Déclic.
TÉLÉCOMMANDE

DOCUMENTATION TECHNIQUE

# Armoire de commande BFT Thalia L (D113745-00002)

Retrouvez les instructions, schémas et réglages de votre équipement dans les pages suivantes.

## Avant toute manipulation

Vérifiez la référence exacte de votre appareil. Les instructions techniques et les avertissements du fabricant restent prioritaires. En cas de doute ou pour une intervention électrique, faites appel à un professionnel qualifié.

**Une question sur votre référence ?**

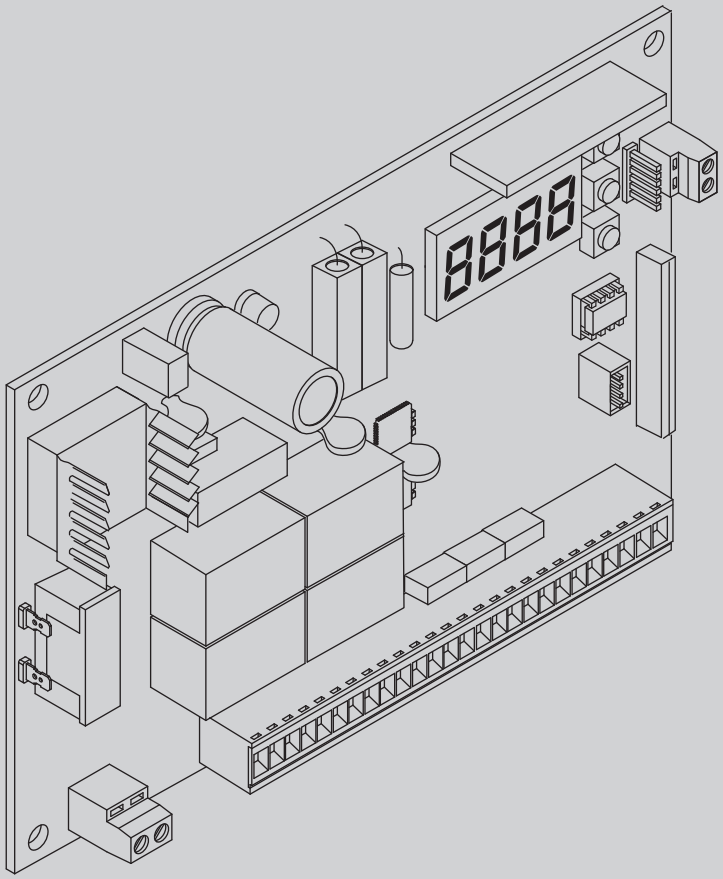
declictelecommande.com/contact

Document distribué par Déclic Télécommande.
Les marques et références des fabricants sont conservées dans la notice.

8 027908 380555

D811762 00100_05 17-05-12

QUADRO COMANDO
CONTROL PANEL
CENTRALE DE COMMANDE
SELBSTÜBERWACHENDE STEUERUNG
CUADRO DE MANDOS
BEDIENINGSPANEEL




# THALIA

ISTRUZIONI DI INSTALLAZIONE
INSTALLATION MANUAL
INSTRUCTIONS D'INSTALLATION
MONTAGEANLEITUNG
INSTRUCCIONES DE INSTALACION
INSTALLATIEVOORSCHRIFTEN

ATECNICA
Produzione e commercio per professionisti
Via Vittorio Emanuele II, 18 66020 San Giovanni Teatino CH
www.atecnica.it +39 0854462688
service@atecnica.it

U-link

BFT

AZIENDA CON SISTEMA DI GESTIONE INTEGRATO CERTIFICATO DA DNV = UNI EN ISO 9001:2008 = UNI EN ISO 14001:2004

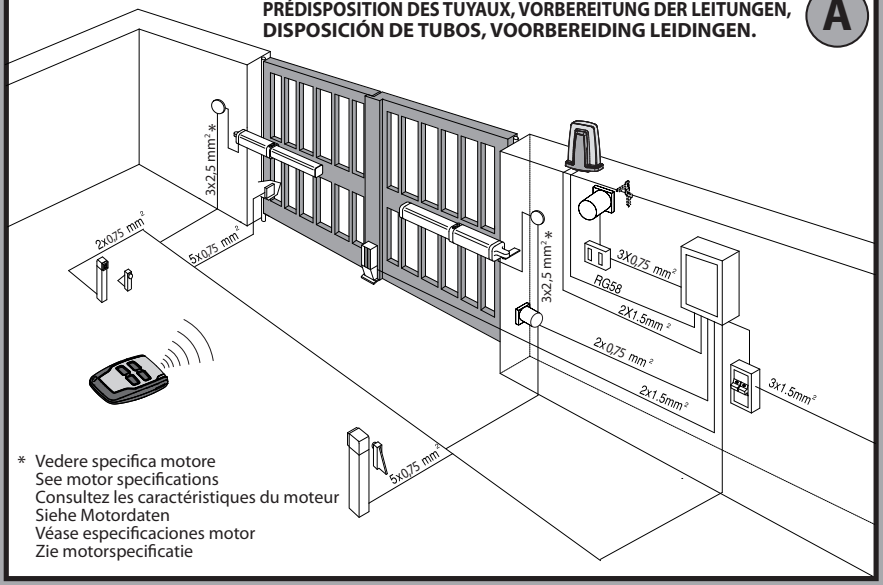
**Attenzione!** Leggere attentamente le "Avvertenze" all'interno! **Caution!** Read "Warnings" inside carefully! **Attention!** Veuillez lire attentivement les Avertissements qui se trouvent à l'intérieur! **Achtung!** Bitte lesen Sie aufmerksam die „Hinweise" im Inneren! **¡Atención¡** Leer atentamente las "Advertencias" en el interior! **Let op!** Lees de "Waarschuwingen"tigre aan de binnenkant zorgvuldig!

# INSTALLAZIONE VELOCE-QUICK INSTALLATION-INSTALLATION RAPIDE SCHNELLINSTALLATION-INSTALACIÓN RÁPIDA - SNELLE INSTALLATIE

D811762 00100_05

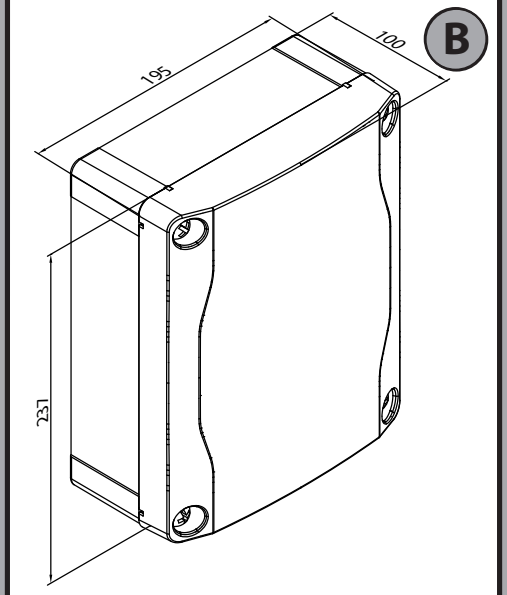
**PREDISPOSIZIONE TUBI, TUBE ARRANGEMENT, PRÉDISPOSITION DES TUYAUX, VORBEREITUNG DER LEITUNGEN, DISPOSICIÓN DE TUBOS, VOORBEREIDING LEIDINGEN.**

A




* Vedere specifica motore
See motor specifications
Consultez les caractéristiques du moteur
Siehe Motordaten
Véase especificaciones motor
Zie motorspecificatie

B

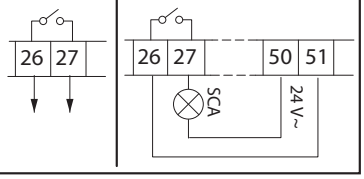



C

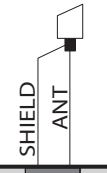
1

AUX 3 = 0
AUX 3 = 2
AUX 3 = 3
AUX 3 = 4
AUX 3 = 5
AUX 3 = 6
AUX 3 = 7
AUX 3 = 8

AUX 3 = 1

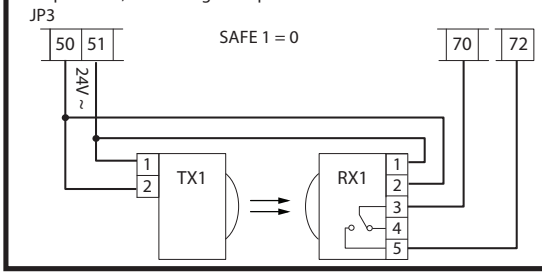



Antenna
Antenne
Antena
Antenne




D

Collegamento di 1 coppia di fotocellule non verificate, Connection of 1 pair of non-tested photocells, Connexion 1 paire photocellules no vérifiées, Anschluss von einem Paar nicht überprüften Fotozellen, Conexión de 1 par fotocélulas no comprobadas, Aansluiting van 1 paar fotocellen anders dan "trusted device".

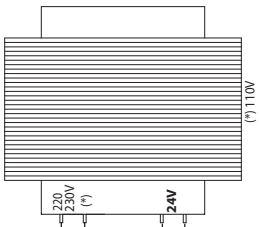


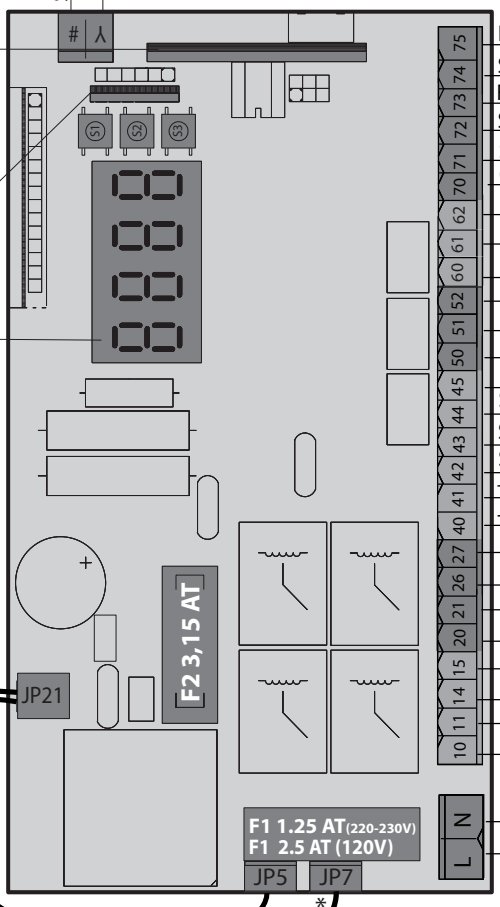

Connettore scheda opzionale,
SCS1 optional board connector,
Connecteur carte facultative,
Steckverbinder Zusatzkarte,
Conector de la tarjeta opcional,
Connector optionele kaart.

Connettore programmatore palmare,
Palmtop programmer connector,
Connecteur programmateur de poche,
Steckverbinder Palmtop-Programmierer,
Conector del programador de bolsillo,
Connector programmeerbare palmtop.



Display + tasti programmazione,
Display plus programming keys,
Afficheur et touches de programmation,
Display und Programmierungstasten,
Pantalla mas botones de programacion,
Display meerdere toetsen programmeur.



