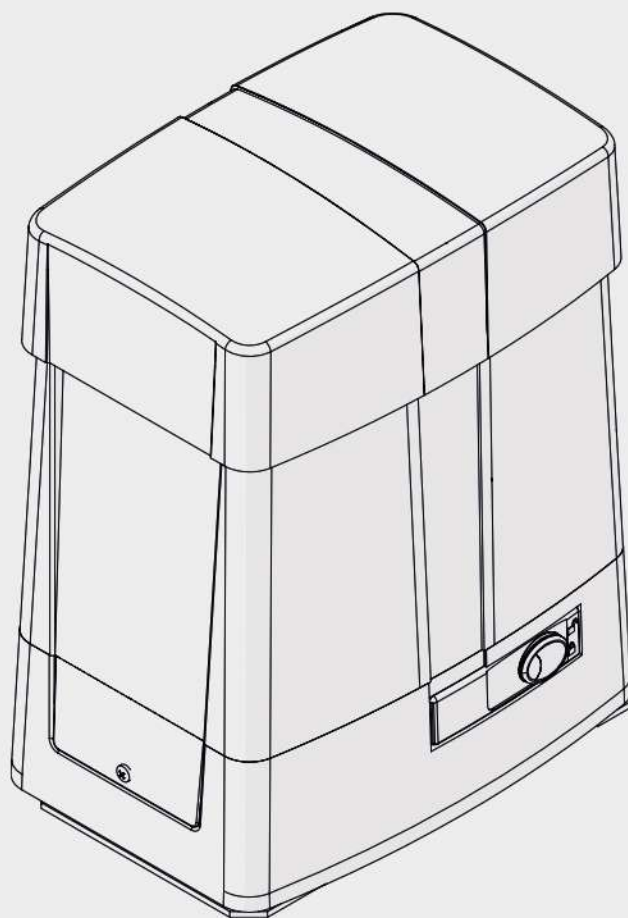


BULL 1224 TURBO



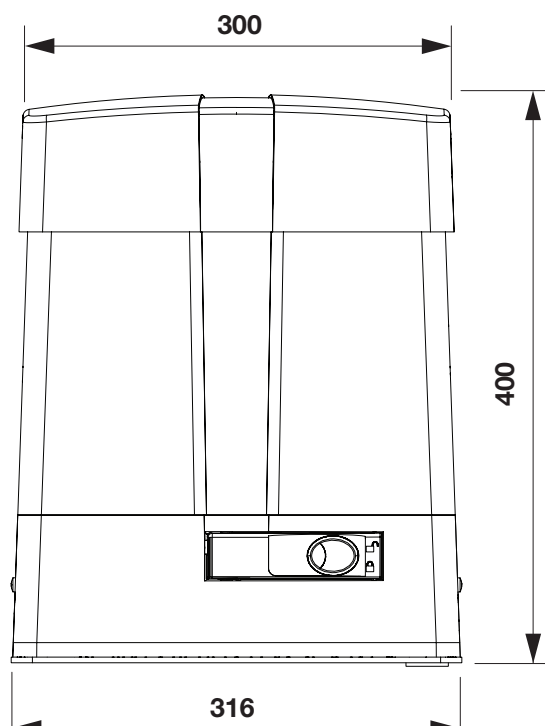
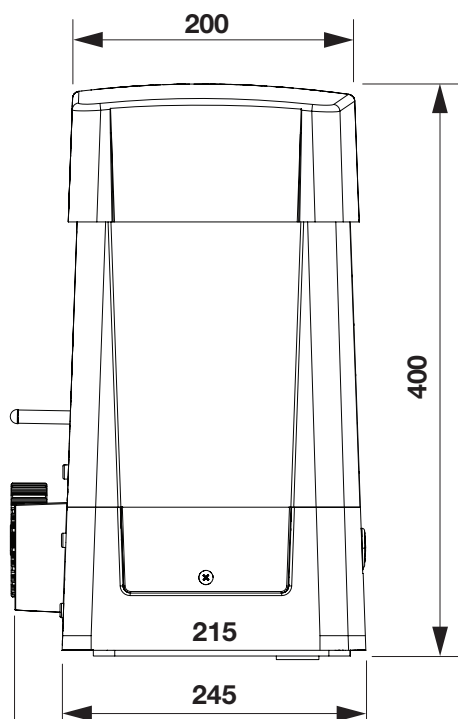
BENINCA[®]
TECHNOLOGY TO OPEN



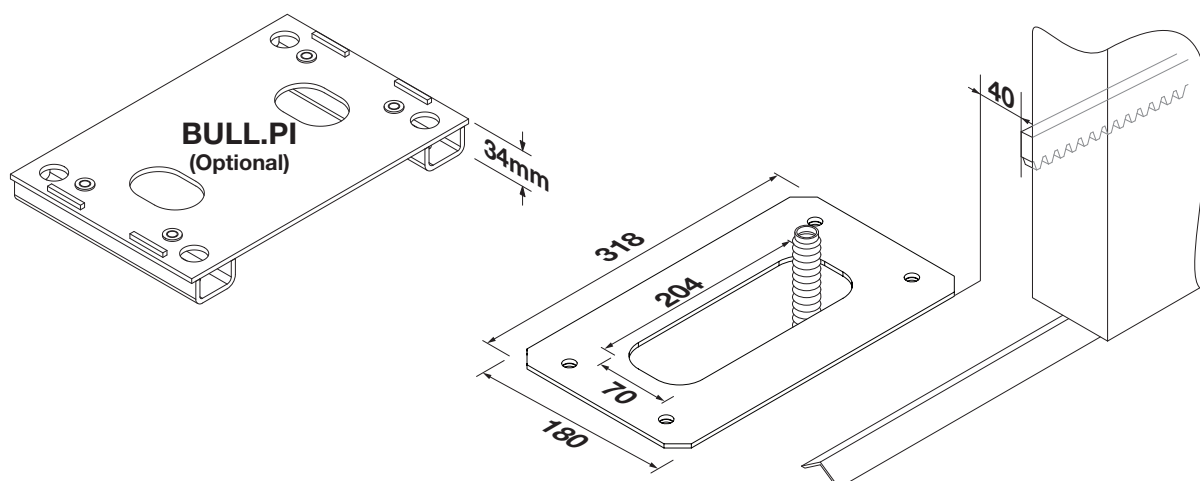
UNIONE NAZIONALE COSTRUTTORI
AUTOMATISMI PER CANCELLI, PORTE
SERRANDE ED AFFINI



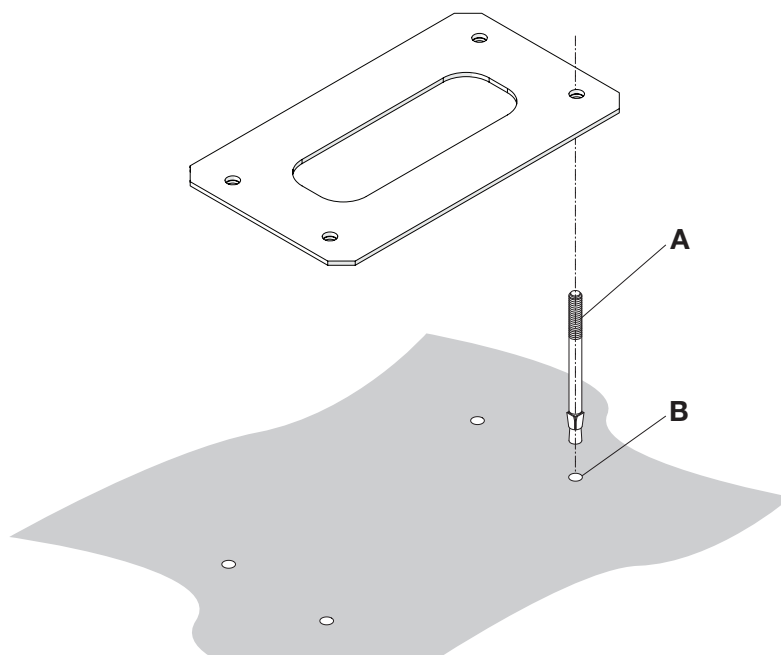
1

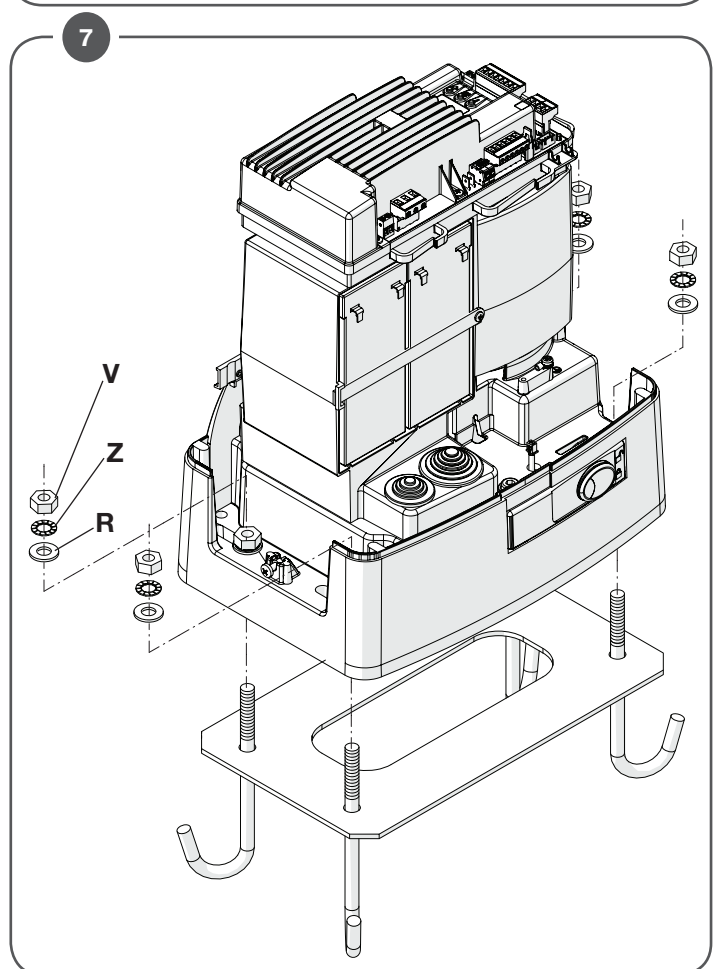
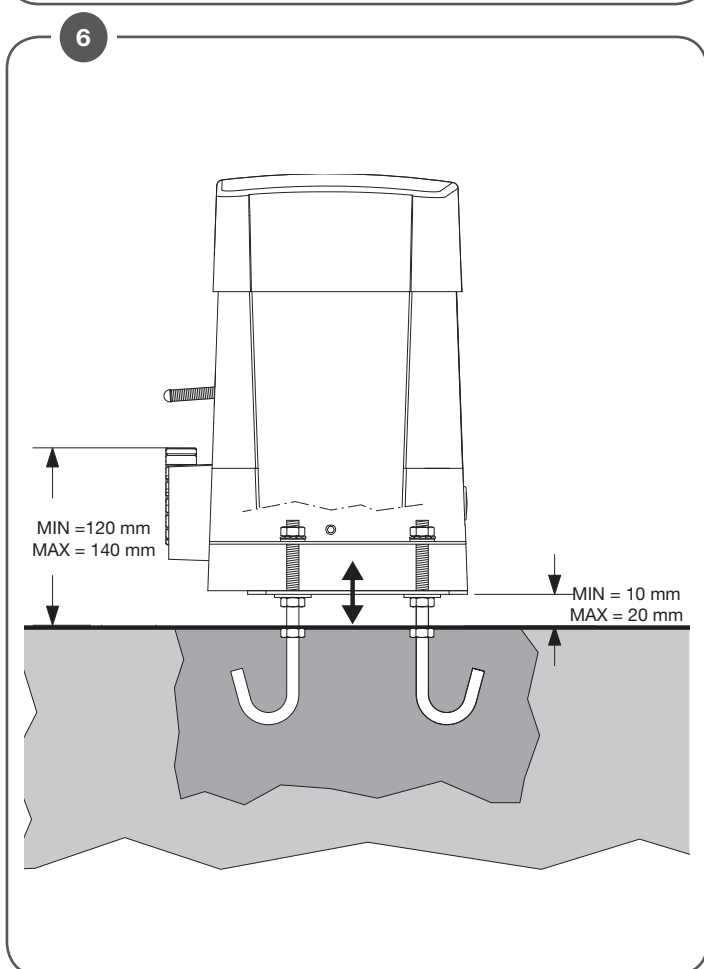
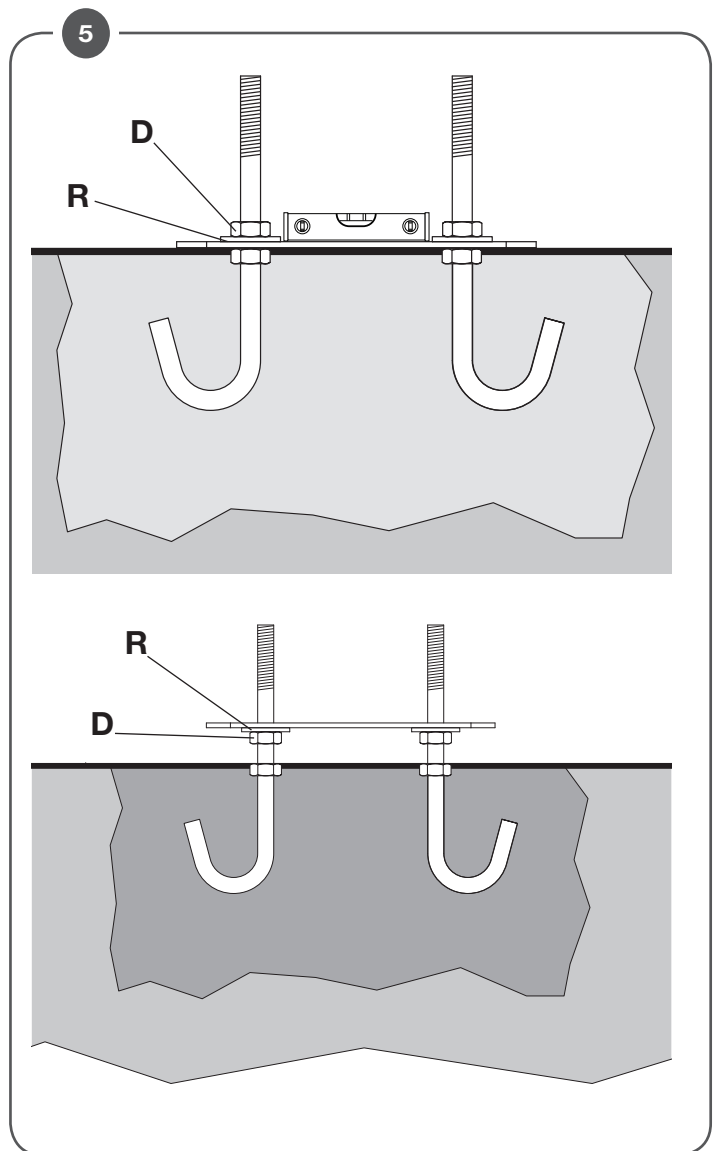
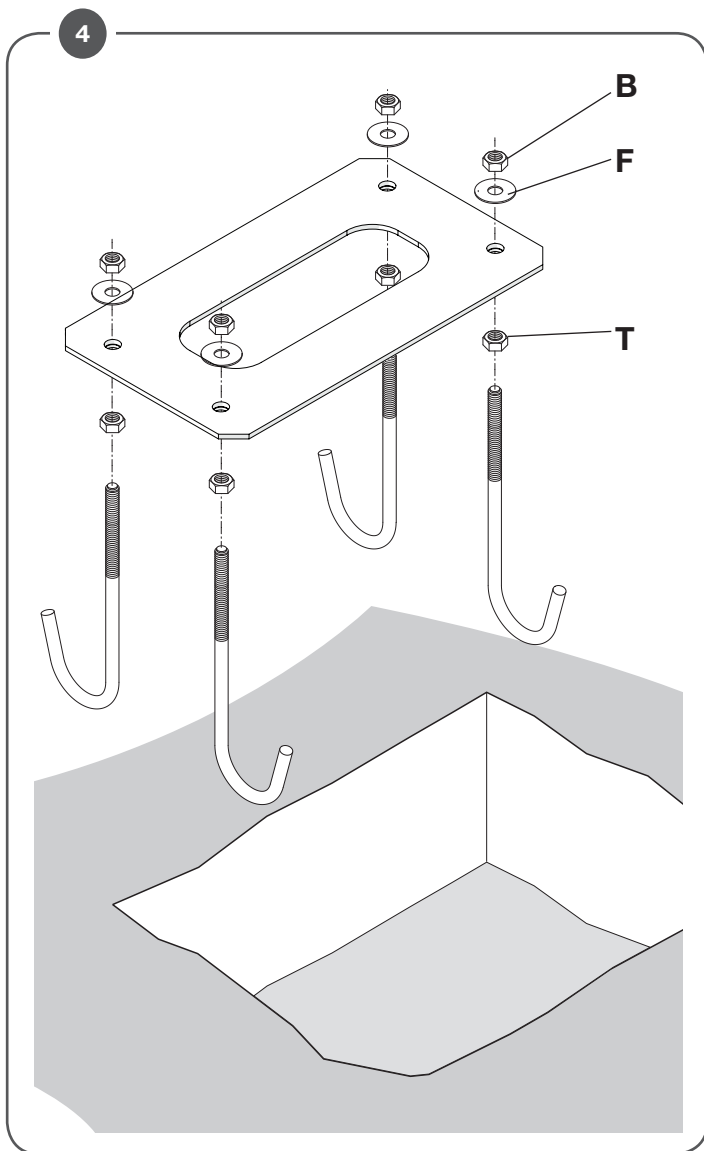


2

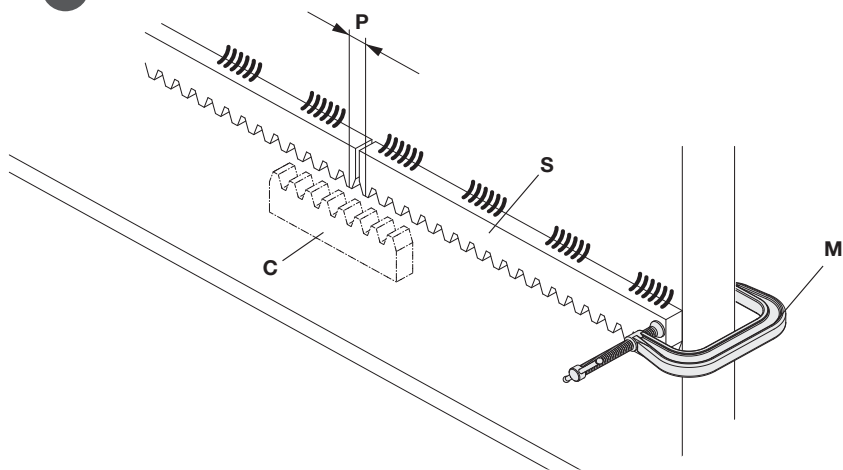


3

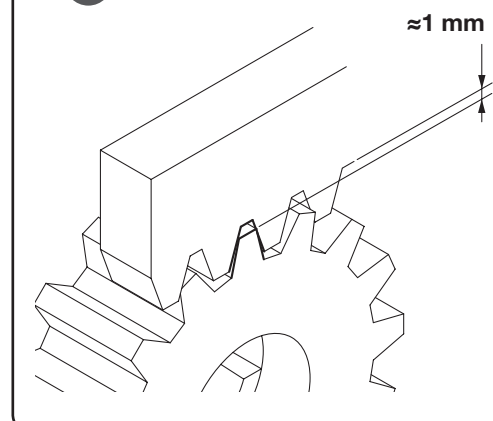




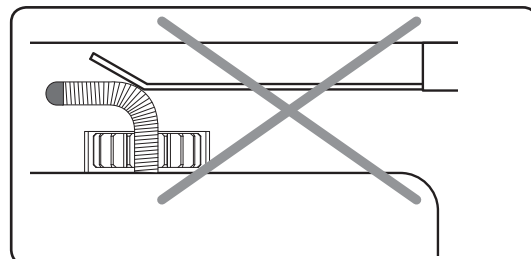
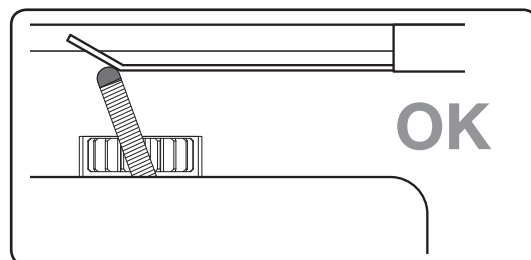
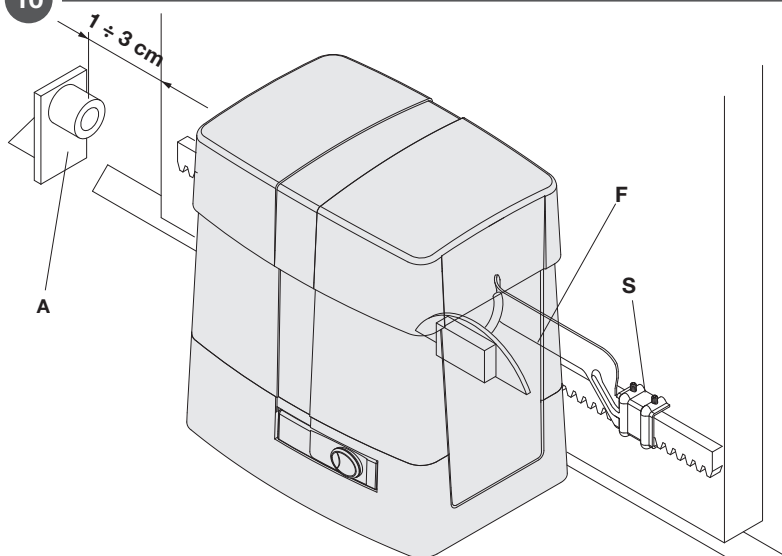
8



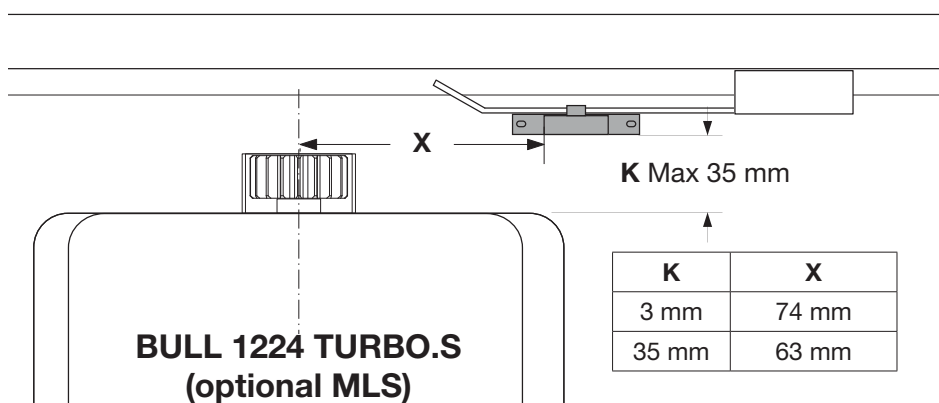
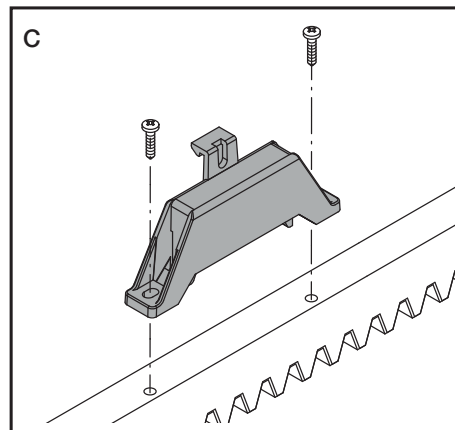
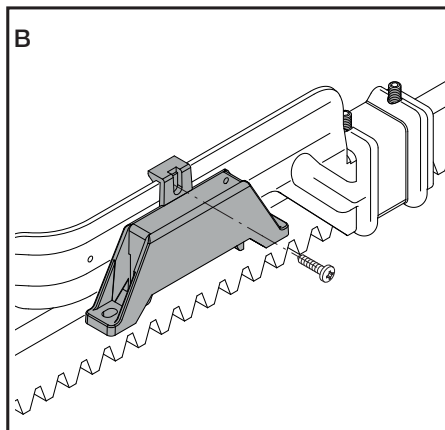
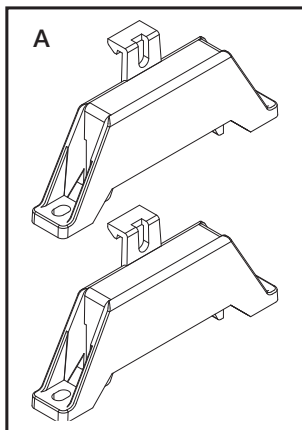
9



