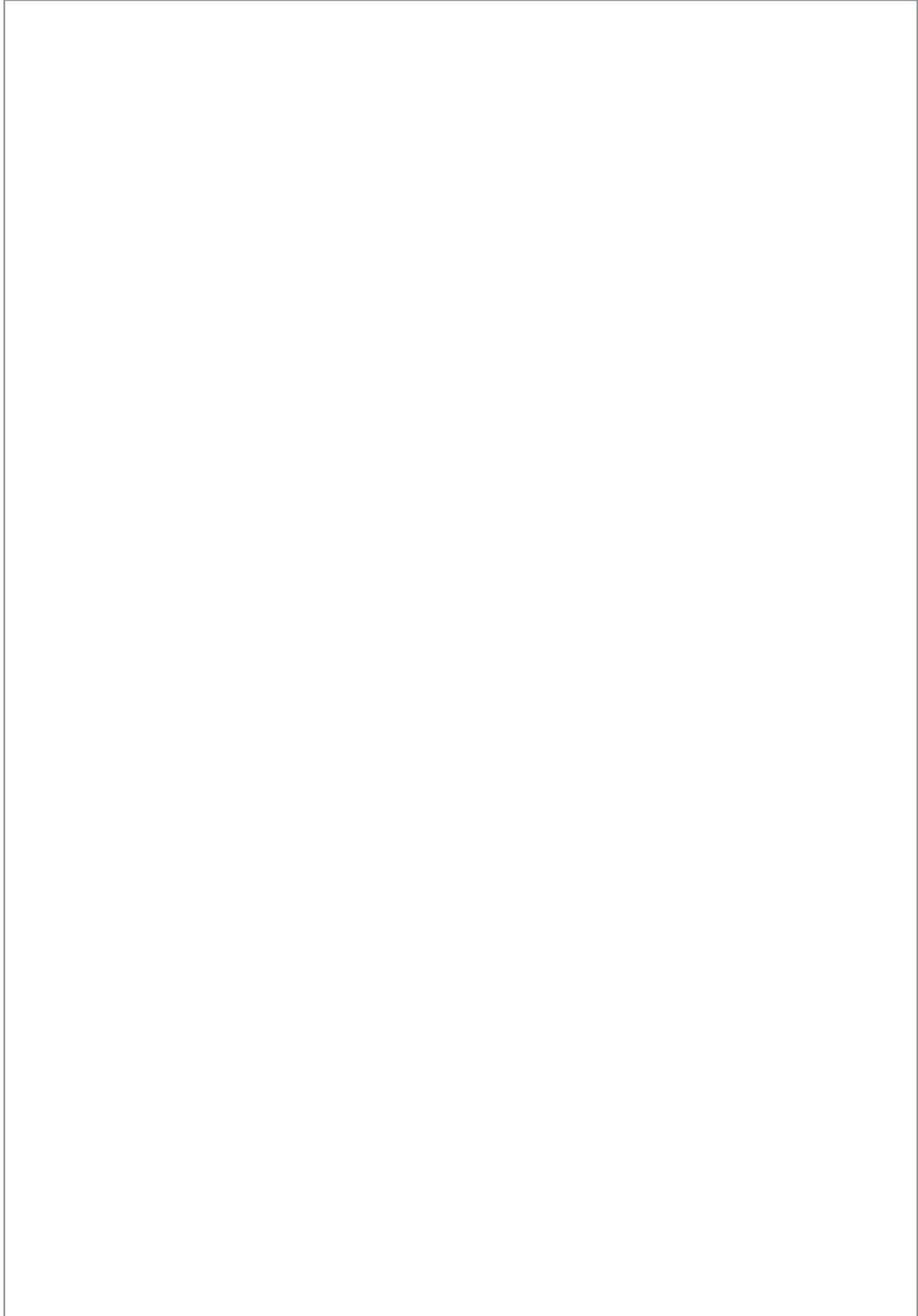




OVER *PLUS*

Automatismo para puertas de hoja batiente



índice

Características técnicas	pag.	5
Predisposición para instalación automatismo	pag.	5
Descripción automatismo	pag.	5
Dimensiones	pag.	6
Montaje automatismo	pag.	7
Regulación del final de carrera	pag.	12
Operaciones finales	pag.	13
Conexión alimentación	pag.	13
Tarjeta electrónica OVER PLUS.....	pag.	13
Conexión eléctricas	pag.	14
Conexiones tarjeta electrónica lado izquierdo	pag.	14
Conexiones tarjeta electrónica lado derecho	pag.	15
Funciones LED	pag.	18
Función Puentes.....	pag.	18
Funciones Dip-Switch.....	pag.	18
Selección funcionamiento electrocerradura	pag.	19
Selección tipología de brazo	pag.	19
Selección peso de las hojas	pag.	19
Selección modalidad "baja potencia"	pag.	20
Selección MultiSlave.....	pag.	20
Conexión batería.....	pag.	21
Selección modalidad primer ingreso	pag.	21
Selección número hojas	pag.	21
Selección Master - Slave (sólo OVER PLUS 2 hojas)	pag.	22
Movimiento sincronizado/desfasado de hojas (sólo OVER PLUS 2 hojas).....	pag.	22
Puesta en función.....	pag.	22
Lista Mensajes de Fallo	pag.	23
Configuración de parámetros	pag.	24
Lógicas de funcionamiento	pag.	24
Conexión y uso OVER PLUS 2 hojas.....	pag.	26
Conexión y uso interbloqueo	pag.	27

APRIMATIC SE RESERVA EL DERECHO DE APORTAR VARIACIONES A LAS ESPECIFICACIONES TÉCNICAS DE LOS PRODUCTOS, TAMBIÉN SIN PREVIO AVISO

Les agradecemos por la preferencia otorgada a este producto. Con la fin de obtener le mejores prestaciones del automatismo, Aprimatic recomienda que lean y sigan atentamente las instrucciones de instalación y uso presente en este manual. La instalación de este automatismo ha de ser llevada a cabo exclusivamente por personas profesionalmente competentes a las que está dirigido el presente manual. Eventuales errores en fase de instalación pueden convertirse en fuente de peligro para las personas o cosas. Los materiales de embalaje (madera, modela, plástico, etc.) no se dispersarán en el medio ambiente ni tampoco al alcance de los niños en cuanto representa un potencial fuente de peligro. Cada fase de la instalación debe efectuarse en conformidad con las normas vigentes y de todos modos como los dictámenes de la buena técnica. Asegurar, antes de comenzar la instalación, la integridad del producto y que no haya sufrido daños derivados del transporte o por un almacenamiento inadecuado. Antes de instalar el producto asegurarse que cada elemento arquitectónico y estructural de la entrada (superficie de fijación vigueta, puertas, guía, etc.) sea idóneo y suficientemente robusto para ser automatizado. Efectuar un atento análisis del riesgo y aportar oportunas modificaciones para eliminar las zonas de transporte, aplastamiento, corte y de peligro general. No instalar el producto en ambientes con presencia de gas, vapores o humos inflamables. El fabricante del automatismo no es responsable de la eventual inobservancia de la "buena técnica" o de las normativas específicas en la construcción de la puerta a motorizar. Todos los dispositivos de seguridad para la protección de la entrada automática (fotocélulas, sensores activos, etc.) deben instalarse en conformidad con las normativas y directivas en vigor, al análisis de los riesgos efectuado, a la tipología de instalación, al uso, al tráfico, a las fuerzas e inercias en juego. Prestar siempre una especial atención a las zonas donde puede producirse: aplastamiento, corte, transporte y cualquier otro peligro en general instalando, si fuera necesario, oportunos señales. Indicar en cada instalación los datos identificativos de la puerta motorizada. Comprobar que la instalación eléctrica aguas arriba esté correctamente dimensionada y con todas las protecciones oportunas (interruptor diferencial y protección de sobrecorrientes). En las operaciones de mantenimiento o reparación utilizar solo piezas de repuesto originales. No desarreglar o alterar por ningún motivo los aparatos internos del automatismo y todas las seguridades previstas en la centralita de control. El fabricante declina toda responsabilidad en caso de encontrar alteradas o desarregladas las partes internas del automatismo o utilizados dispositivos de seguridad en la instalación distintos de los indicados por el fabricante mismo. El instalador del automatismo debe facilitar al responsable de la puerta automática su manual de uso y toda la información necesaria para una utilización correcta en funcionamiento automático, manual (también en el caso de eléctrocerradura) y en casos de emergencia. Prestar una especial atención a los mensajes del presente manual marcados con el símbolo de peligro. Ellos pueden ser representados mediante advertencias finalizadas a evitar un daño potencial al equipo y mediante señales específicos de peligros potenciales para la incolumidad del instalador o de otras personas implicadas. Este dispositivo ha sido diseñado para la automatización de puerta de hoja batiente. Otros usos se considerarán contrarios a la utilización prevista por el fabricante que, por tanto, no podrá resultar como responsable.

Directiva máquinas

El instalador que motoriza una puerta se convierte con arreglo de la directiva 98/37/CE en el fabricante de la máquina puerta automática y debe:

- Disponer el Fascículo Técnico con los documentos indicado en el anexo V de la Directiva Máquinas y conservarlo durante al menos 10 años.
- Redactar la declaración CE de conformidad según el anexo II- A de la Directiva Máquinas y entregar una copia al utilizador.
- Poner el marcado CE en la puerta motorizada con arreglo al punto 1.7.3 del anexo I de la Directiva Máquinas.

Para mayores informaciones y para ayudar al instalador en la aplicación de las prescripciones de las Directivas y de las Normas Europeas relativas a la seguridad de uso de las puertas motorizadas consultar las líneas guía disponibles en internet en la dirección www.aprimatic.es

Directiva de conformidad para máquinas

(Directiva 98/37 CE, Anexo II, parte B)

Fabricante: APRIMATIC S.p.A.
Dirección: VL.da Vinci 414 - 40059
 Villafontana di Medicina - BO

Declara que el producto **OVER PLUS**

- está fabricado para ser incorporado en una máquina o para ser ensamblado con otras maquinarias para fabricar una máquina considerada por la Directiva 98/37 CE, como modificada;
- no es por lo tanto conforme en todos los puntos a las disposiciones de esta directiva en cuanto aún si ensamblar con los demás componentes.
- está conforme a las condiciones de las siguientes directivas CE:
- 89/336/CEE Compatibilidad Electromagnética y posteriores modificaciones
- 2006/95/CE Baja Tensión
- y declara además que no está permitido poner en servicio la maquinaria hasta que la máquina que será incorporada o de la que se convertirá componente haya sido identificada y declarada la conformidad a las condiciones de la directiva 98/37 CE y a la legislación nacional que la transpone

Villafontana, 21/07/2007

Dott. Alessandro Minelli
 (Administrador)

Características Técnicas

Alimentación	230V ac 50 Hz
Potencia nominal	60 W
Par nominal motor	23 Nm
Aliment. disposit. exteriores	12Vdc – 6W
Batería de emergencia	24 V 0.8 Ah
Ángulo máx. de apertura	100°
Carga máx de hoja	200 Kg
Dimensión de hoja	700 ÷ 1200 mm
Temperatura de ejercicio	Interior automatismo de 0°C a +50°C
Antiplastamiento	Limitación automática de la fuerza de tracción en presencia de obstáculos
Peso	8,6 kg
Servicio	Continuo (>500 ciclos/día, con capacidad de 300 ciclos/hora x 2 horas)

Predisposiciones para instalación del automatismo

El automatismo está predispuesto para funcionar en configuraciones de accesorio y periféricos distintos. Preparar los cables necesarios para el cableado de todas las periféricas necesarias de acuerdo con la configuración escogida. En la Fig. 1 se representa un ejemplo de instalación, que comprende:

- A. Radar de entrada
- B. Sensor activo de seguridad
- C. Dispositivo cierre de seguridad
- D. Selector para selección lógicas
- E. Pulsador de apertura en la salida

⚠ ATENCIÓN

En caso de usar dos OVER PLUS individuales para accionar una entrada de dos hojas, es necesario disponer de un cable blindado de 4 hilos de 0,22 mm para conectar los dos automatismos, como se indica en la pág. 26

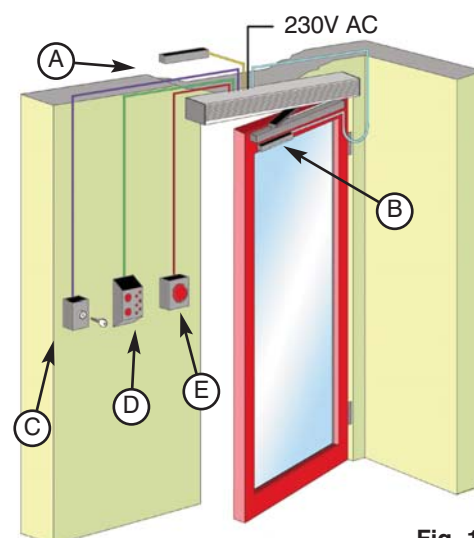


Fig. 1

Descripción automatismo

El automatismo OVER PLUS (Fig.2) se compone esencialmente de:

- A. Base de fijación en acero
- B. Tapa de aluminio extruso
- C. Tapas laterales de aluminio (Opcional planas de acero)
- D. Grupo Motorreductor
- E. Centralita electrónica de control OVER PLUS
- F. Transformador
- G. Grupo encoder
- H. Baterías de emergencia (24V 0,8Ah)

En el caso de entradas de dos hojas se pueden solicitar los dos automatismos en una única caja (Over Plus) de longitud personalizable (mínimo 1570 mm).