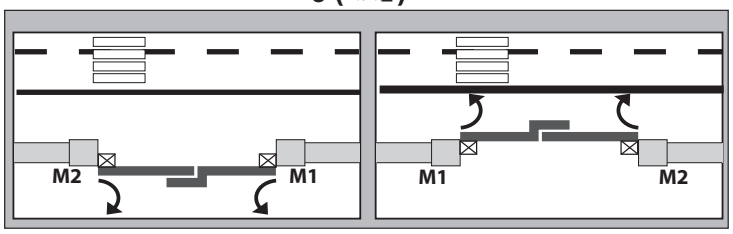

| | | | |
|---|---|---|---|
| 75 | FAULT 2 | | Sicurezze<br>Safety devices<br>Sécurités<br>Sicherheitsvorrichtungen<br>Dispositivos de seguridad<br>Veiligheden |
| 74 | SAFE 2 | NC | |
| 73 | FAULT 1 | | |
| 72 | SAFE 1 | NC | |
| 71 | STOP | NC | |
| 70 | COM | | |
| 62 | IC 2 | NO | Comandi / Commands<br>Commandes/Bedienelemente<br>Mandos/ Comando's |
| 61 | IC 1 | NO | |
| 60 | COM | | |
| 52 | 24 VSafe+ | | Alimentazione accessori<br>Accessories power supply<br>Alimentation des accessoires<br>Stromversorgung Zubehör<br>Alimentación accesorios<br>Voeding accessoires |
| 51 | 24V + | | |
| 50 | 24V - | | |
| 45 | SWO2 / ENC2B | | |
| 44 | SWC2 / ENC2A | | |
| 43 | SWO 1 / SW 2 / ENC1B | | Ingressi finecorsa/encoder<br>Encoder/limit switch inputs<br>Entrées des fins de course /encodeur<br>Eingänge Anschlag/Encoder<br>Entradas finales de carrera<br>Encoder/ingangen |
| 42 | SWC 1 / SW 1 / ENC1A | | |
| 41 | + REF SWE | | |
| 40 | - REF SWE | | |
| 27 | AUX 3 (MAX 24V 1A) | | AUX |
| 26 | | | |
| 21 | 24V | | |
| 20 | - | | Motore / Motor / moteur<br>Motor /Eindaanslag/Encoder |
| 15 | + M2 | | |
| 14 | - | | |
| 11 | + M1 | | |
| 10 | | | |
| N | N | | Alimentazione / Power supply<br>Alimentation / Stromversorgung<br>Alimentación /Voeding |
| L | L | | |

220-230V~*

* Altre tensioni disponibili a richiesta
Other voltages available on request
Autres tensions disponibles sur demande
Weitere Spannungen auf Anfrage erhältlich
Otras tensiones disponibles a petición
Andere spanningen op aanvraag beschikbaar

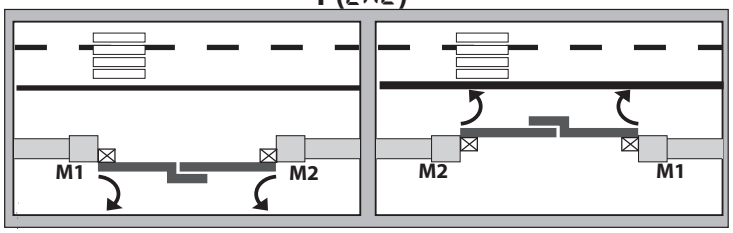
inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

**0 ( int)**



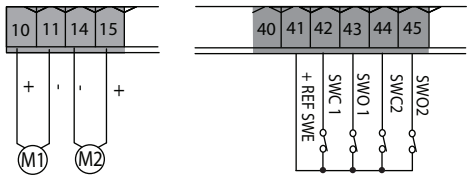

inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

**1 (EHt)**




**ELI 250 BT**

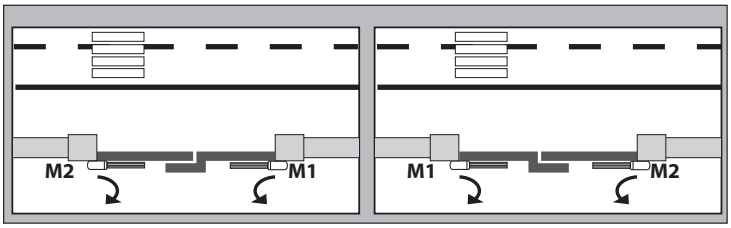
tiPo MotorE - tYPE dE MotEUr - MotorEntYP - Motor tYPE - tiPo Motor: **1** (E)




---

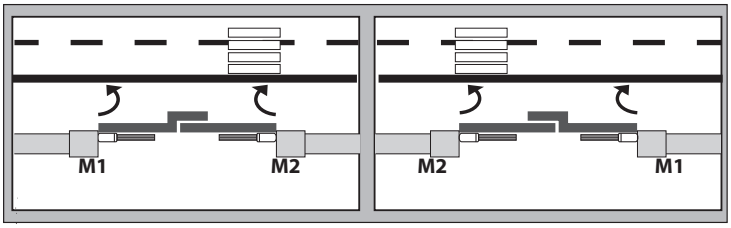
inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

**0 ( int)**



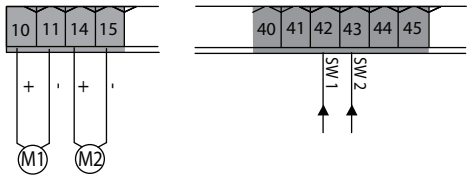

inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

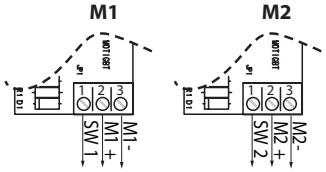
**1 (EHt)**




**PHOBOS BT**

tiPo MotorE - tYPE dE MotEUr - MotorEntYP - Motor tYPE - tiPo Motor: **2**

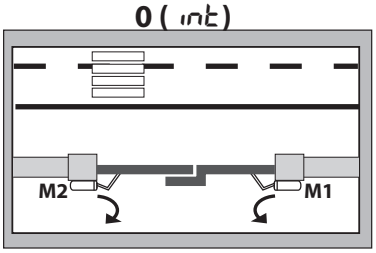



---

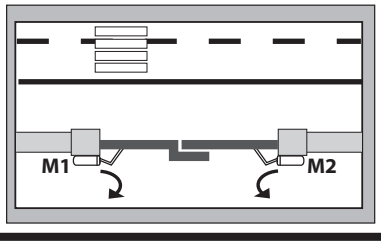
inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

**0 ( int)**



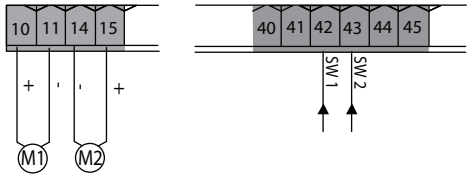

inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

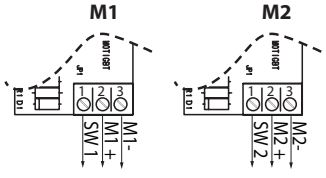
**1 (EHt)**




**IGEA BT**

tiPo MotorE - tYPE dE MotEUr - MotorEntYP - Motor tYPE - tiPo Motor: **3**



| | LUX BT | LUX G BT |
|---|---|---|
| ANTA MAX/ LEAF MAX/ VANTAIL MAXI/ FLÜGEL MAX./ HOJA MÁX./ VLEUGEL MAX. | **150 kg** | **150 - 400 kg** |
| | **2 m** | **3 - 2 m** |
| TIPO DI UTILIZZO / TYPE OF USE - SEMI-INTENSIVE / TYPE D'UTILISATION BENUTZUNGSTYP - HALBINTENSIV / TIPO DE USO / SOORT GEBRUIK - SEMI-INTENSIEF | **Semi-intensivo / Semi-intensive / Semi-intensive / Halbintensiv / Semi-intensivo / Semi-intensief** | |

**LUX BT**

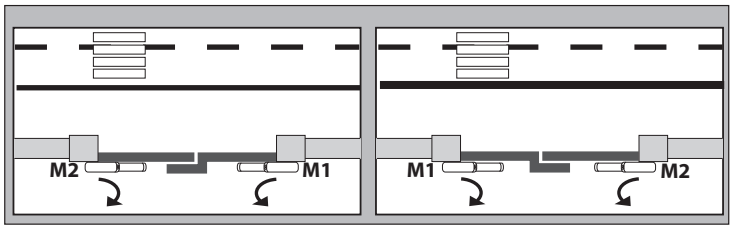
t iPo MotorE - tYPE dE MotEUr - MotorEntYP - Motor tYPE - t iPo Motor: **4**

**LUX G BT**

t iPo MotorE - tYPE dE MotEUr - MotorEntYP - Motor tYPE - t iPo Motor: **5**

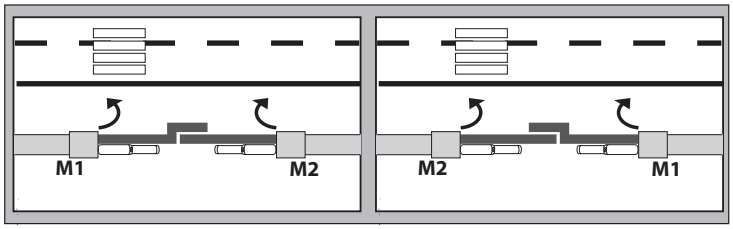
inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

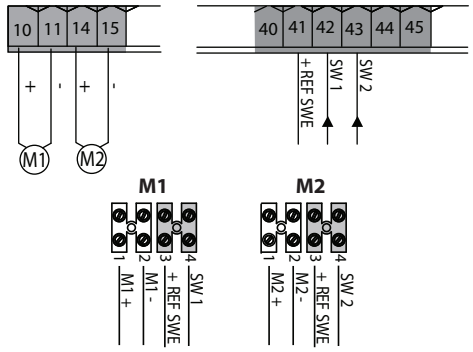
**0 ( int)**



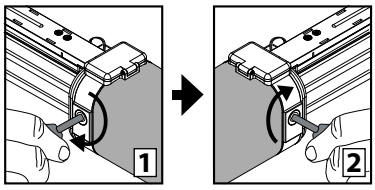

inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

**1 (EHt)**




rEG. Fc. - LSG AdJ - rEGLFc - EndSchE inSt



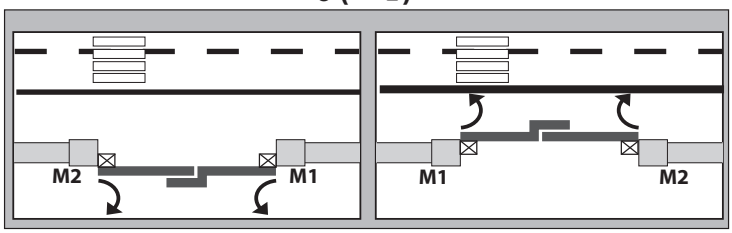

| | SUB BT |
|---|---|
| ANTA MAX/ LEAF MAX/ VANTAIL MAXI/ FLÜGEL MAX./ HOJA MÁX./ VLEUGEL MAX. | **400 kg** |
| | **2 m** |
| TIPO DI UTILIZZO / TYPE OF USE - SEMI-INTENSIVE / TYPE D'UTILISATION BENUTZUNGSTYP - HALBINTENSIV / TIPO DE USO / SOORT GEBRUIK - SEMI-INTENSIEF | **Semi-intensivo / Semi-intensive / Semi-intensive / Halbintensiv / Semi-intensivo / Semi-intensief** |

**SUB BT**

t iPo MotorE - tYPE dE MotEUr - MotorEntYP - Motor tYPE - t iPo Motor: **6**

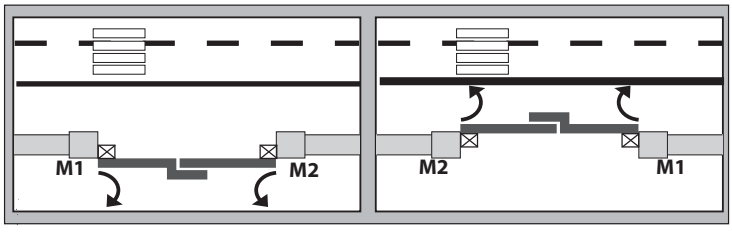
inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

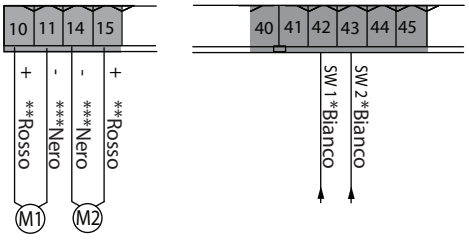
**0 ( int)**

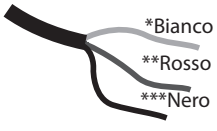



inv.direz. ap / open in other direct.
inv.sens.ouv / inv richt offnung
inv.direcc.ap./ Omkering openingsrichting:

