) a stop command disables automatic reclosing, leaving the bar open waiting for commands. NOTE: The hatch microswitch is already connected to this input.



8k2

FCA Limit switch N.C. input in opening. When activated the opening travel finishes.

Multi-purpose analog input. For TERMON heater see paragraph 8.3.



FCC Limit switch N.C. input in closing. When activated the closing travel finishes.

ANTENNA

Antenna connection for the integrated receiver





6.8 J12 RADIO PROGRAMMER CONNECTOR



7. INVERTER CONNECTIONS



8. PROGRAMMING

ΕN

8.1 BASIC FUNCTIONS

To access programming, press button **F** for 2 seconds.

Programming is divided into 4 levels.

To go to the next level keep key F pressed and press the + key (Sequence 1-2-3-1......).

After selecting the level wanted, press push button **F** to display the functions available in consecutive order. Each time F is pressed it corresponds to a function $(L_0 - L_L - F_L - EL)$

With the function set, use the $\textcircled{\oplus}$ or $\textcircled{\odot}$ key to change the values of the parameters ($\textcircled{\oplus}: DD-D I-D2-D3... / \textcircled{\odot}: ...D3-D2-D I-DD)$. The changes made to the parameters are active immediately but will be saved when exiting the menu, selecting the 5^L function with key **F**.

PLEASE NOTE: If there is a black out when programming, all changes will be lost.





8.2 **1ST** LEVEL PROGRAMMING

The following table gives the 1st level functions and the single settable parameters.

= DEFAULT value set in factory.

 parameter value set during installation: must be indicated if DEFAULT value is modified.

Par	Function	Settable data		
	Selects the functio-	00: Hold-to-run		
Lo	ning logic. (see notes after the table)	🛿 I: Semi automatic	01	
		02: Automatic		
	Close input configu-	00: Standard close input		
EL .	ration (see notes after the table)	I: Close-when-released input	00	
		D2: The close command acts as a release closing and safety function.		
		II: When closing it stops and waits for disengaged photocell commands		
		I : When closing it stops; reclosing after 1" when the photocell is disengaged		
FF	Photocells	02: When closing it reopens; reclosing after 1" when the photocell is disengaged	קח	
		D3: When closing it reopens; reclosing after 5" when the photocell is disengaged		
		\square Ч: When closing it reopens; reclosing when the photocell is disengaged		
		05: When closing it reopens and waits for disengaged photocell commands		
	Encoder	00: Excluded	ОЭ	
		I: When closing it stops and waits for commands		
		D2: When closing it reopens and waits for commands		
		D3: When closing it reopens, reclosing after 5 seconds		
65	Encoder sensitivity	0 / - 09 (minor - major)	05	
		00: Excluded		
PF	Warning flash	I: Prior to each movement on a configured output (see parameters ۲۵,۵3,۵4,۵5 in the 2nd level table)	00	
		02: Prior to each movement on a configured output and on the arm lights		
		00: Flashing red light when moving, off red light when the arm is closed and open.		
		 I: Flashing red light when moving, on red light when the arm is closed and off when the arm is open. 		
Lb	Arm lights	D2: Flashing red light when moving and with the arm closed, on red light when stopped and on green light when the arm is open.	00	
		Image: 3: Flashing red light when moving, off red light when the arm is closed and on green light when the arm is open		
		ଯ୍ୟ: Flashing red light when moving, on red light when the arm is closed and on green light when the arm is open		
ĿΡ	Pause time (expres- sed in seconds)	00-99	10	
	Resetting default	ወጋ: No resetting		
	parameters. (see notes after the table)	I: Resetting the default parameters and arm type		
SE	Exiting the menu/ saving	Exit programming and view machine status (see notes St automation status display)		

Description of level 1 parameters

Lo: Functioning logic

- Hold-to-run: The automation works when the commands are held down. The start command opens once and closes once.

- Semi automatic: The automation works with jog commands, without automatic reclosing. Hence, when fully open, to control closing you need to act on the start or close command respectively.

- Automatic: The automation works in jogs. When the opening manoeuvre is completed in the standard cycle, automatic reclosing is activated after the pause time set (parameter *EP*).