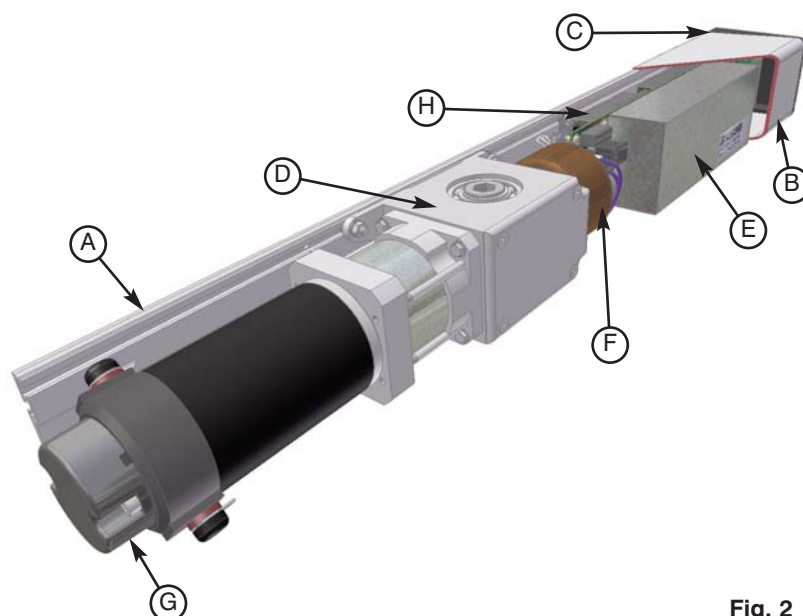


Fig. 2

Dimensiones

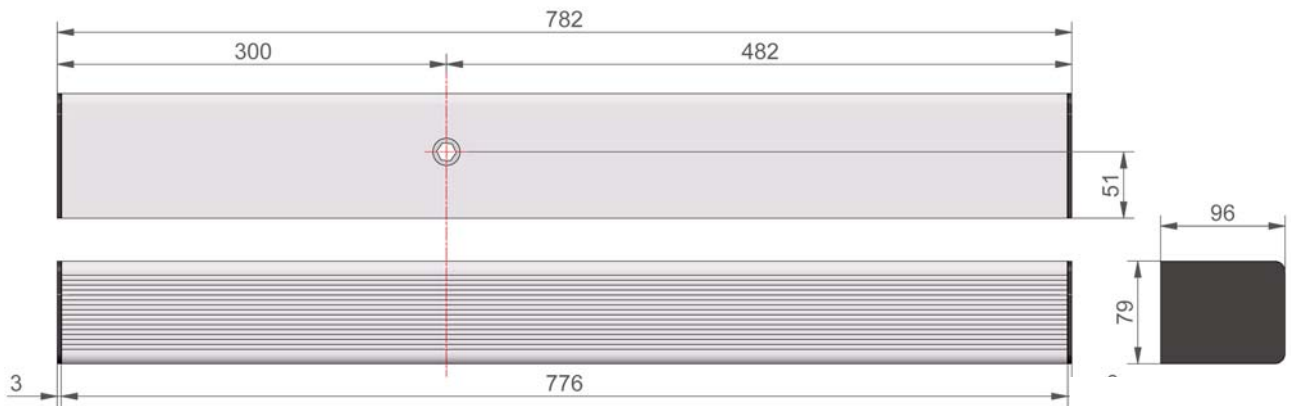


Fig. 3

Esquema de fijación

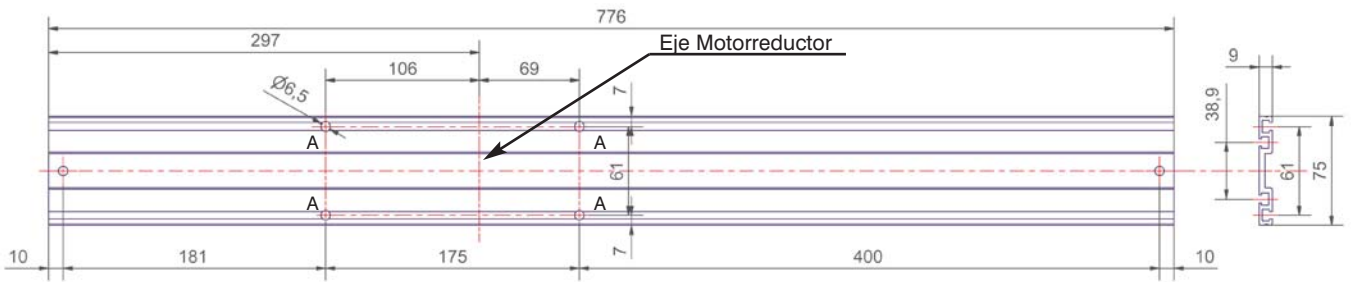


Fig. 5

Montaje automatismo

⚠ ATENCIÓN: Antes de comenzar con la instalación, extraer lo componente de cartón ubicados debajo del cuerpo del motor.

Cotas para el posicionamiento (brazo rígido versión de tirar)

El brazo rígido de tirar se usa cuando el automatismo está instalado del mismo lado de apertura de la puerta.

⚠ ATENCIÓN: Siempre utilizar como referencia principal el eje de las bisagras de la hoja y el eje de accionamiento del motorreductor para un correcto posicionamiento, como se indica en la Fig.6. Asegurarse de que la fijación de los orificios "A" (Fig. 4 y 5) esté bien firme.

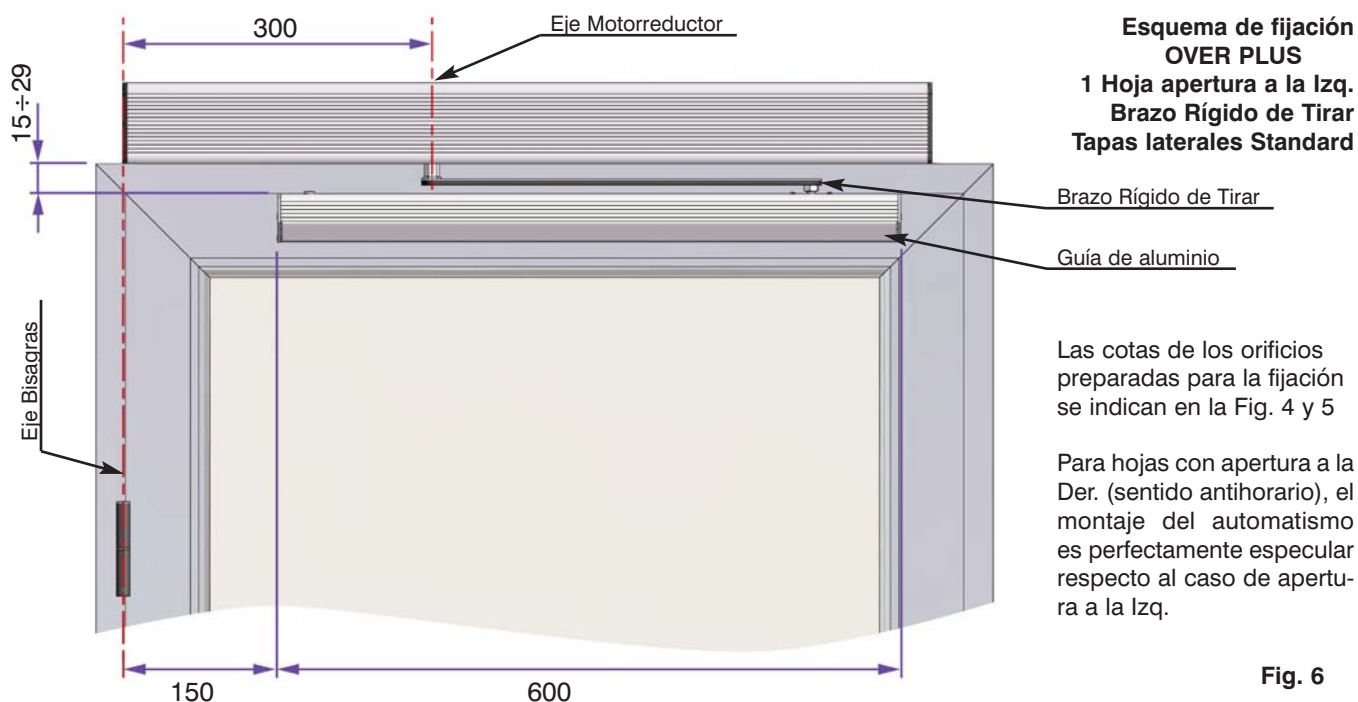


Fig. 6

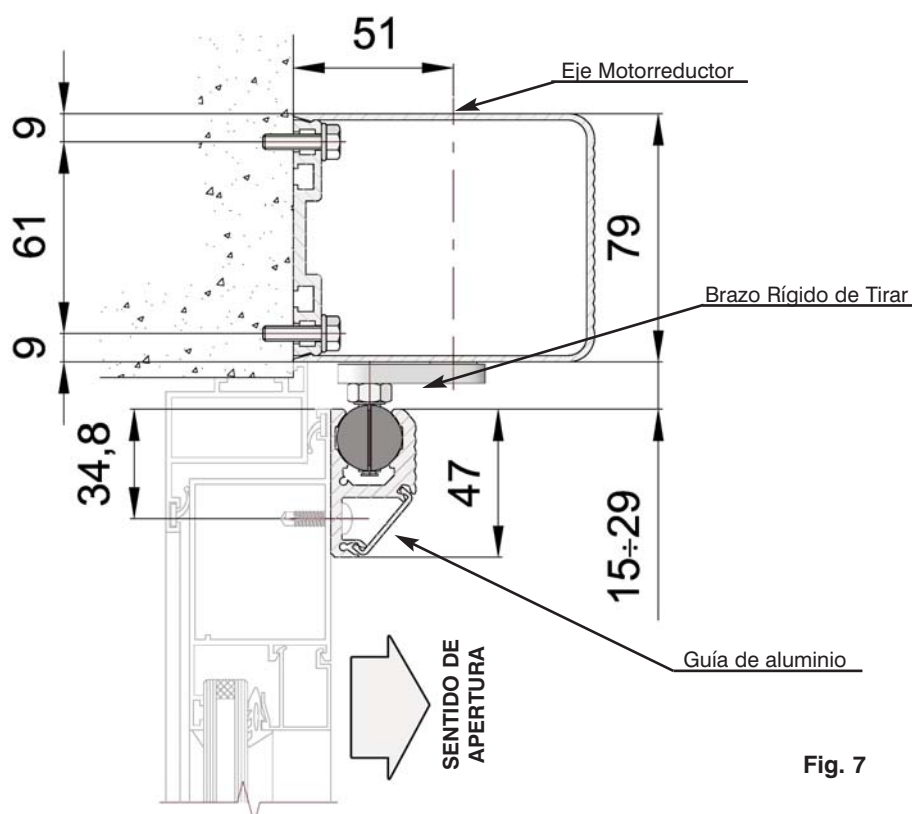
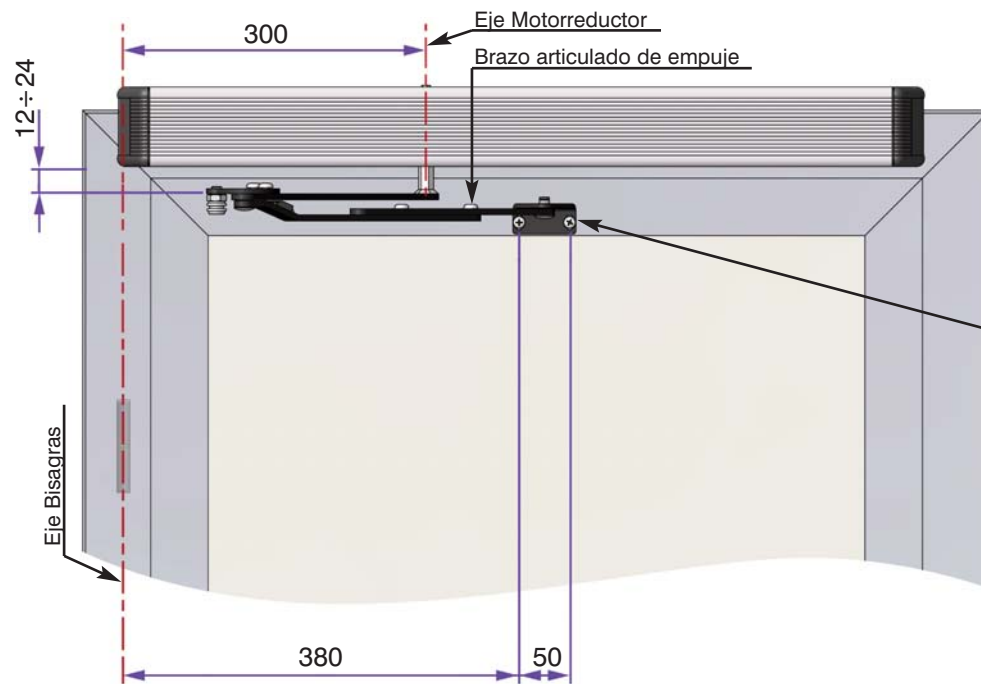


Fig. 7

Cotas para el posicionamiento (brazo articulado de empuje)

El brazo articulado de empuje se usa cuando el automatismo se instala del lado opuesto al de la apertura de la puerta. Para hojas con abertura a la IZQ. (apertura de la hoja con rotación en sentido antihorario) colocar el automatismo como se indica en la Fig.8, (utilizando las cotas de Fig.4 y 5).