**1 (EHt)**

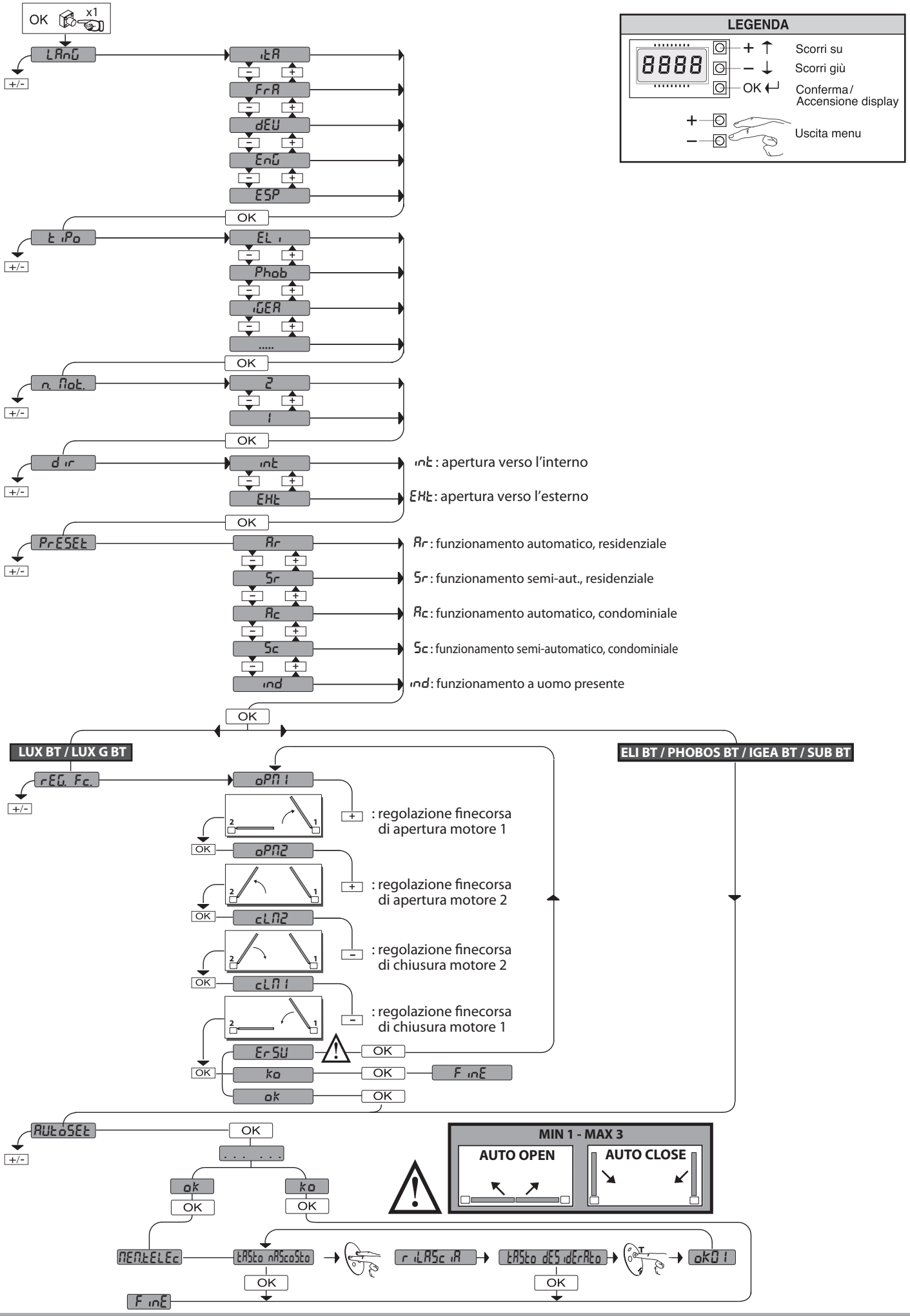


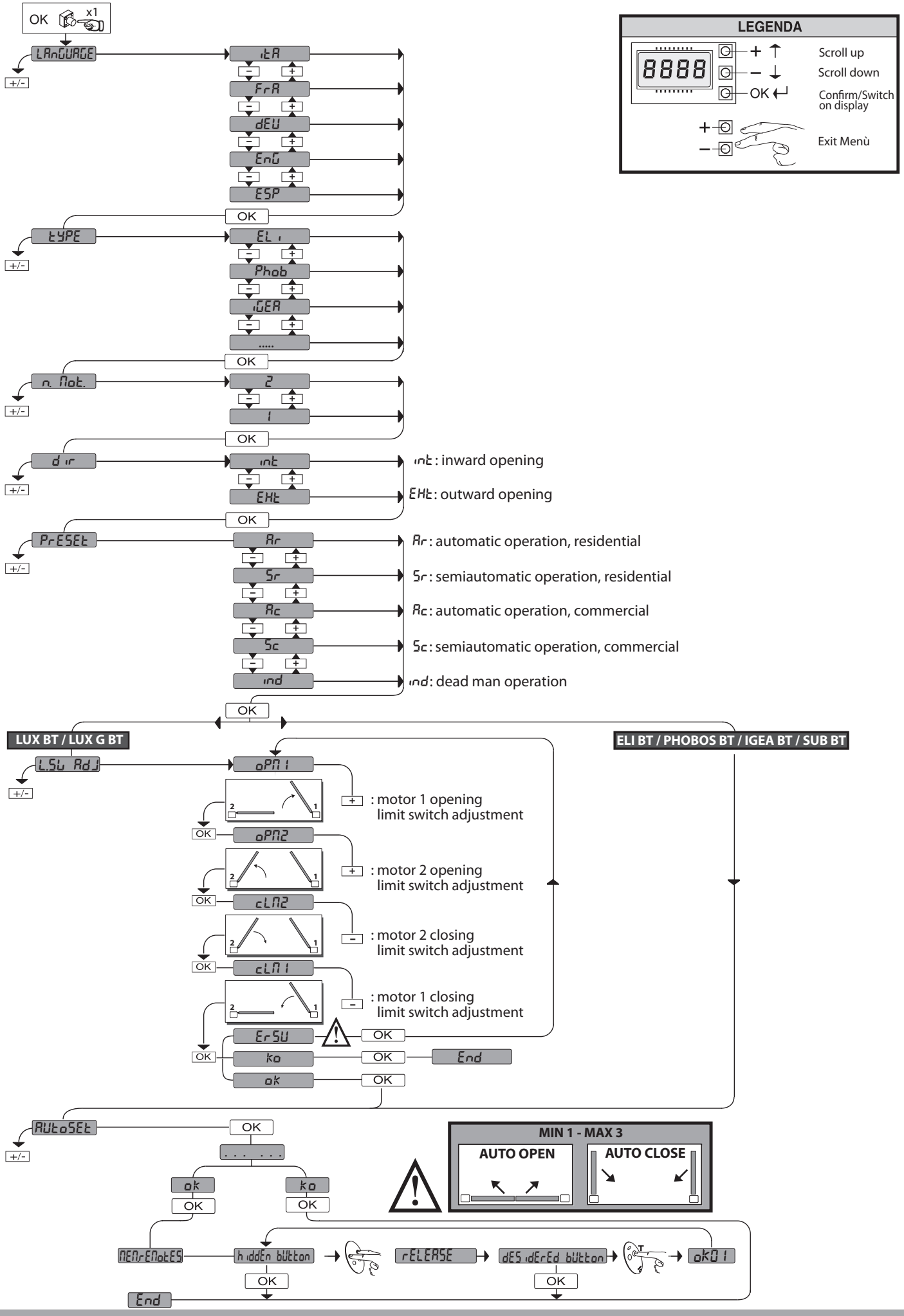

| *Bianco | **Rosso | ***Nero |
|---|---|---|
| White | Red | Black |
| Blanc | Rouge | Noir |
| Weiß | Rot | Nero |
| Blanco | Rojo | Negro |
| Wit | Rood | Zwart |

# MENU SEMPLIFICATO



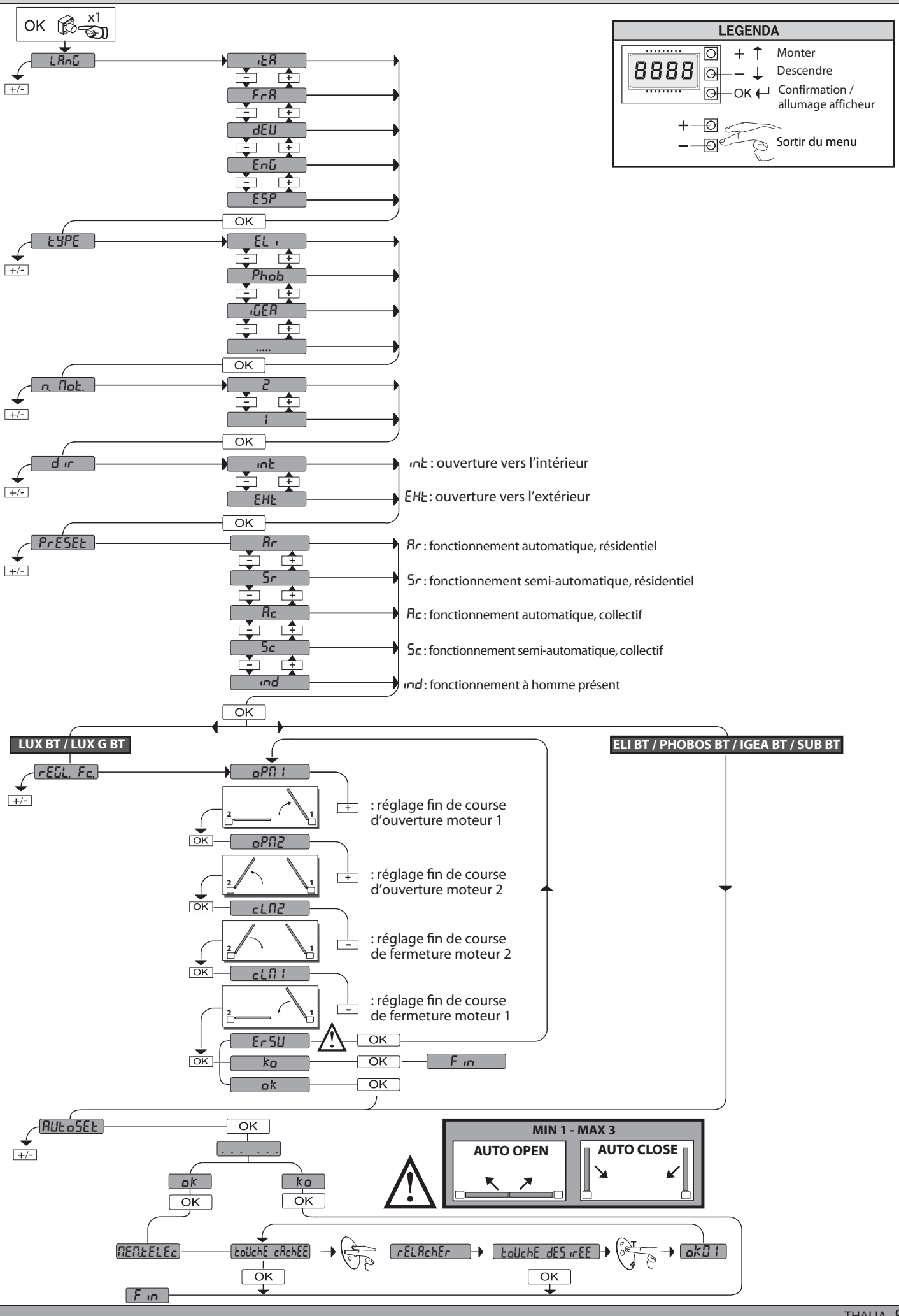
| PRESET | DEFAULT | Ar | Sr | Rc | Sc | ind |
|---|---|---|---|---|---|---|
| **PARAMETRI** | | | | | | |
| Tempo ritardo apertura motore 2 [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Tempo di ritardo chiusura motore 1 [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Tempo chiusura automatica [s] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Tempo sgombero zona semaforica [s] | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 |
| Spazio di rallentamento in apertura [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Spazio di rallentamento in chiusura [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Spazio di decelerazione [%] | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 |
| Forza anta/e in apertura [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Forza anta/e in chiusura [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Velocità in apertura [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Velocità in chiusura [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Velocità rallentamento [%] | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 |
| **LOGICHE** | | | | | | |
| Tipo motore | 0 | / | / | / | / | / |
| Tempo Chiusura Automatica | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Chiusura rapida | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Movimento passo passo | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Preallarme | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Uomo presente | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Blocca impulsi in apertura | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Blocca impulsi in TCA | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Blocca impulsi in chiusura | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Colpo di ariete in apertura | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Colpo di ariete in chiusura | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Mantenimento blocco | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Pressione finecorsa chiusura | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ICE | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 motore attivo | 0 | / | / | / | / | / |
| Inversione direzione di apertura | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 2 | 6 | / | / | / | / | / |
| IC 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| IC 2 | 4 | / | / | / | / | / |
| AUX 3 | 0 | / | / | / | / | / |
| Codice Fisso | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Programmazione radiocomandi | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Modo seriale | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Indirizzo | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| EXPI1 | 1 | / | / | / | / | / |
| EXPI2 | 0 | / | / | / | / | / |
| EXPO1 | 9 | / | / | / | / | / |
| EXPO2 | 9 | / | / | / | / | / |
| Prelampeggio semaforo | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Semaforo rosso fisso | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