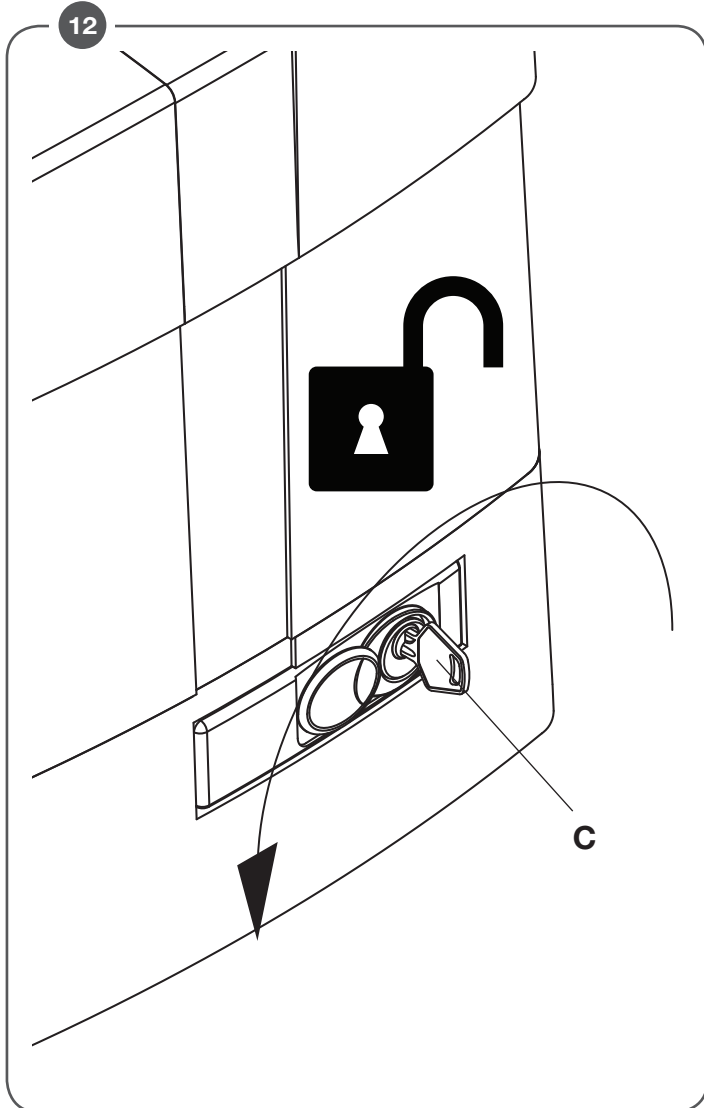
10



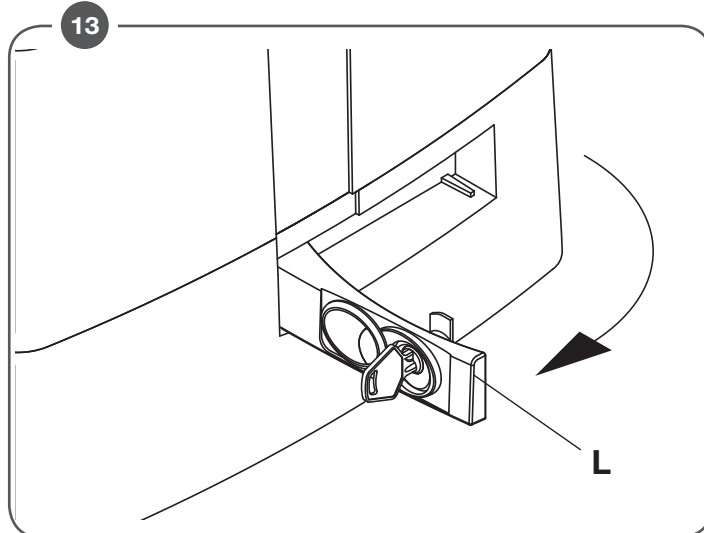
11



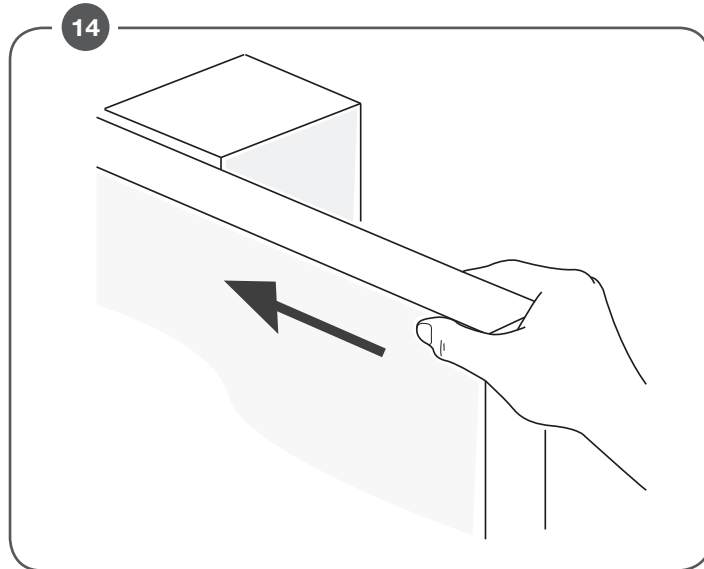
12



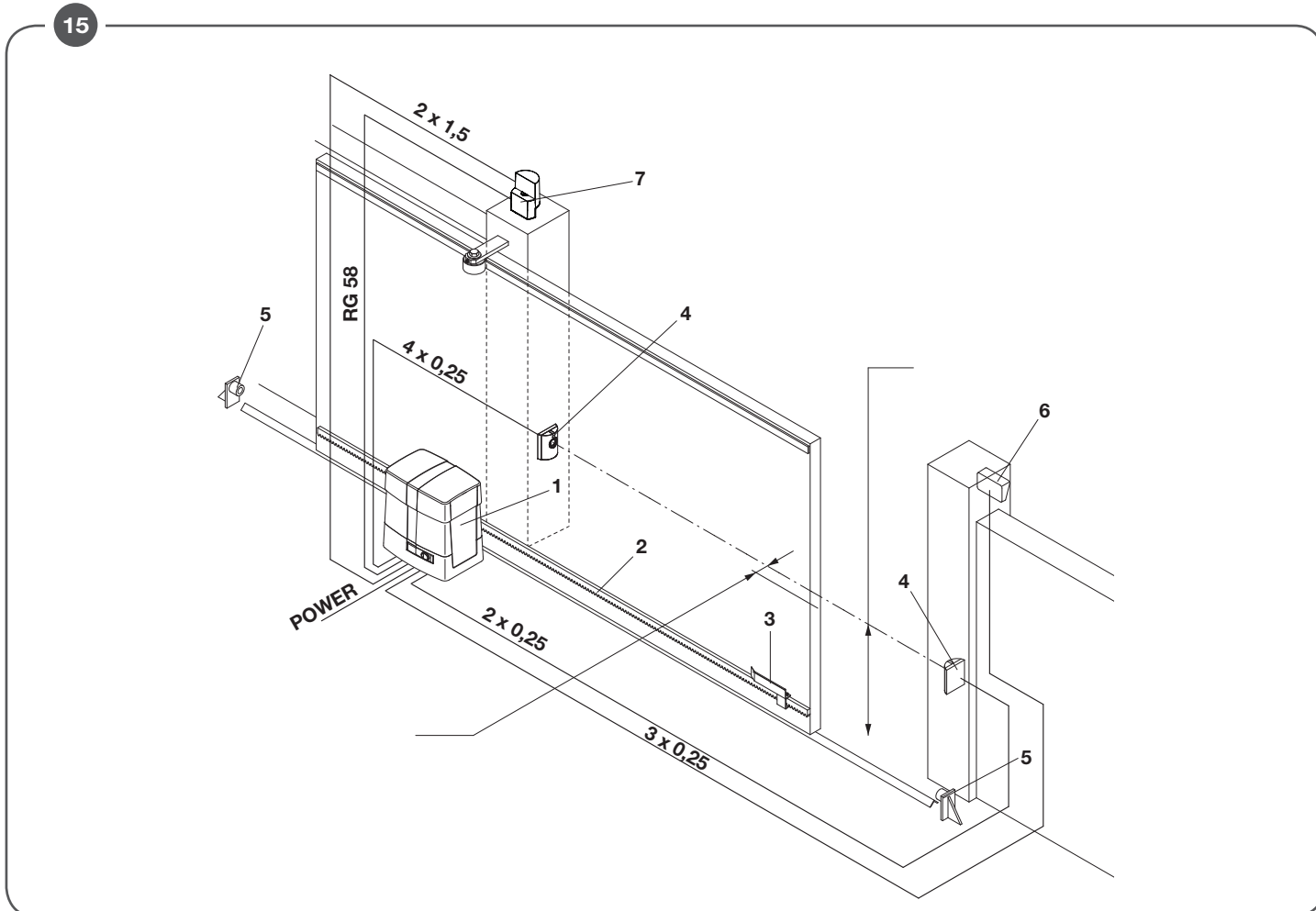
13

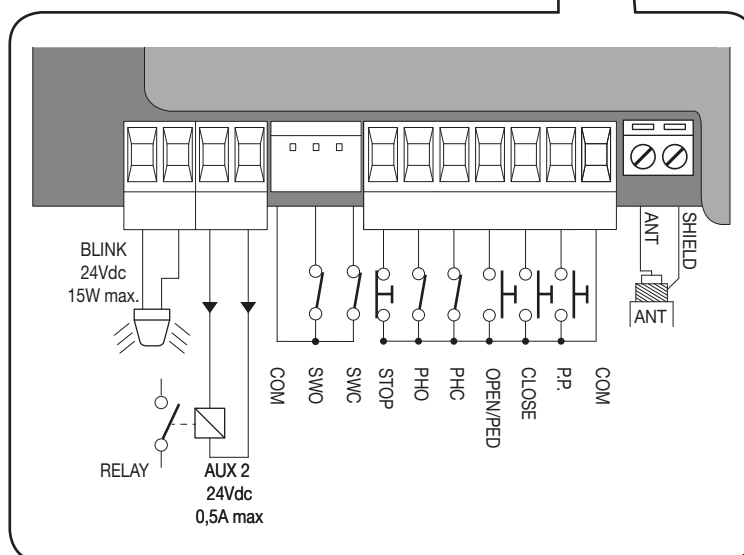
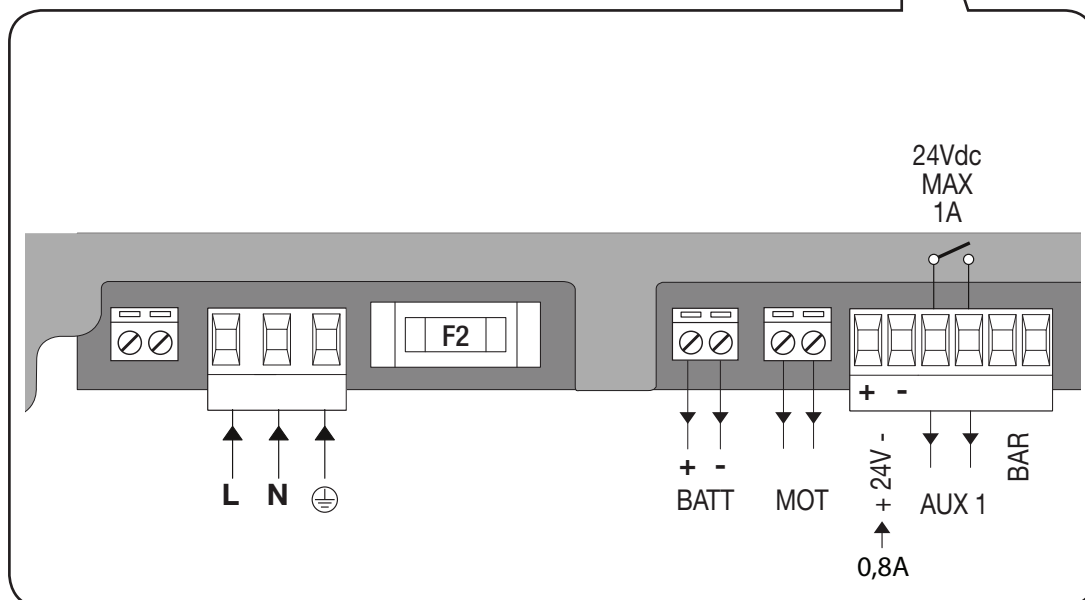
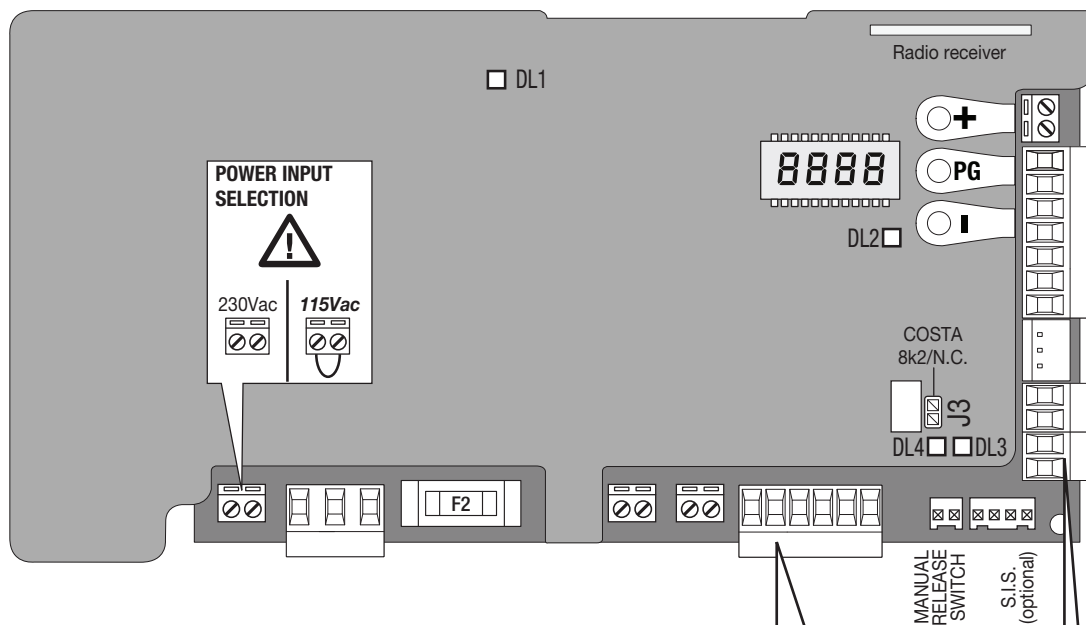