⚠ ATENCIÓN : Siempre utilizar como referencia principal el eje de las bisagras de la hoja y el eje de accionamiento del motorreductor para un correcto posicionamiento, como se indica en la Fig.8. Asegurarse de que la fijación de los orificios "A" (Fig. 4 y 5) esté bien firme



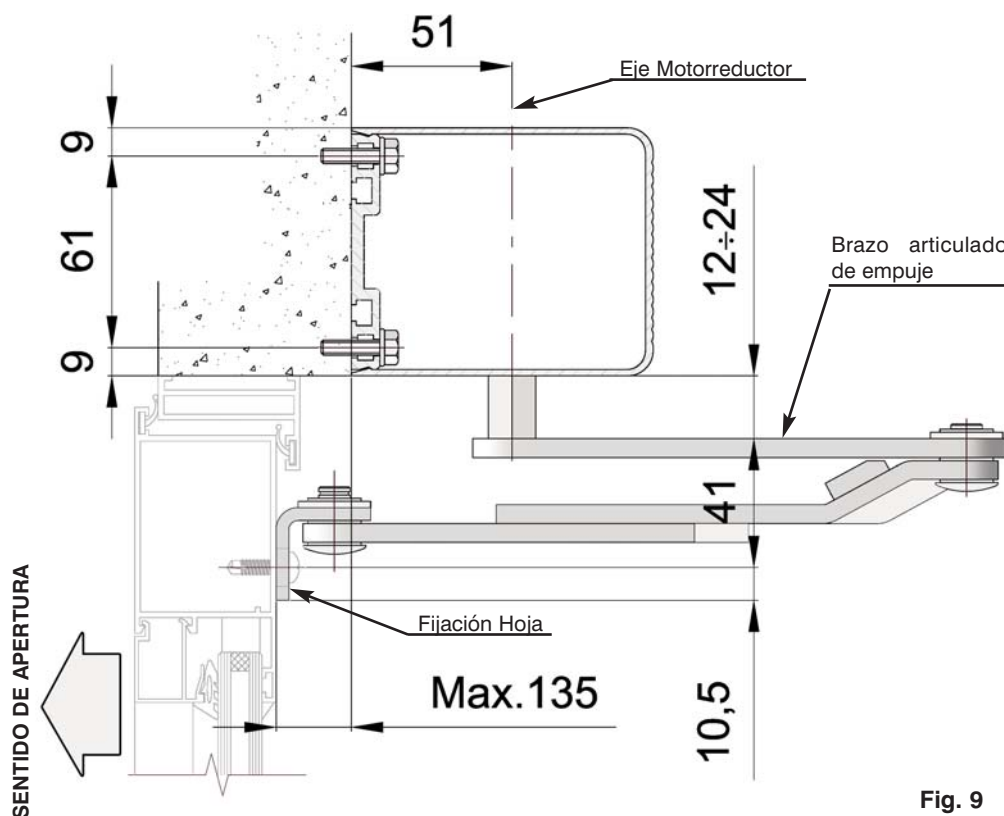
Esquema de fijación OVER PLUS
1 Hoja apertura a la Izq.
Brazo articulado de empuje
Tapas laterales Standard

Las cotas de los orificios preparadas para la fijación se indican en la Fig. 4 y 5

Fijación Hoja

Para hojas con apertura a la Der. (sentido antihorario), el montaje del automatismo es perfectamente especular respecto al caso de apertura a la Izq.

Fig. 8



⚠ ATENCIÓN : El ajuste definitivo de los tornillos debe ser realizado luego de controlar que la posición del automatismo y del brazo articulado permitan una rotación ágil del brazo bajo el bastidor de la puerta, manteniendo una distancia entre la parte superior del brazo articulado y la inferior de la tapa del automatismo comprendida entre 12 y 24 mm (Fig.9)

Fig. 9

Desmontaje y desplazamiento componentes automatismo

Desmontar el brazo (si está presente) (Fig.10 part.A) desenroscando el tornillo de cabeza avellanada M6 x 70 (Fig.10 part.B). Quitar el tope hexagonal superior (Fig.10 part.C). Retirar la tapa de aluminio (Fig.10 part.D) tirándola hacia el exterior

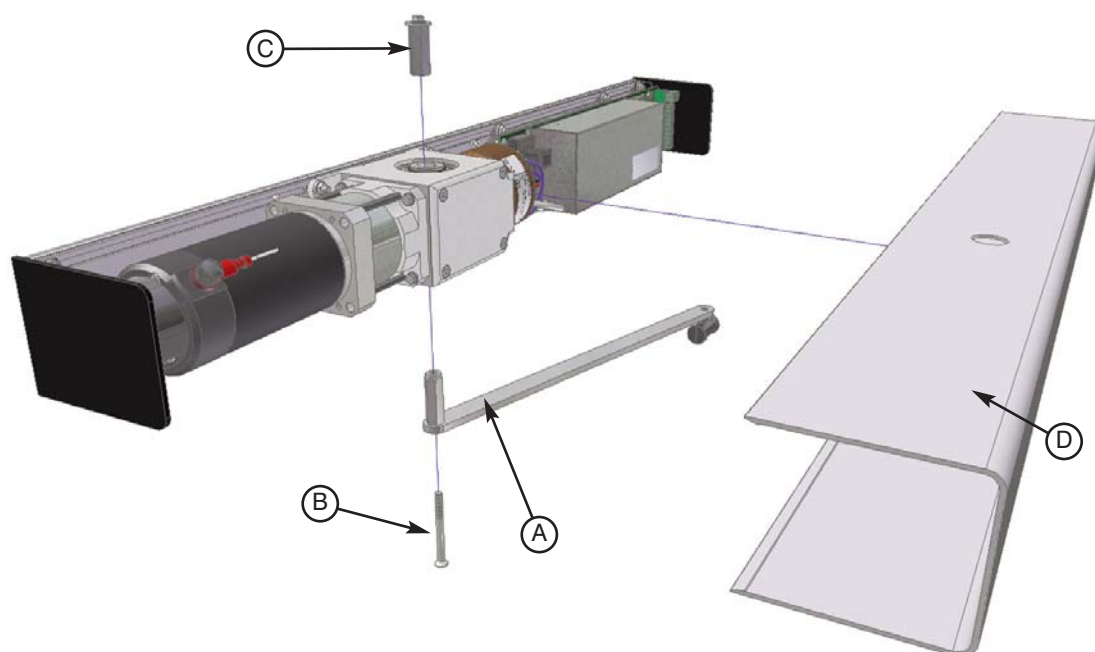


Fig. 10

Para facilitar las operaciones de fijación del automatismo, se pueden retirar los cabezales (Fig.11 part.A), desplazar o eventualmente retirar los componentes internos interviniendo en las tuercas de fijación en la base de aluminio.

⚠ ATENCIÓN: Antes de aflojar los tornillos de fijación de los componentes y trasladar los mismos (Fig.11), sacar la distancia del motor del cabezal o trazar una marca de referencia en la caja para de esta forma restablecer el posicionamiento correcto del conjunto de componentes al final del montaje.



Fig. 11

Instalación del brazo rígido de tirar

Insertar en la parte superior del agujero hexagonal del motorreductor el hexágono roscado como se indica (Fig.12 parte A). Ensamblar al hexágono superior el brazo rígido (Fig.12 parte B) mediante la introducción del tornillo de cabeza avellanada M6x70 en dotación (Fig.12 parte C) después de haber interpuesto las arandelas D6,4x12 (Fig.12 parte D) como se muestra en la figura 12.

Antes de apretar con fuerza el tornillo de cabeza avellanada, verificar detenidamente que la distancia entre la guía y el brazo rígido sea de 13 mm aproximadamente (Fig.13). Es posible alcanzar la cota indicada modificando eventualmente el número de arandelas interpuestas entre los hexágonos anteriormente ensamblados (número máx. de arandelas 8) (Fig.12 parte D). Una vez obtenida la distancia necesaria, apretar con fuerza el tornillo de cabeza avellanada.

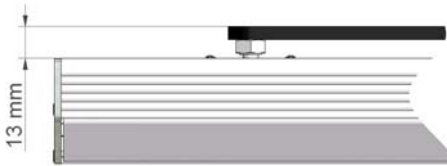


Fig.13

Montaje del brazo articulado de empuje

Insertar en la parte superior del agujero hexagonal del motorreductor el hexágono roscado como se indica (Fig.14 parte A). Ensamblar al hexágono superior el brazo rígido (Fig.14 parte B) mediante la introducción del tornillo de cabeza avellanada M6x70 en dotación (Fig.14 parte C) después de haber interpuesto las arandelas D6,4x12 (Fig.14 parte D) como se muestra en la figura 14.

Antes de apretar fuerte el tornillo de cabeza avellanada, verificar detenidamente que la parte superior del brazo articulado rote fácilmente bajo el marco de la puerta y que la distancia obtenida, variando las arandelas (número máx. de arandelas 8) entre los hexágonos, esté comprendida entre 12 y 24 mm medidos entre la tapa del automatismo y la parte superior del brazo articulado (Fig. 9).

Taladrar el cierre en las cotas indicadas en la Fig. 9 y fijar a éste último el enganche puerta del brazo articulado mediante tornillos adecuados. Cerrar la puerta, aflojar los tornillos de fijación de las tuercas de regulación, después alargando la parte extensible del brazo, regular la geometría del mismo para que funcione correctamente en todo el arco de uso. Fijar la regulación atorillando con fuerza los tornillos de bloqueo en la parte extensible del brazo de tal forma que se puedan utilizar los agujeros predispuestos situados a la mayor distancia entre ellos.

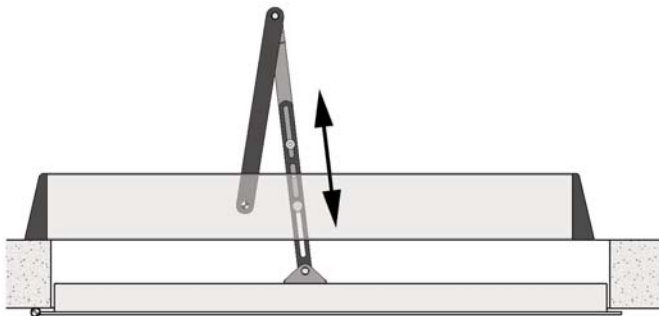


Fig.15

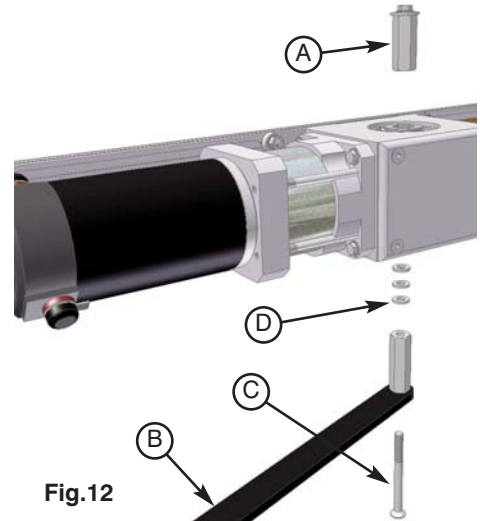


Fig.12

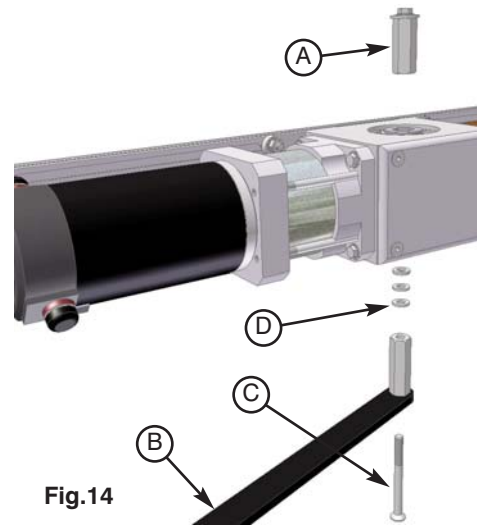


Fig.14

Instalación de la guía del brazo rígido de tirar

Acceder al compartimiento de fijación de la guía (Fig.16 part.A) quitando la tapa (Fig.16 Part.B). Realizar por lo menos 4 orificios en correspondencia a la marca "V" existente en el perfil de guía. Usar los orificios realizados para fijar la guía a la puerta con tornillos adecuados (Fig.16 part.C). Introducir el patín cilíndrico (Fig.16 par.D) junto con el correspondiente eje en el interior de la guía y distribuir una capa uniforme de grasa en la zona de deslizamiento.

Luego de terminar con la instalación del brazo rígido (Fig.16 part.E), atornillar el eje roscado del patín cilíndrico en el orificio ubicado en el extremo del brazo rígido.

Colocar el tampón de final de carrera (Fig. 16 part.F) en la guía, a la derecha o a la izquierda del patín respecto a la bisagra de la puerta, se encuentre a la derecha o a la izquierda del mismo.

Cerrar la guía con las tapas (Fig.16 par.G) y con los tornillos suministrados (Fig.16 part.H).