# SIMPLIFIED MENU



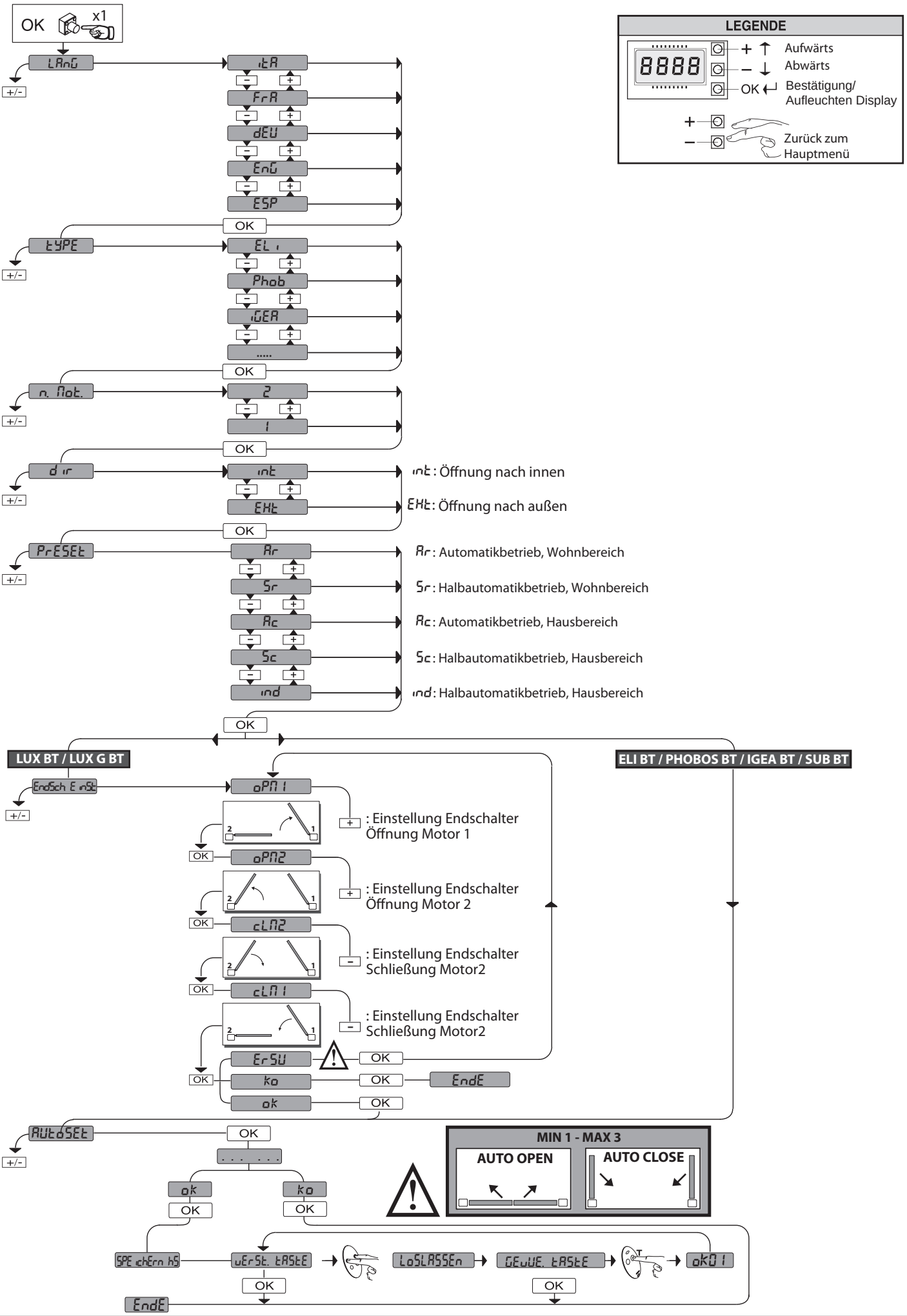
| PRESET | DEFAULT | Ar | Sr | Ac | Sc | ind |
|---|---|---|---|---|---|---|
| **PARAMETERS** | | | | | | |
| Motor 2 opening delay time [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Motor 1 closing delay time [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Automatic closing time [s] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Time-to-clear traffic light zone [s] | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 |
| Slow-down distance during opening [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Slow-down distance during closing [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Deceleration distance [%] | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 |
| Leaf force during opening [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Leaf force during closing [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Opening speed [%} | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Closing speed [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Slow-down speed [%] | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 |
| **LOGIC** | | | | | | |
| Motor type | 0 | / | / | / | / | / |
| Automatic Closing Time | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Fast closing | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Step-by-step movement | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Pre-alarm | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Deadman | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Block pulses during opening | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Block pulses during TCA | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Block pulses during closing | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Hammer during opening | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Hammer during closing | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Stop maintenance | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Closing limit switch pressure | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ICE feature | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 motor active | 0 | / | / | / | / | / |
| Open in other direction | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 2 | 6 | / | / | / | / | / |
| IC 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| IC 2 | 4 | / | / | / | / | / |
| AUX 3 | 0 | / | / | / | / | / |
| Fixed code | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Transmitter programming | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Serial mode | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Address | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| EXPI1 | 1 | / | / | / | / | / |
| EXPI2 | 0 | / | / | / | / | / |
| EXPO1 | 9 | / | / | / | / | / |
| EXPO2 | 9 | / | / | / | / | / |
| Traffic light pre-flashing | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Steadily lit red light | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

# MENU SIMPLIFIÉ



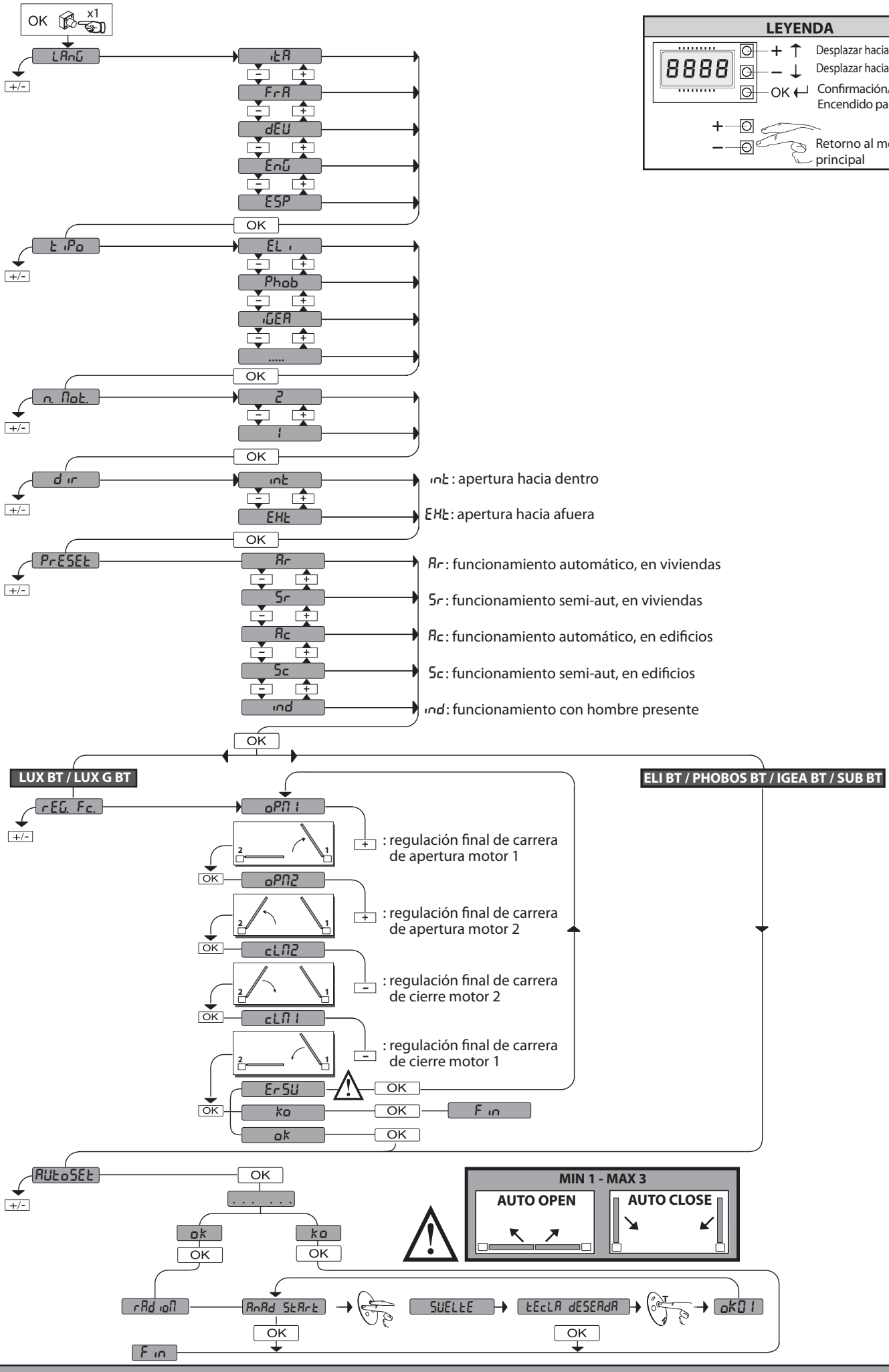
| PRESET | DEFAULT | Ar | Sr | Ac | Sc | ind |
|---|---|---|---|---|---|---|
| **PARAMETRES** | | | | | | |
| Temps retard ouverture moteur 2 [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Temps de retard fermeture moteur 1 [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Temps fermeture automatique [s] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Temps évacuation zone du sémaphore [s] | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 |
| Espace de ralentissement à l'ouverture [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Espace de ralentissement à la fermeture [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Espace de décélération [%] | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 |
| Force vantail/vantaux à l'ouverture [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Force vantail/vantaux à la fermeture [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Vitesse à l'ouverture [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Vitesse à la fermeture [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Vitesse ralentissement [%] | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 |
| **LOGIQUES** | | | | | | |
| Type moteur | 0 | / | / | / | / | / |
| Temps fermeture automatique | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Fermeture rapide | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Mouvement pas à pas | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Préalarme | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Homme-présent | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Verrouillage impulsions à l'ouverture | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Verrouillage impulsions en TCA. | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Verrouillage impulsions à la fermeture | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Coup de bélier à l'ouverture | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Coup de bélier à la fermeture | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Maintien verrouillage | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Pression fin de course fermeture | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ICE | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 Moteur actif | 0 | / | / | / | / | / |
| Inversion direction de l'ouverture | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 2 | 6 | / | / | / | / | / |
| IC 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| IC 2 | 4 | / | / | / | / | / |
| AUX 3 | 0 | / | / | / | / | / |
| Code fixe | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Programmation radiocommande | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Mode série | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Adresse | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| EXPI1 | 1 | / | / | / | / | / |
| EXPI2 | 0 | / | / | / | / | / |
| EXPO1 | 9 | / | / | / | / | / |
| EXPO2 | 9 | / | / | / | / | / |
| Pré-clignotement sémaphore | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Sémaphore rouge fixe | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