14

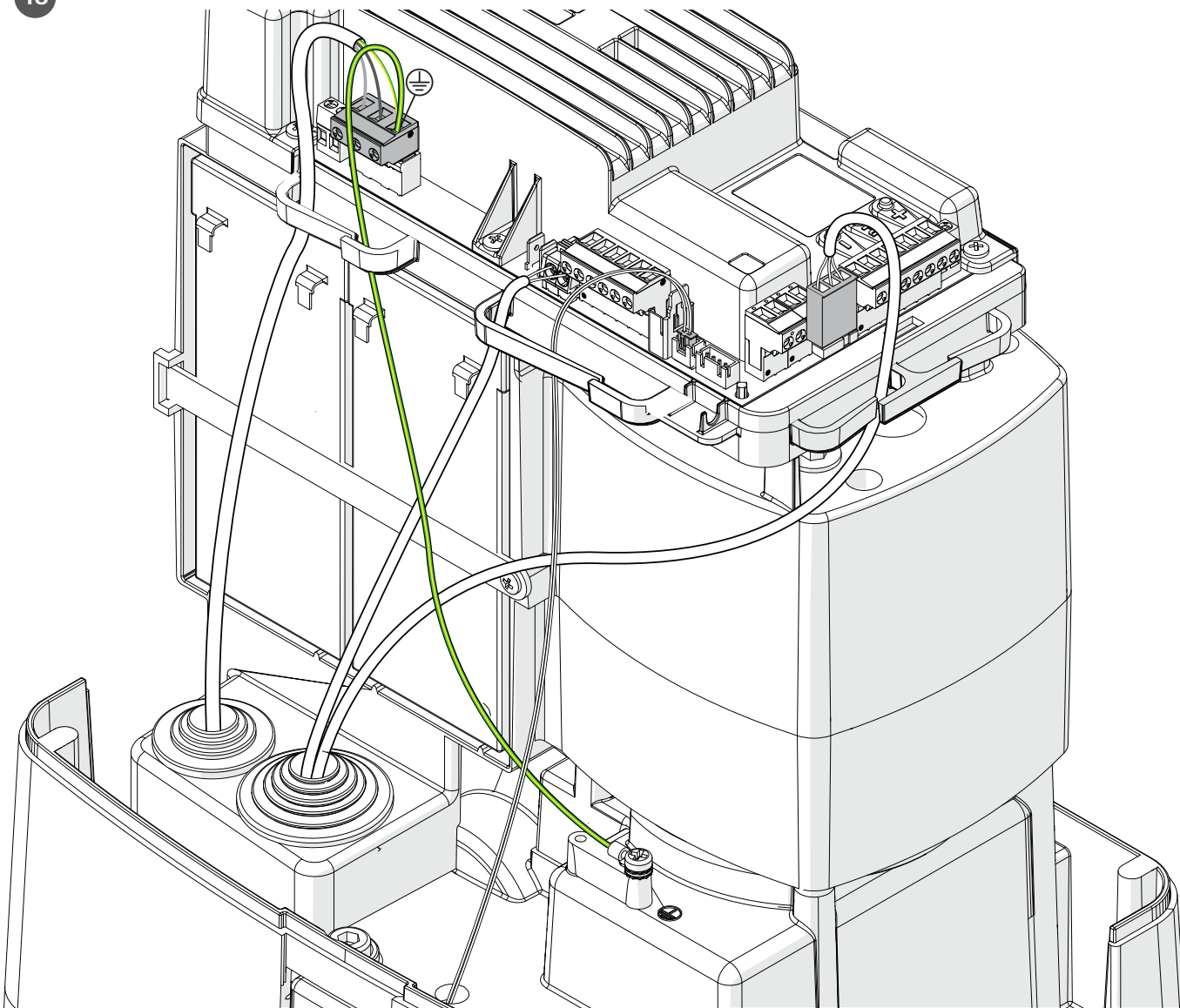


15

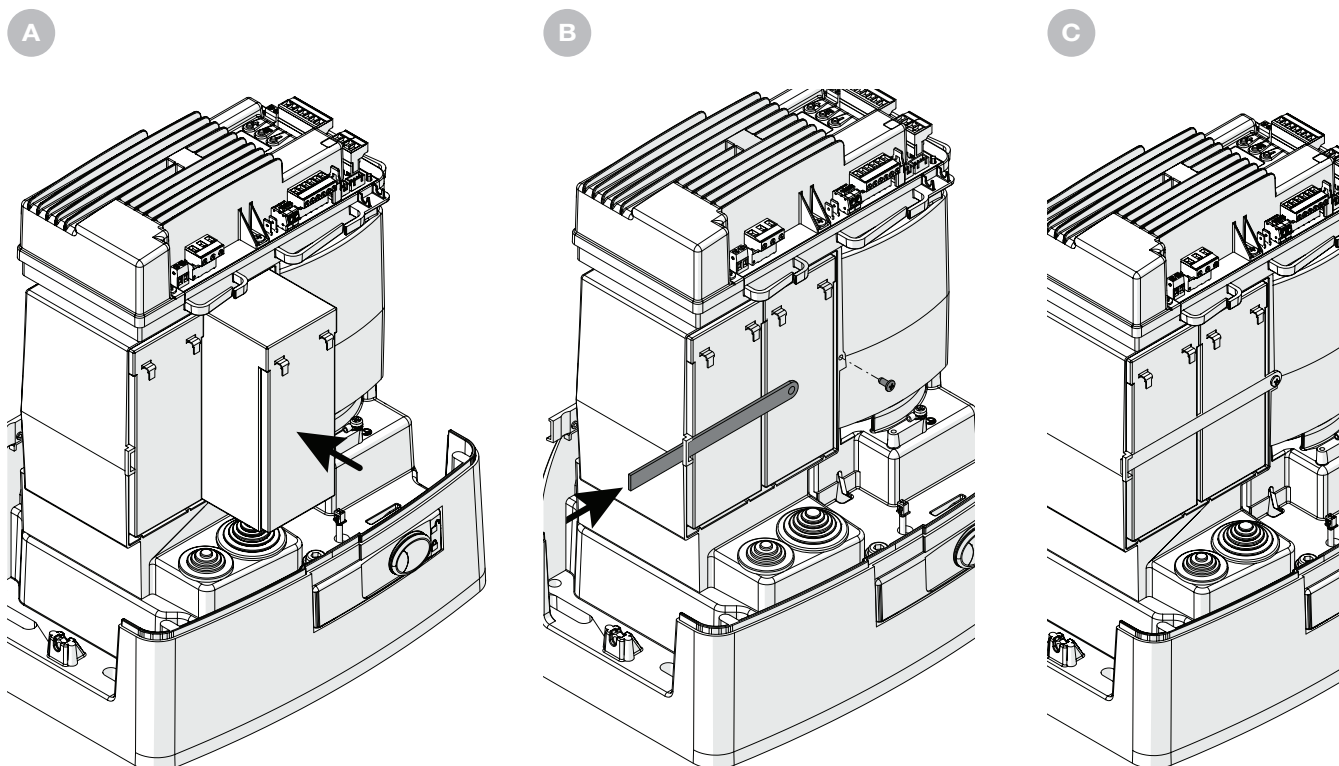




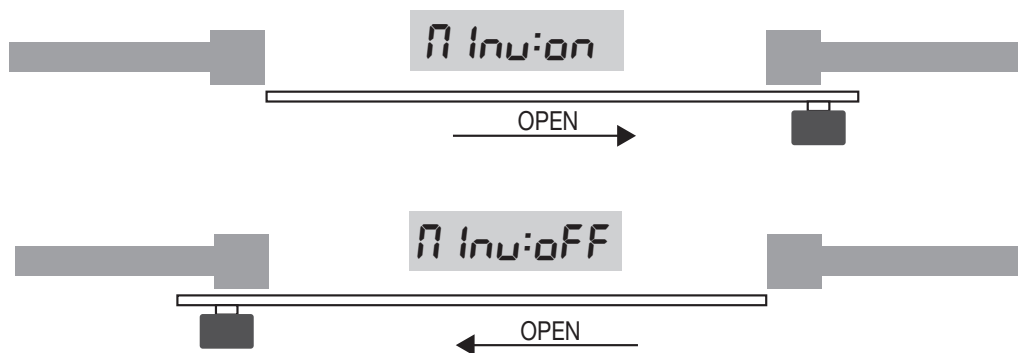
18



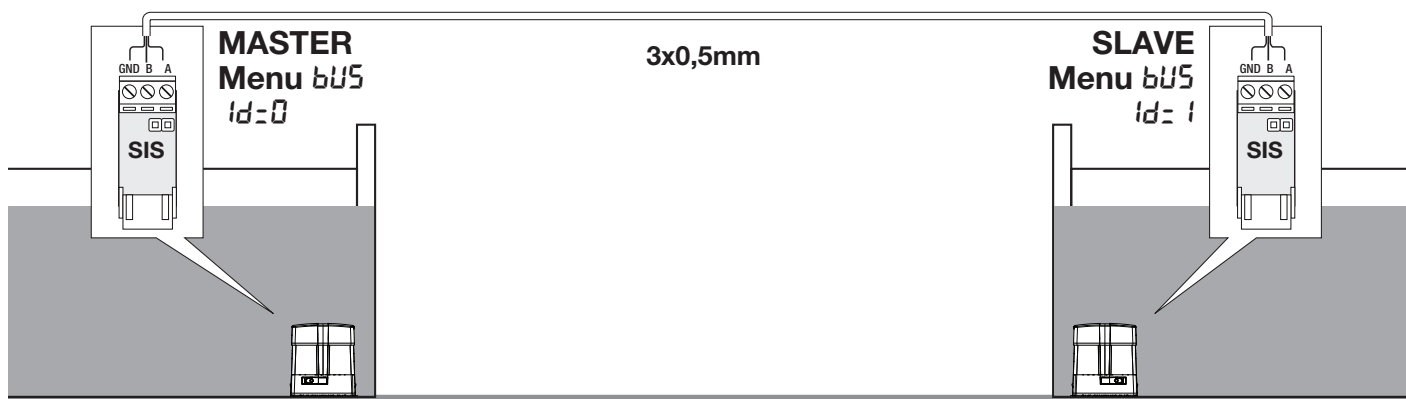
19



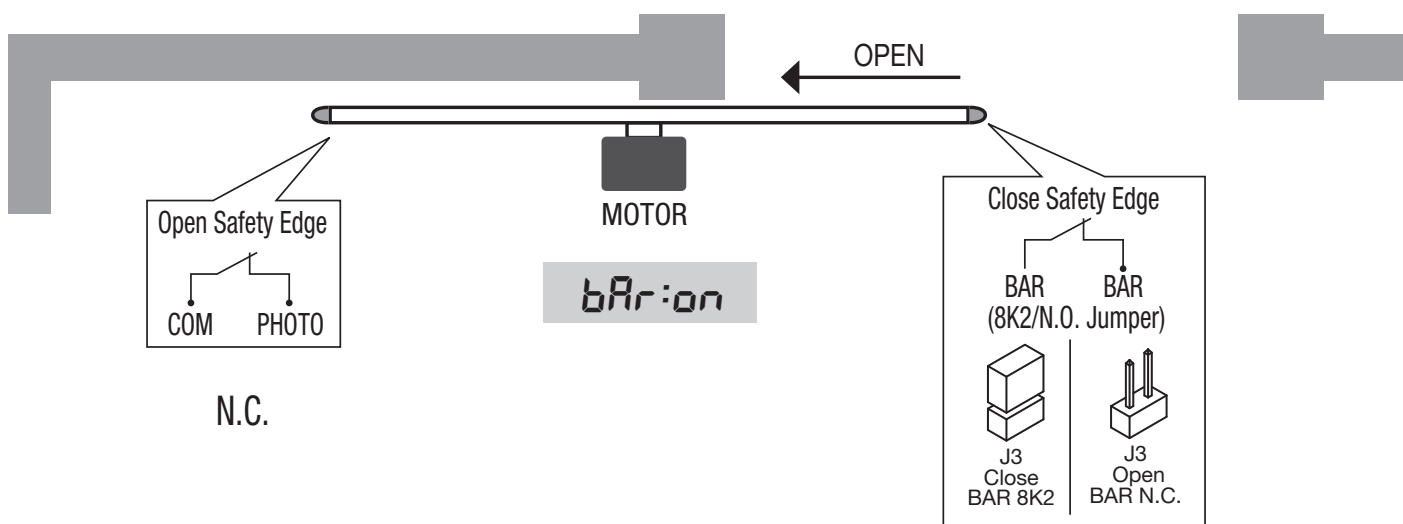
20



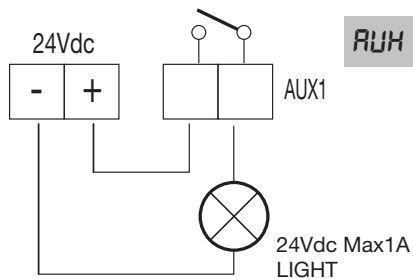
21



22

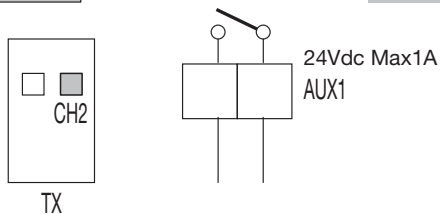


SCA



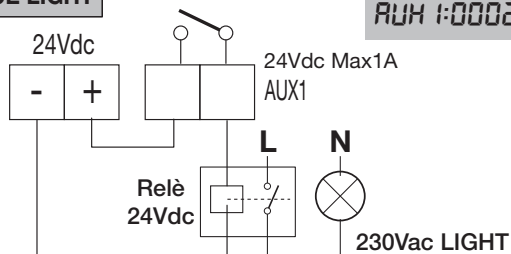
RUH 1:0000

II° CH RADIO



RUH 1:0001

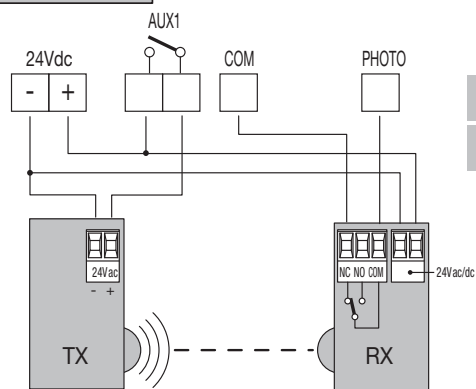
SERVICE LIGHT



RUH 1:0002

AUX 1

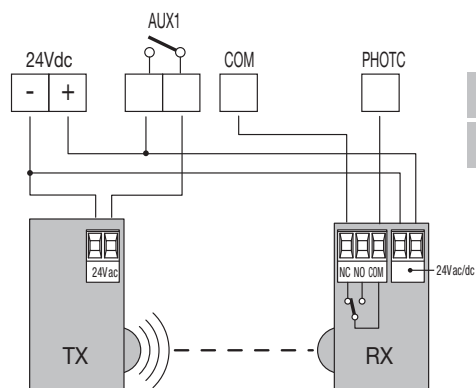
PHOTOTEST - PHO



RUH 1:0003

tSt 1: on

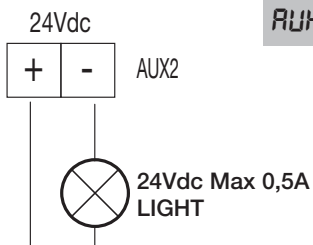
PHOTOTEST - PHC



RUH 1:0003

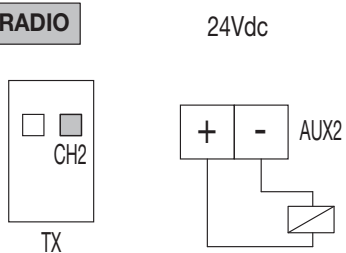
tSt 2: on

SCA



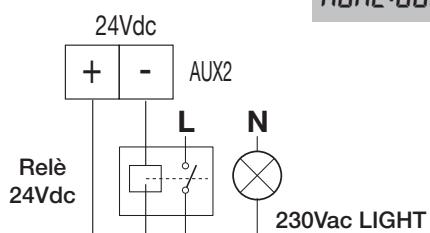
RUH2:0000

II° CH RADIO



RUH2:0001

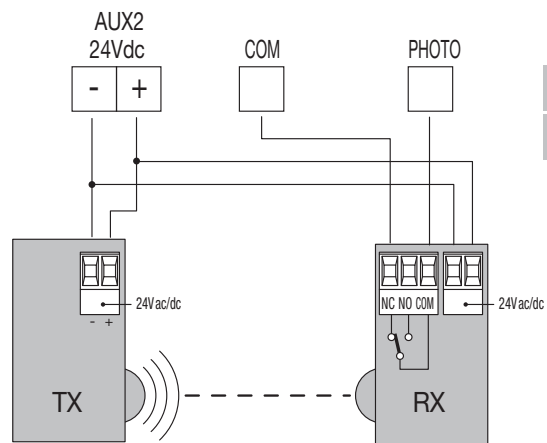
SERVICE LIGHT



RUH2:0002

AUX 2

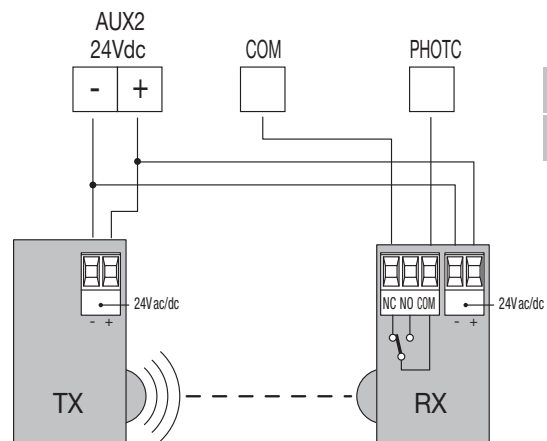
PHOTOTEST PHO



RUH2:0003

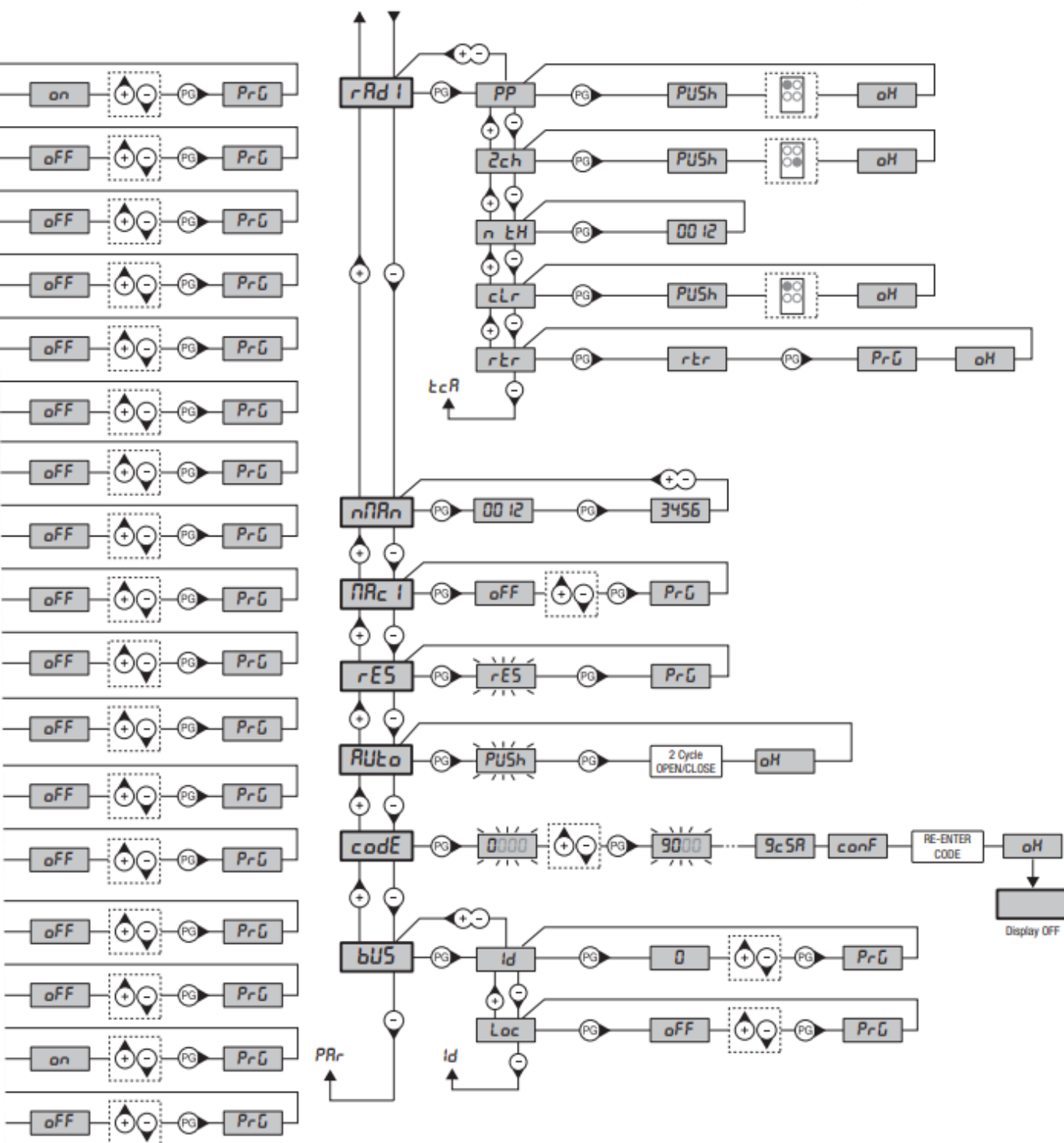
tSt 1: on

PHOTOTEST PHC



RUH2:0003

tSt 2: on



Легенда

	Premere il tasto (-) / Press key (-) / Натисніть кнопку (-)		Premere simultaneamente (+) e (-) / Press simultaneously keys (+) and (-) / Одночасно натисніть кнопки (+) і (-)
	Premere il tasto (+) / Натисніть кнопку (+) / Die Taste (+) drücken		Selezionare il valore desiderato con i pulsanti (+) e (-) / Increase/decrease the value with keys (+) and (-) / Збільшуйте/зменшуйте значення кнопками (+) і (-)
	Premere il tasto (PG) / Press key (PG) / Натисніть кнопку (PG)		Selezionare il pulsante del trasmettitore da associare alla funzione / Press the transmitter key, which is to be assigned to function / Натисніть клавішу передавача, якій потрібно призначити функцію

SOMMARIO

1) DESCRIZIONE E DESTINAZIONE D'USO	13	8.2.2) NOTE SULLA PROGRAMMAZIONE.....	15
2) DATI TECNICI.....	13	8.3) COLLAUDO	15
3) VERIFICHE PRELIMINARI	13	8.4) PARAMETRI, LOGICHE E FUNZIONI SPECIALI	16
4) INSTALLAZIONE	14	8.4.1) PARAMETRI (PR).....	16
4.1) DIMENSIONI	14	8.4.2) LOGICHE (LG)	16
4.2) POSA CON PIASTRA DI FONDAZIONE RIALZATA BULL.PI OPZIONALE	14	8.4.4) NUMERO MANOVRE (nMn).....	18
4.3) POSA CON REGOLAZIONE IN ALTEZZA SU FONDO IN CEMENTO GIÀ		8.4.5) CICLI MANUTENZIONE (Mn).....	18
ESISTENTE	14	8.4.6) RESET (RES)	18
4.4) POSA CON REGOLAZIONE IN ALTEZZA SU FONDO IN CEMENTO DA		8.4.7) AUTOSET (Auto)	18
REALIZZARE	14	8.4.8) PASSWORD DI ACCESSO (códE).....	18
4.5) FISSAGGIO CREMAGLIERA	14	8.4.9) SINCRONISMO (bUS)	19
5) MANOVRA MANUALE	14	8.5) SINCRONIZZAZIONE DI DUE SCORREVOLI CONTRAPPOSTI	19
6) POSIZIONAMENTO STAFFE FINECORSO	14	8.6) APPRENDIMENTO REMOTO TRASMETTITORI.....	19
7) INSTALLAZIONE DEI MAGNETI (BULL 1224 TURBO.S O ACCESSORIO MLS)	14	8.7) FUSIBILI	19
8) CENTRALE DI COMANDO CP.B24 TURBO	14	8.8) BATTERIA DI EMERGENZA	19
8.1) COLLEGAMENTI ELETTRICI	14	8.9) DIAGNOSTICA.....	19
8.2) PROGRAMMAZIONE.....	15	8.10) MESSAGGI DI ERRORE.....	19
8.2.1)PER ACCEDERE ALLA PROGRAMMAZIONE:.....	15	9) MANUTENZIONE.....	20

ITA

AVVERTENZE



INFORMAZIONI GENERALI

E' vietato l'utilizzo del prodotto per scopi o con modalità non previste nel presente manuale. Usi non corretti possono essere causa di danni al prodotto e mettere in pericolo persone e cose. Si declina ogni responsabilità dall'inosservanza della buona tecnica nella costruzione dei cancelli, nonché dalle deformazioni che potrebbero verificarsi durante l'uso. Conservare questo manuale per futuri utilizzi.



INFORMAZIONI PER L'INSTALLATORE

Questo manuale è destinato esclusivamente a personale qualificato per l'installazione e la manutenzione di aperture automatiche. L'installazione deve essere effettuata da personale qualificato (installatore professionale, secondo EN12635), nell'osservanza della Buona Tecnica e delle norme vigenti. Verificare che la struttura del cancello sia adatta ad essere automatizzata. L'installatore deve fornire tutte le informazioni relative al funzionamento automatico, manuale e di emergenza dell'automazione, e consegnare all'utilizzatore dell'impianto le istruzioni d'uso.



AVVERTENZE GENERALI

I materiali dell'imballaggio non devono essere lasciati alla portata dei bambini in quanto fonte di potenziale pericolo. Non disperdere nell'ambiente i materiali di imballo, ma separare le varie tipologie (es. cartone, polistirolo) e smaltirle secondo le normative locali. Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando del prodotto. Tenere i telecomandi lontano dai bambini. Questo prodotto non è destinato a essere utilizzato da persone (bambini inclusi) con capacità fisiche, sensoriali o mentali ridotte, o con mancanza di conoscenze adeguate, a meno che non siano sotto supervisione o abbiano ricevuto istruzioni d'uso da persone responsabili della loro sicurezza. Applicare tutti i dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, ecc.) necessari a proteggere l'area da pericoli di impatto, schiacciamento, convogliamento, cesoiamento. Tenere in considerazione le normative e le direttive in vigore, i criteri della Buona Tecnica, l'utilizzo, l'ambiente di installazione, la logica di funzionamento del sistema e le forze sviluppate dall'automazione. L'installazione deve essere fatta utilizzando dispositivi di sicurezza e di comandi conformi alla EN12978 e EN12453. Raccomandiamo di utilizzare accessori e parti di ricambio originali, utilizzando ricambi non originali il prodotto non sarà più coperto da garanzia. Tutte le parti meccaniche ed elettroniche che compongono l'automazione soddisfano i requisiti e le norme in vigore e presentano marcatura CE.



SICUREZZA ELETTRICA

Prevedere sulla rete di alimentazione un interruttore/sezionatore onnipolare con distanza d'apertura dei contatti uguale o superiore a 3 mm. Verificare che a monte dell'impianto elettrico vi sia un interruttore differenziale e una protezione di sovracorrente adeguati. Alcune tipologie di installazione richiedono il collegamento dell'anta ad un impianto di messa a terra rispondente alle vigenti norme di sicurezza. Durante gli interventi di installazione, manutenzione e riparazione, togliere l'alimentazione prima di accedere alle parti elettriche. Scollegare anche eventuali batterie tampone se presenti. L'installazione elettrica e la logica di funzionamento devono essere in accordo con le normative vigenti. I conduttori alimentati con tensioni diverse, devono essere fisicamente separati, oppure devono essere adeguatamente isolati con isolamento supplementare di almeno 1 mm. I conduttori devono essere vincolati da un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti. Ricontrollare tutti i collegamenti fatti prima di dare tensione. Gli ingressi N.C. non utilizzati devono essere ponticellati.



SMALTIMENTO

Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici in quanto alcune parti che lo compongono potrebbero risultare nocive per l'ambiente e la salute umana, se smaltite scorrettamente. L'apparecchiatura, pertanto, dovrà essere consegnata in adeguati centri di raccolta differenziata, oppure riconsegnata al rivenditore al momento dell'acquisto di una nuova apparecchiatura equivalente. Lo smaltimento abusivo del prodotto da parte dell'utente comporta l'applicazione delle sanzioni amministrative previste dalla normativa vigente.

Le descrizioni e le illustrazioni presenti in questo manuale non sono impegnative. Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto il fabbricante si riserva il diritto di apportare qualsiasi modifica di carattere tecnico, costruttivo o commerciale senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.

PROGRAMMAZIONE RAPIDA

NOTA: Condizioni per programmazione rapida:

- Memoria del trasmettitore vuota
- Autoset mai eseguito.
- Valido solo con trasmettitori ARC (Advanced Rolling Code)

Nel caso si commetta qualche errore durante la fase di programmazione rapida è possibile togliere l'alimentazione di rete e riavviare la procedura iniziale.

Fasi di Programmazione Rapida

- 1 - Sbloccare manualmente il cancello, portarlo in posizione di chiuso con relativo finecorsa attivato, ribloccare il cancello.
- 2 - Fornire tensione di rete.
- 3 - Il lampeggiante si accende (verificare che sia collegato).

4 - Si entra automaticamente nella fase di memorizzazione trasmettitori e la centrale si pone in attesa di un trasmettitore.

Per saltare la fase di programmazione rapida e procedere con la programmazione manuale premere + e - (ESC) contemporaneamente.

5 - Sul display appare la scritta lampeggiante **EH00**.

6 - Premere il tasto nascosto del trasmettitore da memorizzare.

7 - Sul display compare **PUSH**

8 - Premere il tasto desiderato da associare al ricevitore.

9 - Sul display compare **EH1** (nel caso del secondo trasmettitore **EH2**).

10 - Ripetere le operazioni ai punti 6 e 7 per i trasmettitori successivi da memorizzare fino ad un massimo di 99 verificando l'incremento sul display (esempio **EH15**).

11 - Per passare alla fase successiva di **AUTOSET*** premere il tasto di un trasmettitore già memorizzato fino alla visualizzazione della scritta **RULE**.

12 - Sul display compare la scritta **RULE** e il cancello esegue automaticamente 3 manovre calcolando i parametri ottimali di funzionamento. Se l'operazione di autoset è andata a buon fine il cancello si ferma in posizione di aperto e sul display compare la scritta **OH**.

Il tempo massimo per programmare il primo trasmettitore è di 60 secondi.

Se necessario procedere con la configurazione manuale PARAMETRI e LOGICHE in base alla tipologia di installazione.

* Questa funzione è **INDISPENSABILE** per impostare i valori ottimali di funzionamento dell'automazione.

Trasmettitori ARC

IMPORTANTE, LEGGERE CON ATTENZIONE:

Il ricevitore radio presente in questo prodotto è compatibile esclusivamente con i trasmettitori ARC (Advanced Rolling Code) i quali, grazie alla codifica a 128 bit, garantiscono una superiore sicurezza anticopiatrice.

La memorizzazione dei nuovi trasmettitori ARC è del tutto analoga a quella dei normali trasmettitori Rolling Code con codifica HCS.

1) DESCRIZIONE E DESTINAZIONE D'USO

Motoriduttore 24Vdc per cancelli scorrevoli ad uso condominiale e industriale fino a 1500 Kg per uso intensivo dotato di centrale incorporata CP.B24 TURBO

Vi ricordiamo che registrandovi sul sito www.beninca.com avrete accesso a tutta la documentazione tecnica aggiornata per tutti i prodotti e gli accessori ed alla guida per compilazione del fascicolo tecnico e dei documenti previsti dall'allegato V della Direttiva Macchine, obbligatorio ai sensi delle normative vigenti in materia.

2) DATI TECNICI

	BULL 1224 TURBO
Alimentazione di rete	115 o 230 Vac 50/60 Hz
Assorbimento	3A (230V) - 5A (115V)
Coppia	20 Nm
Intermittenza di lavoro	uso intensivo
Grado di protezione	IP44
Temp. funzionamento	-20°C / +50°C
Peso max. cancello	1200 kg
Modulo cremagliera	M4/M6 accessorio - RI.P6
Velocità apertura	25 m/min
Rumorosità	<70 dB
Lubrificazione	GRASSO
N° TX memorizzabili	2048
Centrale di comando	CP.B24 TURBO
Peso	- kg

3) VERIFICHE PRELIMINARI

Prima di procedere con l'installazione verificare quanto segue:

- La struttura (cancello, colonna, rotaia di guida) dev'essere solida e stabile.
- La rotaia di guida e relative ruote devono essere opportunamente dimensionate e manutenzionate per evitare eccessivi attriti durante lo scorrimento del cancello.
- Se disponibile verificare il contenuto della dichiarazione CE di conformità del cancello ed eseguire analisi dei rischi secondo direttiva macchine.
- Verificare che la corsa del cancello venga limitata in apertura e chiusura da fermi meccanici di adeguata robustezza.

4) INSTALLAZIONE

4.1) DIMENSIONI

In fig. 2 sono rappresentate le dimensioni della piastra di fondazione.

IMPORTANTE: è indispensabile rispettare la distanza dalla cremagliera (40 mm) per poter posizionare e rimuovere l'attuatore una volta fissata la cremagliera all'anta.

Le tipologie di fissaggio della piastra di fondazione sono principalmente le seguenti:

4.2) POSA CON PIASTRA DI FONDAZIONE RIALZATA BULL.PI OPZIONALE

E' disponibile su richiesta l'accessorio BULL.PI che consente il fissaggio rapido su pavimentazione in cemento esistente. Consultare le istruzioni fornite con l'accessorio per ulteriori informazioni.

4.3) POSA CON REGOLAZIONE IN ALTEZZA SU FONDO IN CEMENTO GIÀ ESISTENTE

Utilizzando la piastra come dima di foratura, eseguire 4 fori, dove inserire dei tasselli per barre filettate in acciaio da Ø10mm.

Avvitare 4 barre filettate "S" da M10/120mm e ancorare i tasselli "T" avvitando a terra i dadi "B" con relativa rosetta.

Con riferimento alla Fig. 3 posizionare la piastra di fondazione con i dadi di regolazione "A". Posizionare il motore come indicato in Fig.6 e dopo aver effettuato le opportune regolazioni, bloccarlo come indicato in Fig.7.

4.4) POSA CON REGOLAZIONE IN ALTEZZA SU FONDO IN CEMENTO DA REALIZZARE

Facendo riferimento alla fig.4, fissare i tirafondi sulla piastra di fondazione e predisporre uno scavo di dimensioni adeguate.

Annegare i tirafondi nel cemento, prestando attenzione al livello della piastra.

Attendere il consolidamento del getto di calcestruzzo, quindi rimuovere i dadi "D" e le rondelle "R" fascia larga 11x30 e portarli sotto la piastra per consentire le regolazioni in altezza dell'attuatore (Fig.5).

Effettuare le regolazioni evidenziate in Fig. 6 e bloccare il motore come indicato in Fig.7.

ATTENZIONE: indipendentemente dalla modalità di fissaggio utilizzata, è necessario verificare accuratamente la stabilità dell'attuatore e l'idoneità dei materiali utilizzati.

4.5) FISSAGGIO CREMAGLIERA

Cremagliera in Acciaio Zincato 123x30mm.

Posizionare i distanziali D saldandoli o avvitandoli sul cancello ad una altezza di 130/150 mm dalla mezzeria dell'asola di fissaggio alla base sulla quale andrà fissata la piastra di fondazione.

Rispettare il passo di dentatura anche tra uno spezzone di cremagliera e l'altro; a tale scopo può essere utile accoppiare un'altro spezzone di cremagliera (vedi Fig.8).

Fissare infine la cremagliera con le viti V, avendo cura, una volta installato l'attuatore, che rimanga circa 1mm di gioco tra cremagliera e ruota di trascinamento (vedi Fig.9); a tale scopo usufruire delle asole sulla cremagliera.

5) MANOVRA MANUALE (FIG. 12-13-14)

In caso di mancanza dell'energia elettrica o di guasto, per azionare manualmente l'anta procedere come segue :

- Inserita la chiave personalizzata C, farla ruotare in senso antiorario e tirare la leva L. (lucchetto aperto)
- Il motoriduttore è così sbloccato ed è possibile movimentare manualmente l'anta.
- Per ristabilire il normale funzionamento richiudere la leva L ed azionare il cancello manualmente fino ad ingranamento avvenuto.

6) POSIZIONAMENTO STAFFE FINECORSO

Portare manualmente il cancello in apertura lasciando una luce da 1 a 3cm a seconda del peso del cancello tra il portone stesso e l'arresto meccanico A; fissare quindi la staffa del finecorsa S mediante i grani G in modo che il micro finecorsa sia premuto. Ripetere poi l'operazione con il portone in chiusura.

7) INSTALLAZIONE DEI MAGNETI (BULL 1224 TURBO.S O ACCESSORIO MLS) FIG.11

I magneti sono inseriti all'interno di speciali supporti (fig.11-"A") i quali, posizionati sulle staffe finecorsa o sulla cremagliera, avvicinandosi ai sensori ne provocano la commutazione.

7.1) APPLICAZIONE SU STAFFE FINECORSO

I supporti dispongono di alette di aggancio che consentono il fissaggio alle staffe finecorsa normalmente fornite con l'automazione come indicato in fig.11-B. Questo tipo di fissaggio consente una veloce regolazione della posizione dei magneti. Dopo aver stabilito la distanza corretta fissare con una vite la posizione del supporto, in modo da impedirne lo spostamento sulla staffa.

7.2) APPLICAZIONE SU CREMAGLIERA

E' possibile in alternativa fissare i supporti direttamente sulla cremagliera, utilizzando le forature evidenziate in fig.11-C. Questa modalità non consente regolazioni successive, pertanto è consigliabile effettuare delle prove con i supporti fissati provvisoriamente, prima del fissaggio definitivo.

IMPORTANTE: La corretta distanza del magnete rispetto al sensore dipende dalle caratteristiche dell'installazione e non può essere prestabilita ma deve essere rilevata attraverso alcune prove.