• <u>*EL* : Close configuration</u>

- 🛛 l: Close-when-released input

This mode has been developed so the arm closes automatically only when the vehicle has completely passed by the photocell or magnetic detector (the most suitable accessories for this purpose).



ENGLISH

Control unit

Connect the N.O. contact of the detector or photocell to the Close contact terminals.

If the vehicle is on the detector or in front of the photocell it does not cause immediate closing but rather you have to wait for the signal to be released.

- 02: The close command acts as a release closing and safety function.
- When closing, the close command engaging stops the automation. When disengaged the barrier resumes closing.

•<u>dF:</u> Default

- To reset the default parameters, set parameter *dF* on 1 and exit the menu'.
- <u>5E</u>: Automation status display

- During operation, the control unit displays automation status so the installer is able to follow the logical flow of the board. The status are:

0 I:	ldle	09:	Stop due to photocell triggering
02: 03:	Opening Stop opening limit quitch	10: 1 1:	Opening due to photocell triggering Photocell triggering pause
09. 04:	Stop opening	12:	Stop due to encoder triggering
05: 05:	Closing Stop closing limit switch	15: 14:	Pause due to encoder triggering
00. 07:	Stop closing	15:	Maximum working time in opening reached
08:	N/A	16:	Maximum working time in closing reached

8.3 2ND LEVEL PROGRAMMING

The following table gives the 2nd level functions and the single settable parameters.

= DEFAULT value set in factory.

= parameter value set during installation: must be indicated if DEFAULT value is modified.

Par	Function	Settable data		
ΕL	Maximum operating time (sec.)	03-30	15	
		00: disabled		
Sr	Request for maintenance	I : active on the configured outputs	00	
		D2: active on the configured outputs and the bar lights flash twice		
nĿ	Programming maintenance cycles in thousands	00-99	00	
ηL	Programming maintenance cycles in millions	0.0-9.9	0.0	
		00: request for maintenance		
		0 I: photocell triggering		
	Output 2, Output 3, Output 4, Output 5	02: encoder triggering	Ľ	
		03: PDM contact actuated	-50	
		미닉: arm closed	I	
		05: arm open	8	
		DE: stop contact actuated	140	
		םי: warning flash	I	
		08: Arm locking device	-04	
		09: open triggering	ΞĒΟ	
		ID: contatto close attivato	I	
		l l: start triggering	- 02	
		I2: FRAC triggering	20	
		I 3 : UPS triggering		
		I4: second radio channel triggering (only OUT 5)		
		00: Disabled		
ĿΕ	Termon	0 I: Enabled and always active	00	
		IP2: Enabled when needed by means of NTC sensor connected between 8k2 and COM input terminal		

Par	Function	Settable data		
UΡ	UPS	00: disabled		
		I : enabled, opens automatically during mains failure	00	
		□2: enabled, closes automatically during mains failure ▲ ATTENTION:THIS SELECTION MAY BE DANGEROUS		
SE	Exiting the menu/saving	Exit programming and view machine Status (see notes 5L automation Status display after the 1st level table)		

Description of level 2 parameters

・<u> らっ: Request for maintenance</u>

00: the request for maintenance is not active.

 \Box I: at the end of the countdown, by means of counters $\neg L$ and $\neg L$, one of the programmed outputs is activated (see parameter $\Box 2$, $\Box 3$, $\Box 4$, $\Box 5$)

 $\Box 2$: at the end of the countdown, by means of counters $\neg b$ and $\neg b$, one of the programmed outputs is activated (see parameter $\Box 2$, $\Box 3$, $\Box 4$, $\Box 5$) and the bar lights flash twice.

 $\cdot \underline{\neg L}$ and $\underline{\neg L}$: Programming maintenance cycles in thousands and millions

Thanks to the combination of the two parameters the countdown can be set after which a request for maintenance is signalled. Thousands can be set with the n^{L} parameter, millions with the n^{L} parameter.

Example: to set 275 000 maintenance manoeuvres set nL on 0.2 and nE on 75.

The value displayed in the parameters updates along with the manoeuvres.

• <u>EE</u>: TERMON (integrated motor heater system).