# VEREINFACHTES MENÜ



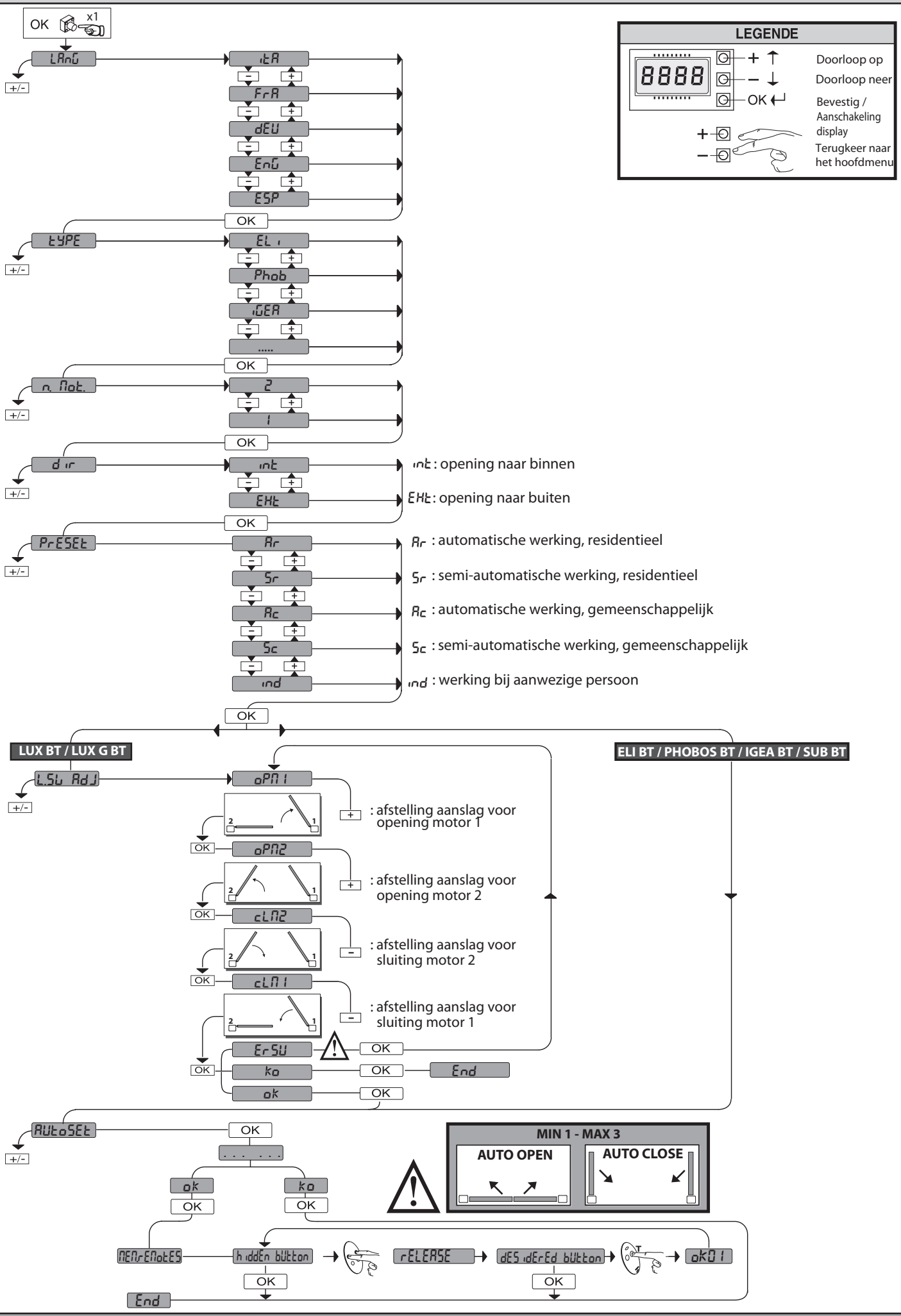
| PRESET | DEFAULT | Ar | Sr | Ac | Sc | ind |
|---|---|---|---|---|---|---|
| **PARAMETER** | | | | | | |
| Verzögerungszeit Öffnung Motor 2 [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Verzögerungszeit Schließung Motor 1 [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Zeit automatische Schließung [s] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Räumungszeit Ampelbereich [s] | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 |
| Verlangsamungsraum Öffnung [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Verlangsamungsraum Schließung [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Verlangsamungsraum [%] | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 |
| Kraft Flügel bei Öffnung [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Kraft Flügel bei Schließung [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Geschwindigkeit Öffnung [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Geschwindigkeit Schließung [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Geschwindigkeit Verlangsamung [%] | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 |
| **LOGIK** | | | | | | |
| Motortyp | 0 | / | / | / | / | / |
| Zeit automatische Schließung | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Schnelle Schließung | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Bewegung Schritt Schritt | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Voralarm | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Mann anwesend | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Blockiert Öffnungsimpulse | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Blockiert TCA-Impulse | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Blockieren Impulse Schließen | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Widderschlag Öffnung | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Widderschlag Schließung | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Halten Blockierung | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Drücken Endschalter Schließung | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ICE | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 Motor aktiv | 0 | / | / | / | / | / |
| Richtungsumkehrung Öffnung | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 2 | 6 | / | / | / | / | / |
| IC 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| IC 2 | 4 | / | / | / | / | / |
| AUX 3 | 0 | / | / | / | / | / |
| Fester Code | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Programmierung Fernbedienungen | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Serieller Modus | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Adresse | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| EXPI1 | 1 | / | / | / | / | / |
| EXPI2 | 0 | / | / | / | / | / |
| EXPO1 | 9 | / | / | / | / | / |
| EXPO2 | 9 | / | / | / | / | / |
| Vorblinken Ampel | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Ampel dauerhaft rot | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

# MENÚ SEMPLIFICADO

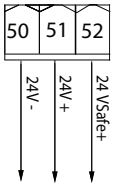


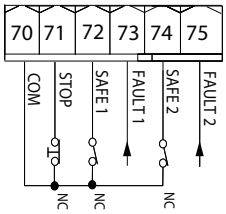
| PRESET | DEFAULT | Ar | Sr | Ac | Sc | ind |
|---|---|---|---|---|---|---|
| **PARÁMETROS** | | | | | | |
| Tiempo retardo apertura motor 2 [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Tiempo de retardo cierre motor 1 [s] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Tiempo cierre automático [s] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Tiempo de evacuación zona semáforos [s] | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 |
| Espacio de deceleración en fase de apertura [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Espacio de deceleración en fase de cierre [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Espacio de deceleración [%] | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 |
| Fuerza hoja/s en fase de apertura [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Fuerza hoja/s en fase de cierre [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Velocidad en fase de apertura [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Velocidad en fase de cierre [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Velocidad deceleración [%] | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 |
| **LÓGICA** | | | | | | |
| Tipo motor | 0 | / | / | / | / | / |
| Tiempo de Cierre Automático | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Cierre rápido | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Movimiento paso a paso | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Prealarma | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Hombre presente | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Bloqueo impulsos en fase de apertura | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Bloqueo impulsos en TCA | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Bloquea impulsos en fase de cierre | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Golpe de ariete en fase de apertura | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Golpe de ariete en fase de cierre | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Mantenimiento bloqueo | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Presión final de carrera de cierre | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ICE | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 motor activo | 0 | / | / | / | / | / |
| Inversión dirección de apertura | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 2 | 6 | / | / | / | / | / |
| IC 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| IC 2 | 4 | / | / | / | / | / |
| AUX 3 | 0 | / | / | / | / | / |
| Código Fijo | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Programación de los radiomandos | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Modo serial | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Dirección | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| EXPI1 | 1 | / | / | / | / | / |
| EXPI2 | 0 | / | / | / | / | / |
| EXPO1 | 9 | / | / | / | / | / |
| EXPO2 | 9 | / | / | / | / | / |
| Preparpadeo semáforo | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Semáforo rojo fijo | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

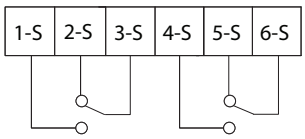
# VEREENVOUDIGD MENU



| PRESET | DEFAULT | Ar | Sr | Ac | Sc | ind |
|---|---|---|---|---|---|---|
| **PARAMETER** | | | | | | |
| Vertragingstijd opening motor 2 [sec] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Vertragingstijd sluiting motor 1 [sec.] | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Tijd automatische sluiting [sec.] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Ontruimingstijd verkeerslichtzone [sec.] | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 | 40 |
| Vertragingsruimte bij opening [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Vertragingsruimte bij sluiting [%] | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Ruimte afremming [%] | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 |
| Maximumkracht vleugel(s) bij opening [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Maximumkracht vleugel(s) bij sluiting [%] | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Snelheid bij opening [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Snelheid bij sluiting [%] | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 | 99 |
| Vertragingssnelheid [%] | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 | 25 |
| **LOGICA'S** | | | | | | |
| Type motor | 0 | / | / | / | / | / |
| Tijd Automatische Sluiting | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Snelle sluiting | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Stap voor stap beweging | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Vooralarm | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Persoon aanwezig | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Blokkeert impulsen bij opening | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Blokkeert impulsen in TCA | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Blokkeert impulsen bij sluiting | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Drukstoot bij opening | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Drukstoot bij sluiting | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Handhaving blokkering | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Druk aanslag sluiting | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ICE | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 motor actief | 0 | / | / | / | / | / |
| Omkering openingsrichting | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| SAFE 2 | 6 | / | / | / | / | / |
| IC 1 | 0 | / | / | / | / | / |
| IC 2 | 4 | / | / | / | / | / |
| AUX 3 | 0 | / | / | / | / | / |
| Vaste Code | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Programmering afstandsbedieningen | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Seriële modus | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Adres | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| EXPI1 | 1 | / | / | / | / | / |
| EXPI2 | 0 | / | / | / | / | / |
| EXPO1 | 9 | / | / | / | / | / |
| EXPO2 | 9 | / | / | / | / | / |
| Vooraf knipperen stoplicht | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Continu rood stoplicht | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |



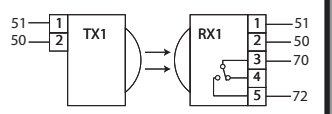

F

## SAFE 1

TEST OFF

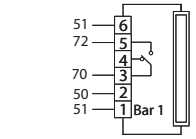
SAFE 1 = 0,2,4

1 — 1 PHOT / 1 PHOT OP / 1 PHOT CL




3 — 1 BAR

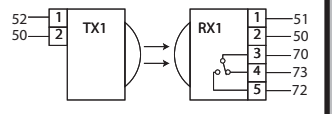
SAFE 1 = 6



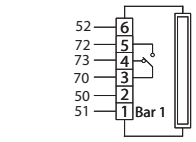

TEST ON

SAFE 1 = 1,3,5

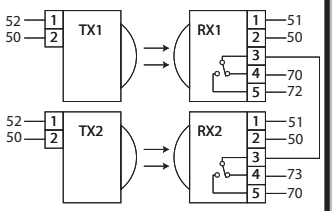
2 — 1 PHOT / 1 PHOT OP / 1 PHOT CL



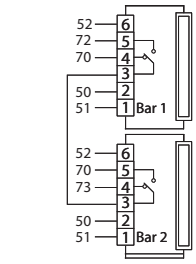

4 — 1 BAR



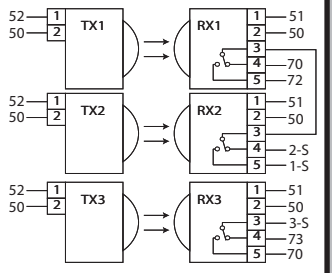

2 PHOT / 2 PHOT OP / 2 PHOT CL




2 BAR

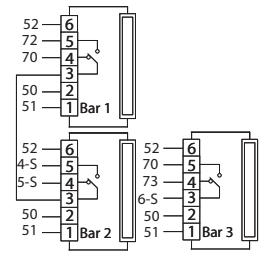



3 PHOT / 3 PHOT OP / 3 PHOT CL

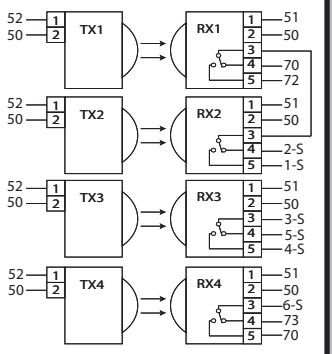



SAFE 1 = 7

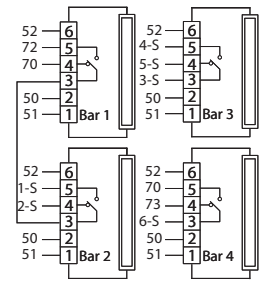
3 BAR




4 PHOT / 4 PHOT OP / 4 PHOT CL

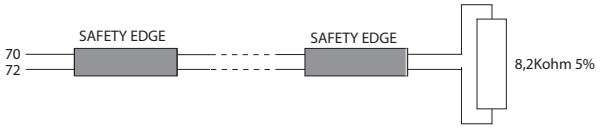



4 BAR




5 — BAR 8K2

SAFE 1 = 8

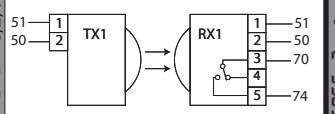



## SAFE 2

TEST OFF

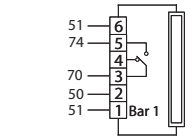
SAFE 2 = 0,2,4

1 — 1 PHOT / 1 PHOT OP / 1 PHOT CL




3 — 1 BAR

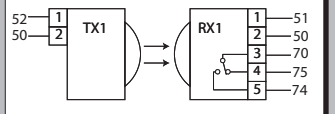
SAFE 2 = 6



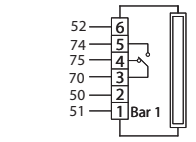

TEST ON

SAFE 2= 1,3,5

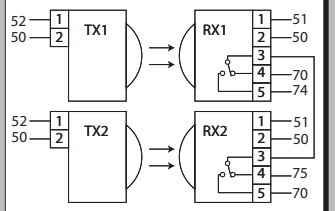
2 — 1 PHOT / 1 PHOT OP / 1 PHOT CL



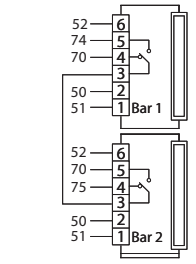

4 — 1 BAR



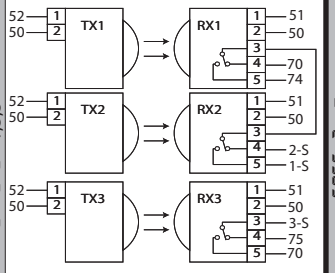

2 PHOT / 2 PHOT OP / 2 PHOT CL




2 BAR

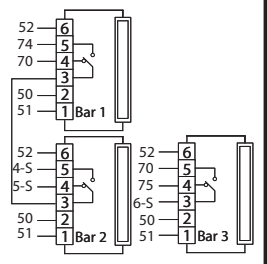



3 PHOT / 3 PHOT OP / 3 PHOT CL

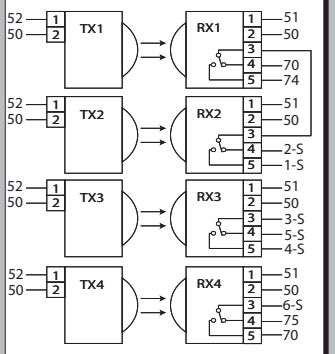



SAFE 2 = 7

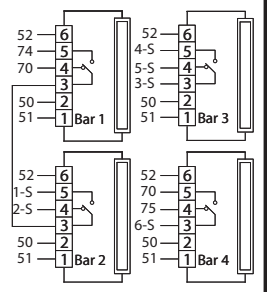
3 BAR




4 PHOT / 4 PHOT OP / 4 PHOT CL

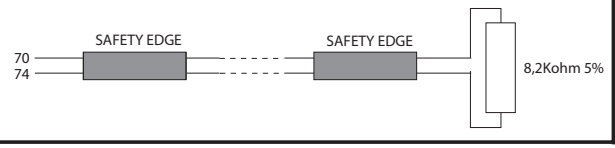



4 BAR

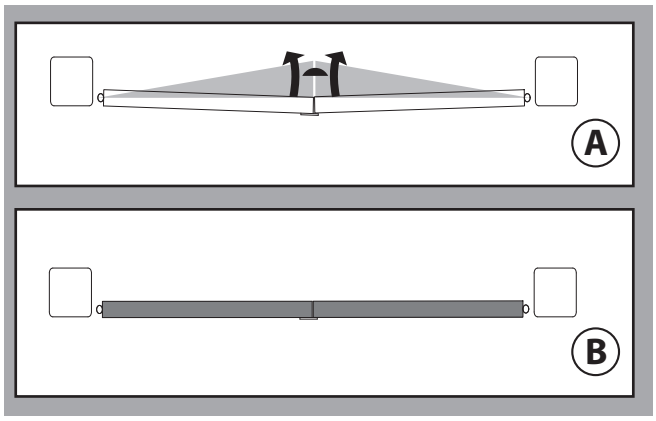


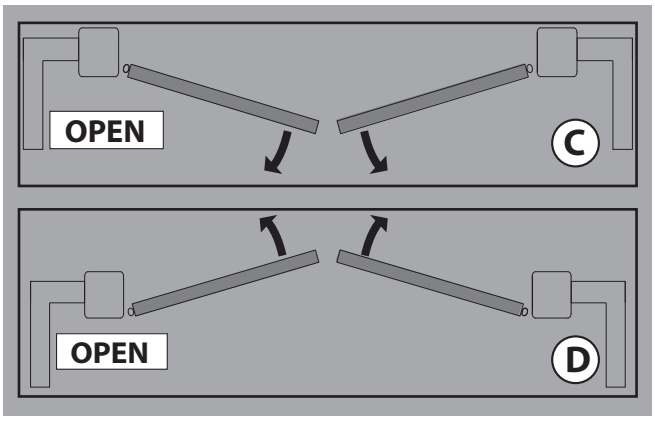

5 — BAR 8K2

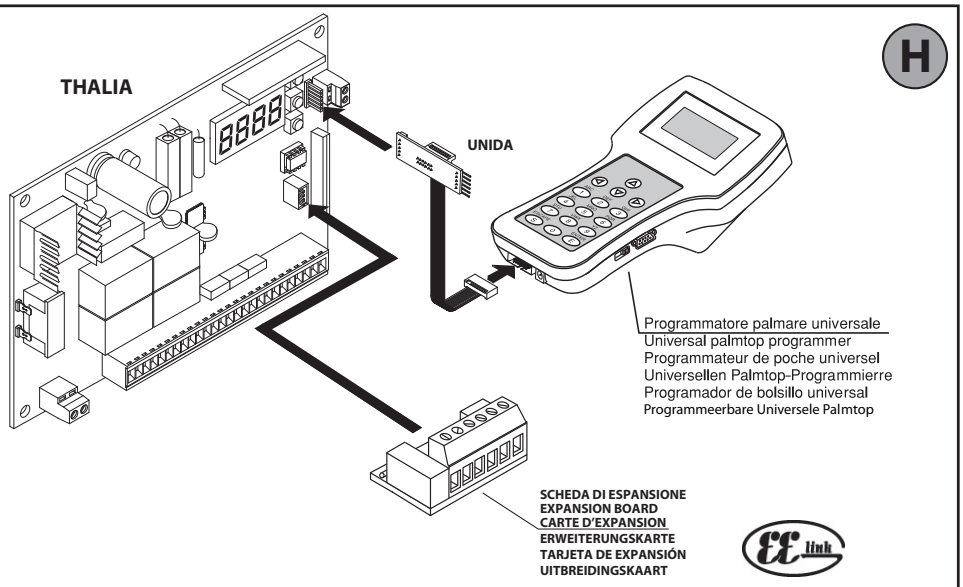
SAFE 2 = 8

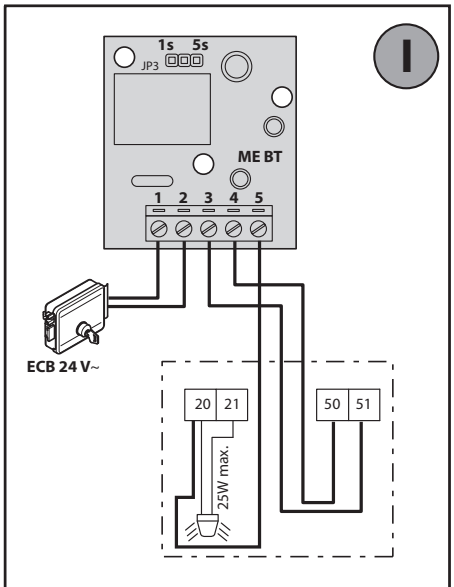



Numero massimo di dispositivi verificati: 6 (ma non più di 4 per tipo),
Maximum number of tested devices: 6 (but no more than 4 per type),
Nombre maximum dispositif vérifiés: 6 (mais pas plus de 4 par type),
Max. Anzahl der überprüften Geräte: 6 (jedoch nicht mehr als 4 je Typ),
Número máximo dispositivos comprobados: 6 (pero no más de 4 por tipo),
Maximumaantal "trusted devices": 6 (maar niet meer dan 4 per type).

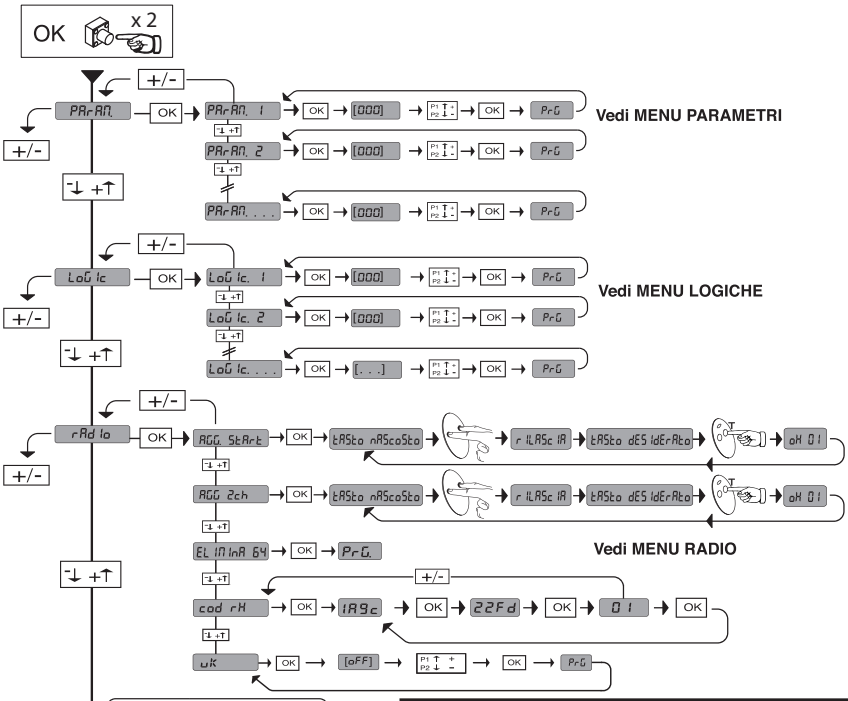

A
B

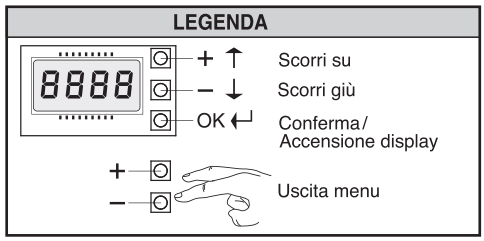

G
OPEN
C
OPEN
D

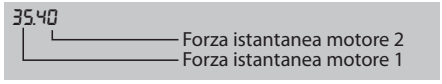

H
THALIA
UNIDA
Programmatore palmare universale
Universal palmtop programmer
Programmateur de poche universel
Universellen Palmtop-Programmierre
Programador de bolsillo universal
Programmeerbare Universele Palmtop
SCHEDA DI ESPANSIONE
EXPANSION BOARD
CARTE D'EXPANSION
ERWEITERUNGSKARTE
TARJETA DE EXPANSIÓN
UITBREIDINGSKAART
(versione x.40 e successive)
(x.40 and later versions)
(version x.40 et suivantes)
(Version x.40 und nachfolgende)
(versión x.40 y sucesivas )
(versie x.40 en hoger)


I
1s 5s
JP3
ME BT
1 2 3 4 5
ECB 24 V~
20 21
50 51
25W max.

# ACCESSO AI MENU Fig. 1




| Codice diagnostica | Descrizione | Note |
|---|---|---|
| StrE | Attivazione ingresso start esterno START E | |
| Str I | Attivazione ingresso start interno START I | |
| oPEn | Attivazione ingresso OPEN | |
| cLS | Attivazione ingresso CLOSE | |
| PEd | Attivazione ingresso pedonale PED | |
| t iME | Attivazione ingresso TIMER | |
| StoP | Attivazione ingresso STOP | |
| Phot | Attivazione ingresso fotocellula PHOT | |
| PhoP | Attivazione ingresso fotocellula in apertura PHOT OP | |
| PhcL | Attivazione ingresso fotocellula in chiusura PHOT CL | |
| bAr | Attivazione ingresso costa BAR | |
| Suc1 | Attivazione ingresso finecorsa chiusura del motore 1 SWC1 | |
| Suo1 | Attivazione ingresso finecorsa apertura del motore 1 SWO1 | |
| Suc2 | Attivazione ingresso finecorsa chiusura del motore 2 SWC2 | |
| Suo2 | Attivazione ingresso finecorsa apertura del motore 2 SWO2 | |
| SEt | La scheda stà attendendo di eseguire una manovra completa apertura-chiusura non interrotta da stop intermedi per acquisire la coppia necessaria al movimento.ATTENZIONE! Non è attivo il rilevamento dell'ostacolo | |
| Er01 | Test fotocellule fallito | Verificare collegamento fotocellule e/o impostazioni logiche |
| Er02 | Test costa fallito | Verificare collegamento coste e/o impostazioni logiche |
| Er03 | Test fotocellule apertura fallito | Verificare collegamento fotocellule e/o impostazione parametri/logiche |
| Er04 | Test fotocellule chiusura fallito | Verificare collegamento fotocellule e/o impostazione parametri/logiche |
| Er06 | Test costa 8k2 fallito | Verificare collegamento coste e/o impostazioni parametri/logiche |
| Er 1H* | Errore test hardware scheda | - Verificare collegamenti al motore<br>- Problemi hardware alla scheda (contattare l'assistenza tecnica) |
| Er2H* | Errore encoder | - Cavi di alimentazione del motore o del segnale encoder invertiti/scollegati.<br>- Il movimento dell'attuatore risulta troppo lento o fermo rispetto al funzionamento programmato. |
| Er3H* | Inversione per ostacolo - Amperostop | Verificare eventuali ostacoli lungo il percorso |
| Er4H* | Termica | Attendere il raffreddamento dell'automazione |
| Er5H* | Errore comunicazione con dispositivi remoti | Verificare il collegamento con i dispositivi accessori e/o schede di espansione collegati via seriale |
| Er7H* | Errore interno di controllo supervisione sistema. | Provare a spegnere e riaccendere la scheda. Se il problema persiste contattare l'assistenza tecnica. |
| ErSb | Errore durante la regolazione dei finecorsa | -Ripetere la procedura di regolazione finecorsa.<br>- Provare a spostere i limiti massimi sia del finecorsa di apertura che di chiusura.<br>- Attenzione l'ultimo centimetro di corsa del pistone, sia in apertura che in chiusura, non può essere utilizzato. |