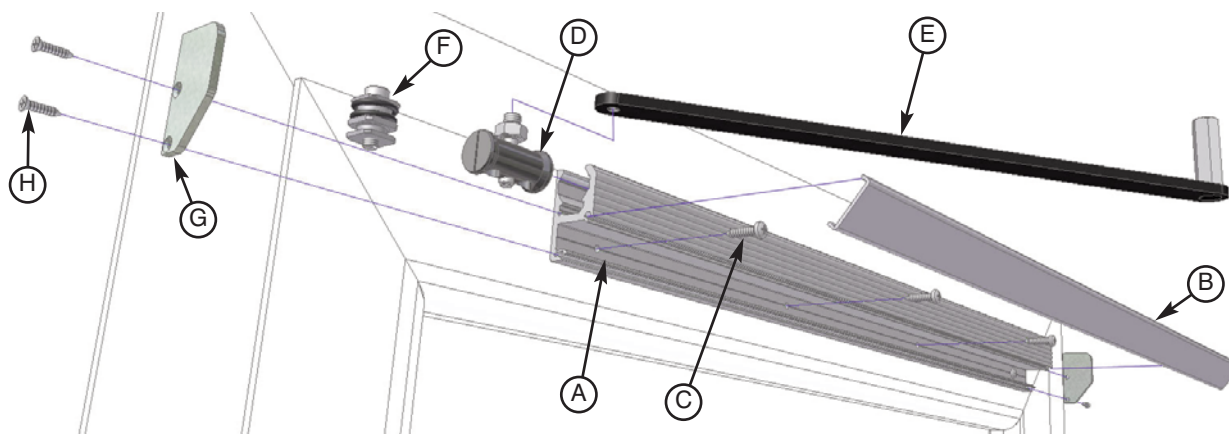


Fig. 16

Regulación del Final de Carrera

BRAZO RÍGIDO PARA TIRAR

Introducir el tope (Fig.17 parte A) en el interior de la guía (Fig.17 parte B) según las indicaciones de Pág.11.

Abrir la puerta al ángulo deseado, después llevar el tope contra el patín cilíndrico (Fig.17 parte B) y atornillar el tornillo en dotación al tope.

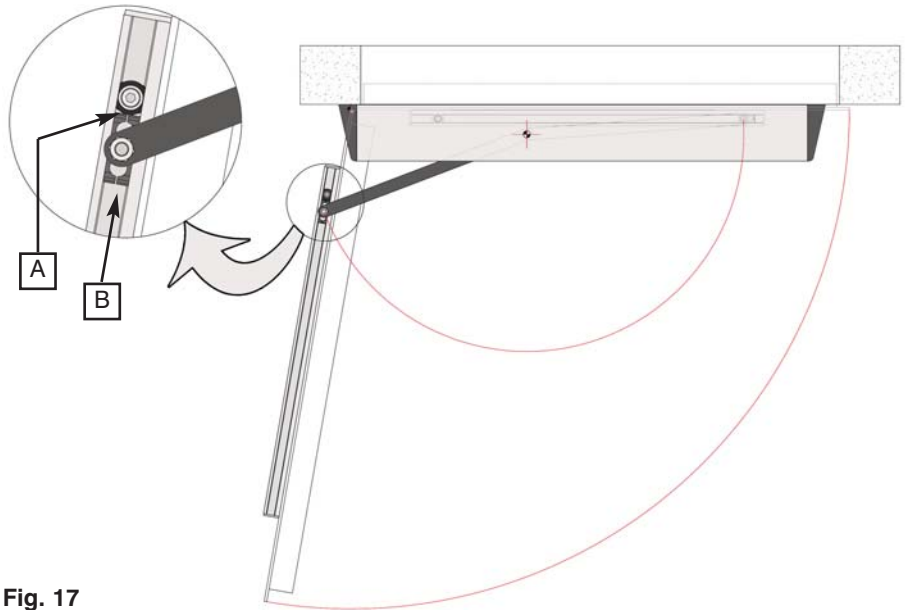


Fig. 17

BRAZO ARTICULADO PARA EMPUJAR

Montar el tope opcional (Fig.18 Parte B) en el brazo articulado (Fig.18 Parte A) utilizando los tornillos en dotación (Fig.18 Parte C).

! ATENCIÓN: Verificar que cuando la puerta está totalmente abierta, la apertura del brazo no supere los 140°.

si el tope no llega, dar la vuelta a la chapa perfilada (Fig.18 parte E) y montar el tapón amortiguador como en la Fig.18.

Abrir la puerta en la amplitud deseada y llevar el tope al brazo (Fig.18 parte F), luego apretar con fuerza los tornillos de fijación.

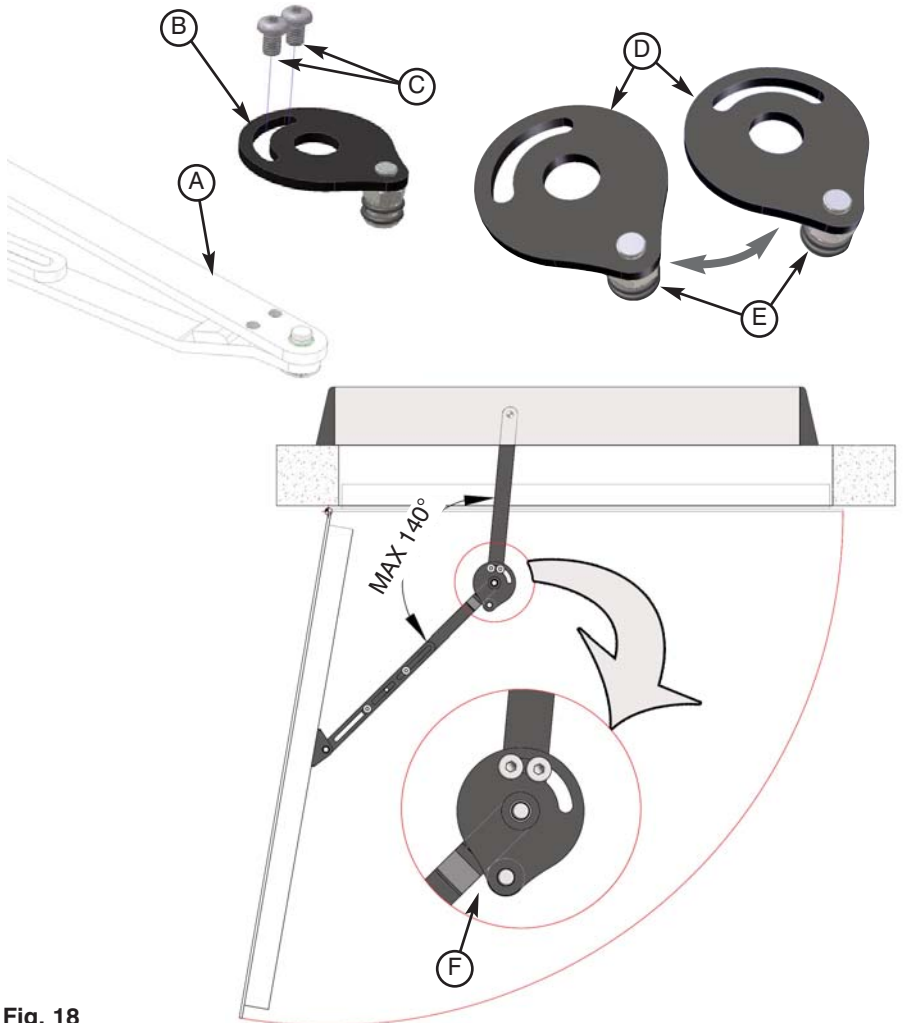


Fig. 18

! ATENCIÓN : El ángulo máx. de apertura permitido es de 100°. Si faltan los final de carrera opcionales Aprimatic, limitar por ejemplo la carrera de la hoja (MÁX 100°) mediante un tope de detención de goma (No suministrado)

Operaciones finales

Antes de poner en funcionamiento el automatismo comprobar y realizar las siguientes operaciones:

- Eliminar eventuales restos de polvo o virutas
- Verificar el correcto fijación a pared del automatismo
- Comprobar el correcto apriete de los tornillos
- Comprobar que los cableados estén fijado y que no hayan cables que pasen cerca de la zona de deslizamiento
- Controlar que el brazo esté fijado de manera segura a la hoja y que ésta posea topes de fin de carrera adecuados para limitar el ángulo de apertura a un máximo de 100

Conexión alimentación

⚠ ATENCIÓN : Antes de llevar a cabo ejecutar las sucesivas operaciones asegurarse que la red esté desconectada. Antes de alimentar el equipo llevar a cabo los controles previstos en el párrafo **“Puesta en función”**.

Llevar el cable de alimentación en el interior del automatismo prestando especial atención a no perjudicar el cable contra eventuales bordes metálicos. Conectar la alimentación de red y el cable de puesta a tierra en la bornera pre-dispuesta (Fig. 16)

⚠ ATENCIÓN : No invertir la alimentación con el cable de tierra.

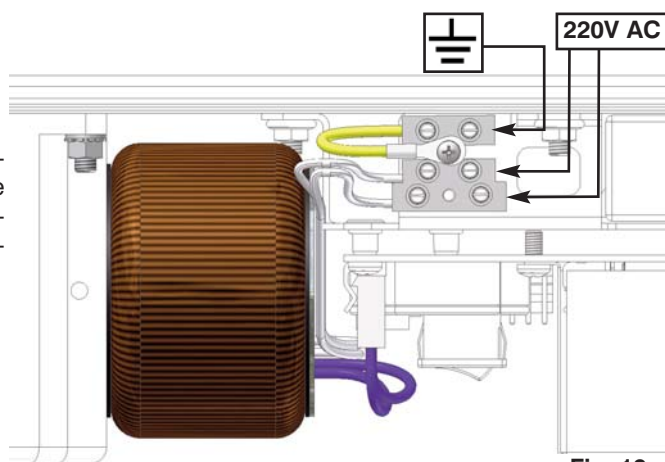


Fig. 19

La alimentación debe ser seccionable desde el cuadro general mediante interruptor bipolar con apertura mínima de los contactos equivalente a 3 mm (no incluido en el suministro).

Tarjeta electrónica OVER PLUS

En la Fig.20 se indica el significado de los principales componentes de la tarjeta electrónica:

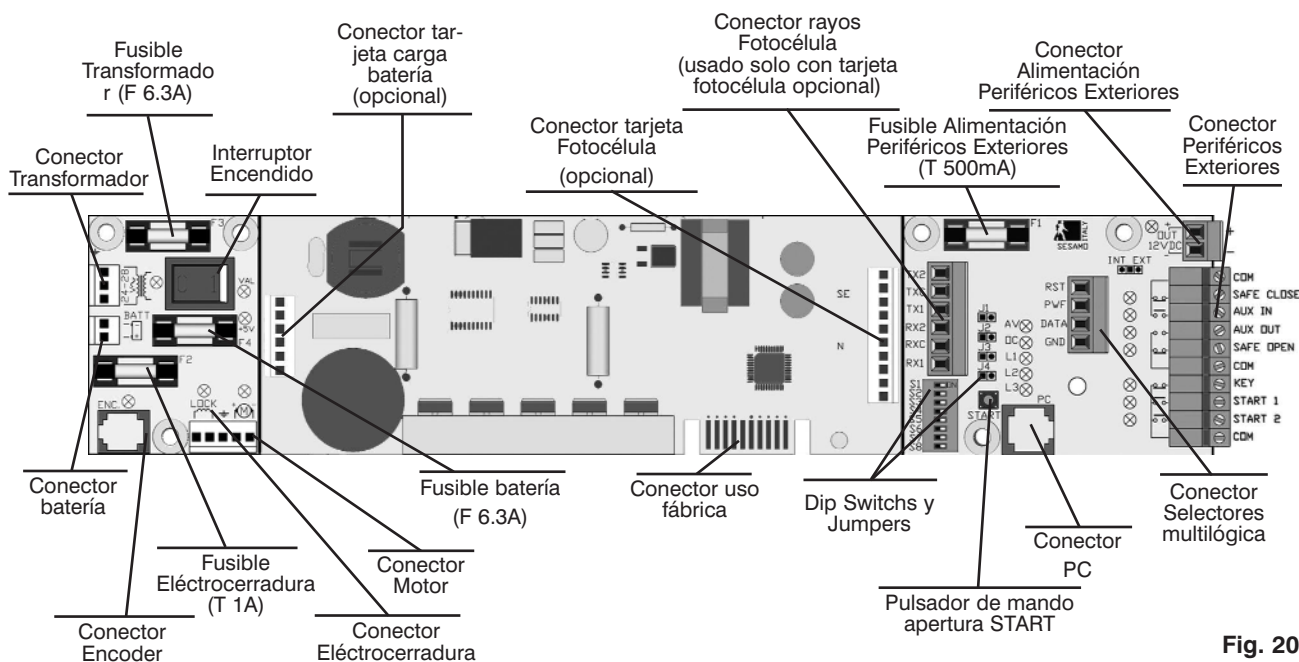


Fig. 20

Conexión eléctricas

⚠ ATENCIÓN : Todas las operaciones de conexión en las borneras de la tarjeta o de los periféricos deben efectuarse sin alimentación para evitar daños irreversibles al aparato electrónico.