Solo a titolo indicativo vengono riportate nella tabella di Fig. 11 alcune distanze di intervento del sensore (quota X) riferite a distanze K di 3 e 35 mm.

In ogni caso la distanza K non deve superare il valore di 35 mm poiché una distanza maggiore non consente la commutazione del sensore magnetico.

8) CENTRALE DI COMANDO CP.B24 TURBO

8.1) COLLEGAMENTI ELETTRICI

Nella seguente tabella sono descritti i collegamenti elettrici rappresentati in Fig. 17:

M2 SEL. 115V	Selezione Alimentazione di rete	230Vac 50/60Hz (da 207Vac a 253Vac) ponticello M2 APERTO 115Vac 50/60Hz (da 102Vac a 125 Vac) ponticello M2 CHIUSO
L-N-GND	Alimentazione di rete	Ingresso alimentazione di rete selezionabile tramite ponticello M2.
+ BATT -	Batterie	Ingresso per il collegamento delle batterie tampone (accessorio) 2x12V 2,1Ah
M11	Motore	Collegamento motore 24Vdc
+ 24 -	24 Vdc	Uscita alimentazione accessori 24Vdc 0,8 A max (rispettare polarità accessori).
AUX1	Uscita ausiliaria AUX 1	Uscita con contatto N.O. configurabile dalla logica di funzionamento AUX1
BAR J3	Costa sensibile	Ingresso contatto costa sensibile Costa resistiva: Jumper "DAS" chiuso Costa meccanica: Jumper "DAS" aperto L'intervento della costa arresta il movimento dell'anta e inverte per circa 3s. Se non si utilizza la costa: Jumper "DAS" aperto, ponticello tra i morsetti BAR.
RELEASE SW.	Sensore Magnetico	Ingresso per microinterruttore di sicurezza collegato alla leva di sblocco. Arresta il moto del motore SE LEVA SBLOCCO APERTA. Tutti i segmenti LED accesi.
S.I.S.	Scheda sincronismo opzionale	Ingresso per scheda opzionale SIS per il sincronismo di due automazioni contrapposte. Vedi paragrafo sincronizzazione di due automazioni.
BLINK	Lampeggiante	Uscita 24Vdc 15W max. per collegamento al lampeggiante.
AUX2	Uscita ausiliaria AUX 2	Uscita 24 Vdc configurabile dalla logica di funzionamento AUX2 (0,5A max)
COM	Comune Ingressi	Comune per tutti gli ingressi di comando.
SWO	Finecorsa apre	Ingresso finecorsa APRE (contatto N.C.).
SWC	Finecorsa chiude	Ingresso finecorsa CHIUDE (contatto N.C.).
STOP	STOP	Ingresso pulsante STOP (contatto N.C.).
PHO	Fotocellula apertura/ chiusura	Ingresso (contatto N.C.) per dispositivi di sicurezza (ad es. fotocellule). In fase di chiusura: l'apertura del contatto provoca l'arresto del motore quando la fotocellula viene liberata, il motore inverte la direzione di marcia (apre). In fase di apertura: l'apertura del contatto provoca l'arresto del motore, quando la fotocellula viene liberata, il motore riparte in apertura.
PHC	Fotocellula chiusura	Ingresso (contatto N.C.) per dispositivi di sicurezza (ad es. fotocellule). In fase di chiusura: Comportamento configurabile dalla logica PHCL. In fase di apertura: Comportamento configurabile dalla logica PHCL.
OPEN	Apri	Ingresso per comando di apertura configurabile come ingresso pedonale (Contatto N.O.)
CLOSE	Chiude	Ingresso per comando di chiusura (Contatto N.O.)
PP	Passo-Passo	Ingresso pulsante passo-passo (contatto N.O.)
COM	Comune Ingressi	Comune per tutti gli ingressi di comando.
ANT-SHIELD	Antenna	Collegamento antenna scheda radiorecettore integrato (ANT-segnale/SHIELD-schermo).

8.2) PROGRAMMAZIONE

La programmazione delle varie funzionalità della centrale viene effettuata utilizzando il display LCD presente a bordo della centrale ed impostando i valori desiderati nei menu di programmazione descritti di seguito.

Il menu parametri consente di impostare un valore numerico ad una funzione, in modo analogo ad un trimmer di regolazione.

Il menu logiche consente di attivare o disattivare una funzione, in modo analogo al settaggio di un dip-switch.

8.2.1) PER ACCEDERE ALLA PROGRAMMAZIONE MANUALE:

- 1 - Premere il pulsante <PG>, il display si porta nel primo menu Installazione "PAR".
- 2 - Scegliere con il pulsante <+> o <-> il menu che si intende selezionare.
- 3 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra la prima funzione disponibile nel menu.
- 4 - Scegliere con il pulsante <+> o <-> la funzione che si intende modificare.
- 5 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra il valore attualmente impostato per la funzione selezionata.
- 6 - Selezionare con il pulsante <+> o <-> il valore che si intende assegnare alla funzione.
- 7 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra il segnale "PRG" che indica l'avvenuta programmazione.

8.2.2) NOTE SULLA PROGRAMMAZIONE

La pressione simultanea di <+> e <-> effettuata all'interno di un menu funzione consente di tornare al menu superiore senza apportare modifiche.

Mantenere la pressione sul tasto <+> o sul tasto <-> per accelerare l'incremento/decremento dei valori.

Dopo un'attesa di 120s la centrale esce dalla modalità programmazione e spegne il display.

La pressione del pulsante <-> a display spento equivale ad un comando passo-passo.

All'accensione della scheda viene visualizzata per circa 5s la versione software.

Le logiche ed i parametri preconfigurati di fabbrica tengono conto di una installazione tipica.

8.3) COLLAUDO

- Verificare il corretto funzionamento dei dispositivi di sicurezza.
- Verificare le forze operative nei punti previsti da EN 12445 con l'apposito strumento.
- Se i valori della forza risultano superiori, installare un dispositivo di protezione conforme alla norma EN12978 (ad esempio bordo sensibile) e ripetere le misure.
- Verificare il corretto settaggio della logica di funzionamento e che lo sblocco manuale funzioni correttamente.

8.4) PARAMETRI, LOGICHE E FUNZIONI SPECIALI

Nelle tabelle di seguito vengono descritte le singole funzioni disponibili nella centrale.

8.4.1) PARAMETRI (PAR)			
MENU	FUNZIONE	MIN-MAX-(Default)	MEMO
t_{CA}	Tempo di chiusura automatica. Attivo solo con logica "TCA"=ON. Al termine del tempo impostato la centrale comanda una manovra di chiusura.	3-240-(40)	
t_{PEd}	Regola lo spazio percorso dall'anta durante l'apertura parziale (pedonale)	10-99-(50)	
FSt_o	Regola la velocità di apertura.	50-99-(99)	
FSt_c	Regola la velocità di chiusura.	50-99-(99)	
SLdo	Regola la velocità dello scorrevole durante la fase di rallentamento in apertura*:	10-50-(25)	
SLdc	Regola la velocità dello scorrevole durante la fase di rallentamento in chiusura*:	10-50-(25)	
t_{SN_o}	Imposta il punto di inizio della fase di rallentamento in apertura. Il valore è espresso in percentuale sull'intera corsa.	1-99-(20)	
t_{SN_c}	Imposta il punto di inizio della fase di rallentamento in chiusura. Il valore è espresso in percentuale sull'intera corsa.	1-99-(20)	
PN_o	Regola la coppia motore applicata allo scorrevole durante la fase di apertura.*	1-99-(20)	
PN_c	Regola la coppia motore applicata allo scorrevole durante la fase di chiusura.*	1-99-(20)	
PS_o	Regola la coppia motore applicata allo scorrevole durante la fase di rallentamento in apertura*.	1-99-(20)	
PS_c	Regola la coppia motore applicata allo scorrevole durante la fase di rallentamento in chiusura*.	1-99-(20)	
t_{LS}	Tempo di attivazione del contatto luce di cortesia. Valore espresso in secondi. Ad ogni manovra il contatto viene chiuso per il tempo impostato. Vedi descrizione parametro AUX1.	1-240 (60)	
AUX 1	Seleziona la modalità di funzionamento dell'uscita AUX1: 0: Spia cancello aperto. La spia è spenta a porta chiusa, lampeggia con porta in movimento, è accesa con porta aperta. 1: Secondo canale radio. L'uscita è controllata dal canale radio della ricevente incorporata (vedi menu RADIO). 2: Luce di servizio. Il contatto si chiude per il tempo impostato con il parametro TLS. Il conteggio inizia con l'inizio della manovra. 3: Fototest. Utilizzato per alimentare i trasmettitori delle fotocellule in modalità TEST. Vedi schema di collegamento Fig.23.	0-3-(1)	
AUX 2	Stesse opzioni di funzionamento dell'uscita AUX1, ma riferite ai morsetti AUX2. ATTENZIONE! L'uscita AUX2 presenta una tensione di 24Vdc/0,5 A Max. è possibile alimentare direttamente i dispositivi 24Vdc, come indicato in Fig.24.	0-3-(0)	

*** ATTENZIONE: UN'ERRATA IMPOSTAZIONE DI QUESTI PARAMETRI PUÒ RISULTARE PERICOLOSA.**

RISPETTARE LE NORMATIVE VIGENTI!

Misurare che le forze di impatto rispettino quanto indicato dalla normativa en 12445, intervenendo se necessario sui parametri di funzionamento e ripetendo le misure.

Dopo aver modificato manualmente i parametri SLDO, SLDC, PMO, PMC, PSO, PSC la centrale esegue una manovra completa di apprendimento dei nuovi parametri.:

8.4.2) LOGICHE (LOG)			
MENU	FUNZIONE	ON-OFF-(DEFAULT)	MEMO
t_{CA}	Abilita o disabilita la chiusura automatica On: chiusura automatica abilitata Off: chiusura automatica disabilitata	(ON)	
ibL	Abilita o disabilita la funzione condominiale. On: funzione condominiale abilitata. L'impulso P.P. o del trasmettitore non ha effetto durante la fase di apertura. Off: funzione condominiale disabilitata.	(OFF)	
ibcA	Abilita o disabilita la funzione condominiale durante il conteggio TCA. On: funzione condominiale abilitata. L'impulso P.P. o del trasmettitore non ha effetto durante il conteggio del TCA. Off: funzione condominiale -disabilitata.	(OFF)	
ScL	Abilita o disabilita la chiusura rapida On: chiusura rapida abilitata. Con cancello aperto o in movimento l'intervento della fotocellula provoca la chiusura automatica dopo 3 s. Attiva solo con TCA:ON Off: chiusura rapida disabilitata.	(OFF)	
PP	Seleziona la modalità di funzionamento del "Pulsante P.P." e del trasmettitore. On: Funzionamento: APRE > CHIUDE > APRE > Off: Funzionamento: APRE > STOP > CHIUDE > STOP >	(OFF)	

PrE	Abilita o disabilita il pre-lampeggio. On: Pre-lampeggio abilitato. Il lampeggiante si attiva 3s prima della partenza del motore. Off: Pre-lampeggio disabilitato.	(OFF)	
hEr	Abilita o disabilita la funzione Uomo presente. On: Funzionamento Uomo Presente. La pressione dei pulsanti APRE/CHIUDE deve essere mantenuta durante tutta la manovra. L'apertura dell'ingresso STOP arresta il motore. Tutti gli ingressi di sicurezza sono disattivati. Off: Funzionamento automatico.	(OFF)	
LtCA	Selezione la modalità di funzionamento del lampeggiante durante il tempo TCA On: Lampeggiante acceso durante TCA Off: Lampeggiante spento durante TCA	(OFF)	
PhcL	Seleziona la modalità di funzionamento dell'ingresso PHC. On: Ingresso PHC attivo sia in apertura sia in chiusura. In apertura: l'apertura del contatto provoca l'arresto del motore, quando la fotocellula viene liberata, il motore riparte in apertura. In chiusura: l'apertura del contatto provoca l'arresto del motore, quando la fotocellula viene liberata, il motore inverte il senso di marcia (apre). Off: Ingresso PHC attivo solo in chiusura. In chiusura: l'apertura del contatto provoca l'arresto del motore e l'inversione istantanea del senso di marcia (apre).	(OFF)	
oPcL	Abilita l'ingresso OPEN come ingresso Pedonale (Apertura parziale parametro TPED). On: Ingresso OPEN abilitato come ingresso pedonale (PED). Off: Nessuna modifica all'ingresso OPEN	(OFF)	
tSt1	Abilita o disabilita la verifica delle fotocellule sull'ingresso PHOTO, attivo sia in chiusura, sia in apertura. On: Verifica abilitata. Se la verifica ha esito negativo non viene comandata nessuna manovra. Vedi Fig.23 - "PHOTO TEST". (AUX1=3) Off: Verifica delle fotocellule ad ogni manovra disabilitata. Questa impostazione rende obbligatoria ogni 6 mesi la manutenzione delle fotocellule.	(OFF)	
tSt2	Abilita o disabilita la verifica delle fotocellule sull'ingresso PHC. On: Verifica abilitata. Se la verifica ha esito negativo non viene comandata nessuna manovra. Vedi Fig.24 - "PHOTO TEST". (AUX1=3) Off: Verifica delle fotocellule ad ogni manovra disabilitata. Questa impostazione rende obbligatoria ogni 6 mesi la manutenzione delle fotocellule.	(OFF)	
bAr	Modifica la modalità di funzionamento degli ingressi PHO e BAR nel caso siano installate le coste sensibili nei bordi mobili di apertura e chiusura (vedi Fig.21). On: L'ingresso PHO assume la funzione analoga all'ingresso BAR ma inverte il moto per 3s solo durante la fase di apertura. La costa collegata all'ingresso BAR è attiva solo durante la fase di chiusura. Off: L'intervento della costa sensibile collegata all'ingresso BAR arresta il movimento dell'anta e inverte per circa 3s, sia in apertura che in chiusura. L'ingresso PHO riprende il funzionamento di fotocellula attiva in apertura.	(OFF)	
RoPF	Attiva o disattiva la funzione di "Apertura forzata in assenza di rete" (attivabile solo con batterie di emergenza collegate e funzionanti). On: Funzione attiva. In caso di mancanza di alimentazione di rete, prima che la batteria di emergenza si scarichi completamente, la centrale forza una manovra di apertura. Lo scorrevole rimane aperto fino al ripristino dell'alimentazione di rete. Off: Funzione non attiva.	(OFF)	
nInu	Seleziona il verso di apertura del motore: On: Motore installato a destra Off: Motore installato a sinistra (fig.20)	(OFF)	
rEN	Abilita o disabilita l'apprendimento remoto dei radiotrasmettitori, come indicato nel paragrafo "Apprendimento remoto trasmettitori". On: Apprendimento remoto abilitato. Off: Apprendimento remoto non abilitato.	(ON)	

8.4.3) RADIO (rPd I)

MENU	FUNZIONE
pp	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PU5h) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione passo-passo. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio oH Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio Err.
2ch	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PU5h) di un codice trasmettitore da assegnare al secondo canale radio. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio oH Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio Err.
PEd	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PU5h) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione PEd. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio oH Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio Err.
ntH	Selezionando questa funzione il display LCD visualizza il numero di trasmettitori attualmente memorizzati nella ricevente.

clr	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (<i>PUSH</i>) di un codice trasmettitore da cancellare dalla memoria. Se il codice è valido, viene cancellato e viene visualizzato il messaggio <i>OK</i> Se il codice non è valido o non è presente in memoria, viene visualizzato il messaggio <i>Err</i>
rtr	Cancella completamente la memoria della ricevente. Viene richiesta conferma dell'operazione. Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (<i>PUSH</i>) di una nuova pressione di PGM a conferma dell'operazione. A fine cancellazione viene visualizzato il messaggio OK

8.4.4) NUMERO MANOVRE (*nrn*)

Visualizza il numero di cicli completi (apre+chiude) effettuate dall'automazione. La prima pressione del pulsante <PG>, visualizza le prime 4 cifre, la seconda pressione le ultime 4. Es. <PG> 00 12 >>> <PG> 3456: effettuati 123.456 cicli.

8.4.5) CICLI MANUTENZIONE (*nrct*)

Questa funzione consente di attivare la segnalazione di richiesta manutenzione dopo un numero di manovre stabilito dall'installatore. Per attivare e selezionare il numero di manovre, procedere come segue:

Premere il pulsante <PG>, il display visualizza OFF, che indica che la funzione è disabilitata (valore di default).

Con i pulsanti <+> e <-> selezionare uno dei valori numerici proposti (da OFF a 100). I valori vanno intesi come centinaia di cicli di manovre (ad es.: il valore 50 sta ad indicare 5000 manovre). Premere il pulsante OK per attivare la funzione. Il display visualizza il messaggio PROG. La richiesta di manutenzione viene segnalata all'utente mantenendo il lampeggiante acceso per altri 10s dopo la conclusione della manovra di apertura o chiusura.

8.4.6) RESET (*rE5*)

RESET della centrale. ATTENZIONE!: Riporta la centrale ai valori di default.

La prima pressione del pulsante <PG> provoca il lampeggio della scritta RES, una ulteriore pressione del pulsante <PG> effettua il reset della centrale.

Nota: Non vengono cancellati i trasmettitori dalla ricevente né la password di accesso e la configurazione del sincronismo.

Vengono riportati ai valori di default tutte le logiche e tutti i parametri, è pertanto necessario ripetere la procedura di autotest.

8.4.7) AUTOSSET (*Aut o*)

Questa funzione permette di impostare i valori ottimali di funzionamento dell'automazione, e al termine della procedura, setta dei valori medi di COPPIA (PMO/PMC e PSO/PSC).

Per effettuare l'autoset, procedere come segue:

a) Accertarsi che nell'area di manovra non siano presenti ostacoli di nessuna natura, se necessario, transennare l'area in modo da impedire l'accesso a persone, animali, auto, ecc.

Durante la fase di autoset, la funzione di antischiacciamento non è attiva, mentre l'attivazione degli ingressi e sicurezze genera un errore (vedi Paragrafo 8.10)

b) Selezionare la funzione AUTO e premere PG.

c) la centrale si pone in attesa di conferma di inizio procedura "AUTO" LAMPEGGIANTE

c) premere PG per dare inizio alla fase di autoset.

La centrale esegue una serie di manovre per l'apprendimento della corsa e per la configurazione dei parametri.

Nel caso l'operazione non abbia esito positivo viene visualizzato il messaggio ERR. Ripetere l'operazione dopo aver ricontrollato i cablaggi e l'eventuale presenza di ostacoli.

8.4.8) PASSWORD DI ACCESSO (*codE*)

Consente di inserire un codice di protezione di accesso alla programmazione della centrale.

E' possibile inserire un codice alfanumerico di quattro caratteri utilizzando i numeri da 0 a 9 e le lettere A-B-C-D-E-F.

Il valore di default è 0000 (quattro zeri) e indica l'assenza di codice di protezione.

In qualsiasi momento è possibile annullare l'operazione di inserimento del codice, premendo contemporaneamente i tasti + e -. Una volta inserita la password è possibile operare sulla centrale, entrando ed uscendo dalla programmazione per un tempo di circa 10 minuti, in modo da consentire le operazioni di regolazione e test delle funzioni.

Sostituendo il codice 0000 con qualsiasi altro codice si abilita la protezione della centrale, impedendo l'accesso a tutti i menu. Se si desidera inserire un codice di protezione, procedere come segue:

- selezionare il menu Code e premere OK.
- viene visualizzato il codice 0000, anche nel caso sia già stato inserito in precedenza un codice di protezione.
- con i tasti + e - si può variare il valore del carattere lampeggiante.
- con il tasto OK si conferma il carattere lampeggiante e si passa al successivo.
- dopo aver inserito i 4 caratteri compare un messaggio di conferma "CONF".
- dopo alcuni secondi viene ri-visualizzato il codice 0000
- è necessario riconfermare il codice di protezione precedentemente inserito, in modo da evitare inserimenti involontari.

Se il codice corrisponde al precedente, viene visualizzato un messaggio di conferma "OK"

La centrale esce automaticamente dalla fase di programmazione, e per accedere nuovamente ai menu sarà necessario inserire il codice di protezione memorizzato.

IMPORTANTE: ANNOTARE il codice di protezione e CONSERVARLO IN LUOGO SICURO per future manutenzioni. Per rimuovere un codice da una centrale protetta è necessario entrare in programmazione con la password e riportare il codice al valore di default 0000.

IN CASO DI SMARRIMENTO DEL CODICE È NECESSARIO RIVOLGERSI ALL'ASSISTENZA

TECNICA AUTORIZZATA, PER IL RESET TOTALE DELLA CENTRALE.

8.4.9) SINCRONISMO (*bU5*)

MENU	FUNZIONE
id	Imposta il numero id di sincronismo. E' possibile impostare un valore numerico da 0 a 16. Se impostata con il valore 0 la centrale viene configurata come MASTER, tutti gli altri valori la configurano come SLAVE.
Loc	Consente ad una centrale configurata come SLAVE di accettare comandi locali. Vedi paragrafo 8.5 "SINCRONIZZAZIONE DI DUE SCORREVOLI CONTRAPPOSTI"

8.5) SINCRONIZZAZIONE DI DUE SCORREVOLI CONTRAPPOSTI

E' possibile gestire un sistema formato da due scorrevoli utilizzando su ogni scheda CP.B24 TURBO l'apposita scheda opzionale di sincronismo SIS, da innestare nell'apposito connettore come indicato in Fig.21.

Ogni scheda deve essere interconnessa utilizzando 3 fili da 0,5mmq, come indicato in Fig.21.

Una delle due schede deve essere impostata come MASTER (ID=0), l'altra come SLAVE (ID=1)

Tutti i comandi (sia da radiotrasmettitori, sia da ingressi di comando e sicurezze) ricevuti dallo scorrevole MASTER verranno quindi trasmessi allo scorrevole SLAVE, che replicherà istantaneamente il comportamento dello scorrevole MASTER.

La logica LOC può essere settata in due modi:

ON: lo scorrevole SLAVE può accettare un comando locale e di conseguenza può effettuare una manovra di apertura e/o chiusura senza che ci sia un effetto sullo scorrevole MASTER.

OFF: lo scorrevole SLAVE non accetta comandi locali, replicherà quindi sempre e comunque lo stato dello scorrevole MASTER.

Uno scorrevole SLAVE con LOC impostato in ON può ad esempio essere utile nel caso sia occasionalmente necessaria l'apertura parziale di un passaggio che normalmente viene gestita da due scorrevoli contrapposti, dato che un pulsante Passo-Passo (o OPEN/CLOSE) collegato allo scorrevole SLAVE avrà effetto solo su quest'ultima, mentre tutti i comandi alla MASTER saranno replicati dalla SLAVE.

I collegamenti dei dispositivi di sicurezza (fotocellule, bordi sensibili, ecc) possono essere collegati indifferente sulla scheda MASTER o SLAVE.

8.6) APPRENDIMENTO REMOTO TRASMETTITORI

Se si dispone di un trasmettitore già memorizzato nella ricevente è possibile effettuare l'apprendimento radio remoto (senza necessità di accedere alla centrale).

IMPORTANTE: La procedura deve essere eseguita con cancello in posizione di apertura. La logica REM deve essere ON.

Procedere come segue:

1 Premere il tasto nascosto del trasmettitore già memorizzato.

2 Premere, entro 5s, il tasto del trasmettitore già memorizzato corrispondente al canale da associare al nuovo trasmettitore. Il lampeggiante si accende.

3 Premere entro 10s il tasto nascosto del nuovo trasmettitore.

4 Premere, entro 5s, il tasto del nuovo trasmettitore da associare al canale scelto al punto 2. Il lampeggiante si spegne.

5 La ricevente memorizza il nuovo trasmettitore ed esce immediatamente dalla programmazione.

Nota: Funzione non utilizzabile con TO.GO 2/4 AK

8.7) FUSIBILI

F2 =T4A - Fusibile di protezione generale

8.8) BATTERIA DI EMERGENZA

La centrale CP.B24 TURBO è dotata di caricabatterie integrato per la gestione in serie di due batterie 12V 2,1 Ah DA.BT2 (opzionali - fig. 19) che consentono il funzionamento dell'automazione anche nel caso di temporanea assenza dell'alimentazione di rete.

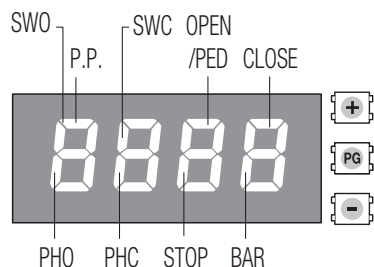
Durante il normale funzionamento di rete la scheda provvede alla ricarica delle batterie.

La corrente di carica massima è di 1A, la corrente di carica media è di 300mA. (rispettare la polarità).

Tempo di ricarica con batterie da 2,1Ah mod. DA.BT2: circa 3h.

Numero di cicli con batteria carica cu cancello da 4m/600kg.: circa 20.

8.9) DIAGNOSTICA



DL 1 : Presenza alimentazione di rete

DL 2 : Centrale di comando CP.B24 TURBO alimentata correttamente - Programma funzionante/Centrale programmata.

DL 3 : Segnalazione sovraccarico o cortocircuito su uscita 24V.

DL 4 : Segnalazione cortocircuito su Comune Comandi (COM).

Ad ogni ingresso è associato un segmento del display che in caso di attivazione si accende, secondo il seguente schema.

Gli ingressi N.C. sono rappresentati dai segmenti verticali.

Gli ingressi N.O. sono rappresentati dai segmenti orizzontali.