 \square I: system is always ON. Must be used only with maximum ambient temperature less than +10 $^\circ C$

A WARNING: ambient temperatures >10°C may cause overheating and damages to the motor, not covered by warranty

02: system is actived depending on motor temperature, measured by a NTC sensor (option). In case of NTC failure, system reverts to setup 0 /

•<u>UP</u>: UPS

UPS TYPE	
Square-wave or quasi-sine wave UPS	Internal detector, UPS input not connected
Pure-sinusoidal wave UPS with mains failure output	Connect mains failure output to UPS input
Pure-sinusoidal wave UPS without mains failure output	Use 230Vac relais, bobbin connected to mains supply, close contacts to UPS input

<u>Arm locking device configuration:</u>

To use the arm locking device, connect the enabling contact to OUT2 or OUT3 or OUT4 or OUT5 and set the corresponding parameter a2, a3, a4 or a5 to DB. Set advance electric lock disengagement (r 5 - 3nd level)

8.4 **3ND** LEVEL PROGRAMMING

The following table gives the 3rd level functions and the single parameters.

= DEFAULT value set in factory.

= parameter value set during installation: must be indicated if DEFAULT value is modified.

Par	Function	Settable data		
		DD: no advanced setup		
AS	Advanced setup	0 I: N/A	00	
		D2: controlled entry and automatic exit		
لام	DDM dynamic input polarity	DD: input N.O.	пп	
-0	PDW dynamic input polarity	🛙 l: input N.C.	υu	
64				
Ρ٦	Output 2 polarity	100: N.O.		
рч	Output 4 polarity		00	
PS .	Output 5 polarity	0 I: N.C.		
r5	Advance electric lock disenga- gement	00: 0,5s - 0 1: 1s - 02: 1,5s - 03: 2s - 04: 2,5s - 05: 3s	00	
пс	Opening speed (0/)	ББ - 99 (MAXIMA ULTRA 68, ATM 90°, ATM 180°)	66	
üΣ	Opening speed (%)	50 - 99 (MAXIMA ULTRA 35, Carbon)	50	

- 25 -

Control unit

٤5	Closing speed (%)	53 - 99 (MAXIMA ULTRA 68, ATM 90°, ATM 180°)	53	
		년 - 99 (MAXIMA ULTRA 35, Carbon)	40	
co	Speed selection input	00: Disabled	00	
		0 I: Enabled		
5-	Swinging boom sensor input	DD: swinging boom not mounted or disabled		
		I I: swinging boom sensor mounted and activated N.C.	υü	
SE	Exiting the menu/saving	Exit programming and view machine status (see notes 5 L St automation status display after the 1st level table)		

Description of level 3 parameters

• <u>P2, P3, P4, P5: Output polarity</u>

Output polarity: The outputs can be configured as N.O. or N.C. but, in the event of a blackout the contacts open anyway.

- <u>FP</u>:_Velocity selection input
- By enabling this parameter bar speed can be adjusted via the PDM input. If the PDM is activated and parameter FP enabled the barrier moves at a speed equal to 60% of maximum speed, both when opening and closing.
- •<u>*r*</u><u>5</u>:<u>Advance electric lock disengagement</u>

This parameter adjusts the delay between electo-lock deactivation and engine start, to allow the resetting of the residual magnetism of the electro lock.

•<u>AS: Advanced setup</u>

- This parameter enables the use of special configurations to cater for specific necessities.
- 01 N/A.
- D2 Controlled entry and automatic exit (see paragraph 11).

• <u>Fr: Swinging boom sensor input N.C.</u>

- **DD** swingin boom sensor not mounted or disabled
- I automation stops immediately in case of swinging boom opened

8.5 4TH LEVEL PROGRAMMING

The following table gives the 4rd level functions and the single parameters.



= DEFAULT value set in factory.

are parameter value set during installation: must be indicated if DEFAULT value is modified.