⚠ ATENCIÓN : La eventual reparación o sustitución debe ser realizada por personal profesionalmente competente, y en las eventuales reparaciones se deberá emplear piezas de repuesto originales.

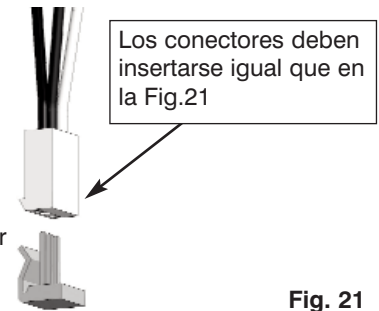


Fig. 21

Conexiones Tarjeta Electrónica Lado Izquierdo

En la Fig. 22 se resumen las conexiones de las borneras presentes en parte izquierda de la tarjeta electrónica:

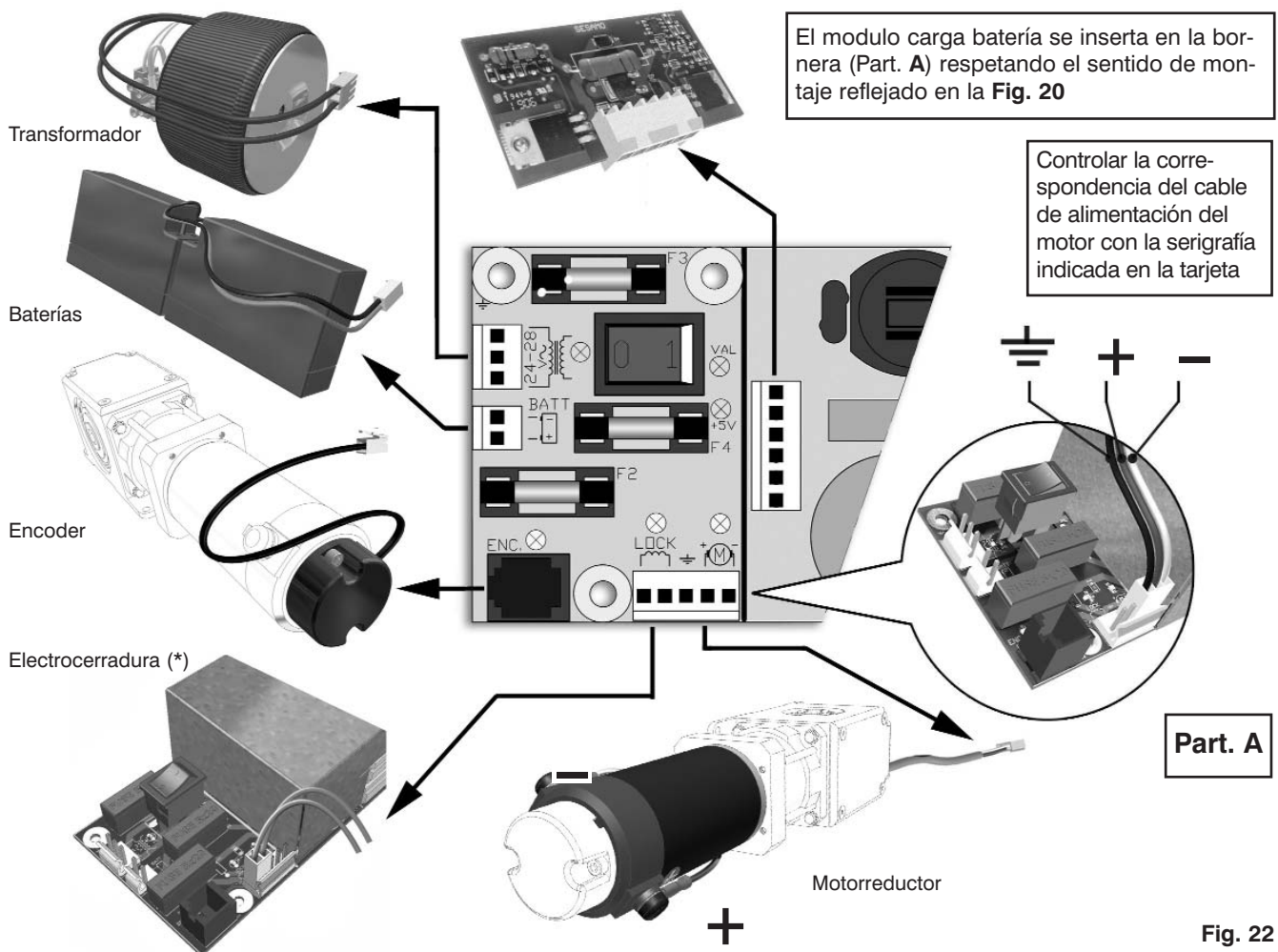


Fig. 22

⚠ (*) Para la conexión de la cerradura eléctrica utilizar el cableado opcional Aprimatic. Las cerraduras eléctricas compatibles pueden ser alimentadas con 12V o 24V y deben poseer la función "liberación" (desenganche permanente luego del impulso eléctrico: el cierre se restablece luego que la puerta ha sido abierta y cerrada). Respecto a la configuración y la selección de la tensión de alimentación, ver las siguientes instrucciones para establecer los puentes y dip-switch.

Conexiones Tarjeta Electrónica Lado Derecho

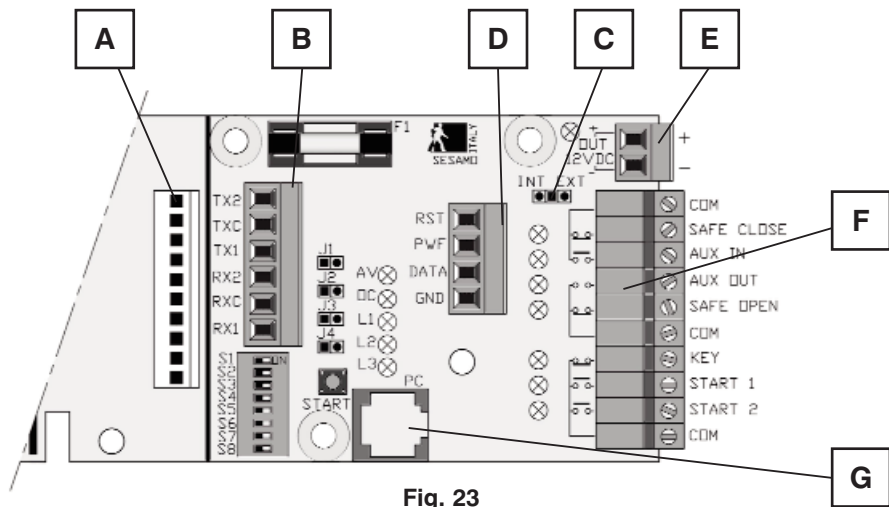


Fig. 23

A. Conector tarjeta amplificador fotocélula (opcional)

Insertar el módulo amplificador respetando el sentido de montaje representado en la Fig. 20

⚠ ATENCIÓN

Seleccionar el Jumper para uno solo o doble radio y controlar el Led rojo

BEAM OFF
Encendido
 ☞ Rayo interrumpido
Apagado
 ☞ Funcionamiento correcto

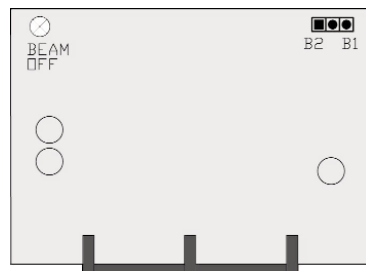
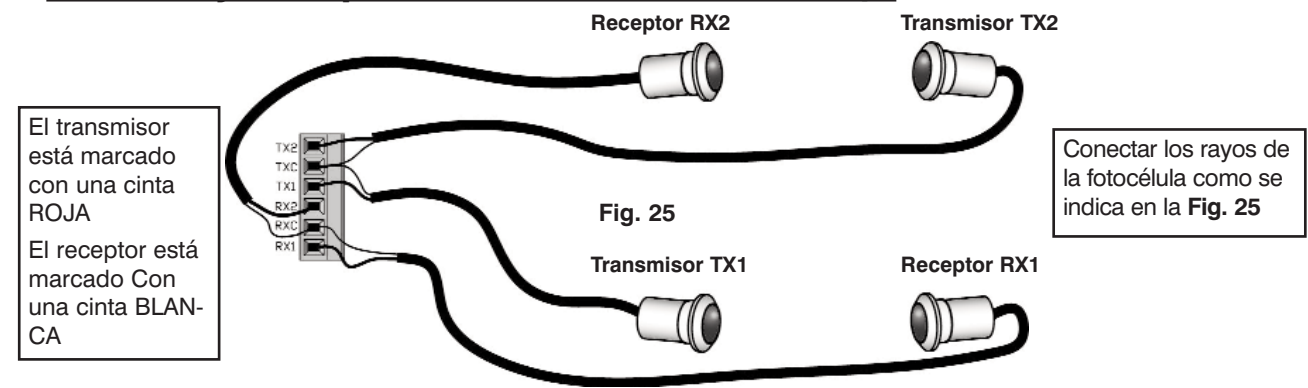


Fig. 24

JUMPER
Cerrado hacia B2
 ☞ Doble rayo
Cerrado hacia B1
 ☞ Un rayo

B. Conector radios fotocélula (usar solo si está instalado el módulo interno tarjeta amplificador fotocélula OVER PLUS)



El transmisor está marcado con una cinta ROJA
 El receptor está marcado con una cinta BLANCA

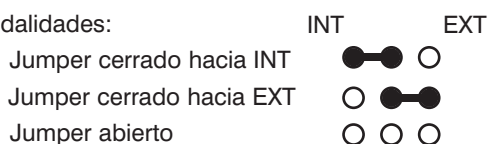
Conectar los rayos de la fotocélula como se indica en la Fig. 25

Fig. 25

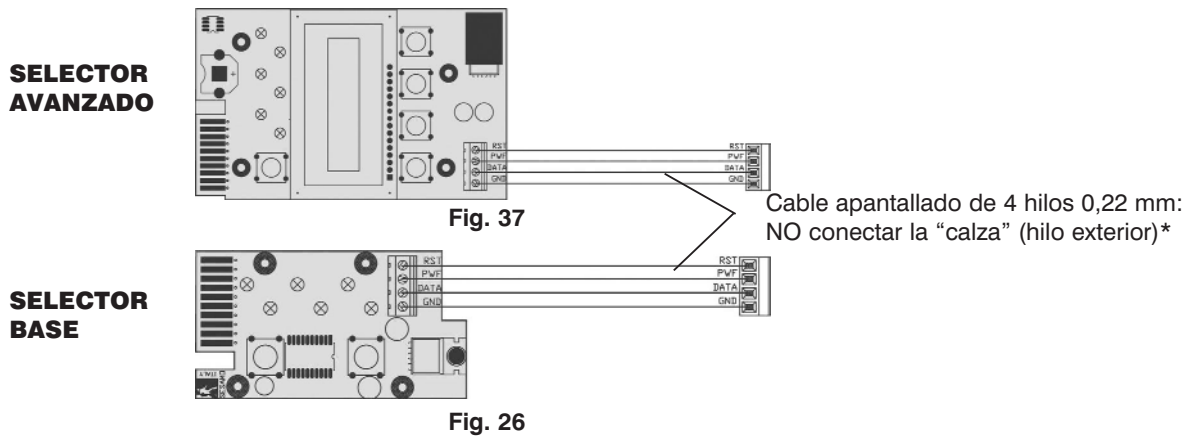
C. Jumper selección amplificador fotocélula / amplificador fotocélula exterior

El automatismo puede trabajar en las siguientes tres modalidades:

- A Solo amplificador OVER PLUS
- B Solo amplificador exterior
- C Amplificadores OVER PLUS + exterior



D. Conector selectores multilógica



Utilizar para la conexión los 4 conductores interiores del cable apantallado, respetando las correspondencias indicadas de las serigrafías situadas tanto en la bornera de la centralita electrónica como en la del selector multilógica.

No conectar el apantallado (la masa del cable) del cable utilizado.

Para más información inherente el uso del selector multilógica ver las apropiadas instrucciones de uso.

E. Conector de alimentación periférico exterior 12 Vdc 6W máx (500mA)

El valor real de la alimentación puede variar de 12 Vdc a unos 15 Vdc según las situaciones de carga resistiva conectada a estos bornes.