Nota: Con motore sbloccato, si accendono simultaneamente SWO/SWC/PHO/PHC/STOP/BAR

8.10) MESSAGGI DI ERRORE

Di seguito sono elencati alcuni messaggi che vengono visualizzati dal display in caso di anomalie di funzionamento:

Err 1	Errore motore	Verificare collegamenti motore, motore scollegato o non funzionante, problema su centrale di comando.
Err 2	Errore verifica fotocellule	
Err 4	errore ingresso COSTA durante autoset	
Err 5	Errore PHOT chiusura	
Err 7	errore ingresso STOP durante autoset	
Err 8	Errore ATTIVAZIONE INGRESSI (START/ OPEN/CLOSE) durante Autoset	
ANP	Intervento sensore amperometrico	Verificare presenza ostacoli o attriti.
THR	Intervento sensore termico	Surriscaldamento dovuto ad ostacoli permanenti. Sbloccare il cancello e verificare non ci siano punti di attrito.
oULd	Sovraccarico	Superamento della potenza massima. Verificare motore o presenza attriti.
bAr	Intervento ingresso COSTA durante la manovra	

9) MANUTENZIONE

La seguente tabella serve per registrare gli interventi di manutenzione, miglioramento o riparazione effettuati dal tecnico specializzato.

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

Data _____	Firma Tecnico _____	Timbro
Descrizione intervento _____ _____		

INDEX

1) DESCRIPTION AND INTENDED USE	22	8) CP.B24 TURBO CONTROL UNIT	24
2) SPECIFICATIONS	22	8.1) WIRE DIAGRAM.....	24
3) PRELIMINARY CHECKS	22	8.2) PROGRAMMING.....	24
4) INSTALLATION.....	23	8.2.1) TO ACCESS PROGRAMMING.....	24
4.1) OVERALL DIMENSIONS.....	23	8.2.2) PROGRAMMING NOTES.....	24
4.2) INSTALLATION WITH OPTIONAL BULL.PI RAISED BEDPLATE	23	8.3) TESTING.....	25
4.3) INSTALLATION ON THE ALREADY EXISTING BASE IN CONCRETE.....	23	8.4) PARAMETERS, LOGICS AND SPECIAL FUNCTIONS	25
4.4) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON CONCRETE BASE	23	8.5) SYNCHRONISATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS	28
4.5) RACK FIXING	23	8.6) TRANSMITTERS REMOTE LEARNING.....	28
5) MANUAL OPERATION	23	8.7) FUSES.....	28
6) HOW TO POSITION THE LIMIT SWITCH BRACKETS.....	23	8.8) BACK UP BATTERIES	28
7) HOW TO INSTALL THE MAGNETS (BULL 1224 TURBO.S OR ACC. MLS).....	23	8.9) DIAGNOSTICS.....	29
7.1) FITTING ONTO THE LIMIT SWITCH BRACKETS.....	23	8.10) ERROR MESSAGES.....	29
7.2) FITTING ONTO THE RACK	23	9) MAINTENANCE.....	29

EN

ENG

WARNING



GENERAL INFORMATIONS

The product shall not be used for purposes or in ways other than those for which the product is intended for and as described in this manual. Incorrect uses can damage the product and cause injuries and damages.

The company shall not be deemed responsible for the non-compliance with a good manufacture technique of gates as well as for any deformation, which might occur during use. Keep this manual for further use.



INSTALLER GUIDE

This manual has been especially written to be use by qualified fitters.

Installation must be carried out by qualified personnel (professional installer, according to EN 12635), in compliance with Good Practice and current code.

Make sure that the structure of the gate is suitable for automation.

The installer must supply all information on the automatic, manual and emergency operation of the automatic system and supply the end user with instructions for use.



GENERAL WARNINGS

Packaging must be kept out of reach of children, as it can be hazardous.

For disposal, packaging must be divided the various types of waste (e.g. carton board, polystyrene) in compliance with regulations in force.

Do not allow children to play with the fixed control devices of the product.

Keep the remote controls out of reach of children.

This product is not to be used by persons (including children) with reduced physical, sensory or mental capacity, or who are unfamiliar with such equipment, unless under the supervision of or following training by persons responsible for their safety.

Apply all safety devices (photocells, safety edges, etc.) required to keep the area free of impact, crushing, dragging and shearing hazard.

Bear in mind the standards and directives in force, Good Practice criteria, intended use, the installation environment, the operating logic of the system and forces generated by the automated system.

Installation must be carried out using safety devices and controls that meet standards EN 12978 and EN 12453.

Only use original accessories and spare parts, use of non-original spare parts will cause the warranty planned to cover the products to become null and void.

All the mechanical and electrical parts composing automation must meet the requirements of the standards in force and outlined by CE marking.



ELECTRICAL SAFETY

An omnipolar switch/section switch with remote contact opening equal to, or higher than 3mm must be provided on the power supply mains.

Make sure that before wiring an adequate differential switch and an overcurrent protection is provided.

Pursuant to safety regulations in force, some types of installation require that the gate connection be earthed.

During installation, maintenance and repair, cut off power supply before accessing to live parts.

Also disconnect buffer batteries, if any are connected.

The electrical installation and the operating logic must comply with the regulations in force.

The leads fed with different voltages must be physically separate, or they must be suitably insulated with additional insulation of at least 1 mm.

The leads must be secured with an additional fixture near the terminals.

During installation, maintenance and repair, interrupt the power supply before opening the lid to access the electrical parts

Check all the connections again before switching on the power.

The unused N.C. inputs must be bridged.



WASTE DISPOSAL

As indicated by the symbol shown, it is forbidden to dispose this product as normal urban waste as some parts might be harmful for environment and human health, if they are disposed of incorrectly.

Therefore, the device should be disposed in special collection platforms or given back to the reseller if a new and similar device is purchased.

An incorrect disposal of the device will result in fines applied to the user, as provided for by regulations in force.

Descriptions and figures in this manual are not binding.

While leaving the essential characteristics of the product unchanged, the manufacturer reserves the right to modify the same under the technical, design or commercial point of view without necessarily update this manual.

QUICK PROGRAMMING

NOTE: Quick programming conditions:

- Transmitter memory empty
- Autoset never run previously.
- Only valid with ARC (Advanced Rolling Code) transmitters

If you make a mistake during the quick programming procedure, you can disconnect the power supply and restart the procedure.

Quick programming steps

- 1 - Unlock the gate manually, put it in closed position with the relative end stop enabled, and lock the gate.
 - 2 - Supply mains voltage.
 - 3 - The flashing light turns on (make sure it is connected).
 - 4 - The system starts saving the transmitters automatically and the control unit is put on hold, waiting for a transmitter.
To skip the quick programming step and proceed with manual programming press + and - (ESC) simultaneously.
 - 5 - On display starts flashing the message **TX00**.
 - 6 - Press the hidden key of the transmitter to be saved.
 - 7 - **Push** appears on the display.
 - 8 - Press the key you want to associate with the receiver.
 - 9 - TX01 appears on the display (if the second transmitter **TX02** is present).
 - 10 - Repeat steps 6 and 7 for the subsequent transmitters to store, up to 99, checking the increase on the display (example **TX 15**).
 - 11 - To go to the next **AUTOSET*** step, press the key of a previously memorised transmitter until **Auto** appears on the display.
 - 12 - The message **Auto** appears on display and the gate automatically performs 3 manoeuvres by calculating the optimal operating parameters. If the autoset operation has been completed successfully, the gate stops in open position and the message **OK** appears on display.
- The maximum time for programming the first transmitter is 60 seconds.
- If necessary, proceed with the manual setup of PARAMETERS and LOGIC, depending on the type of installation.

*This function is **NEEDED** to set the optimal functioning values of the installation,

ARC CONTROL UNIT

IMPORTANT, PLEASE READ CAREFULLY:

The radio receiver in this product is compatible only with the new ARC (Advanced Rolling Code) transmitters which, thanks to 128-bit encryption ensure superior copy-security. Storing new ARC transmitters is quite similar to that of normal rolling code transmitters with HCS coding

1) DESCRIPTION AND INTENDED USE

Gear motor 24Vdc for heavy-duty sliding gates up to 1500 Kg for residential or industrial buildings, with built-in controller CP.B24 TURBO

We would like to remind you that if you register on the site www.beninca.com you will have access to the technical documentation updated for all the Benincà products and accessories and the guide for compiling the technical file and documents required under Annex V of the Machinery Directive, mandatory under the regulations in force..

2) SPECIFICATIONS

	BULL 1224 TURBO
Motor power supply	115 o 230 Vac 50/60 Hz
Consumption	3A (230V) - 5A (115V)
Torque	20 Nm
Operating jogging	intensive use
Protection level	IP44
Operating temperature	-20°C / +50°C
Gate max. weight	1200 kg
Rack module	M4/M6 accessory - RI.P6
Opening speed	25 m/min
Noise level	<70 dB
Lubrication	GREASE
N° of storable TX	2048
Central control	CP.B24 TURBO
Weight	- kg

3) PRELIMINARY CHECKS

Before proceeding with installation, check the following:

- The structure (gate, pillar, guide rail) must be sturdy and stable.
- The guide rail and its wheels must be suitably sized and maintained to avoid excess friction during gate sliding.
- If available, check the CE declaration of conformity of the gate and perform the risk analysis according to the machinery directive.
- Check that the gate travel during opening/ closing is limited by sturdy mechanical stops.

4) INSTALLATION

4.1) OVERALL DIMENSIONS

Dimensions of the foundation plate are shown in Fig. 2.

IMPORTANT: It is essential to keep the distance from the rack (40 mm), in order to position and remove the actuator once the rack is fitted to the gate leaf. The types of fittings of the foundation plate are mainly the following:

4.2) INSTALLATION WITH OPTIONAL BULL.PI RAISED BEDPLATE

The BULL.PI accessory that facilitates quick fixing on existing concrete floor, is available on request.

For more information refer to the instructions supplied with the accessory.

4.3) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON THE ALREADY EXISTING BASE IN CONCRETE

By using the plate as drilling template, drill 4 holes, and insert the Ø 10mm steel screw anchors for threaded bars.

Tighten the 4 threaded bars "S", M10/120mm, and anchor the screw "T" anchors by tightening the nuts "B" to floor with the corresponding washers.

With reference to Fig. 3, position the foundation plate by means of the adjustment nuts "A". After carrying out the required regulations, position the motor as shown in Fig.6 and lock it, as indicated in Fig.7.

4.4) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON CONCRETE BASE

With reference to Fig. 4, fit the stretcher bolts on the foundation plate and provide for a hole of adequate size.

Immerse the stretcher bolts in concrete, then remove the nuts "D" and the 11x30, large band washers "R". Move them under the plate to allow for regulations in height of the actuator (Fig. 5).

Carry out the regulations shown in Fig. 6 and lock the motor as indicated in Fig.7.

CAUTION: apart from the fitting modality used, carefully check that the actuator is steadily positioned and the materials are suited to the intended use.

4.5) RACK FIXING

Galvanized steel rack, 123x30mm.

Position the spacers D by welding or fit them to the gate with screws at 130/150mm height from the centre line of the slot used for fitting to the base on which the foundation plate is to be fixed.

Keep the pitch of teeth between the two parts of the rack; the joining with another piece of rack would make it easier to achieve (see Fig.8)

Secure the rack with the screws V making sure, once the actuator has been installed, that between rack and the drive gear there is always approx. 1mm clearance (see Fig.9); to get this clearance use the slots on the rack.

5) MANUAL OPERATION (FIG. 12-13-14)

In the event of power failure or malfunction, to manually operate the gate proceed as follows:

- After inserting the customized key C, turn it anti-clockwise and pull the lever L (opened padlock)
- The geared motor is unlocked and the gate can be moved by hand.
- To return to the normal operating mode, close the lever L again and manually activate the gate until it is geared.

6) HOW TO POSITION THE LIMIT SWITCH BRACKETS

Open manually the gate and leave approximately of 1÷3cm, depending on gate weight, between gate and positive mechanical stop A; tighten the limit stop flask S with the grains G to press the limit stop micro. Repeat the sequence with closing gate.

7) HOW TO INSTALL THE MAGNETS (BULL 1224 TURBO.S OR ACCESSORY MLS) FIG.11

The magnets are housed in special supports (fig.12-"A"). These magnets are to be fitted to the limit switch brackets or the rack and cause the triggering of sensors when they approach them.

7.1) FITTING ONTO THE LIMIT SWITCH BRACKETS

The bases are complete with hooking tongue allowing the fitting of the magnets to the limit switch bracket supplied with the operator, as shown in Fig.12-B. This type of fitting allows to rapidly adjust the position of magnets. After calculating the correct distance, fix the support in the correct position by means of a screw, so as to avert the moving of the bracket.

7.2) FITTING ONTO THE RACK

As an alternative, the supports can be fitted directly to the rack, by using the slots shown in Fig. 12-C. This fitting mode does not allow for subsequent regulations. It is therefore advised to make some trials with temporarily fitted supports before carrying out the final fitting.

IMPORTANT: The correct distance of the magnet with respect to the sensor depends on the installation characteristics. This space cannot be preset and must be adjusted on a trial basis.

The distances regarding the triggering of the sensor (value X) with respect to distance K of 3 and 35 mm, which are shown in Fig. 12 are only indicative. In any case, distance K must not exceed 35 mm as a higher distance will not allow the triggering of the magnetic sensor.

8) CP.B24 TURBO CONTROL UNIT

8.1) WIRE DIAGRAM

Wire connections shown in Fig. 17 are described hereunder:

M2 SEL. 115V	Mains power supply selection	230Vac 50/60Hz (from 207Vac to 253Vac) M2 OPEN jumper 115Vac 50/60Hz (from 102Vac to 125 Vac) M2 CLOSED jumper
L-N-GND	Mains power supply	Mains power supply input selectable via M2 jumper.
+ BATT -	Batteries	Input for connecting buffer batteries (accessory) 2x12V 2.1Ah
M11	Motor	24Vdc motor connection
+ 24 -	24 Vdc	Accessories power supply output 24Vdc 0.8 A max (respect accessories polarity).
AUX1	AUX 1 Auxiliary output	Output with N.O. contact configurable by AUX1 operating logic
BAR J3	Responsive sensor	Responsive sensor contact input Resistive sensor: Jumper "DAS" closed Mechanical sensor: Jumper "DAS" open The sensor stops the movement of the door and reverses it for about 3s. If the sensor is not used: Jumper "DAS" open, jumper between BAR terminals.
RELEASE SW.	Magnetic Sensor	Input for safety microswitch connected to the release lever. Motor stops IF RELEASE LEVER OPEN. All LED segments are on.
S.I.S.	Synchronisation card optional	Optional SIS card input for synchronising two opposing automations. See paragraph synchronisation of two automations.
BLINK	Flashing	24Vdc output 15W max. for connection to the flashing light.
AUX2	Auxiliary output AUX 2	24 Vdc output configurable by AUX2 operating logic (0.5A max)
COM	Common Inputs	Common for all control inputs.
SWO	Limit switch opens	Limit switch input OPENS (N.C. contact).
SWC	Limit switch closes	Limit switch input CLOSSES (N.C. contact).
STOP	STOP	Button input STOP (N.C. contact).
PHO	Photocell opening/closing	Input, (N.C. contact) for safety devices (e.g. photocells). During closure: if the contact is opened, the motor stops. With OPCL logics, when the photocell is no longer obscured, the motor reversion occurs (gate opens). During opening: if the contact is opened, the motor stops. with OPCL logics When the photocell is no longer obscured, the motor restarts opening.
PHC	Photocell closing	Input, (N.C. contact) for safety devices (e.g. photocells). During closure: it can be preset by PHCL logics. During opening: it can be preset by PHCL logics.
OPEN	Opens	Input for configurable opening command as pedestrian input (N.O. contact)
CLOSE	Closes	Close command input (N.O. contact)
PP	Step-by-step	Step-by-Step button input (N.O. contact)
COM	Common Inputs	Common for all control inputs.
ANT-SHIELD	Antenna	Built-in radio transmitter card antenna connection (ANT-signal/SHIELD-screen).

8.2) PROGRAMMING

The programming of the various functions of the control unit is carried out using the LCD display on the control unit and setting the desired values in the programming menus described below.

The parameters menu allows you to assign a numerical value to a function, in the same way as a regulating trimmer.

The logic menu allows you to activate or deactivate a function, in the same way as setting a dip-switch.

8.2.1) TO ACCESS MANUAL PROGRAMMING

- 1 -Press the <PG> button to enter the first Installation menu "INST".
- 2 -Choose with <+> or <-> button the menu you want to select (see menu at page 10-11)
- 3 - Press the button <PG>, the display shows the first function available on the menu.
- 4 - With the <+> or <-> button, select the function you want.
- 5 - Press the button <PG>, the display shows the value currently set for the function selected.
- 6 - With the <+> or <-> button, select the value you intend to assign to the function.
- 7 - Press the button <PG>, the display shows the signal "PRG" which indicates that programming has been completed.

8.2.2) PROGRAMMING NOTES

Simultaneously pressing <+> and <-> from inside a function menu allows you to return to the previous menu without making any changes. Hold down the <+> key or the <-> key to accelerate the increase/decrease of the values.

Hold down the <+> key or the <-> key to accelerate the increase/decrease of the values.

After waiting 120s the control unit quits programming mode and switches off the display.

When the board is switched on, the software version is displayed for around 5 sec

The pre-set logic functions and parameters are made taking account of a typical installation.

8.3) TESTING

- Check that the safety devices work correctly.
- Check the opening/closing forces at the points set out in EN 12445 with an appropriate instrument.
- If the forces are greater, install a safety device compliant with EN12978 (e.g. safety sensitive edge) and repeat the measurements.
- Check the correct setup of the operation logic and that the manual release works properly.

8.4) PARAMETERS, LOGICS AND SPECIAL FUNCTIONS

The following tables describe the functions available on the control unit.

8.4.1) PARAMETERS (PR)			
MENU	FUNCTION	MIN-MAX-(Default)	MEMO
t_{CA}	Automatic closing time. Enabled only with logic "TCA"=ON. At the end of the set time, the control unit commands a closing maneuver .	3-240-(40)	
t_{PEd}	The passage left open by the gate leaf during the partial opening (pedestrian) is adjusted.	10-99-(50)	
F_{Sto}	The opening speed is adjusted.	50-99-(99)	
F_{Stc}	The closing speed is adjusted.	50-99-(99)	
S_{Ldo}	Adjusts the slowdown speed of sliding door during the opening phase* (Fig.10 -slow Open).	10-50-(25)	
S_{Ldc}	Adjusts the slowdown speed of sliding door during the closing phase * (Fig.11 -slow Close).	10-50-(25)	
t_{SNo}	Sets the starting point of the slowdown during the opening phase (Fig.10- beginning of the slow Open). The value is expressed in percentage on the entire stroke.	1-99-(20)	
t_{SNc}	Sets the starting point of the slowdown during the closing phase (Fig.11- beginning of the slow Close). The value is expressed in percentage on the entire stroke.	1-99-(20)	
P_{No}	Adjusts the motor torque applied to sliding door during the opening phase.*	1-99-(20)	
P_{Nc}	Adjusts the motor torque applied to sliding door during the closing phase.*	1-99-(20)	
P_{So}	Adjusts the motor torque applied to sliding door during the slowdown in opening phase * (Fig.9 - Slow Open).	1-99-(20)	
P_{Sc}	Adjusts the motor torque applied to sliding door during the slowdown in closing phase * (Fig.10 - Slow Close).	1-99-(20)	
t_{LS}	Activation time of the courtesy light contact. Value expressed in seconds. At the beginning of each maneuver the contact latches for the set time. See the description of AUX1 parameter.	1-240 (60)	
AUX 1	It selects the operating mode of the AUX 1 output: 0: Open gate indicator light. The light is off when the door is closed, flashes with moving door and is on with open door. See wire diagram. 1: Second radio channel. The output is controlled by the radio channel of the built-in receiver (see RADIO Menu). 2: Service light. The contact closes for the time preset with TLS parameter. The countdown starts at the inception of operation. 3: Photo-test Used to power the photocell transmitters in TEST mode See wiring diagram Fig.23.	0-3-(1)	
AUX2	Same operation features as AUX1 output, but referred to terminals AUX2. ATTENTION!: Max AUX2 output voltage is 24Vdc/0,5 A Max. You can directly power 24Vdc devices, as shown in Fig. 24.	0-3-(0)	

*** ATTENTION: A WRONG SETTING OF THESE PARAMETERS CAN BE DANGEROUS.**

RESPECT THE REGULATION IN FORCE!

Measure that impact forces comply with the values laid down in regulation en 12445. change, if necessary, the operating parameters and repeat the measurements. Once you have manually modified the parameters sldo, sldc, pmo, pmc, pso, psc, the controller performs a complete manoeuvre to learn the new parameters.

8.4.2) LOGICS (LOG)			
MENU	FUNZIONE	ON-OFF-(Default)	MEMO
t_{CA}	Enables or disables automatic closing On: automatic closing enabled Off: automatic closing disabled	(ON)	
ibL	Enables or disables condominium function. On: condominium function enabled. The step-by-step impulse or transmitter impulse has no effect during the opening phase. Off: condominium function disabled.	(OFF)	
ibcA	The multi-flat function is enabled or disabled during the TCA counting. On: the bloc of flat function is enabled. The Step-by-Step signal or the transmitter signal has no effect during the TCA counting. Off: the bloc of flat function is disabled.	(OFF)	
S_{CL}	The rapid closure is enabled or disabled On: rapid closure is enabled. When the gate is open or moving, the photocell activation causes the automatic closure of the gate after 3 s. It is activated only with t _{CA} :ON Off: rapid closure is disabled.	(OFF)	

PP	Selects the operating mode of the "Step by step button" and of the transmitter. On: Operation: OPEN > CLOSE > OPEN > Off: Operation: OPEN > STOP > CLOSE > STOP >	(OFF)	
PrE	Enables or disables pre-blinking. On: Pre-blinking enabled. Blinking is activated 3s before the motor starts. Off: Pre-blinking disabled.	(OFF)	
htr	Enabled or disables HOLD-TO-RUN function On: HOLD-TO-RUN function. The pressure of the OPENS/CLOSES button must be maintained throughout the entire manoeuvre. The opening of the STOP input stops the motor. All the safety inputs are deactivated. Off: Automatic/semiautomatic function	(OFF)	
LtCA	Selects the operating mode of the blinking light during the time TCA On: Blinking light on during TCA Off: Blinking light off during TCA	(OFF)	
PhcL	The operating mode of the PHC input is selected. On: PHC input is activated in both opening and closing phases. In the opening phase: the contact opening causes the motor stop. When the photocell is released, the motor restarts in the opening phase. In closing phase: the contact opening causes the motor stop. When the photocell is released, the motor inverts the movement direction (open). Off: The PHC input is activated in the closing phase only. In the closing phase: the contact opening causes the motor stop and the immediate reversion of the operation direction (open).	(OFF)	
oPcL	Enables OPEN input as Pedestrian input (Partial parameter TPED opening). On: OPEN input enabled as pedestrian input (PED). Off: No modification to the OPEN input	(OFF)	
tSt1	Enables or disables checking of photocells on PHOT input, active both in closing and in opening. On: Check enabled. If the check has a negative result, no manoeuvre is commanded. See Fig.23 - "PHOTO TEST". (AUX1=3) Off: Check of photocells each time a manoeuvre is disabled. This setting requires maintenance of photocells every 6 months.	(OFF)	
tSt2	Enables or disables the check of photocells on PHC input. On: Check enabled. If the check fails, no manoeuvre will be enabled. See Fig.24 - "PHOTO TEST". (AUX1=3) Off: Check of photocells each time a manoeuvre is disabled. This setting requires maintenance of photocells every 6 months.	(OFF)	
bAr	Changing the operating mode of the PHO and BAR inputs in the event the sensitive edges are installed on the mobile opening and closure edges (see Fig.21). On: The PHO input assumes a similar function to the BAR input, but inverts motion for 3s only during the opening phase. The edge connected to the BAR input is only active during the closure phase. Off: Intervention of the sensitive edge connected to the BAR input stops movement of the door and inverts for approx. 3s, both opening and closure. The PHO input re-starts functioning of the photocell active on opening.	(OFF)	
RoPF	The "forced opening in case of power cut-off" function is activated or deactivated (it can be activated only with connected and operating emergency batteries). On: Activated function. In the event of power failure, before the emergency battery completely discharged, the control unit causes an opening operation. The door remains open until the power supply is back. Off: Deactivated function.	(OFF)	
nInu	The opening direction of the motor is selected: On: Right side motor mount Off: Left side motor mount (fig.20)	(OFF)	
rEN	Enables or disables remote radiotransmitters learning, as indicated in the paragraph "Remote transmitters learning". On: Remote learning enabled. Off: Remote learning not enabled.	(ON)	

8.4.3) RADIO (rAd I)

MENU	FUNZIONE
PP	By selecting this function, the receiver goes in waiting (PuSh) for a transmitter code to assign to the step-step function. Press the key of the transmitter to assign to this function. If the code is valid, it is memorised and the message oH is displayed If the code is not valid, the message Err is displayed
2ch	By selecting this function, the receiver goes into waiting (PuSh) for a transmitter code to assign to the second radio channel. Press the key of the transmitter to assign to this function. If the code is valid, it is memorised and the oH message is displayed If the code is not valid, the message Err is displayed.
PEd	When this function is selected, the receiver awaits (Push) a transmitter code to be assigned to the PED function. Press the transmitter key, which is to be assigned to this function. If the code is valid, it will be stored in memory and OK will be displayed. If the code is not valid, the Err message will be displayed.
ntH	By selecting this function the LCD screen shows the number of transmitters memorized into the receiver.

clr	By selecting this function, the receiver goes into waiting (<i>PU5h</i>) for a transmitter code to erase from the memory. If the code is valid, it is erased and the message <i>oH</i> is displayed If the code is not valid or not present in memory, the message <i>Err</i> is displayed
rtr	Completely erases memory of the receiver. Confirmation of the operation is requested. By selecting this function the receiver goes into waiting (<i>PU5h</i>) for a new PGM pressure to confirm the operation. At end of erasing the <i>oH</i> message is displayed

8.4.4) CYCLES NUMBER (*nRn*)

Displays the number of complete cycles (open+close) carried out by the automation. When the <PG> button is pressed for the first time, it displays the first 4 figures, the second time it shows the last 4. Example <PG> *00 12 >>>* <PG> *3455*: made 123.456 cycles.