Par	Function	Settable data		
		00: disabled		
СоЛ	Communication protocol	D I: U-LINK	00	
		02: Modbus/RTU		
		00: Slave		
	U-LINK mode	🛙 l: Master	00	
סויט		02: Slave for opposing barriers		
		D3: Master for opposing barriers		
UI d	U-LINK adress	00 - 31	00	
	Modbus/RTU ID	미 - 근거: For Slave		
111 0		00: For Master	UI	
πορ		00: 19 200 band	00	
1158	MODBUS RTU speed	🛙 /: 38 400 band		

Descrizione parametri livello 4

•СОЛ:

Setting communication protocol. Set value always same to Master and Slave.

.UПо:

Impostazione U-LINK mode.

.<u>Ш d:</u>

Setting U-LINK adress.

.ПI d:

Setting Modbus/RTU ID.

.<u>ПSP:</u>

Setting MODBUS RTU speed Set value always same to Master and Slave.

NGLIS

9. RADIO RECEIVER

9.1 RECEIVER TECHNICAL SPECIFICATIONS

- Max. n° of radio transmitters that can be memorized:
- Frequency:
- Code by means of:
- N° of combinations:

433.92MHz Rolling-code algorithm 4 billion

2 0 4 8

9.2 RADIO CHANNEL FUNCTIONALITY

Channel 1: Channel 2: Start command Closes the relay contact on the terminal block J5 "CH2 RX"

9.3 ANTENNA INSTALLATION

Use an antenna tuned to 433MHz. Connect the tuned antenna to the antenna terminals using RG58 coaxial cable.



9.4 MANUAL PROGRAMMING

In the case of standard installations where no advanced functions are required, it is possible to proceed to manual storage of the transmitters, making reference to programming table A and to the example for basic programming. 1) If you wish the transmitter to activate output 1, press pushbutton PR1, otherwise if you wish the

transmitter to activate output 2, press pushbutton PR2.

2) When LED DL1 starts blinking, press hidden key on the transmitter, LED DL1 will remain continuously lit. 3) Press the key of the transmitter to be memorized, LED DL1 will flash quickly to indicate that it has been memorized successfully. Flashing as normal will then be resumed.

4) To memorize another transmitter, repeat steps 2) and 3).

5) To exit memorizing mode, wait for the LED to go off completely or press the key of a remote control that has just been memorized.

IMPORTANT NOTE: ATTACH THE ADHESIVE KEY LABEL TO THE FIRST MEMORISED TRANSMITTER (MASTER).

In the case of manual programming, the first transmitter assigns the key code to the receiver; this code is necessary in order to carry out subsequent cloning of the radio transmitters.

9.5 SELF-LEARNING MODE PROGRAMMING

This mode is used to copy the keys of a transmitter already stored in the receiver memory, without accessing the receiver.

- The first transmitter is to be memorised in manual mode (see paragraph 9.4).
- a) Press hidden key on the transmitter already memorised.
- b) Press key T on the transmitter already memorised, which is also to be attributed to the new transmitter.
- c) Within 10 s., press hidden key on the new transmitter to be memorised.
- d) Press key T to be attributed to the new transmitter.
- e) To memorise another transmitter, repeat the procedure from step (c) within a maximum time of 10 seconds, otherwise the receiver exits the programming mode.
- f) To copy another key, repeat from step (a), having waited for the receiver to exit the programming mode (or after disconnecting the receiver from the power supply).

10. WARNINGS

It is recommended to make an installation which has all the accessories necessary to ensure operation according to current provisions, always using genuine devices.

This equipment must be installed and used in strict compliance with the manufacturer's instructions. The manufacturer cannot be held responsible for any damage deriving from improper or unreasonable use.

The constructor disclaims all liability for any inaccuracies contained in this booklet and reserves the right to make changes at any time without any prior notice whatsoever.



Hidden kev









11. CONTROLLED ENTRY AND AUTOMATIC EXIT

This solution is recommended when you want to enter a reserved area in both directions. To enter, transit is allowed by means of a recognition command while exiting is automatic.



rier opening. If the coil **S1** is not occupied within the pause time, the barrier closes again.

When coil **S1** is cleared, the barrier starts closing instantaneously.



The vehicle approaches the reserved area. When the coil **S2** is occupied, barrier opening is enabled. If the coil **S1** is not occupied within the pause time, the barrier closes again.

When coil **S1** is cleared, the barrier starts closing instantaneously.