⚠ ATENCIÓN

No invertir la polaridad de la alimentación. El Led verde D39 encendido indica la presencia de tensión 12V. Si está apagado comprobar que:

- Esté presente la tensión de red y/o batería
- El fusible F1 no esté quemado

F. Conector periférico exteriores

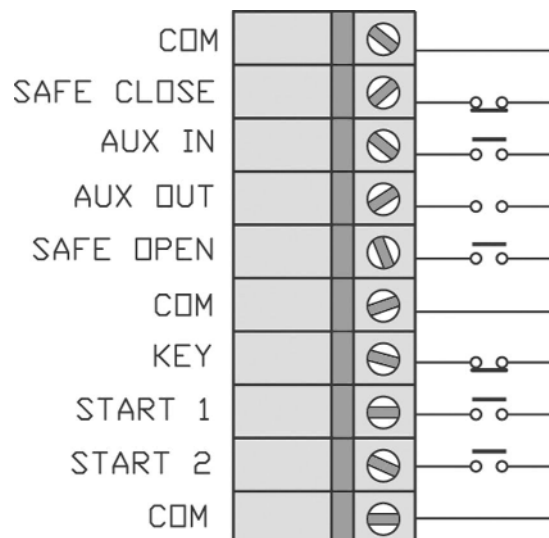


Fig. 27

SEÑAL	TIPO*	DESCRIPCIÓN	FUNCIONAMIENTO
COM		Común de las señales eléctricas.	
SAFE CLOSE	NC	Señal de seguridad en el cierre: se puede conectar una eventual fotocélula exterior o un dispositivo para el control de la seguridad en las fases de cierre de las hojas.	Si la puerta se encuentra en fase de cierre y el contacto se abre, la centralita ordena una inmediata inversión del movimiento. El cierre empezará de nuevo solo después de que el contacto se cierra otra vez. La señal deberá estar cortocircuitada con COM SAFE CLOSE y el jumper JP1 cerrado hacia EXT si no hay dispositivos de fotocélula (interiores o exteriores conectados).
AUX IN	NA	Señal auxiliar de entrada. En dicha señal pueden conectarse eventuales dispositivos auxiliares. Normalmente se utiliza para el funcionamiento por interbloqueo.	Cuando se utiliza como señal auxiliar la lógica de funcionamiento puede ser personalizada en función de los requerimientos del cliente. Cuando se utiliza en lógica interbloqueo, el cierre de esta señal inhibe el funcionamiento de la puerta que no abrirá aunque en presencia de señales desde los sensores de apertura.
AUX OUT		Señal auxiliar de salida, tipo transistor PNP para la señalización de particulares estados de la puerta (reset, apertura, cierre, etc).	En función del tipo de señalización escogida, la salida se convierte activa (12Vdc y Led encendido) cuando la puerta se halla en la condición establecida (fase de Reset, apertura, cierre, etc...) Para más detalles, ver el manual del selector avanzado.
SAFE OPEN	NA	Señal de seguridad en apertura: se pueden conectar eventuales sensores para la protección durante las fases de apertura de las hojas.	Si la puerta se halla en fase de apertura y el contacto está cerrado, la central ordena una parada inmediata del movimiento. Seguirá solo tras la desactivación de esta señal.
KEY	NC	Señal de bloqueo. Pueden ser conectados dispositivos de cierre como por ejemplo llave electrónica, selector de llave, transponder, etc. La señal puede ser comandada en modalidad biestable o monoestable con un tiempo de activación equivalente a 500 mseg. Para la selección del tipo de modalidad ver el párrafo PUENTES.	Si la señal se abre la centralita comanda el completo cierre de las hojas (a partir de cualquiera posición en las que se hallan). Desde este momento y hasta que la señal no vuelva cerrada la puerta permanece en esta posición y no se detecta a ningún periférico exterior (incluido el selector multilógica). En cuanto la señal se cierra la puerta realiza una maniobra de apertura permitiendo de este modo el acceso a través de la puerta. La señal ha de ser cortocircuitada con COM si no hay dispositivos conectados.
START 1	NA	Señal de apertura. Pueden conectarse dispositivos para la orden de la apertura de las hojas.	El cierre de esta señal provoca la apertura de las hojas. Esta señal es monitorizada solo en lógica 2 radares.
START 2	NA	Señal de apertura. Pueden conectarse dispositivos para la orden de la apertura de las hojas.	El cierre de esta señal provoca la apertura de las hojas. Esta señal es monitorizada tanto en lógica 2 radares como en lógica 1 radar

* NA = Normalmente Abierto NC = Normalmente Cerrado

Mediante el selector avanzado o mediante conexión con el PC es posible variar el tipo de señal eléctrica procedente del periférico exterior: de normalmente cerrado a normalmente abierto o viceversa. Para más detalles ver el manual de uso del selector avanzado.

G. Conector para la conexión de la centralita con un Ordenador Personal

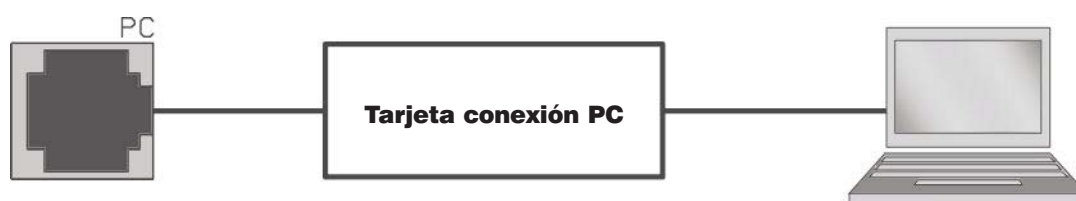


Fig. 28

Para conectar el central OVER PLUS a un ordenador personal es necesario tener la tarjeta de conexión PC (opcional).

Mediante el software OverWare es posible efectuar:

- Ajustes avanzados de algunos parámetros de funcionamiento
- Diagnóstico e información avanzada sobre el estado de la centralita
- Programación microprocesador

Funciones LED

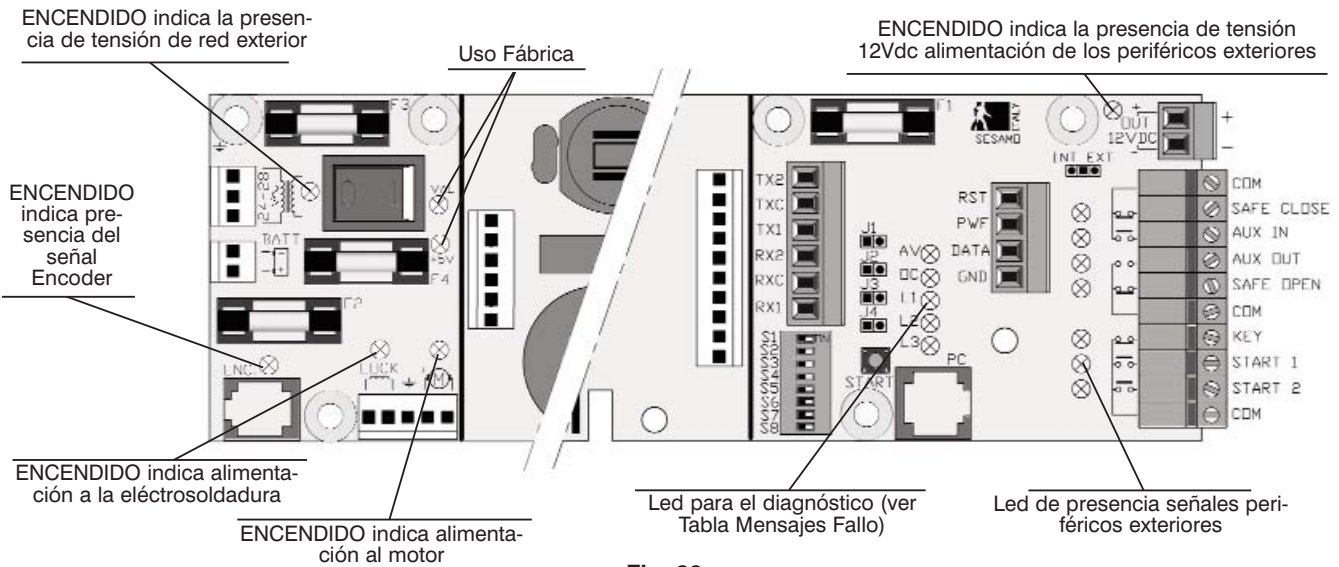
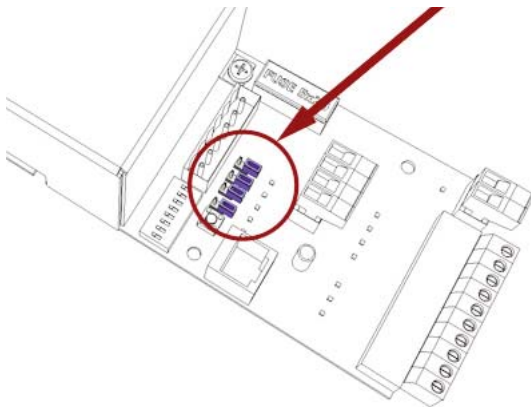


Fig. 29

Función Puentes

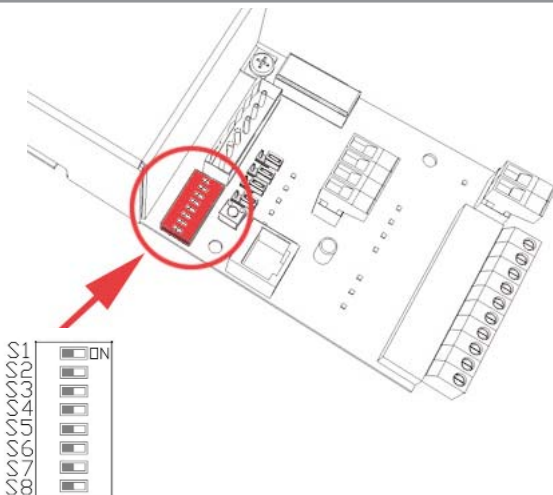


- J1** J1: Selección de la tensión de alimentación cerradura eléctrica
- J2** J2: Selección peso de las hojas
- J3** J3: Funcionamiento cíclico (sólo para pruebas)
- J4** J4: No utilizado

Puentes	ON	OFF (Default)
J1	24V	12V
J2	Peso de la hoja > 100kg	Peso de la hoja < 100kg
J3	Funcionamiento cíclico	Funcionamiento Standard
J4	-	-

Ver los siguientes párrafos para configurar correctamente los puentes J1 y J2.

Función Dip-Switch



Dip-Switch	OVER PLUS	OVER PLUS Doppio
S1	Selección Multislave	Selección Master/Slave
S2	Selección Multislave	Movimiento sincronizado
S3	Selección número hojas	
S4	Selección modalidad "baja potencia"	
S5	Modalidad Primer Ingreso	
S6	Funcionamiento con batería	
S7	Funcionamiento Electrocerradura	
S8	Selección tipología brazo	

Ver los siguientes párrafos para configurar correctamente los Dip-Switch.

Selección Funcionamiento Electrocerradura



S7 ON
Electrocerradura activa



S7 OFF (Default)
Electrocerradura no activa

El automatismo excita la cerradura eléctrica con un impulso que dura 120 ms, cada vez que se abre la puerta. Seleccionar la tensión de alimentación de la cerradura eléctrica programando el puente J1 como se indica en el siguiente esquema:



J1 OFF (DEFAULT)
Tensión de alimentación : 12VDC



J1 ON
Tensión de alimentación: 24VDC

Selección tipología de brazo

Con el objetivo de optimizar el funcionamiento del automatismo, se debe programar el puente según el siguiente esquema:



S8 ON
BRAZO ARTICULADO DE EMPUJEGERE
(Apertura a la derecha o a la izquierda)



S8 OFF
BRAZO RÍGIDO DE TIRAR
(Apertura a la derecha o a la izquierda)

Selección peso de las hojas

Para que el automatismo funcione correctamente y para garantizar la optimización de los parámetros que regulan el movimiento de las hojas, efectuar la regulación de los pesos de las hojas programando el puente según el siguiente



J2 OFF (DEFAULT)

Peso Hoja (kg)	J2
30 ÷ 100	OFF



J2 ON

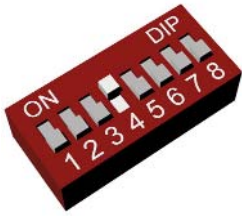
Peso Hoja (kg)	J2
100 ÷ 200	ON

⚠ ATENCIÓN

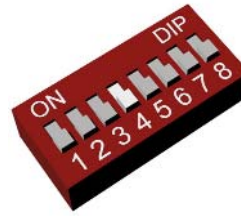
Debido a motivos de seguridad, para hojas de peso superior a 100 kg (J2 ON) la velocidad máxima de apertura y de cierre se auto-limita respectivamente en 50 9/s y en 20 9/s.

Selección modalidad "baja potencia"

Es posible configurar el funcionamiento de Swingo en la modalidad "baja potencia", que prevé velocidades y aceleraciones de funcionamiento reducidas.



S4 ON
modalidad "baja potencia"



S4 OFF (DEFAULT)
modalidad normal

Selección MultiSlave

Se puede conectar un solo selector KIBO PRO para más de un automatismo OVER PLUS con dos diferentes lógicas de funcionamiento:

- **DEFAULT:** el selector interviene en todos los automatismos que están conectados al mismo sin ninguna diferenciación. Por ejemplo, si con el selector se programa la lógica Stop Abierto, todos los automatismos que están conectados al mismo funcionarán con la lógica Stop Abierto.
- **MULTISLAVE:** con esta lógica se pueden conectar hasta 3 automatismos, cada uno identificado con una dirección diferente para programar como se indica a continuación. El selector puede intervenir en cada uno de los tres automatismos de manera totalmente independiente de los otros.

⚠ ATENCIÓN

La lógica Multislave NO se encuentra disponible para OVER PLUS Doppio.



**S1 OFF
S2 OFF
S3 OFF**
Configuración Hoja simple (Default - No **MULTISLAVE**)



**S1 ON
S2 OFF
S3 OFF**
Configuración Hoja simple **MULTISLAVE** - dirección 1



**S1 OFF
S2 ON
S3 OFF**
Configuración Hoja simple **MULTISLAVE** - dirección 2



**S1 ON
S2 ON
S3 OFF**
Configuración Hoja simple **MULTISLAVE** - dirección 3



Funcionamiento con Batería



S6 OFF (DEFAULT) - Modalidad anti-pánico no activa

En caso de falta de alimentación de red el equipo sigue su regular funcionamiento alimentado por la batería.