8.4.5) MAINTENANCE CYCLES (*nRc l*)

This function enables to activate the maintenance request notice after a number of manoeuvres determined by the installer.
To activate and select the number of manoeuvres, proceed as follows:
Press button <PG>, the display will show OFF, which indicated that the function is disabled (default value).
With the buttons <+> and <-> select one of the numeric values proposed (from OFF to 100). The values are intended as hundreds of cycles of manoeuvres (for example: the value 50 indicates 5000 manoeuvres).
Press the OK button to activate the function. The display will show the message *ProG*.
The maintenance request is indicated to the user by keeping the indicator lamp lit up for other 10 sec after the conclusion of the opening or closing operation.

8.4.6) RESET (*rE5*)

RESET of the control unit. ATTENTION!: Returns the control unit to the default values.
Pressing the <PG> button for the first time causes blinking of the letters *rE5*, pressing the <PG> button again resets the control unit. Note: The transmitters are not erased from the receiver nor is the access password and the configuration of synchronism.
All the logics and all the parameters are brought back to default values, it is therefore necessary to repeat the autaset procedure.

8.4.7) AUTOSET (*RUto*)

This function sets the optimal functioning values of the installation, at the end of the procedure, it sets the average values of torque (PMO/PMC and PSO/PCS). To carry out the AUTOSET, proceed as follow:
a) Make sure that during the autaset there is no obstacle in the maneuver area, if necessary, fence off the area so that persons, animals, cars, etc., cannot interrupt the procedure.
During the autaset phase, the anti-crushing function is not active, while the activation of inputs and safety devices generates an error. (paragraph 8.10)
b) select the function AUTO and press PG.
c) the control unit waits the confirmation to start the procedure "AUTO" FLASHING.
d) press PG to start the AUTOSET procedure.
The control unit performs few maneuvers for the stroke learning and the configuration of the parameters. In case that the procedure is not successful the message ERR will be shown. Repeat the procedure after checking the wirings and the possible presence of obstacles.

8.4.8) PASSWORD (*codE*)

It allows to type in an access protection code to the programming of the control unit.
A four-character alphanumeric code can be typed in by using the numbers from 0 to 9 and the letters A-B-C-D-E-F.
The default value is 0000 (four zeros) and shows the absence of a protection code.
While typing in the code, this operation can be cancelled at any moment by pressing keys + and - simultaneously. Once the password is typed in, it is possible to act on the control unit by entering and exiting the programming mode for around 10 minutes in order to allow adjustments and tests on functions.
By replacing the 0000 code with any other code, the protection of the control unit is enabled, thus preventing the access to any other menu. If a protection code is to be typed in, proceed as follows:
- select the Code menu and press OK.
- the code 0000 is shown, also in the case a protection code has been previously typed in.
- the value of the flashing character can be changed with keys + and -.
- press OK to confirm the flashing character, then confirm the following one.
- after typing in the 4 characters, a confirmation message "CONF" appears.
- after a few seconds, the code 0000 appears again
- the previously stored protection code must be reconfirmed in order to avoid any accidental typing in.
If the code corresponds to the previous one, a confirmation message "oH" appears.
The control unit automatically exits the programming phase. To gain access to the Menus again, the stored protection code must be typed in.
IMPORTANT: TAKE NOTE of the protection code and KEEP IT IN A SAFE PLACE for future maintenance operations. To remove a code from a protected control unit it is necessary to enter into programming with the password and bring the code back to the 0000 default value. IF YOU LOOSE THE CODE, PLEASE CONTACT THE AUTHORISED SERVICE CENTER FOR THE TOTAL RESET OF THE CONTROL UNIT.

8.4.9) SYNCHRONIZATION (*bU5*)

MENU	FUNZIONE
Id	Sets the synchronizing number. It is possible to set a numeric value from 0 to 16. If the ID parameter is to 0 the control unit is set as MASTER, all the other values set the door as SLAVE.
Loc	Allows a door set as SLAVE to receive local commands. See paragraph 8.5 "SYNCHRONIZATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS"

8.5) SYNCHRONISATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS

It is possible to manage a system composed of two sliding doors by using for each CP.B24 TURBO the specific optional control unit SIS, which must be plugged into the appropriate connector as shown in Fig. 21.

Each SIS unit must be connected to the other one by means of 3 wires by 0,5 sq.mm each, as shown in Fig.21.

One of the control unit must be set as MASTER (ID=0) and the other one as SLAVE (ID=1).

All the commands (commands given by transmitters, push buttons or safety devices) received by the MASTER sliding door are sent to the SLAVE sliding door, which will replicate instantaneously the behavior of the MASTER.

The logic LOC can be set in two ways:

ON: the SLAVE sliding door can accept a local command and execute an opening/closing maneuver with no effect on the MASTER sliding door.

OFF: the SLAVE sliding door do not accept any local command and so it will replicate exclusively the behavior of the MASTER sliding door.

A SLAVE sliding door with LOC set to ON can be useful in case it is occasionally necessary the partial opening of a passage which is usually managed by two synchronized doors, since that a step by step command (or OPEN/CLOSE) given to the SLAVE will have effect only on this last one, while all the other commands given to the MASTER will be replicated by the SLAVE.

The connection of the safety devices (photocells, safety edges, etc.) can be done indifferently to the MASTER unit or to the SLAVE.

8.6) TRANSMITTERS REMOTE LEARNING

If an already memorised transmitter is available in the receiver it is possible to carry out remote radio learning (without needing to access the control unit).

IMPORTANT: the procedure must be carried out with door open. The logic REM must be ON.

Proceed as follows:

1 Press the hidden key of the transmitter which is already memorised.

2 Press, within 5s, the key of the corresponding transmitter which is already memorised to associate to the new transmitter. The flashing light will turn on.

3 Press within 10s the hidden key of the new transmitter.

4 Press, within 5s, the key of the new transmitter to associate to the channel chosen at point 2. The flashing light will turn off.

5 The receiver memorised the new transmitter and immediately exits from programming.

Note: function not enabled with TO.GO 2/4 AK

8.7) FUSES

F2 =T4A - General protection fuse

8.8) BACK UP BATTERIES

The CP.B24 TURBO control panel is equipped with built-in battery chargers to handle in series two 12V 2.1 Ah DA.BT2 batteries (optional - fig. 19) that allow the operation of the automation even in the case of temporary absence of mains power supply.

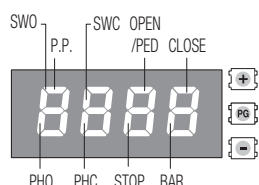
During normal mains operation, the card charges the batteries.

The maximum charge current is 1A, the average charge current is 300mA. (respect the polarity).

Charging time with 2.1Ah mod. DA.BT2 batteries: about 3h.

Number of cycles with charged battery for a 4m/600kg gate: about 20.

8.9) DIAGNOSTICS



DL 1 : Presence of mains voltage

DL 2: Control panel CP.B24 TURBO properly powered - Program operating/Control panel programmed.

DL 3: Overload or short-circuit signal warning on 24V output.

DL 4: Short-circuit warning signal on Common Commands (COM).

To each input is associated a line of the LCD screen which in case of activation it turns on according to the following diagram.

The N.C. inputs are represented by vertical lines.

The N.O. inputs are represented by horizontal lines.

Note: With unlocked motor, SWO/SWC/PHO/PHC/STOP/BAR light-up simultaneously

8.10) ERROR MESSAGES

Some messages that are displayed in case of function anomalies are listed as follows:

Err 1	Motor error	Verify the motor wirings, faulty motor or not connected, problem on the control unit.
Err 2	Photocell check error	
Err 4	SENSOR input error during Autoset	
Err 5	PHOT closing error	
Err 7	STOP input error during Autoset	
Err 8	INPUTS ACTIVATION (START/OPEN/CLOSE) error during Autoset	
ANP	Amperometric sensor intervention	Verify the presence of obstacles or friction points.
Thrn	Thermal sensor intervention	Overheating due to permanent obstacles. Unlock the gate and verify there are no points of friction.
oULd	Overload	Exceeding of the maximum power. Verify the motor and presence of friction points.
bAr	SENSOR input activation during movement	

9) MAINTENANCE

The following table is used to record maintenance operations, improvement or repair works carried out by the expert engineer.

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

1) ОПИС ТА ПРИЗНАЧЕННЯ.....	22
2) ТЕХНІЧНІ ХАРАКТЕРИСТИКИ	22
4) МОНТАЖ	23
4.1) ГАБАРИТНІ РОЗМІРИ	23
4.2) ВСТАНОВЛЕННЯ З ДОДАТКОВОЮ ПІДНЯТОЮ ОСНОВОЮ BULL.PI.....	23
4.3) УСТАНОВКА З РЕГУЛЮВАННЯМ ПО ВИСОТІ НА ВЖЕ ІСНУЮЧУ ОСНОВУ В БЕТОНІ	23
4.4) УСТАНОВКА З РЕГУЛЮВАННЯМ ПО ВИСОТІ НА БЕТОННІЙ ОСНОВІ.....	23
4.5) МОНТАЖ РЕЙКИ.....	23
5) РУЧНЕ УПРАВЛІННЯ (РИС. 12-13-14).....	23
6) РОЗТАШУВАННЯ КРОНШТЕЙНІВ КІНЦЕВИХ ВИМИКАЧІВ	23
7) УСТАНОВКА МАГНІТІВ (BULL 1224 TURBO.S АБО КОМПЛЕКТУЮЧИХ MLS) РИС.11	23
7.1) МОНТАЖ НА КРОНШТЕЙНИ КІНЦЕВИХ	

1)

ВИМИКАЧІВ.....	23
7.2) МОНТАЖ НА РЕЙКУ	23
8) БЛОК УПРАВЛІННЯ СР.B24 TURBO	24
8.1) СХЕМА ПІДКЛЮЧЕННЯ.....	24
8.2) ПРОГРАМУВАННЯ	24
8.3) ТЕСТУВАННЯ	25
8.4) ПАРАМЕТРИ, ЛОГІКА ТА СПЕЦІАЛЬНІ ФУНКЦІЇ	25
8.5) СИНХРОНІЗАЦІЯ АВТОМАТИК ДВОХ ПРОТИЛЕЖНИХ ВІДСУВНИХ ВОРІТ	28
8.6) ДИСТАНЦІЙНЕ НАВЧАННЯ ПУЛЬТІВ	28
8.7) ЗАПОБІЖНИКИ	28
8.8) АВАРІЙНИЙ АКУМУЛЯТОР.....	28
8.9) ДІАГНОСТИКА.....	28
8.10) ПОВІДОМЛЕННЯ ПРО ПОМИЛКИ.....	28
9) ТЕХНІЧНЕ ОБСЛУГОВУВАННЯ	29

УКР

УВАГА

**ЗАГАЛЬНІ ПОЛОЖЕННЯ**

Виріб не можна використовувати для цілей або способами, відмінними від тих, для яких він призначений і які описано в цьому посібнику. Неправильне використання може пошкодити виріб і спричинити травми та ушкодження. Виробник не несе відповідальності за недотримання належної технології монтажу воріт, а також за будь-які деформації, які можуть виникнути під час експлуатації. Зберігайте цей посібник для подальшого використання.

**ПОСІБНИК З МОНТАЖУ**

Ця інструкція була спеціально написана для використання кваліфікованими фахівцями. Монтаж повинен виконуватися кваліфікованим персоналом (професійним монтажником, згідно з EN 12635), відповідно до належної практики та чинних норм. Переконайтеся, що конструкція воріт підходить для автоматизації. Монтажник повинен надати всю інформацію про автоматичну, ручну та аварійну роботу автоматичної системи, а також надати кінцевому користувачеві інструкцію з експлуатації.

**ЗАГАЛЬНІ ЗАСТЕРЕЖЕННЯ**

Упаковку слід зберігати в недоступному для дітей місці, оскільки вона може бути небезпечною. Для утилізації упаковку необхідно розділити на різні види відходів (наприклад, картон, полістирол) відповідно до чинних норм. Не дозволяйте дітям гратися з фіксованими пристроями керування виробу. Зберігайте пульти дистанційного керування в недоступному для дітей місці. Цей виріб не призначений для використання особами (включаючи дітей) з обмеженими фізичними, сенсорними або розумовими здібностями, або тими, хто не знайомий з таким обладнанням, за винятком випадків, коли вони перебувають під наглядом або після навчання, проведеного особами, відповідальними за їхню безпеку. Застосовуйте всі захисні пристрої (фотоелементи, захисні датчики тощо), необхідні для того, щоб захистити зону від ударів, руйнування, перетягування та порізів. Враховуйте чинні стандарти та директиви, критерії належної практики, цільове використання, середовище встановлення, логіку роботи системи та сили, що генеруються автоматизованою системою. Монтаж повинен виконуватися з використанням запобіжних пристроїв і засобів керування, які відповідають стандартам EN 12978 і EN 12453. Використовуйте лише оригінальні комплектуючі та запасні частини, використання неоригінальних запасних частин призведе до анулювання гарантії на продукцію. Всі механічні та електричні частини, що входять до складу автоматики, повинні відповідати вимогам чинних стандартів і позначені маркуванням CE.

**ЕЛЕКТРОБЕЗПЕКА**

В мережі живлення повинен бути передбачений багатополюсний вимикач/секційний вимикач з дистанційним розмиканням контактів з проміжком, що дорівнює або перевищує 3 мм.

Перед підключенням переконайтеся, що передбачено відповідний диференціальний вимикач і захист від перенапруги.

Відповідно до чинних правил безпеки, деякі типи монтажу вимагають підключення воріт до системи заземлення. Під час монтажу, технічного обслуговування та ремонту відключіть електроживлення перед доступом до частин, що знаходяться під напругою. Також від'єднайте буферні акумулятори, якщо вони підключені. Електрична установка і логіка роботи повинні відповідати чинним нормам і правилам. Провідники з різною напругою повинні бути фізично відокремлені, або належним чином ізольовані з додатковою ізоляцією не менше 1 мм. Провідники повинні бути закріплені додатковим кріпленням біля клем. Під час монтажу, технічного обслуговування та ремонту відключіть електроживлення, перш ніж відкривати кришку для доступу до електричних частин.

Перед увімкненням живлення ще раз перевірте всі з'єднання. Невикористані входи N.C. (нормально замкнені) повинні бути перекриті.

**УТИЛІЗАЦІЯ ВІДХОДІВ**

Як показано символом, цей виріб заборонено утилізувати разом зі звичайними побутовими відходами, оскільки деякі його частини можуть бути шкідливими для навколишнього середовища та здоров'я людини, якщо їх утилізувати неправильно. Тому пристрій слід утилізувати на спеціальних платформах для збору або повернути продавцю, якщо буде придбано новий аналогічний пристрій. Неправильна утилізація пристрою призведе до накладення на користувача штрафів, передбачених чинним законодавством.

Описи та малюнки в цьому посібнику не є обов'язковими. Залишаючи основні характеристики виробу незмінними, виробник залишає за собою право змінювати їх з технічної, дизайнерської або комерційної точки зору без обов'язкового оновлення цього посібника.

ШВИДКЕ ПРОГРАМУВАННЯ

ПРИМІТКА: Умови швидкого програмування:

- Пам'ять приймача з менш ніж 99 збереженими пультами.
- Автозапуск ніколи не запускався раніше.
- Діє лише з пультами ARC (Advanced Rolling Code)

Якщо під час процедури швидкого програмування ви допустили помилку, ви можете відключити живлення і перезавантажити процедуру.

Порядок швидкого програмування

- 1 - Розблокуйте ворота вручну, переведіть їх у закриті положення з увімкненим відносним кінцевим упором і замкніть ворота.
- 2 - Подайте напругу в мережу.
- 3 - Увімкнеться сигнальна лампа (переконайтеся, що вона підключена).
- 4 - Система автоматично починає зберігати пульти, а блок керування переходить в режим очікування на пульт.

Щоб пропустити крок швидкого програмування і перейти до ручного програмування, одночасно натисніть + і - (ESC).

- 5 - На дисплеї починає блимати повідомлення **LN00**.

- 6 - Натисніть приховану клавішу пульта для збереження.

- 7 - На дисплеї з'явиться напис **PUSH**.

- 8 - Натисніть клавішу, яку ви хочете пов'язати з приймачем.

- 9 - На дисплеї з'являється TX01 (якщо присутній другий пульт **LN02**).

- 10 - Повторіть кроки 6 і 7 для наступних пультів, які потрібно зберегти, аж до 99, перевіряючи збільшення на дисплеї (наприклад, **LN15**).

- 11 - Щоб перейти до наступного кроку автоналаштування, натискайте клавішу попередньо запам'ятованого пульта, доки на дисплеї не з'явиться напис **Auto**.

- 12 - На дисплеї з'являється повідомлення **Auto**, і ворота автоматично виконують 3 маневри, розраховуючи оптимальні робочі параметри. Якщо операція автоналаштування завершилася успішно, ворота зупиняються у відчиненому положенні, а на дисплеї з'являється повідомлення **OK**.

Максимальний час програмування першого пульта - 60 секунд. Якщо необхідно, перейдіть до ручного налаштування ПАРАМЕТРІВ І ЛОГІКИ, залежно від типу інсталяції. *Ця функція **ПОТРІБНА** для встановлення оптимальних функціональних значень монтажу,

БЛОК УПРАВЛІННЯ ARC

ВАЖЛИВО! БУДЬ ЛАСКА, ПРОЧИТАЙТЕ УВАЖНО:

Радіоприймач цього виробу сумісний лише з новими пультами ARC (Advanced Rolling Code), які завдяки 128-бітному шифруванню забезпечують чудовий захист від копіювання. Зберігання нових пультів ARC дуже схоже на зберігання звичайних пультів з рухомим кодом з кодуванням HCS

1) ОПИС ТА ПРИЗНАЧЕННЯ

Редукторний мотор 24В постійного струму для важких відсувних воріт до 1500 кг для житлових і промислових будівель, з вбудованим контролером CP.B24 TURBO. Нагадуємо, що, зареєструвавшись на сайті www.beninsa.com, ви отримаєте доступ до оновленої технічної документації для всіх продуктів і комплектуючих Beninsa, а також до посібника зі складання технічного файлу та документів, необхідних відповідно до Додатку V Директиви про машини, що є обов'язковими згідно з чинними нормами.

2) ТЕХНІЧНІ ХАРАКТЕРИСТИКИ

	BULL 1224 TURBO
Живлення мотора	115 або 230 В змінного струму 50/60 Гц
Споживаний струм	3A (230В) - 5A (115В)
Обертний момент	20 Нм
Інтенсивність використання	Інтенсивне використання
Клас захисту	IP44
Робоча температура	-20°C / +50°C
Макс. вага воріт	1200 кг
Модуль рейки	Комплектуючі M4/M6 - RI.P6
Швидкість відкриття	25 м/хв
Рівень шуму	<70 дБ
Змащування	МАСТИЛО
Кількість пультів, які можна зберегти	2048
Центральне управління	CP.B24 TURBO
Вага	- kg

3) ПОПЕРЕДНІЙ КОНТРОЛЬ

Перш ніж приступити до монтажу, перевірте таке:

- Конструкція (ворота, стовп, направляюча рейка) повинна бути міцною і стійкою.
- Щоб уникнути надмірного тертя під час розсування воріт, направляюча рейка та її колеса повинні мати відповідний розмір і підтримуватися в належному стані.
- Якщо є, перевірте декларацію відповідності воріт CE і виконайте аналіз ризиків відповідно до директиви щодо машин.
- Переконайтеся, що хід воріт під час відкривання/закривання обмежений міцними механічними упорами.

4) МОНТАЖ

4.1) ГАБАРИТНІ РОЗМІРИ

Розміри монтажно́ї основи показані на рис. 2.

ВАЖЛИВО: Необхідно дотримуватися відстані від рейки (40 мм), щоб можна було встановити та зняти привід після того, як рейка буде встановлена на ступці воріт. Типи кріплення монтажно́ї основи в основному бувають такі:

4.2) ВСТАНОВЛЕННЯ З ДОДАТКОВОЮ ПІДНЯТОЮ ОСНОВОЮ BULL.PI

Додаткове комплектуюче обладнання BULL.PI, яке полегшує швидку фіксацію на існуючій бетонній поверхні, доступне за замовленням.

Для отримання додаткової інформації зверніться до інструкцій, що додаються до виробу.

4.3) УСТАНОВКА З РЕГУЛЮВАННЯМ ПО ВИСОТІ НА ВЖЕ ІСНУЮЧУ ОСНОВУ В БЕТОНІ

Використовуючи основу як шаблон, просвердліть 4 отвори і вставте сталеві гвинтові анкери діаметром 10 мм для стрижнів з різьбленням.

Затягніть 4 стрижні з різьбленням "S", M10/120 мм, і закріпіть гвинтові анкери "Т", затягнувши гайки "В" до підлоги з відповідними шайбами.

Відповідно до рис. 3, встановіть монтажну основу за допомогою регулювальних гайок "А". Після виконання необхідних регулювань розташуйте мотор, як показано на рис.6, і зафіксуйте його, як показано на рис.7.

4.4) УСТАНОВКА З РЕГУЛЮВАННЯМ ПО ВИСОТІ НА БЕТОННІЙ ОСНОВІ

Посилаючись на рис. 4, встановіть розтяжки на монтажну основу і передбачте отвір відповідного розміру.

Закрутіть розтяжки в бетон, потім зніміть гайки "D" і великі шайби 11x30 "R". Перемістіть їх під основу, щоб можна було регулювати висоту приводу (рис. 5).

Виконайте інструкції, показані на рис. 6, і заблокуйте мотор, як показано на рис. 7.

УВАГА: окрім способу монтажу, ретельно перевірте, щоб привід був стабільно встановлений, а матеріали відповідали призначенню.

4.5) МОНТАЖ РЕЙКИ

Оцинкована сталева рейка, 123x30 мм.

Встановіть розпірки D за допомогою зварювання або прикріпіть їх до воріт гвинтами на висоті 130/150 мм від центральної лінії паза, що використовується для кріплення до фундаменту, на якому буде закріплена монтажна основа.

Зберігайте крок зубців між двома частинами рейки; з'єднання з іншою частиною рейки полегшить його дотримання (див. рис. 8).

Закріпіть рейку гвинтами V, переконавшись, що після встановлення приводу між рейкою та приводною шестернею завжди залишається проміжок приблизно 1 мм (див. мал. 9); для забезпечення цього проміжку використовуйте пазу на рейці.

5) РУЧНЕ УПРАВЛІННЯ (РИС. 12-13-14)

У разі відключення електроенергії або несправності, щоб керувати воротами вручну, виконайте такі дії:

- Вставивши індивідуальний ключ С, поверніть його проти годинникової стрілки і потягніть за важіль L (відкритий навісний замок)
- Редукторний мотор розблоковано, і ворота можна рухати вручну.
- Щоб повернутися до нормального режиму роботи, знову закрийте важіль L і вручну активуйте ворота, поки редукторний мотор не запрацює.

6) РОЗТАШУВАННЯ КРОНШТЕЙНІВ КІНЦЕВИХ ВИМИКАЧІВ

Відкрийте ворота вручну і залиште проміжок від 1 до 3 см відповідно до ваги воріт між основними дверима і механічним стопором А. Закріпіть кронштейн на кінцевому вимикачі S за допомогою фіксаторів G так, щоб кінцевий вимикач - мікровимикач був натиснутий. Такі самі дії слід повторити з воротами у закритому положенні.

7) УСТАНОВКА МАГНІТІВ (BULL 1224 TURBO.S АБО КОМПЛЕКТУЮЧИХ MLS) РИС.11

Магніти розміщені в спеціальних опорах (рис.12-"А"). Ці магніти встановлюються на кронштейни кінцевих вимикачів або на рейку і викликають спрацювання датчиків при наближенні до них.

7.1) МОНТАЖ НА КРОНШТЕЙНИ КІНЦЕВИХ ВИМИКАЧІВ

Основи укомплектовані зчіпним гаком, що дозволяє встановлювати магніти на кронштейн кінцевого вимикача, що зазвичай постачаються разом з автоматикою, як показано на рис. 12-В. Цей тип кріплення дозволяє швидко регулювати положення магнітів. Після розрахунку правильної відстані зафіксуйте опору в потрібному положенні за допомогою гвинта, щоб запобігти переміщенню на кронштейні.

7.2) МОНТАЖ НА РЕЙКУ

В якості альтернативи, опори можуть бути встановлені безпосередньо на рейку, використовуючи пазу, показані на рис. 12-С. Такий спосіб монтажу не дозволяє виконувати подальші регулювання. Тому рекомендується провести кілька випробувань з тимчасово встановленими опорами, перш ніж остаточно їх закріпити.

ВАЖЛИВО: Правильна відстань магніту по відношенню до датчика залежить від особливостей монтажу. Ця відстань не може бути встановлена заздалегідь і повинна бути відрегульована на пробній основі.

Відстані щодо спрацювання датчика (значення Х) по відношенню до відстані К 3 і 35 мм, які показані на рис. 12, є лише орієнтовними. У будь-якому випадку, відстань К не повинна перевищувати 35 мм, оскільки більша відстань у більшості випадків перешкоджає перемиканню магнітного датчика.