Loop S1 also perform as safety function not permitting the barrier closure as long as barrier is occupied.



- Connect the coil **S1** to the **CLOSE** input.

- Connect the N.O. contact of the S2 loop receiver to input START.

- The dimensional values of the loops are only approximate.

★We suggest installing the "**RME 2**" metal mass detector.

- Only use recognition systems other than remote control units (badge readers, video camera systems with license plate recognition etc.) with a potential free output, which must be connected to the OPEN input.

PARAMETER	DATA	DESCRIPTION
Lo	02	Automatic
EL	02	The close control closes when pressed and released, and also functions as a safety system.
RS	02	Advanced Setup: controlled entry and automatic exit

12. TROUBLESHOOTING GUIDE

- In the case of a malfunction, check that the correct barrier was selected (paragraph 5)
- Dual fl ashing of the cover lights. Indicates that scheduled maintenance is required. Check the parameters 5r-2ND level, n2-2ND level, n2-2ND level.
- Current from to ground leakage problem: the Inverter have a built-in high-attenuation noise filter and are grounded via a capacitor. A switch makes to reduce leakage current from to ground. The reducing the load means though non-conformity with the EMC standard on the inverter itself. Do switching with the power off.



EN

REGISTRO DI MANUTENZIONE MAINTENANCE LOG

Dati impianto • Plant data

Installatore Installer	
Cliente Customer	
Matricola Serial number	
Data installazione Installation date	
Data attivazione	

Activation date

Nr.	Data • Date	Descrizione intervento • Intervention description	Firme • Signatures
			Tecnico • Technician
1			Cliente • Customer
			Tecnico • Technician
2			Cliente • Customer
			Tecnico • Technician
3			
			Cliente • Customer
4			Tecnico • Technician
			Cliente • Customer
5			Tecnico • Technician
			Cliente • Customer
			Tecnico • Technician
6			Cliente • Customer
			Tecnico • Technician
7			Cliente • Customer
			Tecnico • Technician
8			Cliente Custemer
			Clience • Customer
9			Tecnico • <i>Technician</i>
			Cliente • Customer
			Tecnico • Technician
10			Cliente • Customer

INSTALLATORE INSTALLER

cod. 035755-B rev. 002 date 12-12-2014

Bft Spa Via Lago di Vico, 44 36015 Schio (VI) T +39 0445 69 65 11 F +39 0445 69 65 22 \rightarrow www.bft.it



SPAIN BFT GROUP ITALIBERICA DE AUTOMATISMOS S.L. 08401 Granollers - (Barcelona) www.bftautomatismos.com

FRANCE AUTOMATISMES BFT FRANCE 69800 Saint Priest www.bft-france.com

GERMANY BFT TORANTRIEBSSYSTEME Gmb H 90522 Oberasbach www.bft-torantriebe.de

UNITED KINGDOM BFT AUTOMATION UK LTD Stockport, Cheshire, SK7 5DA www.bft.co.uk

IRELAND BFT AUTOMATION LTD Dublin 12

BENELUX BFT BENELUX SA 1400 Nivelles www.bftbenelux.be

POLAND BFT POLSKA SP. Z O.O. 05-091 ZĄBKI www.bft.pl

CROATIA BFT ADRIA D.O.O. 51218 Drazice (Rijeka) www.bft.hr

PORTUGAL BFT SA-COMERCIO DE AUTOMATISMOS E MATERIAL DE SEGURANCIA 3020-305 Coimbra www.bftportugal.com

CZECH REPUBLIC BFT CZ S.R.O. Praha www.bft.it

TURKEY BFT OTOMATIK KAPI SISTEMELERI SANAY VE Istanbul www.bftotomasyon.com.tr

RUSSIA BFT RUSSIA 111020 Moscov www.bftrus.ru

AUSTRALIA BFT AUTOMATION AUSTRALIA PTY LTD Wetherill Park (Sydney) www.bftaustralia.com.au

U.S.A. BFT USA Boca Raton www.bft-usa.com

CHINA BFT CHINA Shanghai 200072 www.bft-china.cn

UAE **BFT Middle East FZCO** Dubai