S6 ON - Modalidad anti-pánico activa

En caso de falta de alimentación de red, el equipo lleva las hojas en posición "Stop abierto", y mantiene éste estado hasta el regreso de la alimentación de red o a la selección de una nueva lógica mediante selector multi-lógica.

Selección modalidad primer ingreso

Es posible conectar a OVER PLUS un dispositivo de cierre, tal como una llave electrónica, un selector de llave, un transponder,...

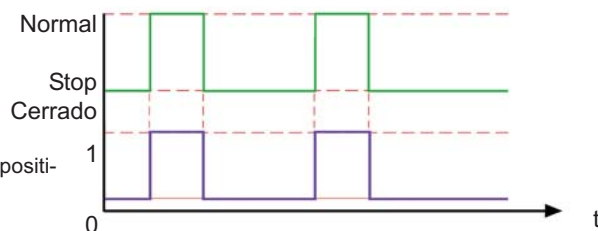
Por medio del dip-switch S5 la señal puede ser mandada en modo biestable o monoestable, con un tiempo de activación aproximado de 500m/seg. Para las conexiones, ver el apartado "Conexiones de la ficha electrónica lado derecho".



S5 OFF (DEFAULT)
Modalidad primer ingreso Biestable

Funcionamiento Automatismo

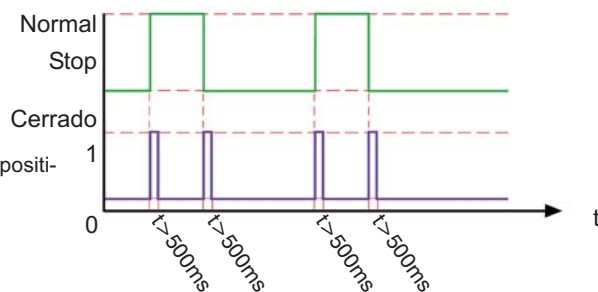
Detección del dispositivo de cierre



S5 ON
Modalidad primer ingreso monoestable

Funcionamiento Automatismo

Detección del dispositivo de cierre



Selección número hojas



S3 ON
Funcionamiento de doble hoja.

⚠ Esta opción puede ser seleccionada sólo en caso de OVER PLUS Doppio para la apertura de un ingreso de doble hoja



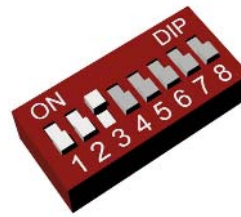
S3 OFF (DEFAULT)
Funcionamiento de hoja simple

Selección Master - Slave (Sólo OVER PLUS Doppio)

Sólo en caso de Over Plus Doppio, luego de programar S3=ON se debe programar un automatismo master y un automatismo slave.



S1 ON
S2 OFF
S3 ON
Configuración Hoja Master doble



S1 OFF
S2 OFF
S3 ON
Configuración Hoja Slave doble

⚠ ATENCIÓN

En OVER PLUS Doppio se debe programar una placa Master y una placa Slave. NUNCA deben programarse ambas placas como Master o ambas como Slave.

Movimiento sincronizado/desfasado de Hojas (Sólo Over Plus Doppio)

Para Over Plus Doppio se debe determinar el tipo de movimiento de las hojas: en caso de hojas sin tope central, el movimiento será sincronizado (la apertura y el cierre de las mismas es simultáneo). En caso de hojas con tope central, el movimiento será desfasado: la hoja Master (principal) será la primera en abrirse y la última en cerrarse.

MOVIMIENTO HOJAS SINCRONIZADO (DEFAULT)



S1 ON
S2 OFF
S3 ON
Configuración Hoja Master doble con movimiento de hojas sincronizado



S1 OFF
S2 OFF
S3 ON
Configuración Hoja Slave doble con movimiento de hojas sincronizado

MOVIMIENTO HOJAS DESFASADO



S1 ON
S2 ON
S3 ON
Configuración Hoja Master doble. En caso de desfasaje, la primera hoja abre y la última cierra.



S1 OFF
S2 ON
S3 ON
Configuración Hoja Slave doble. En caso de desfasaje, la última hoja abre y la primera cierra.

⚠ ATENCIÓN

La configuración del dip-switch S2, que indica la sincronización o el desfasaje de las hojas, necesariamente deberá ser idéntico tanto para la hoja Master como para la hoja Slave (subordinada).

Puesta en función

⚠ ATENCIÓN

Si no está instalado ningún dispositivo opcional para el bloqueo de funcionamiento, cerciorarse que la entrada KEY esté cortocircuitada con la adecuada entrada COM. Viceversa no es posible poner en marcha el equipo.

⚠ ATENCIÓN

Para que el automatismo funcione correctamente y para garantizar la optimización de los parámetros que regulan el movimiento de la hoja, asegurarse de que el dip switch S8 esté configurado correctamente.

Posicionar las hojas a ~20 cm del cierre total. Llevar el interruptor de encendido en posición 1 para alimentar el equipo. El automatismo ejecuta una maniobra (Reset) de autoasignación de las metas a velocidad reducida, yendo primero en completa apertura y sucesivamente en cierre.

ATENCIÓN

Nel caso si rendesse necessario eseguire un controllo dinamometrico sul serramento per la verifica di eventuali attriti, spegnere l'apparecchiatura e scollegare il braccio dall'anta.

Eliminare le cause di attrito e rimettere in funzione l'apparecchiatura che ripeterà la manovra sopra descritta.

Selector multilógica no instalado: el equipo, finalizada la maniobra de autoasignación de las metas, está listo para su funcionamiento en lógica DOS RADARES.

Selector multilógica instalado: el equipo, finalizada la maniobra de autoasignación de las metas, está listo para su funcionamiento y se coloca en lógica STOP CERRADO.

Al termine della manovra di Reset l'apparecchiatura è pronta per l'utilizzo; verificare il corretto funzionamento dei sensori per il comando delle aperture e per il controllo della sicurezza. Verificare inoltre la sensibilità dell'antischiacciamento; qualora si rendesse necessario aumentarne o diminuirne il valore si faccia riferimento al manuale di istruzioni del selettore avanzato.

Nell'eventualità si voglia testare il funzionamento dell'automatismo pur non avendo ancora collegato i dispositivi di comando apertura, è possibile utilizzare il pulsantino START presente sulla centrale (si veda Fig. 20)

Tabla Mensajes de Fallo

DESCRIPCIÓN	N.	LED					QUE HACER
		AV	OC	L1	L2	L3	
Fallo inicialización	1	INT	OFF	OFF	OFF	ON	Se ha detectado un fallo en fase de inicialización; en particular la cota de apertura medida resulta demasiado baja. Controlar el encoder, la conexión entre tarjeta encoder y tarjeta madre. Comprobar que el hueco de paso está libre de eventuales obstáculos. Si está presente la eléctrocerradura controlar que funcione correctamente.
Fallo puerta bloqueada	2	INT	OFF	OFF	ON	OFF	La puerta no consigue abrir. Controlar la ausencia de obstáculos en el hueco de paso y que no hayan cerraduras (eléctricas o manuales) que bloquean la puerta.
Fallo antiplastamiento en apertura	3	INT	OFF	OFF	ON	ON	Superados los tres intentos de apertura y detectado antiplastamiento. Comprobar la ausencia de obstáculos en el hueco de paso. Comprobar que la sensibilidad del antiplastamiento en apertura no sea demasiado baja. Controlar el encoder y la conexión entre tarjeta encoder y tarjeta madre.
Fallo antiplastamiento en cierre	4	INT	OFF	ON	OFF	OFF	Superados los tres intentos de cierre y detectado antiplastamiento. Comprobar la ausencia de obstáculos en el hueco de paso. Comprobar que la sensibilidad del antiplastamiento en cierre no sea demasiado baja. Controlar el encoder y la conexión entre tarjeta encoder y tarjeta madre.
Fallo inversión	5	INT	OFF	ON	OFF	ON	Detectada una inversión del movimiento entre encoder y motor. Comprobar que el motor esté conectado correctamente como se indica en la Fig.34.
Fallo sobrecorriente	6	INT	ON	ON	ON	OFF	Detectada sobrecorriente en el motor. Comprobar la presencia de cortocircuitos en el cable de alimentación del motor. Controlar el motor y eventualmente sustituirlo.
Fallo Encoder	7	INT	OFF	ON	ON	ON	Detectado un mal funcionamiento del encoder. Controlar la tarjeta encoder y el cable de conexión entre tarjeta encoder y tarjeta madre.

INT = Intermitente

Modalidad de entrega

Montar nuevamente la tapa y el brazo.

Antes de terminar la instalación del automatismo acordarse de aplicar en la hoja corredera las pegatinas con la señalización prevista.

Entregar el certificado de garantía y prueba favorable rellenos según las instrucciones indicadas en el certificado mismo. Los certificados deberán enviarse a Aprimatic en un plazo de ocho días desde la fecha de prueba favorable.


Entregar al cliente la documentación técnica del producto.

Configuración de parámetros

PARÁMETROS	VALOR DE DEFAULT	INTERVALO DE REGULACIÓN		REGULACIÓN MEDIANTE		
				SELECTOR AVANZADO	PC	
STANDARD	Velocidad de apertura (°/s)	60 (45)	20	60 (45)	•	•
	Velocidad de cierre (°/s)	30 (20)	20	40 (20)	•	•
	Tiempo de parada (seg.)	0	0	120	•	•
	Antiplastamiento Apertura	9	1	9	•	•
	Antiplastamiento Cierre	9	1	9	•	•
AVANZADO	Velocidad de Aproxim. (°/s)	6	5	10		•
	Velocidad de Reset (°/s)	12	10	20		•
	Velocidad de Recovery (°/s)	15	10	30		•
	Aceleración Normal (°/s ²)	150	50	200		•
	Deceleración Normal (°/s ²)	40	20	60		•
	Aceleración Reset (°/s ²)	40	20	100		•
	Aceleración Inversión (°/s ²)	150	50	200		•
	Aproximación Cierre (°)	25	20	40		•
	Aproximación Apertura (°)	20	15	30		•
	Nivel Antiviento	1	0	9		•
	Activación Push & Go	5	0	9		•
	Desfasaje apertura hoja doble	3	1	9		•
	Desfasaje cierre hoja doble	5	1	9		•
	Exclusión seguridad apertura (%)	30	0	100	•	•
	Última maniobra de funcionamiento a batería	Parada Abierto	Parada Abierto	Parada Cerrado	•	•
	Auto Reset	SI	SI	NO	•	•
	Lógica después de Reset	Parada Cerrado	2 radar, 1 radar, Parada Abierto, Parada Cerrado		•	•
Funcionamiento SAFE OPEN	stop movimiento	stop movimiento	movimiento lento	•	•	

Los trabajos entre paréntesis se refieren a la configuración J2=ON para hojas pesadas.

Lógicas de funcionamiento

Operaciones	Descripción
 ATENCIÓN	Si no está instalado ningún dispositivo opcional para el bloqueo de funcionamiento, cerciorarse que la entrada KEY esté cortocircuitada con la adecuada entrada COM. Viceversa no es posible poner en marcha el equipo. Si no son instaladas fotocélulas de seguridad, cerciorarse que la entrada SAFE CLOSE esté cortocircuitada con la adecuada entrada COM. Viceversa no es posible poner en marcha el equipo. Se puede encender el equipo o realizar la maniobra de Reset aún sin alimentación de red, utilizando la alimentación de la batería, si existiera. La velocidad, en caso de funcionamiento a batería, será reducida.
Ignición	Posicionar las hojas a ~20 cm del cierre total. Llevar el interruptor de encendido en posición 1 para alimentar el equipo.
Reset y auto-asignación de límites	El automatismo se enciende y se monitorea la fase de reset. El automatismo abre y cierra completamente la hoja a una velocidad reducida (velocidad de reset). Si existen obstáculos que impiden la carrera completa de la hoja y en caso de que dicha carrera sea menor a un límite preconfigurado (aproximadamente 70-80°), el automatismo señala un error de inicialización (AV=intermitente y L3=On) y, después de unos 10 segundos, efectúa un nuevo reset. Después del tercer reset fallido, el automatismo averiado se detiene. El reset también continúa en caso de que el sensor de seguridad detecte un obstáculo (Safe Open). La señal de detección de obstáculo por parte de las fotocélulas IR durante el cierre, provoca la interrupción del movimiento mientras se emita dicha señal. Selector multilógica no instalado: el equipo, finalizada la maniobra de autoasignación de las metas, está listo para su funcionamiento en lógica DOS RADARES. Selector multilógica instalado: el equipo, finalizada la maniobra de autoasignación de las metas, está listo para su funcionamiento y se coloca en lógica STOP CERRADO.