8) БЛОК УПРАВЛІННЯ СР.В24 TURBO

8.1) СХЕМА ПІДКЛЮЧЕННЯ

Нижче описані з'єднання проводів, показані на рис. 17:

M2 SEL. 115B	Перемикач для вибору основної напруги живлення	230В змінного струму 50/60Гц (від 207В змінного струму до 253В змінного струму) Перемикач M2 OPEN 115В змінного струму 50/60Гц (від 102В змінного струму до 125В змінного струму) перемикач M2 CLOSED
L-N-GND	Роз'єм для мережі живлення ("L" - "фаза", "N" - "нуль", "GND" - "заземлення")	Вхід мережевого живлення обирається за допомогою перемикача M2.
+ BATT -	Батареї	Роз'єм для підключення буферних батарей 2x12В 2.1Ач (ампер-години)
M11	Мотор	Роз'єм для підключення мотора 24 В постійного струму
+ 24 -	24 В постійного струму	Роз'єм живлення комплектуючих 24В постійного струму 0,8 А макс (дотримуйтесь полярності комплектуючих).
AUX1	Додатковий роз'єм AUX 1	Роз'єм з нормально розімкненим контактом, що налаштовується логікою роботи AUX1
BAR J3	Чутливий датчик	Контактний роз'єм для чутливого датчика Резистивний датчик: Перемикач "DAS" закрита Механічний датчик: Перемикач "DAS" відкрита Датчик зупиняє рух дверей і повертає їх назад приблизно на 3 секунди. Якщо датчик не використовується: Перемикач "DAS" розімкнена, перемикач між клемми BAR.
RELEASE SW.	Магнітний датчик	Роз'єм для запобіжного мікроперемикача, з'єднаного з важелем розблокування. Мотор зупиняється, ЯКЩО ВІДКРИТО ВАЖІЛЬ РОЗБЛОКУВАННЯ. Усі сегменти світлодіодів увімкнені.
S.I.S.	Плата синхронізації (опціональна)	Додатковий роз'єм для плати SIS для синхронізації двох протилежних систем автоматизації. Див. пункт Синхронізація двох автоматик.
BLINK	Сигнальна лампа	Роз'єм 24В постійного струму макс. потужністю 15 Вт для підключення сигнальної лампи.
AUX2	Допоміжний роз'єм AUX 2	Роз'єм 24 В постійного струму, що налаштовується за допомогою логіки роботи AUX2 (макс. 0,5 А)
COM	Спільні роз'єми	Спільні для всіх входів управління.
SWO	Кінцевий вимикач відкриття	Роз'єм для кінцевого вимикача для повністю відкритого положення (нормально замкнений контакт).
SWC	Кінцевий вимикач закриття	Роз'єм для кінцевого вимикача для повністю закритого положення (нормально замкнений контакт).
STOP	STOP	Роз'єм для кнопки, яку можна натиснути, щоб зупинити рух воріт (нормально замкнутий контакт).
PHO	Відкриття/закриття фотоелемента	Вхід (нормально замкнений контакт) для пристроїв безпеки (наприклад, фотоелементів). Під час закриття: розмикання контакту призводить до зупинки мотора. З логікою OPCL, коли фотоелемент більше не затінений, відбувається реверс мотора (ворота відкриваються). Під час відкриття: розмикання контакту призводить до зупинки мотора. З логікою OPCL, коли фотоелемент більше не затінений, мотор продовжує відкриття.
PHC	Фотоелемент закриття	Вхід (нормально замкнений контакт) для пристроїв безпеки (наприклад, фотоелементів). Під час закриття: можна встановити за допомогою логіки PHCL. Під час відкриття: можна встановити за допомогою логіки PHCL.
OPEN	Відкриття	Вхід для конфігурованої команди відкриття як пішохідне відкриття (нормально розімкнутий контакт)
CLOSE	Закриття	Роз'єм для отримання команди на закриття воріт (нормально розімкнений контакт)
PP	Покроковий рух воріт	Роз'єм для покрокової команди (нормально розімкнений контакт)
COM	Спільні роз'єми	Спільні для всіх входів управління.
ANT-SHIELD	Антенa	Роз'єм для підключення вбудованої антени плати радіопередавача (ANT-сигнал/SHIELD-екран).

8.2) ПРОГРАМУВАННЯ

Програмування різних функцій блоку управління здійснюється за допомогою LCD-дисплея на блоці управління і встановлення бажаних значень в меню програмування, описаних нижче.

Меню параметрів дозволяє призначити числове значення функції так само, як і для регулятора.

Меню логіки дозволяє активувати або деактивувати функцію так само, як і в налаштуванні dip-перемикача.

8.2.1) ДЛЯ ПЕРЕХОДУ ДО РУЧНОГО ПРОГРАМУВАННЯ

- 1 - Натисніть кнопку <PG>, щоб увійти в перше меню встановлення "INST".
- 2 - Виберіть за допомогою кнопок <+> або <-> меню (див. меню на стор. 10-11).
- 3 - Натисніть кнопку <PG>, на дисплеї з'явиться перша функція, доступна в меню.
- 4 - За допомогою кнопок <+> або <-> виберіть потрібну функцію.
- 5 - Натисніть кнопку <PG>, на дисплеї з'явиться значення, встановлене в даний момент для обраної функції.
- 6 - За допомогою кнопок <+> або <-> виберіть нове значення для цієї функції.
- 7 - Натисніть кнопку <PG>, на дисплеї з'явиться сигнал "PRG", який вказує на те, що програмування цієї функції завершено.

8.2.2) ПРИМІТКИ ДО ПРОГРАМУВАННЯ

Одночасне натискання кнопок <+> і <-> всередині меню функцій дозволяє повернутися до попереднього меню без внесення змін. Утримуйте клавішу <+> або <-> , щоб пришвидшити збільшення/зменшення значень.

Утримуйте клавішу <+> або <-> , щоб пришвидшити збільшення/зменшення значень.

Якщо ви не використовуєте блок управління, через 120 секунд він виходить з режиму програмування і вмикає дисплей.

Коли ви вмикаєте блок управління, він короткочасно відображає версію програмного забезпечення протягом приблизно 5 секунд.

Попередньо встановлені логічні функції та параметри зроблені з урахуванням типового налаштування.

8.3) ТЕСТУВАННЯ

- Перевірте, чи запобіжні присторої працюють справно.
- Перевірте силу відкривання/закривання в точках, зазначених у EN 12445, за допомогою відповідного приладу.
- Якщо сила перевищує допустиму норму, встановіть захисний пристрій, що відповідає стандарту EN12978 (наприклад, захисний датчик), і повторіть вимірювання.
- Перевірте правильність налаштування логіки роботи і правильність роботи ручного розблокування.

8.4) ПАРАМЕТРИ, ЛОГІКА ТА СПЕЦІАЛЬНІ ФУНКЦІЇ

У таблицях нижче описані функції, доступні на блоці управління.

8.4.1) ПАРАМЕТРИ (PAr)			
МЕНЮ	ФУНКЦІЯ	MIN-MAX-(за замовчуванням)	ПАМ'ЯТКА
tсА	Автоматичний час закриття. Увімкнено лише за логіки "TCA"=ON. Після закінчення встановленого часу блок управління подає команду на закриття.	3-240-(40)	
tPEd	Регулює ширину проходу, який залишається відкритим у воротах при частковому (пішохідному) відкритті.	10-99-(50)	
FSto	Регулює швидкість відкриття воріт.	50-99-(99)	
FStc	Регулює швидкість закриття воріт.	50-99-(99)	
SLdo	Регулює швидкість уповільнення відсуваних воріт під час відкриття* (Рис.10 - повільне відкриття).	10-50-(25)	
SLdc	Регулює швидкість уповільнення відсувних воріт під час закриття* (Рис.11 - повільне закриття).	10-50-(25)	
tSNo	Встановлює початкову точку уповільнення під час відкриття (Рис. 10 - початок повільного відкриття). Значення виражається у відсотках від всієї довжини ходу.	1-99-(20)	
tSNc	Встановлює початкову точку уповільнення під час закриття (Рис.11 - початок повільного закриття). Значення виражається у відсотках від всієї довжини ходу.	1-99-(20)	
PNo	Регулює обертовий момент мотора, що розсуває ворота під час відкриття.*	1-99-(20)	
PNc	Регулює обертовий момент мотора, що розсуває ворота під час закриття.*	1-99-(20)	
PSo	Регулює обертовий момент мотора, що розсуває ворота під час уповільненої фази відкриття * (Рис.9 - повільне відкриття).	1-99-(20)	
PSc	Регулює обертовий момент мотора, що розсуває ворота під час уповільненої фази закриття * (Рис.10 - повільне закриття).	1-99-(20)	
tLS	Час активації світлового контакту підсвідки. Значення виражене в секундах. На початку кожного маневру контакт замикається на заданий час. Див. опис параметра AUX1.	1-240 (60)	
AUX1	Вибирає режим роботи роз'єму AUX 1: 0: Світловий індикатор відкритих воріт. Світло вимкнене, коли ворота зачинені, блимає, коли ворота рухаються, і вмикається, коли ворота відчинені. Див. схему підключення. 1: Другий радіоканал. Управління роз'ємом здійснюється через радіоканал вбудованого приймача (див. меню РАДІО). 2: Службове світло. Контакт замикається на час, заданий параметром TLS. Відлік починається з моменту початку роботи. 3: Фото-тест Використовується для живлення передавачів фотоелементів у режимі TEST Див. схему підключення на рис. 23.	0-3-(1)	
AUX2	Ті самі функції, що й на роз'ємі AUX1, але відносяться до клем AUX2. УВАГА!!! Максимальна вихідна напруга AUX2 становить 24 В постійного струму/0,5 А макс. Ви можете безпосередньо подавати живлення до пристроїв 24 В постійного струму, як показано на рис. 24.	0-3-(0)	

*** УВАГА: НЕПРАВИЛЬНЕ НАЛАШТУВАННЯ ЦИХ ПАРАМЕТРІВ МОЖЕ БУТИ НЕБЕЗПЕЧНИМ. ДОТРИМУЙТЕСЬ ЧИННИХ ПРАВИЛ!**
Перевірте, щоб сила зіткнення відповідала значенням, встановленим у нормі EN 12445, за необхідності змініть робочі параметри і повторіть вимірювання.
Після того, як ви вручну змінили параметри sldo, sldc, rmo, rmc, pso, psc, автоматика виконує повний маневр для запам'ятовування нових параметрів.

8.4.2) ЛОГІКА (LoG)			
МЕНЮ	ФУНКЦІЇ	ON-OFF-(за замовчуванням)	ПАМ'ЯТКА
tсА	Вмикає або вимикає автоматичне закриття On: автоматичне закриття увімкнено. Off: автоматичне закриття вимкнено.	(ON)	
ibL	Вмикає або вимикає функцію багатоквартирного дому. On: функцію багатоквартирного дому увімкнено. Покроковий імпульс або імпульс пульта не впливає на фазу відкриття. Off: функцію багатоквартирного дому вимкнено.	(OFF)	
ibсА	Вмикає або вимикає функцію багатоквартирного дому під час відліку TCA. On: функцію багатоквартирного дому увімкнено. Покроковий імпульс або імпульс пульта не впливає на відлік TCA. Off: функцію багатоквартирного дому вимкнено.	(OFF)	
ScL	Вмикає або вимикає швидке закриття On: швидке закриття увімкнено. Якщо ворота відчинені або рухаються, активація фотоелемента призводить до автоматичного закриття через 3 с. Активна тільки з TCA:ON Off: швидке закриття вимкнено.	(OFF)	

PP	Вибирає режим роботи кнопки "Крок за кроком" та пульта. On: Робота: ВІДКРИТИ > ЗАКРИТИ > ВІДКРИТИ > Off: Робота: ВІДКРИТИ > СТОП > ЗАКРИТИ > СТОП >	(OFF)	
PrE	Вмикає або вимикає попереднє мигання сигнальної лампи. On: попереднє мигання увімкнено. Мигання активується за 3 секунди до запуску мотора. Off: попереднє мигання вимкнено	(OFF)	
hEr	Вмикає або вимикає функцію HOLD-TO-RUN (утримуйте аби запустити) On: Функція HOLD-TO-RUN. Кнопку OPEN/CLOSE необхідно утримувати протягом усього маневру. Розмикання входу STOP зупиняє двигун. Всі захисні входи деактивовані. Off: автоматична/напіваавтоматична функція	(OFF)	
LtCa	Обирає режим роботи сигнальної лампи протягом часу TCA On: Сигнальна лампа увімкнена під час TCA Off: Сигнальна лампа вимкнена під час TCA	(OFF)	
PhcL	Вибирає режим роботи РНС. On: РНС активовано як у фазі відкриття, так і у фазі закриття. У фазі відкриття: розмикання контакту призводить до зупинки мотора. Коли фотоелемент спрацьовує, мотор перезапущається у фазі відкривання. У фазі закриття: розмикання контакту призводить до зупинки мотора. Коли фотоелемент спрацьовує, мотор змінює напрямок руху (відкриття). Off: РНС активовано лише у фазі закриття. У фазі закриття: розмикання контакту викликає зупинку мотора і негайну зміну напрямку роботи (відкриття).	(OFF)	
oPcL	Вмикає команду OPEN як пішохідне відкриття (параметр часткового відкриття TPED). On: OPEN увімкнено як вхід для пішоходів (PED). Off: OPEN не змінюється	(OFF)	
tSt1	Вмикає або вимикає перевірку фотоелемента на вході PHOTO, активну як на фазі закриття, так і на фазі відкриття. On: перевірку увімкнено. Якщо тест негативний, жоден маневр не виконується. Див. рис. 23 - "PHOTO TEST". (AUX1=3) Off: перевірку фотоелемента при кожному маневрі вимкнено. Це налаштування вимагає обслуговування фотоелементів кожні 6 місяців.	(OFF)	
tSt2	Вмикає або вимикає перевірку фотоелементів на РНС. On: перевірку увімкнено. Якщо тест негативний, жоден маневр не виконується. Див. рис. 24 - "PHOTO TEST". (AUX1=3) Off: перевірку фотоелемента при кожному маневрі вимкнено. Це налаштування вимагає обслуговування фотоелементів кожні 6 місяців.	(OFF)	
bAr	Змінює режиму роботи роз'ємів PHO і BAR у разі встановлення чутливих датчиків на рухомі датчики відкривання та закривання (див. Рис.21). On: вхід PHO виконує ту ж функцію, що і вхід BAR, але змінює рух на 3с тільки під час фази відкриття. Датчик, підключений до клеми BAR, активний тільки під час фази закриття. Off: Вплив чутливого датчика, підключеного до роз'єму BAR, зупиняє рух воріт і повертає їх приблизно на 3 секунди, як на фазі відкриття, так і на фазі закриття. PHO перезапущає роботу фотоелемента, активного при відкритті.	(OFF)	
RoPF	Активує або деактивує функцію "примусового відкриття у разі відключення живлення" (її можна активувати лише при підключених і працюючих аварійних батареях). On: Функцію активовано. У разі відключення електроенергії, до того, як аварійна батарея повністю розрядиться, блок управління запускає операцію відкриття. Ворота залишаються відчиненими, доки не з'явиться електроживлення. Off: функцію вимкнено.	(OFF)	
Pinu	Вибирає напрямок відкриття мотора On: Праве бокове кріплення мотора. Off: Ліве бокове кріплення мотора (рис.20).	(OFF)	
rEP	Вмикає або вимикає дистанційне навчання радіопередавачів, як зазначено в пункті "Дистанційне навчання пультів". On: Дистанційне навчання увімкнено. Off: Дистанційне навчання вимкнено.	(ON)	

8.4.3) РАДІО (rAd !)

МЕНЮ	ФУНКЦІЇ
PP	Коли вибрано цю функцію, приймач очікує (Push), поки код пульта буде призначено для функції покрокового відкриття. Натисніть кнопку пульта, якій потрібно призначити цю функцію. Якщо код дійсний, він буде збережений і на дисплеї з'явиться повідомлення ОК. Якщо код невірний, з'явиться повідомлення ERR.
2ch	Вибір цієї функції переводить приймач в режим очікування (Push) для призначення коду пульта на другий радіоканал. Натисніть кнопку пульта, якій потрібно призначити цю функцію. Якщо код дійсний, він буде збережений і на екрані з'явиться повідомлення ОК. Якщо код невірний, з'явиться повідомлення ERR.
PEd	Вибір цієї функції переводить приймач в режим очікування (Push) для призначення коду пульта функції PED. Натисніть кнопку пульта, якій потрібно призначити цю функцію. Якщо код дійсний, він буде збережений і на екрані з'явиться повідомлення ОК. Якщо код не дійсний, з'явиться повідомлення Err.
nEH	При виборі цієї функції на LED-дисплеї відображається кількість пультів, збережених у приймачі.

	Вибір цієї функції переводить приймач в режим очікування (PUSH) для видалення коду пульта з пам'яті. Якщо код дійсний, його буде видалено і з'явиться повідомлення OK. Якщо код невірний або відсутній у пам'яті, з'явиться повідомлення ERR.
	Повністю стирає пам'ять приймача. Необхідно підтвердити операцію. При виборі цієї функції приймач очікує (PUSH) нового PGM для підтвердження операції. Після завершення видалення на екрані з'явиться повідомлення OK.

8.4.4) КІЛЬКІСТЬ ЦИКЛІВ (PRA)

Відоображає кількість повних циклів (відкриття+закриття), виконаних автоматикою.

При першому натисканні кнопки <PG> відображаються перші 4 цифри, при другому - останні 4. Приклад <PG> **00 12>>>** <PG> **3456**: виконано 123.456 циклів.

8.4.1) ЦИКЛИ ТЕХНІЧНОГО ОБСЛУГОВУВАННЯ (PAC 1)

Ця функція активує повідомлення про запит на технічне обслуговування після певної кількості маневрів, встановлену інсталятором. Щоб активувати та вибрати кількість перемикачів, виконайте наступні дії:

Натисніть кнопку <PG>, на дисплеї з'явиться напис OFF, що означає, що функція вимкнена (за замовчуванням).

За допомогою кнопок <+> і <-> виберіть одне із запропонованих числових значень (від OFF до 100). Значення слід розуміти як сотні циклів маневру (наприклад: значення 50 означає 5000 маневрів).

Натисніть кнопку OK, щоб активувати функцію. На дисплеї з'явиться напис PROG.

Запит на технічне обслуговування користувачеві сигналізує сигнальна лампа, яка світиться ще 10 секунд після завершення маневру відкриття або закриття.

8.4.2) СКИДАННЯ (RES)

СКИДАННЯ блоку управління. УВАГА!: Скидання налаштувань блоку управління поверне до значень за замовчуванням.

Перше натискання кнопки <PG> призводить до миготіння напису RES, подальше натискання кнопки <PG> скидає налаштування блоку управління.

Примітка: Пульт, пароль доступу та конфігурація синхронізації не видаляються з приймача.

Уся логіка та параметри скидаються до значень за замовчуванням, тому процедуру автоналаштування необхідно повторити.

8.4.3) АВТОНАЛАШТУВАННЯ (AUTO)

Ця функція дозволяє встановити оптимальні робочі значення автоматики, а в кінці процедури встановлює середні значення обертового моменту (РМО/РМС та PSO/PSC). Для АВТОНАЛАШТУВАННЯ виконайте наступні дії:

a) Переконайтеся, що в зоні маневру немає жодних перешкод; якщо необхідно, обгородіть цю зону, щоб унеможливити доступ людей, тварин, автомобілів тощо.

Під час автоналаштування функція захисту від роздавлювання не активна, а активація входів і запобіжників генерує помилку (див. розділ 8.10)

b) Виберіть функцію AUTO і натисніть PG.

c) Блок у правління чекає на підтвердження запуску процедури - "AUTO" БЛИМАЄ

d) Натисніть кнопку PG, щоб розпочати автоналаштування.

Блок управління виконує ряд маневрів для вивчення ходу і налаштування параметрів. Якщо операція не вдалася, на дисплеї з'явиться повідомлення ERR. Повторіть операцію після повторної перевірки проводки та можливої наявності перешкод.

8.4.4) КОД ЗАХИСТУ (CODE)

Дозволяє ввести код захисту доступу до програмування блоку управління.

Можна ввести чотиризначний буквено-цифровий код, використовуючи цифри від 0 до 9 і літери A-B-C-D-E-F.

Значення за замовчуванням - 0000 (чотири нулі) - означає відсутність коду захисту.

Операцію введення коду можна скасувати в будь-який момент одночасним натисканням кнопок + і -. Після введення пароля можна працювати з блоком управління, входячи і виходячи з програмування протягом приблизно 10 хвилин, щоб виконати налаштування і тестування функцій. Заміна коду 0000 на будь-який інший код дозволяє захистити блок управління, запобігаючи доступу до всіх меню. Якщо ви хочете ввести код захисту, виконайте такі дії:

4.1.1) виберіть меню Code (Код) і натисніть OK.

4.1.2) на дисплеї з'явиться код 0000, навіть якщо раніше вже був введений код захисту.

4.1.3) за допомогою кнопок + та - змініть значення символу, що мигає.

4.1.4) натисніть OK, щоб підтвердити символ і перейти до наступного.

4.1.5) після введення 4-х символів з'явиться повідомлення про підтвердження "CONF".

4.1.6) через кілька секунд знову з'явиться код 0000

4.1.7) необхідно повторно підтвердити раніше введений код захисту, щоб уникнути ненавмисного введення.

Якщо код збігається з попереднім, на дисплеї з'явиться повідомлення про підтвердження "OK".

Блок управління автоматично виходить з фази програмування. Для повторного доступу до меню необхідно буде ввести новий код захисту.

ВАЖЛИВО: ЗАПИШІТЬ захисний код і ЗБЕРІГАТЕ ЙОГО В БЕЗПЕЧНОМУ МІСЦІ для подальшого обслуговування. Для видалення коду із захищеного блоку управління необхідно увійти в режим програмування за допомогою пароля і скинути код до значення за замовчуванням 0000.

У РАЗІ ВТРАТИ КОДУ НЕОБХІДНО ЗВЕРНУТИСЯ ДО АВТОРИЗОВАНОЇ СЛУЖБИ ТЕХНІЧНОЇ ПІДТРИМКИ для повного скидання НАЛАШТУВАНЬ БЛОКУ УПРАВЛІННЯ.

8.4.9) СИНХРОНІЗАЦІЯ (BUS)	
МЕНЮ	ФУНКЦІЇ
	Задає ідентифікаційний номер синхронізації. Можна встановити числове значення від 0 до 16. Якщо встановлено 0, блок управління конфігурується як MASTER, усі інші значення - як SLAVE.
	Дозволяє блоку управління, налаштованому як SLAVE, приймати локальні команди. Див. параграф 8.5 "СИНХРОНІЗАЦІЯ АВТОМАТИК ДВОХ ПРОТИЛЕЖНИХ ВІДСУВНИХ ВОРІТ".

4.2) СИНХРОНІЗАЦІЯ АВТОМАТИК ДВОХ ПРОТИЛЕЖНИХ ВІДСУВНИХ ВОРІТ

Можна керувати системою, що складається з двох розсувних дверей, використовуючи для кожної CP.B24 TURBO спеціальний опціональний блок управління SIS, який необхідно підключити до відповідного роз'єму, як показано на рис. 21.

Кожна плата повинна бути з'єднана між собою за допомогою 3 проводів 0,5 мм2, як показано на Рис.21.

Одна з двох плат повинна бути встановлена як MASTER (ID=0), інша як SLAVE (ID=1).

Всі команди (від радіопередавачів, від кнопок управління і безпеки), отримані на MASTER-плату, будуть передаватися на SLAVE-плату, яка буде миттєво повторювати поведінку воріт MASTER.

Логіка LOC може бути налаштована двома способами:

ON: ворота SLAVE можуть прийняти локальну команду і, відповідно, виконати маневр відкриття та/або закриття, не впливаючи на ворота MASTER.

OFF: ворота SLAVE не приймають локальні команди, тому вони завжди будуть повторювати стан воріт MASTER.

Наприклад, ворота SLAVE з параметром LOC, встановленим на ON, можуть бути корисними, якщо час від часу потрібно частково відкрити прохід, що зазвичай виконується двома протилежними ворітьми, оскільки кнопка "Крок за кроком" (або ВІДКРИТИ/ЗАКРИТИ), підключена до воріт SLAVE, матиме вплив лише на останні, тоді як усі інші команди, подані на ворота MASTER, будуть повторюватися на воротах SLAVE.

З'єднання пристроїв безпеки (фотоелементи, чутливі датчики тощо) можуть бути підключені як до воріт MASTER, так і до SLAVE.

4.3) ДИСТАНЦІЙНЕ НАВЧАННЯ ПУЛЬТІВ

Якщо в приймачі вже є пульт, то можна здійснити дистанційне радіонавчання (без необхідності доступу до блоку управління). **ВАЖЛИВО: Процедуру необхідно виконувати, коли ворота знаходяться у відкритому положенні. Логіка REM повинна бути увімкнена.**

Виконайте такі дії:

- 1 Натисніть приховану кнопку вже запам'ятованого пульта.
- 2 Протягом 5 секунд натисніть кнопку вже запам'ятованого пульта, що відповідає каналу, який потрібно зв'язати з новим пультом. Увімкнеться сигнальна лампа.
- 3 Натисніть протягом 10с приховану кнопку нового пульта.
- 4 Натисніть протягом 5с кнопку нового пульта, щоб зв'язати його з каналом, вибраним у пункті 2. Сигнальна лампа вимкнеться.
- 5 Приймач запам'ятає новий пульт і негайно вийде з режиму програмування.

Примітка: Функція не використовується з TO.GO 2/4 АК

4.4) ЗАПОБІЖНИКИ

F2 =T4A - запобіжник загального захисту

4.5) АВАРІЙНИЙ АКУМУЛЯТОР

Блок управління CP.B24 TURBO оснащений вбудованими зарядними пристроями для послідовного підключення двох акумуляторів DA.BT2 12В 2,1 Ач (опція - рис. 19), що дозволяє працювати автоматиці навіть у разі тимчасової відсутності мережевого електроживлення.

Під час нормальної роботи від мережі плата заряджає акумулятори.

Максимальний струм заряду - 1А, середній струм заряду - 300мА. (дотримуйтесь полярності).

Час зарядки з акумуляторами 2.1Ач мод. DA.BT2: приблизно 3 години.

Кількість циклів із зарядженням акумулятором для воріт 4м/600кг: приблизно 20.