***H= 0, 1, .., 9, A, B, C, D, E, F**

# AVVERTENZE PER L'INSTALLATORE



**ATTENZIONE! Importanti istruzioni di sicurezza. Leggere e seguire attentamente tutte le avvertenze e le istruzioni che accompagnano il prodotto poiché un'installazione errata può causare danni a persone, animali o cose. Le avvertenze e le istruzioni forniscono importanti indicazioni riguardanti la sicurezza, l'installazione, l'uso e la manutenzione. Conservare le istruzioni per allegarle al fascicolo tecnico e per consultazioni future.**

**SICUREZZA GENERALE**
Questo prodotto è stato progettato e costruito esclusivamente per l'utilizzo indicato in questa documentazione. Usi diversi da quanto indicato potrebbero essere causa di danni al prodotto e di pericolo.
-Gli elementi costruttivi della macchina e l'installazione devono essere in accordo con le seguenti Direttive Europee, ove applicabili: 2004/108/CE, 2006/95/CE, 2006/42/CE, 89/106/CE, 99/05/CE e loro modifiche successive. Per tutti i Paesi extra CEE, oltre alle norme nazionali vigenti, per un buon livello di sicurezza è opportuno rispettare anche le norme citate.
-La Ditta costruttrice di questo prodotto (di seguito "Ditta") declina qualsiasi responsabilità derivante da un uso improprio o diverso da quello per cui è destinato e indicato nella presente documentazione nonché dall'inosservanza della Buona Tecnica nella costruzione delle chiusure (porte, cancelli, ecc.) e dalle deformazioni che potrebbero verificarsi durante l'uso.
-Prima di installare il prodotto apportare tutte le modifiche strutturali relative alle realizzazione dei franchi di sucurezza a alla protezione o segregazione di tutte le zone di schiacciamento, cesoiamento, convogliamento e di pericolo in genere, secondo quanto previsto dalle norme EN 12604 ed 12453 o eventuali norme locali di installazione. Verificare che la struttura esistente abbia i necessari requisiti di robustezza e stabilità.
-Prima di iniziare l'installazione verificare l'integrità del prodotto.
-La Ditta non è responsabile della inosservanza della Buona Tecnica nella costruzione e manutenzione degli infissi da motorizzare, nonché delle deformazioni che dovessero intervenire nell'utilizzo.
-Verificare che l'intervallo di temperatura dichiarato sia compatibile con il luogo destinato all'installazione dell'automazione.
-Non installare questo prodotto in atmosfera esplosiva: la presenza di gas o fumi infiammabili costituisce un grave pericolo per la sicurezza.
- Togliere l'alimentazione elettrica, prima di qualsiasi intervento sull'impianto. Scollegare anche eventuali batterie tampone se presenti.
-Prima di collegare l'alimentazione elettrica, accertarsi che i dati di targa corrispondano ai quelli della rete di distribuzione elettrica e che a monte dell'impianto elettrico vi siano un interruttore differenziale e una protezione da sovracorrente adeguati. Prevedere sulla rete di alimentazione dell'automazione, un interruttore o un magnetotermico omnipolare con distanza di apertura dei contatti conforme a quanto previsto dalle norme vigenti.
-Verificare che a monte della rete di alimentazione, vi sia un interruttore differenziale con soglia non superiore a 0.03A e a quanto previsto dalle norme vigenti.
-Verificare che l'impianto di terra sia realizzato correttamente: collegare a terra tutte le parti metalliche della chiusura (porte, cancelli, ecc.) e tutti i componenti dell'impianto provvisti di morsetto di terra.
-L'installazione deve essere fatta utilizzando dispositivi di sicurezza e di comandi conformi alla EN 12978 e EN12453.
-Le forze di impatto possono essere ridotte mediante l'utilizzo di bordi deformabili.
-Nel caso in cui le forze di impatto superino i valori previsti dalle norme, applicare dispositivi elettrosensibili o sensibili alla pressione.
-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.
-Applicare i segnali previsti dalle normative vigenti per individuare le zone pericolose (i rischi residui). Ogni installazione deve essere identificata in modo visibile secondo quanto prescritto dalla EN13241-1.
- Successivamente al completamento dell'installazione, applicare una targa identificativa della porta/cancello
-Questo prodotto non può essere installato su ante che incorporano delle porte (a meno che il motore sia azionabile esclusivamente a porta chiusa).
-Se l'automazione è installata ad una altezza inferiore a 2,5 m o se è accessibile, è necessario garantire un adeguato grado di protezione delle parti elettriche e meccaniche.
-Installare qualsiasi comando fisso in posizione tale da non causare pericoli e lontano da parti mobili. In particolare i comandi a uomo presente devono essere posizionati in vista diretta della parte guidata, e, a meno che non siano a chiave, devono essere installati a una altezza minima di 1,5 m e in modo tale da non essere accessibili al pubblico.
-Applicare almeno un dispositivo di segnalazione luminosa (lampeggiante) in posizione visibile, fissare inoltre alla struttura un cartello di Attenzione.
-Fissare in modo permanente una etichetta relativa al funzionamento dello sblocco manuale dell'automazione e apporla vicino all'organo di manovra.
-Assicurarsi che durante la manovra siano evitati o protetti i rischi meccanici ed in particolare l'impatto, lo schiacciamento, il convogliamento, il cesoiamento tra parte guidata e parti circostanti.
-Dopo aver eseguito l'installazione, assicurarsi che il settaggio dell'automazione motore sia correttamente impostato e che i sistemi di protezione e di sblocco funzionino correttamente.
-Usare esclusivamente parti originali per qualsiasi manutenzione o riparazione. La Ditta declina ogni responsabilità ai fini della sicurezza e del buon funzionamento dell'automazione se vengono impiegati componenti di altri produttori.
-Non eseguire alcuna modifica ai componenti dell'automazione se non espressamente autorizzata dalla Ditta.
-Istruire l'utilizzatore dell'impianto per quanto riguarda gli eventuali rischi residui, i sistemi di comando applicati e l'esecuzione della manovra apertura manuale in caso di emergenza: consegnare il manuale d'uso all'utilizzatore finale.
-Smaltire i materiali di imballo (plastica, cartone, polistirolo, ecc.) secondo quanto previsto dalle norme vigenti. Non lasciare buste di nylon e polistirolo alla portata dei bambini.

**COLLEGAMENTI**
**ATTENZIONE!** Per il collegamento alla rete utilizzare: cavo multipolare di sezione minima 5x1,5mm² o 4x1,5mm² per alimentazioni trifase oppure 3x1,5mm² per alimentazioni monofase (a titolo di esempio, il cavo può essere del tipo H05 VV-F con sezione 4x1.5mm²). Per il collegamento degli ausiliari utilizzare conduttori con sezione minima di 0,5 mm².
-Utilizzare esclusivamente pulsanti con portata non inferiore a 10A-250V.
-I conduttori devono essere vincolati da un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti (per esempio mediante fascette) al fine di tenere nettamente separate le parti in tensione dalle parti in bassissima tensione di sicurezza.
-Il cavo di alimentazione, durante l'installazione, deve essere sguainato in modo da permettere il collegamento del conduttore di terra all'appropriato morsetto lasciando però i conduttori attivi il più corti possibile. Il conduttore di terra deve essere l'ultimo a tendersi in caso di allentamento del dispositivo di fissaggio del cavo.
**ATTENZIONE!** i conduttori a bassissima tensione di sicurezza devono essere fisicamente separati dai conduttori a bassa tensione.
L'accessibilità alle parti in tensione deve essere possibile esclusivamente per il personale qualificato (installatore professionale)

**VERIFICA DELL'AUTOMAZIONE E MANUTENZIONE**
Prima di rendere definitivamente operativa l'automazione, e durante gli interventi di manutenzione, controllare scrupolosamente quanto segue:
-Verificare che tutti i componenti siano fissati saldamente;
-Verificare l'operazione di avvio e fermata nel caso di comando manuale.
-Verificare la logica di funzionamento normale o personalizzata.
-Solo per cancelli scorrevoli: verificare il corretto ingranamento cremagliera - pignone con un gioco di 2 mm lungo tutta la cremagliera; tenere la rotaia di scorrimento sempre pulita e libera da detriti.
-Solo per cancelli e porte scorrevoli: verificare che il binario di scorrimento del cancello sia lineare, orizzontale e le ruote siano idonee a sopportare il peso del cancello.
-Solo per cancelli scorrevoli sospesi (Cantilever): verificare che non ci sia abbassamento o oscillazione durante la manovra.
-Solo per cancelli a battente: verificare che l'asse di rotazione delle ante sia perfettamente verticale.
-Controllare il corretto funzionamento di tutti i dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, ecc) e la corretta regolazione della sicurezza antischiacciamento verificando che il valore della forza d'impatto misurato nei punti previsti dalla norma EN 12445, sia inferiore a quanto indicato nella norma EN 12453.
-Le forze di impatto possono essere ridotte mediante l'utilizzo di bordi deformabili.
-Verificare la funzionalità della manovra di emergenza ove presente.
-Verificare l'operazione di apertura e chiusura con i dispositivi di comando applicati.
-Verificare l'integrità delle connessioni elettriche e dei cablaggi, in particolare lo stato delle guaine isolanti e dei pressa cavi.
-Durante la manutenzione eseguire la pulizia delle ottiche delle fotocellule.
-Per il periodo di fuori servizio dell'automazione, attivare lo sblocco di emergenza (vedi paragrafo "MANOVRA DI EMERGENZA") in modo da rendere folle la parte guidata e permettere così l' apertura e la chiusura manuale del cancello.
-Se il cavo di alimentazione è danneggiato, esso deve essere sostituito dal costruttore o dal suo servizio di assistenza tecnica o comunque da una persona con qualifica similare, in modo da prevenire ogni rischio.
-Se si si installano dispositivi di tipo "D" (come definiti dalla EN12453), collegati in modalità non verificata, prescrivere una manutenzione obbligatoria con frequenza almeno semestrale.

**ATTENZIONE!**
Ricordarsi che la motorizzazione è una facilitazione dell'uso del cancello/porta e non risolve problemi a difetti e deficienze di installazione o di mancata manutenzione.

**DEMOLIZIONE**
L'eliminazione dei materiali va fatta rispettando le norme vigenti. Nel caso di demolizione dell'automazione non esistono particolari pericoli o rischi derivanti dall'automazione stessa.
È opportuno, in caso di recupero dei materiali, che vengano separati per tipologia (parti elettriche - rame - alluminio - plastica - ecc.).

**SMANTELLAMENTO**
Nel caso l'automazione venga smontata per essere poi rimontata in altro sito bisogna:
-Togliere l'alimentazione e scollegare tutto l'impianto elettrico.
-Togliere l'attuatore dalla base di fissaggio.
-Smontare tutti i componenti dell'installazione.
-Nel caso alcuni componenti non possano essere rimossi o risultino danneggiati, provvedere alla loro sostituzione.

**Tutto quello che non è espressamente previsto nel manuale d'installazione, non è permesso. Il buon funzionamento dell'operatore è garantito solo se vengono rispettati i dati riportati. La ditta non risponde dei danni causati dall'inosservanza delle indicazioni riportate in questo manuale.**
**Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto, la Ditta si riserva di apportare in qualunque momento le modifiche che essa ritiene convenienti per migliorare tecnicamente, costruttivamente e commercialmente il prodotto, senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.**

D811762 00100_05

# MANUALE PER L'INSTALLAZIONE

**2) GENERALITÁ**
Il quadro comandi **THALIA** viene fornito dal costruttore con settaggio standard. Qualsiasi variazione, deve essere impostata mediante il programmatore a display incorporato o mediante programmatore palmare universale. Supporta completamente il protocollo EELINK.
Le caratteristiche principali sono:
- Controllo di 1 o 2 motori 24V BT
  Nota: Devono essere utilizzati 2 motori dello stesso tipo.
- Regolazione elettronica della coppia con rilevamento ostacoli
- Ingressi controllo finecorsa in base al motore selezionato
- Ingressi separati per le sicurezze
- Ricevitore radio incorporato rolling-code con clonazione trasmettitori.