		Al final de la maniobra de Reset el equipo está listo para su utilización; comprobar el correcto funcionamiento de los sensores para la comando de las aperturas y para el control de la seguridad. Comprobar además la sensibilidad del antiplastamiento; en caso de que fuera necesario aumentar o disminuir el valor consultar el manual de instrucciones del selector avanzado. Si se desea testar el funcionamiento del automatismo también si conectar los dispositivos de mando apertura, es posible utilizar el pulsador START presente en la centralita (ver Fig. 20)
Maniobra Estándar		El automatismo efectúa la maniobra de apertura y cierre acelerando y decelerando de acuerdo con los límites de apertura y cierre, que se alcanzarán a una velocidad reducida.
Push&Go		Mediante un desplazamiento de la hoja detenida en posición de cierre, se lleva a cabo una maniobra de apertura. Valor de activación regulable mediante OverWare
Inversión hoja (radar 1 y 2)		La hoja, después de una detección de radar durante el cierre, debe invertir repentinamente el movimiento, debe abrirse totalmente y cerrarse nuevamente a una velocidad estándar.
Inversión hoja (IR)		La hoja, después de una detección IR durante el cierre, debe invertir repentinamente el movimiento, debe abrirse totalmente y cerrarse nuevamente a una velocidad estándar.
Funcionamiento Sensor de seguridad en apertura (Safe Open)		Si el sensor de seguridad (Safe Open) detecta un obstáculo durante la apertura, interrumpe rápidamente el movimiento de la hoja. Si la detección cesa, la hoja retoma su movimiento de apertura a una velocidad reducida y luego se cierra a una velocidad normal. Las detecciones durante el cierre no causan reacciones del sistema.
Ángulo de exclusión sensor de seguridad en apertura (Safe Open)		En caso de instalar una hoja que se abre cerca de un muro (por ejemplo en un corredor) se debe introducir un valor en el que el sensor no detecte el muro como obstáculo (% De la raza total). Valor de default =0. Parámetro regulable mediante selector avanzado o OverWare.
Funcionamiento Sensor de seguridad en cierre (Safe Close)		Si el sensor de seguridad (Safe Close) detecta un obstáculo durante el cierre, interrumpe e invierte rápidamente el movimiento de la hoja, abriéndola completamente a una velocidad reducida y seguidamente cerrándola a una velocidad reducida. Las detecciones durante la apertura no causan reacciones del sistema.
Lógica de funcionamiento configurable con: selector avanzado, selector base, OverWare	1 radar	Radar sólo salida: solo la entrada START 2 de la tarjeta electrónica de control ha sido supervisada. Una señal procedente de un sensor conectado a esta entrada produce la apertura y el consiguiente cierre de la puerta. La cerradura eléctrica, si presente, cierra la puerta cada vez que alcanza la posición de cierre completo.
	2 radar	Radar entrada y salida: ambas entradas START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control son supervisadas. Una señal procedente de ese sensor conectado a alguna de estas entradas produce la apertura y el sucesivo cierre de la puerta. La cerradura eléctrica, si presente, no cierra jamás las puertas.
	Parada Cerrado	El dispositivo manda el cierre completo de la puerta. En esta lógica, las entradas START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control no son supervisadas; Si presente, la cerradura eléctrica cierra la puerta
	Parada Abierto	El dispositivo manda la apertura completa de la puerta. En esta lógica, las entradas START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control no son supervisadas.
Antiplastamiento individual en apertura		Mientras la hoja se abre, la misma encuentra un obstáculo que para el movimiento. El automatismo debe interrumpir el movimiento de la hoja durante algunos segundos y luego la abre completamente a una velocidad reducida y la cierra nuevamente a una velocidad normal. Valor de sensibilidad regulable mediante selector avanzado y OverWare
Antiplastamiento individual en cierre		Mientras la hoja se cierra, la misma encuentra un obstáculo que para el movimiento. El automatismo debe interrumpir el movimiento de la hoja durante algunos segundos y luego la abre completamente a una velocidad reducida y la cierra nuevamente a velocidad reducida. Valor de sensibilidad regulable mediante selector avanzado y OverWare
Antiplastamientos múltiples en apertura (con Autoreset después de la avería)		Mientras la hoja se abre, la misma encuentra un obstáculo que para el movimiento. El automatismo debe interrumpir el movimiento de la hoja durante algunos segundos y luego la abre completamente a una velocidad reducida y la cierra nuevamente a una velocidad normal. Después del tercer obstáculo detectado sin poder completar la maniobra (es decir, sin que la hoja se abra completamente), el automatismo señala una avería (AV=intermitente y L1=On), se para algunos minutos en fase de cierre y luego efectúa un nuevo reset para asignar los límites. Si el obstáculo permanece en la zona de movimiento se detecta como final de carrera y el automatismo funcionará con dos nuevos finales de carrera. En caso de que el obstáculo se encuentre cerca del cierre, la central señalará el error de inicialización: medida de la apertura de la hoja demasiado baja (AV=intermitente y L3=On). Si luego el obstáculo se retira, el automatismo funcionará sin límite en apertura durante dos ciclos más, después de estos, ya no encontrando el final de carrera en apertura se señalará un error (AV=intermitente) y efectuará un nuevo reset para la asignación de los límites.
Antiplastamientos múltiples en cierre (con Autoreset después de la avería)		Mientras la hoja se cierra, la misma encuentra un obstáculo que para el movimiento. El automatismo debe interrumpir el movimiento de la hoja durante algunos segundos y luego la abre completamente a una velocidad reducida y la cierra nuevamente a velocidad reducida. Después del tercer obstáculo detectado sin poder completar la maniobra (es decir, sin que la hoja se cierra completamente), el automatismo señala una avería (AV=intermitente y L1=On), se para algunos minutos en fase de cierre y luego efectúa un nuevo reset para asignar los límites. Si el obstáculo permanece en la zona de movimiento se detecta como final de carrera y el automatismo funcionará con dos nuevos finales de carrera. En caso de que el obstáculo se encuentre cerca del apertura, la central señalará el error de inicialización: medida de la apertura de la hoja demasiado baja (AV=intermitente y L3=On). luego el obstáculo se retira, el automatismo funcionará sin límite en cierre durante dos ciclos más, después de estos, ya no encontrando el final de carrera en cierre se señalará un error (AV=intermitente) y efectuará un nuevo reset para la asignación de los límites.

Conexión y uso de OVER PLUS Doppio

⚠ ATENCIÓN

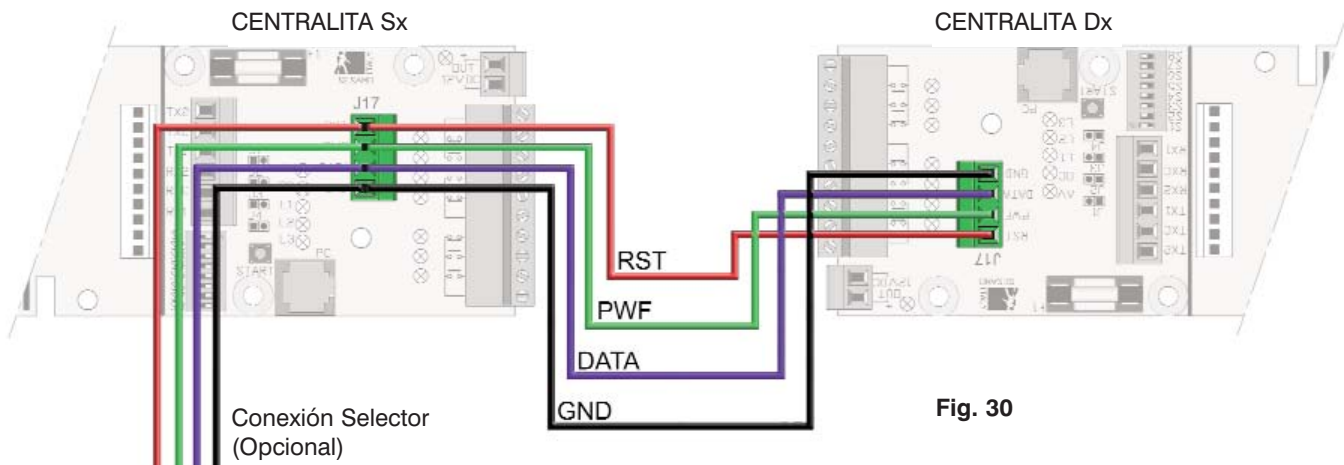
Definir, antes de efectuar todas las conexiones, la hoja Master (ver apartado configuraciones Dip-Switch). Después de realizar los cableados, no se puede elegir cuál hoja es Master y cuál es Slave.

⚠ ATENCIÓN

Los dos automatismos deben conectarse en la misma fuente de alimentación y no deben interponerse interruptores o fusibles entre los dos operadores.

Se deben conectar las eventuales periféricas presentes SAFE CLOSE, KEY, START 1 y START 2 en la hoja Master.

Los sensores de seguridad (Safe Open) en cambio, deben conectarse y controlarse separadamente en ambas tarjetas.



Conectar los dos tableros de bornes del selector para garantizar la comunicación entre las dos tarjetas Swingo y el funcionamiento correcto de los dos automatismos. (Fig. 30)

El selector (opcional) debe conectarse sólo y exclusivamente en la tarjeta Master utilizando el mismo tablero de bornes J17 usado para conectar los dos automatismos entre sí. En caso de modificar los parámetros, los mismos serán idénticos para ambas tarjetas.

En caso de hojas dobles con tope central, se debe configurar un desfase del movimiento de las hojas (ver apartado configuraciones Dip-Switch). El mismo, es igual a 3 (apertura) y 5 (cierre) default y se puede modificar mediante OverWare.

La maniobra de cierre inicia con la condición de partida de ambas hojas completamente abiertas. Cuando una hoja alcance la apertura completa antes que otra, ésta esperará hasta que también la segunda hoja alcance la condición de apertura completa.

La inversión (START 1 ó 2, SAFE CLOSE, antiplastamientos, ...) se lleva a cabo al mismo tiempo para ambas hojas.

La gestión de la electrocerradura con las lógicas de funcionamiento correspondientes, se permite en ambas tarjetas, exactamente como en el caso de automatismos individuales, con la selección del dip S7.

El funcionamiento Push&Go se activa en ambos automatismos, exactamente con las mismas modalidades de los automatismos individuales. La detección de un tentativo de apertura de cualquiera de los dos automatismos provoca la apertura de ambas hojas.

Los antiplastamientos y las detecciones de los obstáculos se controlan de manera separada e independientemente mediante ambas tarjetas.

Si una tarjeta detecta un antiplastamiento en cierre, interrumpe el movimiento de ambas hojas y las abre lentamente de forma completa.

Si una tarjeta detecta un antiplastamiento en apertura, interrumpe el movimiento de la hoja involucrada y la abre lentamente de forma completa. La otra hoja, que ya se habrá abierto completamente, esperará a la hoja involucrada antes de realizar el cierre.

⚠ ATENCIÓN

Los parámetros modificables con OverWare son independientes entre las dos tarjetas. En caso de modificaciones de los parámetros de movimiento, es necesario asegurarse de configurar los mismos valores en ambas tarjetas, para evitar malfuncionamientos.

Conexión y uso interbloqueo

La centralita MILLENNIUM está predispuesta para poder funcionar en modalidad interbloqueada mediante conexión con una centralita electrónica de la misma familia. En funcionamiento interbloqueado la apertura de una puerta puede ocurrir solo si la otra no está en movimiento, es decir si no está en fase de maniobra. Para interbloquear dos automatismos proceder de la siguiente manera (**Fig. 31**):

- conectar el borne AUX IN de la centralita A con el borne AUX OUT de la centralita B
- conectar el borne AUX OUT de la centralita A con el borne AUX IN de la centralita B
- conectar el borne “-“ de la alimentación de 12Vdc de la centralita A con el borne “-“ de la alimentación de 12Vdc de la centralita B.

Utilizar para la conexión un cable apantallado 4x0.22 y no conectar lo apantallado (la masa del cable).

En presencia de peticiones de apertura procedentes de los sensores en modo simultáneo en ambas puertas, es necesario fijar una prioridad de apertura; para ello configurar una puerta en modalidad MASTER y la otra en modalidad ESCLAVA. En el caso de señales apertura simultánea abrirá la puerta seleccionada como MASTER. Para la selección de MASTER y ESCLAVOS utilizar el selector avanzado.

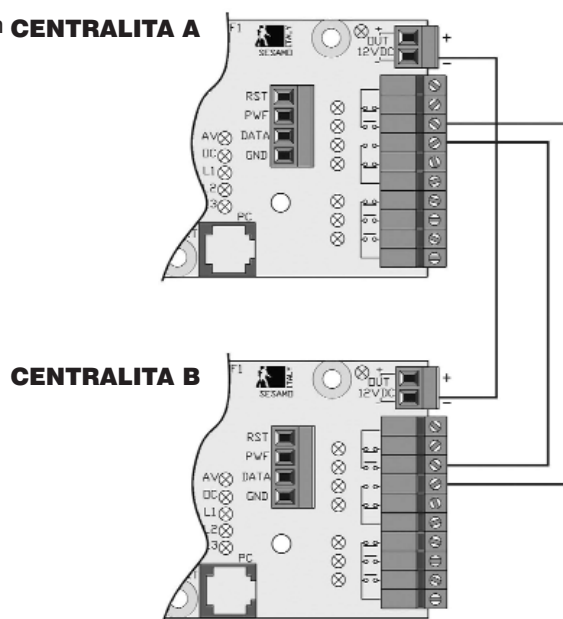


Fig. 31

OVER
PLUS



APRIMATIC S.p.A.
Zona Industriale Fossatone
40060 Villa Fontana • Medicina • Bologna (Italy)
Tel: +39 051 6960711 • Fax: +39 051 6960722
www.aprimatic.it • E-mail: info@aprimatic.com