8.9) ДІАГНОСТИКА

DL 1: Мережеве живлення присутнє

DL 2: Блок управління CP.B24 TURBO отримує належне живлення - Програма працює/Блок управління запрограмовано.

DL 3: Сигналізація перевантаження або короткого замикання на виході 24В.

DL 4: Сигналізація короткого замикання на загальних командах (COM).

Кожному входу відповідає сегмент дисплея, який загоряється в разі активації, відповідно до такої схеми.

Входи N.C. (нормально замкнуті) позначені вертикальними лініями.

Входи N.O. (нормально розімкнений) позначені горизонтальними лініями.

Примітка: Коли мотор розблоковано, SWO/SWC/PHO/PHC/STOP/BAR вмикаються одночасно.

8.10) ПОВІДОМЛЕННЯ ПРО ПОМИЛКИ

Нижче наведено деякі з повідомлень, які з'являються на дисплеї у разі виникнення несправностей:

Err 1	Помилка мотора	Перевірте проводку мотора, несправний мотор або не підключений, проблема в блоці управління.
Err2	Помилка перевірки фотоелемента	
Err4	Помилка входу датчика під час автоналаштування	
Err5	Помилка закриття PHOT	
Err7	Помилка входу STOP під час автоналаштування	
Err8	Помилка активації роз'ємів (START/OPEN/CLOSE) під час автоналаштування	
ANP	Втручання амперометричного датчика	Перевірте наявність перешкод або точок тертя.
thrП	Втручання термодатчика	Перегрів через постійні перешкоди. Розблокуйте ворота і переконайтеся, що немає точок тертя.
ouLd	Перевантаження	Перевищення максимальної потужності. Перевірте мотор і наявність точок тертя.
bAr	Активация входу SENSOR під час руху	

9) ТЕХНІЧНЕ ОБСЛУГОВУВАННЯ

Наступна таблиця використовується для запису робіт з технічного обслуговування, вдосконалення або ремонту, що

Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		
Дата _____	Підпис спеціаліста _____	Печатка
Опис операції		

ISTRUZIONI PER L'UTILIZZATORE

NORME DI SICUREZZA

- Non sostare nella zona di movimento dell'anta.
- Non lasciare che i bambini giochino con i comandi o in prossimità dell'anta.
- In caso di anomalie di funzionamento non tentare di riparare il guasto ma rivolgersi ad un tecnico specializzato.

MANOVRA MANUALE E D'EMERGENZA

In caso di mancanza dell'energia elettrica o di guasto, per azionare manualmente l'anta procedere come segue:

- Inserita la chiave personalizzata C, farla ruotare in senso antiorario e tirare la leva L.
- Il motoriduttore è così sbloccato ed è possibile movimentare manualmente l'anta.
- Per ristabilire il normale funzionamento richiudere la leva L ed azionare il cancello manualmente fino ad ingranamento avvenuto.

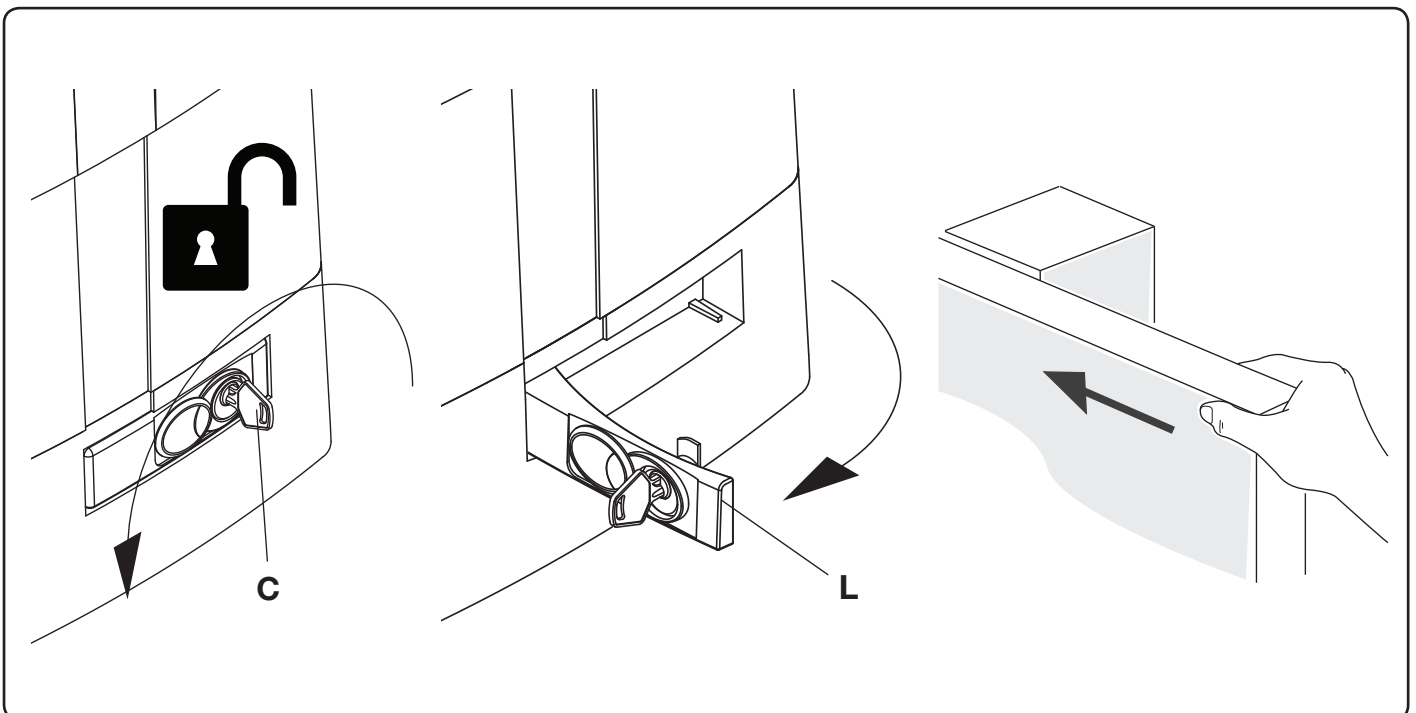
MANUTENZIONE

- Controllare periodicamente l'efficienza dello sblocco manuale di emergenza.
- Astenersi assolutamente dal tentativo di effettuare riparazioni, potreste incorrere in incidenti; per queste operazioni contattare un tecnico specializzato.
- Verificare periodicamente l'efficienza dei dispositivi di sicurezza e le altre parti dell'impianto che potrebbero creare pericoli in seguito ad usura.
- Verificare l'efficienza delle fotocellule almeno ogni 6 mesi.
- Conservare con cura il registro di manutenzione che l'installatore ha l'obbligo di consegnarvi, rispettare il piano di manutenzione previsto.
- Scollegare l'alimentazione in caso di manutenzione o pulizia delle parti.
- Esaminare frequentemente che tutte le parti dell'automazione siano fissate saldamente e controllate segni di usura o danni a cavi, molle e fissaggi. Non utilizzare l'automazione se sono necessarie riparazioni o manutenzioni.

SMALTIMENTO



Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici in quanto alcune parti che lo compongono potrebbero risultare nocive per l'ambiente e la salute umana, se smaltite scorrettamente. L'apparecchiatura, pertanto, dovrà essere consegnata in adeguati centri di raccolta differenziata, oppure riconsegnata al rivenditore al momento dell'acquisto di una nuova apparecchiatura equivalente. Lo smaltimento abusivo del prodotto da parte dell'utente comporta l'applicazione delle sanzioni amministrative previste dalla normativa vigente.



BULL 1224 TURBO

USER'S HANDBOOK

SAFETY MEASURES

- Do not stand within the gate movement area.
- Children must not play with controls and near the gate.
- In the event of malfunctions, do not attempt to repair the failure but contact the specialised personnel.

MANUAL AND EMERGENCY MANOEUVRE

In the event of power failure or malfunction, to manually operate the gate proceed as follows:

- After inserting the customized key C, turn it anti-clockwise and pull the lever L.
- The geared motor is unlocked and the gate can be moved by hand.
- To return to the normal operating mode, close the lever L again and manually activate the gate until it is geared.

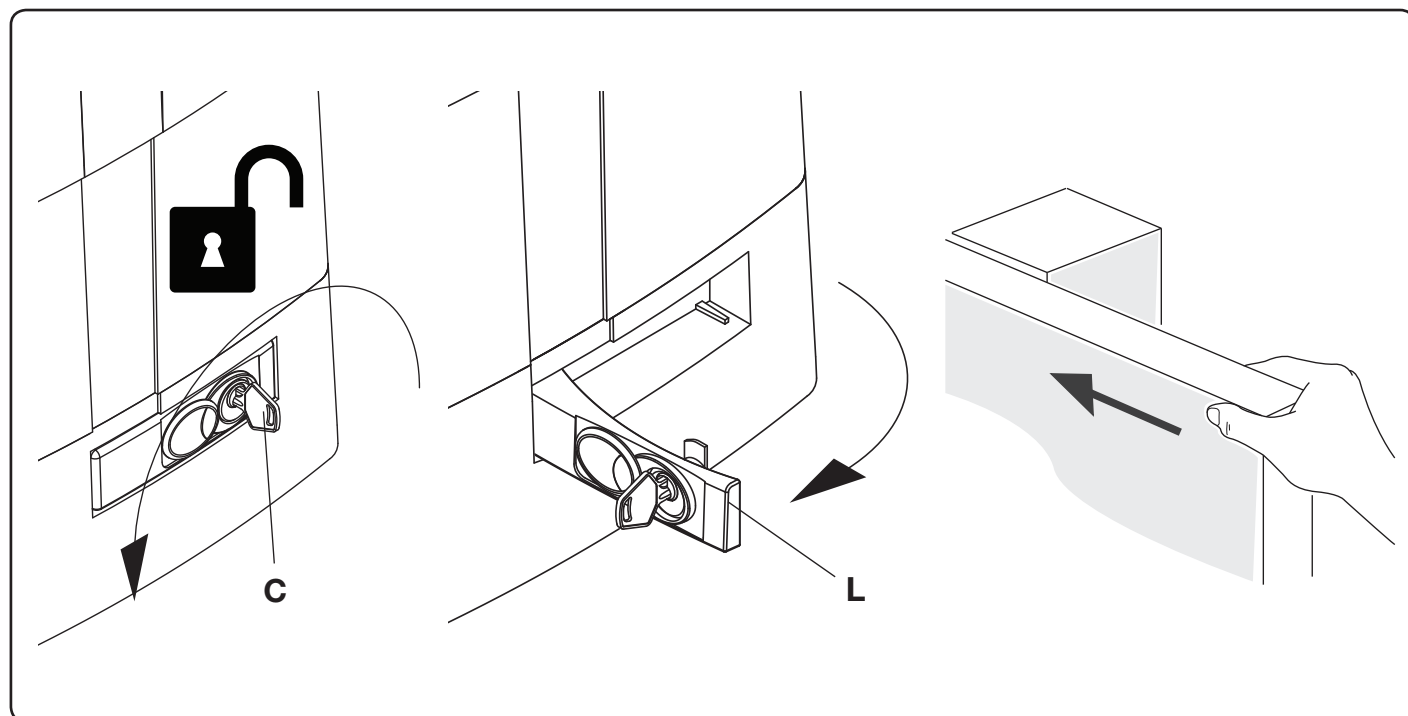
MAINTENANCE

- Every month check the good operation of the emergency manual release.
- It is mandatory not to carry out extraordinary maintenance or repairs as accidents may be caused. These operations must be carried out by qualified personnel only.
- Periodically check the efficiency of the safety devices and other parts of the system that could generate hazards due to wear and tear.
- The operator is maintenance free but it is necessary to check periodically if the safety devices and the other components of the automation system work properly. Wear and tear of some components could cause dangers.
- Keep the maintenance record that must be handed to you by the installer, and comply with the maintenance schedule.
- Unplug the system from the power source when servicing or cleaning the parts.
- Regularly check that all parts of the automation system are firmly secured and check for signs of wear or damage to cables, springs and fastening screws. Do not use the automation system if the same requires repairs or maintenance.

WASTE DISPOSAL



As indicated by the symbol shown, it is forbidden to dispose this product as normal urban waste as some parts might be harmful for environment and human health, if they are disposed of incorrectly. Therefore, the device should be disposed in special collection platforms or given back to the reseller if a new and similar device is purchased. An incorrect disposal of the device will result in fines applied to the user, as provided for by regulations in force.



ПОСІБНИК З ЕКСПЛУАТАЦІЇ

ПРАВИЛА БЕЗПЕКИ

- Не перебувайте в зоні руху стулки.
- Не дозволяйте дітям гратися з елементами управління або біля стулки.
- У разі виникнення несправностей не намагайтеся усунути несправність самостійно, а зверніться до кваліфікованого фахівця.

РУЧНЕ ТА АВАРІЙНЕ КЕРУВАННЯ

У разі відключення електроенергії або несправностей воротами можна керувати вручну, як показано нижче:

- Вставте персональний ключ С у отвір, поверніть його проти годинникової стрілки та потягніть за важіль L.
- Це розблокує мотор-редуктор, і стулку можна рухати вручну.
- Щоб відновити нормальну роботу, знову закрийте важіль L і перемістіть стулки вручну, доки вони не зафіксуються.

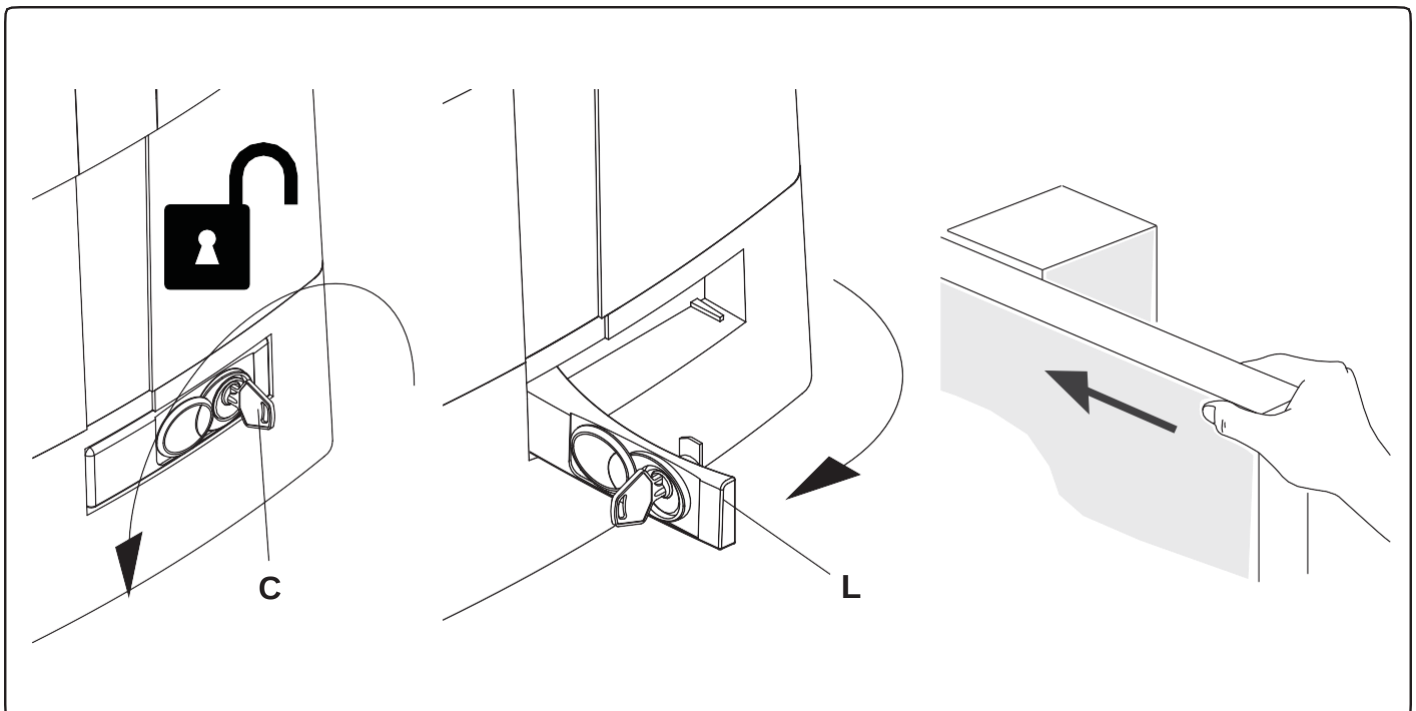
ТЕХНІЧНЕ ОБСЛУГОВУВАННЯ

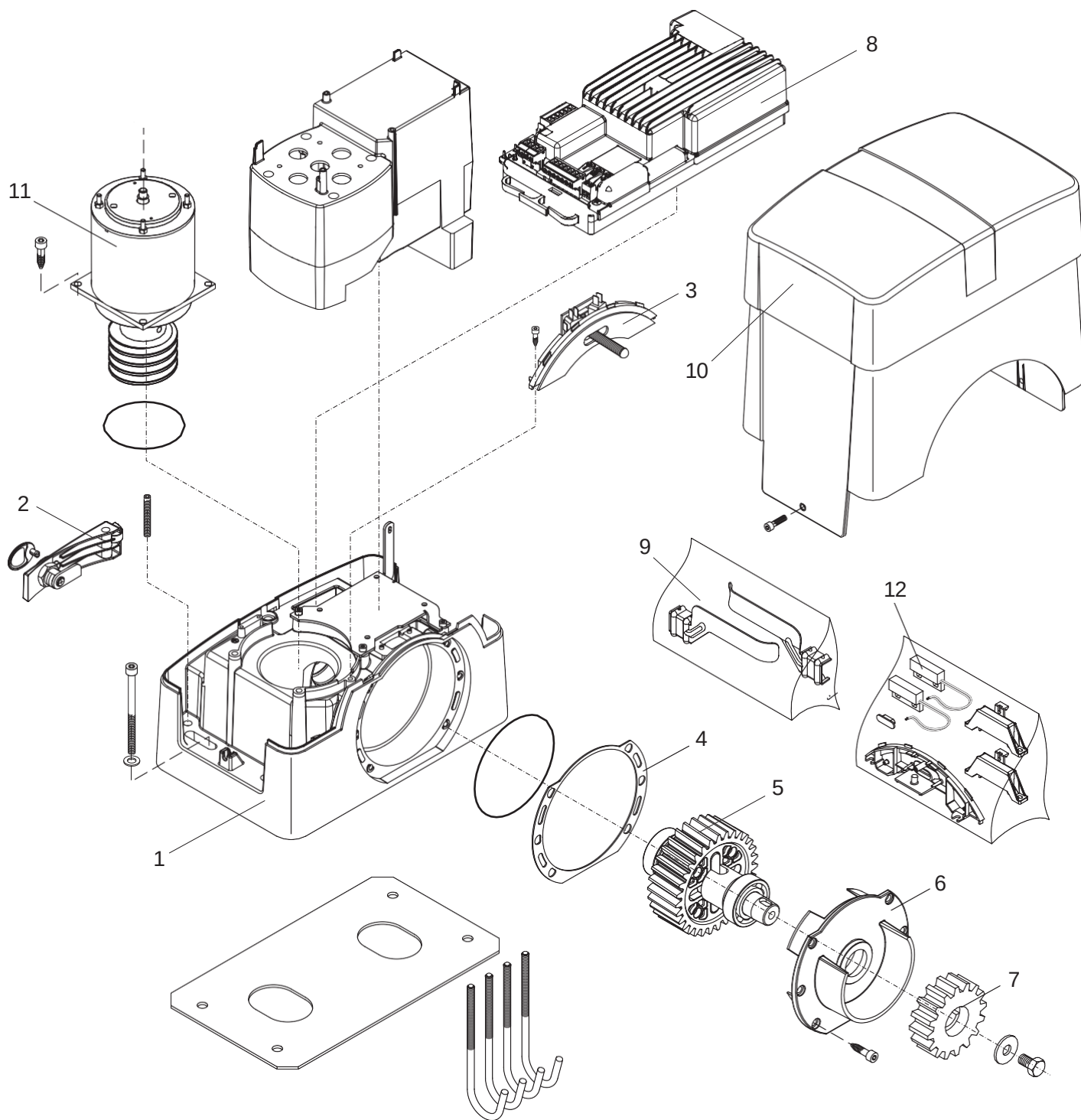
- Щомісяця перевіряйте справність аварійного ручного розблокування.
- Не можна проводити позачергове технічне обслуговування або ремонт, оскільки це може призвести до нещасних випадків. Ці операції повинні виконуватися тільки кваліфікованим персоналом.
- Регулярно перевіряйте ефективність роботи запобіжних пристроїв та інших компонентів системи, які можуть становити небезпеку через зношування.
- Привід не потребує належного технічного обслуговування, але необхідно періодично перевіряти працездатність захисних пристроїв та інших частин системи. Знос деяких компонентів може спричинити небезпеку.
- Зберігайте журнал технічного обслуговування, наданий оператором, у безпечному місці та виконуйте заплановане технічне обслуговування.
- Відключіть електроживлення під час технічного обслуговування або очищення деталей.
- Регулярно перевіряйте, чи всі частини приводу надійно закріплені, а також наявність зносу або пошкоджень кабелів, пружин і кріплень. Не використовуйте привід, якщо потрібен ремонт або технічне обслуговування.

УТИЛІЗАЦІЯ ВІДХОДІВ



Як показано символом, цей виріб заборонено утилізувати разом зі звичайними побутовими відходами, оскільки деякі його частини можуть бути шкідливими для навколишнього середовища та здоров'я людини, якщо їх утилізувати неправильно. Тому пристрій слід утилізувати на спеціальних платформах для збору або повернути продавцю, якщо буде придбано новий аналогічний пристрій. Неправильна утилізація пристрою призведе до накладення на користувача штрафів, передбачених чинним законодавством.





BULL 1224 TURBO					
Поз.	Код	Примітка	Поз.	Код	Примітка
1	968600671		7	9686032	
2	9688317		8	968600673	
3	9686329		9	9686337	
4	9686333		10	968600656	
5	9686341		11	968600674	
6	9686335		12	9688088	

Dichiarazione di Conformità UE (DoC)

Nome del produttore: **Automatismi Benincà SpA**
Indirizzo: **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Telefono: **+39 0444 751030** . Indirizzo e-mail: **sales@beninca.it**
Persona autorizzata a costruire la documentazione tecnica: **Automatismi Benincà SpA**

Dichiara che il documento è rilasciato sotto la propria responsabilità e appartiene al seguente prodotto:

Tipo di prodotto: **Attuatore elettromeccanico 24Vdc per cancelli scorrevoli**
Modello/Tipo: **BULL1224 TURBO** Accessori: **N/A**

Il prodotto sopraindicato risulta conforme alle disposizioni imposte dalle seguenti direttive:

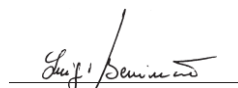
Direttiva 2011/65/EU
Direttiva 2014/53/EU
Direttiva 2006/42/CE

Sono state applicate le norme armonizzate e le specifiche tecniche descritte di seguito:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 60950-1:2006 + A11:2009 + A1:2010 + A12:2011 + AC:2011 + A2:2013
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015
50581:2012
EN 13241-1:2003
EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003 (se applicabile)

Il Certificato di Conformità di questo documento corrisponde all'ultima revisione disponibile al momento della stampa e può risultare differente per esigenze editoriali dall'originale disponibile presso il produttore.

Benincà Luigi, Responsabile legale.
Sandrigo, 29/05/2018.



UE Declaration of Conformity (DoC)

Manufacturer's name: **Automatismi Benincà SpA**
Address: **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Telephone: **+39 0444 751030** . Email address: **sales@beninca.it**
Person authorised to draft the technical documentation: **Automatismi Benincà SpA**

Declare that the DOC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Product type: **automatic system 24Vdc for sliding gates**
Model/type: **BULL 1224 TURBO** Accessories: **N/A**

The object of the declaration described above is in conformity with the relevant Union harmonization legislation:

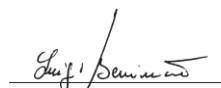
Directive 2011/65/EU
Directive 2014/53/EU
Directive 2006/42/EU

The following harmonized standards and technical specifications have been applied:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 60950-1:2006 + A11:2009 + A1:2010 + A12:2011 + AC:2011 + A2:2013
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015
50581:2012
EN 13241-1:2003
EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003 (as applicable)

The certificate of conformity in this document corresponds to the last review available at the time of printing and could differ for editorial requirements from the original available from the manufacturer.

Benincà Luigi, Legal Officer.
Sandrigo, 29/05/2018.



Декларація відповідності ЄС (DoC)

Виробник: **Automatismi Benincà SpA**
Адреса: **Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Italia**
Телефон: **+39 0444 751030** Адреса електронної пошти: **sales@beninca.it**
Особа, уповноважена на розробку технічної документації: **Automatismi Benincà SpA**

Заявляємо, що DOC видається під нашу виключну відповідальність і відноситься до наступного продукту:

Тип продукту: **Автоматика для відкатних воріт**
Модель/тип: **BULL 1224 TURBO** Аксесуари: **N/A**

Вищевказаний продукт відповідає положенням наступних директив:

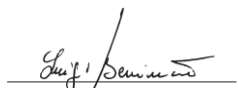
Директива 2011/65/EU
Директива 2014/53/EU
Директива 2006/42/CE

Були застосовані гармонізовані стандарти та технічні специфікації, описані нижче:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 60950-1:2006 + A11:2009 + A1:2010 + A12:2011 + AC:2011 + A2:2013
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015
50581:2012
EN 13241-1:2003
EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003 (якщо застосовується)

Сертифікат відповідності в цьому документі відповідає останньому огляду, доступному на момент друку, і може відрізнятися за редакційними вимогами від оригіналу, доступного від виробника.

Бенінка Луїджі,
відповідальний з юридичних
питань. Sandrigo, 29/05/2018.





AUTOMATISMI BENINCÀ SpA - Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) ITALY - Tel. 0444 751030 r.a. - Fax 0444 759728

www.beninca.com - sales@beninca.it