La scheda è dotata di una morsettiera di tipo estraibile per rendere più agevole la manutenzione o la sostituzione. Viene fornita con una serie di ponti precablati per facilitare l'installatore in opera.
**I ponti riguardano i morsetti: 70-71, 70-72, 70-74. Se i morsetti sopraindicati vengono utilizzati, togliere i rispettivi ponti.**

**VERIFICA**
Il quadro **THALIA** effettua il controllo (verifica) dei relè di marcia e dei dispositivi di sicurezza (fotocellule), prima di eseguire ogni ciclo di apertura e chiusura.
In caso di malfunzionamenti verificare il regolare funzionamento dei dispositivi collegati e controllare i cablaggi.

| **3) DATI TECNICI** | |
|---|---|
| Alimentazione | 220-230V 50/60 Hz* |
| Isolamento rete/bassa tensione | > 2MOhm 500V ⎓ |
| Temperatura di funzionamento | -20 / +55°C |
| Protezione termica | Software |
| Rigidità dielettrica | rete/bt 3750V~ per 1 minuto |
| Corrente uscita motore | 7.5A+7.5A max |
| Corrente di commutazione relè motore | 10A |
| Potenza massima motori | 180W + 180W (24V ⎓) |
| Alimentazione accessori | 24V~ (1A assorbimento max)<br>24V~safe |
| AUX 3 | Contatto N.O. (24V~/1A max) |
| Lampeggiante | 24V~ 25W max |
| Dimensioni | vedi **Fig. B** |
| Fusibili | vedi **Fig. C** |
| N° combinazioni | 4 miliardi |
| N° max radiocomandi memorizzabili | 63 |

(* altre tensioni disponibili a richiesta)

**Versioni trasmettitori utilizzabili:**
**Tutti i trasmettitori ROLLING CODE compatibili con** ((ER-Ready))

**4) PREDISPOSIZIONE TUBI Fig. A**

**5) COLLEGAMENTI MORSETTIERA Fig. C**
**AVVERTENZE -** Nelle operazioni di cablaggio ed installazione riferirsi alle norme vigenti e comunque ai principi di buona tecnica.
I conduttori alimentati con tensioni diverse, devono essere fisicamente separati, oppure devono essere adeguatamente isolati con isolamento supplementare di almeno 1mm.
I conduttori devono essere vincolati da un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti, per esempio mediante fascette.
Tutti i cavi di collegamento devono essere mantenuti adeguatamente lontani dal dissipatore.
**ATTENZIONE! Per il collegamento alla rete, utilizzare cavo multipolare di sezione minima 3x1.5mm² e del tipo previsto dalle normative vigenti.**
**Per il collegamento dei motori, utilizzare cavo di sezione minima 1,5 mm² e del tipo previsto dalle normative vigenti. A titolo di esempio, se il cavo è all'esterno (all'aperto), deve essere almeno pari a H07RN-F mentre, se all'interno (in canaletta), deve essere almeno pari a H05 VV-F.**

| | Morsetto | Definizione | Descrizione |
|---|---|---|---|
| Alimentazione | L | FASE | Alimentazione monofase 220-230V 50/60 Hz* |
| | N | NEUTRO | |
| | JP5 | PRIM TRASF | Collegamento primario trasformatore, 220-230V. |
| | JP7 | | |
| | JP21 | SEC TRASF | Alimentazione scheda:<br>24V~ Secondario trasformatore<br>24V= Alimentazione da batteria tampone |
| Motore | 10 | MOT1 + | Collegamento motore 1. Sfasamento ritardato in chiusura.<br>Verificare collegamenti di Fig.E. |
| | 11 | MOT1 - | |
| | 14 | MOT2 + | Collegamento motore 2. Sfasamento ritardato in apertura.<br>Verificare collegamenti di Fig.E. |
| | 15 | MOT2 - | |
| Aux | 20 | LAMP 24v | Uscita lampeggiante 24V max 25W. |
| | 21 | | |
| | 26 | AUX 3 - CONTATTO LIBERO (N.O.)<br>(Max 24V 1A) | Uscita configurabile AUX 3 - Default Uscita 2°CANALE RADIO.<br>2°CANALE RADIO/ SPIA CANCELLO APERTO SCA/ Comando LUCE CORTESIA/ Comando LUCE ZONA/ LUCE SCALE/ ALLARME CANCELLO APERTO/ LAMPEGGIANTE/ ELETTROSERRATURA A SCATTO/ ELETTROSERRATURA A MAGNETE.<br>Far riferimento alla tabella "Configurazione delle uscite AUX". |
| | 27 | | |
| Finecorsa per ELI 250 BT | 41 | + REF SWE | Comune finecorsa |
| | 42 | SWC 1 | Finecorsa di chiusura del motore 1 SWC1 (N.C.). |
| | 43 | SWO 1 | Finecorsa di apertura del motore 1 SWO1 (N.C.). |
| | 44 | SWC 2 | Finecorsa di chiusura del motore 2 SWC2 (N.C.). |
| | 45 | SWO 2 | Finecorsa di apertura del motore 2 SWO2 (N.C.). |
| Finecorsa per PHOBOS BT - IGEA BT - SUB BT | 42 | SW 1 | Controllo finecorsa motore 1.<br>Per gli attuatori con gestione dei finecorsa ad un filo. |
| | 43 | SW 2 | Controllo finecorsa motore 2.<br>Per gli attuatori con gestione dei finecorsa ad un filo. |
| Finecorsa per LUX BT LUX G BT | 41 | + REF SWE | Comune finecorsa |
| | 42 | SW 1 | Controllo finecorsa motore 1. |
| | 43 | SW 2 | Controllo finecorsa motore 2. |
| Alim. Accessori | 50 | 24V- | Uscita alimentazione accessori. |
| | 51 | 24V+ | |
| | 52 | 24 Vsafe+ | Uscita alimentazione per dispositivi di sicurezza verificati (trasmettitore fotocellule e trasmettitore costa sensibile).<br>Uscita attiva solo durante il ciclo di manovra. |
| Comandi | 60 | Comune | Comune ingressi IC 1 e IC 2 |
| | 61 | IC 1 | Ingresso di comando configurabile 1 (N.O.) - Default START E.<br>START E / START I / OPEN / CLOSE / PED / TIMER / TIMER PED<br>Far riferimento alla tabella "Configurazione degli ingressi di comando". |
| | 62 | IC 2 | Ingresso di comando configurabile 2 (N.O.) - Default PED.<br>START E / START I / OPEN / CLOSE / PED / TIMER / TIMER PED<br>Far riferimento alla tabella "Configurazione degli ingressi di comando". |

| | Morsetto | Definizione | Descrizione |
|---|---|---|---|
| Sicurezze | 70 | Comune | Comune ingressi STOP, SAFE 1 e SAFE 2 |
| | 71 | STOP | Il comando interrompe la manovra. (N.C.)<br>Se non si utilizza lasciare il ponticello inserito. |
| | 72 | SAFE 1 | Ingresso di sicurezza configurabile 1 (N.C.) - Default PHOT.<br>PHOT / PHOT TEST / PHOT OP / PHOT OP TEST / PHOT CL / PHOT CL TEST / BAR / BAR TEST / BAR 8K2<br>Far riferimento alla tabella "Configurazione degli ingressi di sicurezza". |
| | 73 | FAULT 1 | Ingresso verifica dispositivi di sicurezza collegati al SAFE 1. |
| | 74 | SAFE 2 | Ingresso di sicurezza configurabile 2 (N.C.) - Default BAR.<br>PHOT / PHOT TEST / PHOT OP / PHOT OP TEST / PHOT CL / PHOT CL TEST / BAR / BAR TEST / BAR 8K2<br>Far riferimento alla tabella "Configurazione degli ingressi di sicurezza". |
| | 75 | FAULT 2 | Ingresso verifica dispositivi di sicurezza collegati al SAFE 2. |
| Antenna | Y | ANTENNA | Ingresso antenna.<br>Usare una antenna accordata sui 433MHz. Per il collegamento Antenna-Ricevente usare cavo coassiale RG58. La presenza di masse metalliche a ridosso dell'antenna, può disturbare la ricezione radio. In caso di scarsa portata del trasmettitore, spostare l'antenna in un punto più idoneo. |
| | # | SHIELD | |

| Configurazione delle uscite AUX |
|---|
| Logica Aux= 0 - Uscita 2° CANALE RADIO.<br>Il contatto rimane chiuso per 1s all'attivazione del 2° canale radio. |
| Logica Aux= 1 - Uscita SPIA CANCELLO APERTO SCA.<br>Il contatto rimane chiuso durante l'apertura e ad anta aperta, intermittente durante la chiusura, aperto ad anta chiusa. |
| Logica Aux= 2 - Uscita comando LUCE CORTESIA.<br>Il contatto rimane chiuso per 90 secondi dopo l'ultima manovra. |
| Logica Aux= 3 - Uscita comando LUCE ZONA.<br>Il contatto rimane chiuso per tutta la durata della manovra. |
| Logica Aux= 4 - Uscita LUCE SCALE.<br>Il contatto rimane chiuso per 1 secondo all'inizio della manovra. |
| Logica Aux= 5 - Uscita ALLARME CANCELLO APERTO.<br>Il contatto rimane chiuso se l'anta rimane aperta per un tempo doppio rispetto al TCA impostato. |
| Logica Aux= 6 - Uscita per LAMPEGGIANTE.<br>Il contatto rimane chiuso durante la movimentazione delle ante. |
| Logica Aux= 7 - Uscita per ELETTROSERRATURA A SCATTO.<br>Il contatto rimane chiuso per 2 secondi ad ogni apertura. |
| Logica Aux= 8 - Uscita per ELETTROSERRATURA A MAGNETE.<br>Il contatto rimane chiuso a cancello chiuso. |
| **Configurazione degli ingressi di comando** |
| Logica IC= 0 - Ingresso configurato come Start E. Funzionamento secondo la Logica nou.PASSo PASSo. Start esterno per la gestione semaforo. |
| Logica IC= 1 - Ingresso configurato come Start I. Funzionamento secondo la Logica nou.PASSo PASSo. Start interno per la gestione semaforo. |
| Logica IC= 2 - Ingresso configurato come Open.<br>Il comando esegue un'apertura. Se il l'ingresso rimane chiuso, le ante rimangono aperte fino all'apertura del contatto. A contatto aperto l'automazione chiude dopo il tempo di tca, se attivato. |
| Logica IC= 3 - Ingresso configurato come Close.<br>Il comando esegue una chiusura. |
| Logica IC= 4 - Ingresso configurato come Ped.<br>Il comando esegue un'apertura pedonale, parziale. Funzionamento secondo la Logica nou.PASSo PASSo. |
| Logica IC= 5 - Ingresso configurato come Timer.<br>Funzionamento analogo al open ma la chiusura è garantita anche dopo l'assenza di rete. |
| Logica IC= 6 - Ingresso configurato come Timer Ped.<br>Il comando esegue un'apertura pedonale, parziale. Se l'ingresso rimane chiuso, l'anta rimane aperta fino all'apertura del contatto. Se il l'ingresso rimane chiuso e viene attivato un comando di Start E, Start I o Open viene eseguita una manovra completa per poi ripristinarsi in apertura pedonale. La chiusura è garantita anche dopo l'assenza di rete. |

| Configurazione degli ingressi di sicurezza |
|---|
| Logica SAFE= 0 - Ingresso configurato come Phot, fotocellula non verificata (*) (Fig.F, rif.1).<br>Consente la connessione di dispositivi non dotati di contatto supplementare di verifica. In caso di oscuramento, le fotocellule sono attive sia in apertura che in chiusura. Un oscuramento della fotocellula in chiusura, inverte il moto solo dopo il disimpegno della fotocellula. Se non si utilizza lasciare il ponticello inserito. |
| Logica SAFE= 1 - Ingresso configurato come Phot test, fotocellula verificata. (Fig.F, rif.2).<br>Attiva la verifica delle fotocellule ad inizio manovra. In caso di oscuramento, le fotocellule sono attive sia in apertura che in chiusura. Un oscuramento della fotocellula in chiusura, inverte il moto solo dopo il disimpegno della fotocellula. |
| Logica SAFE= 2 - Ingresso configurato come Phot op, fotocellula attiva solo in apertura non verificata (*) (Fig.F, rif.1).<br>Consente la connessione di dispositivi non dotati di contatto supplementare di verifica. In caso di oscuramento è escluso il funzionamento della fotocellula in chiusura. In fase di apertura blocca il moto per la durata dell'oscuramento della fotocellula. Se non si utilizza lasciare il ponticello inserito. |
| Logica SAFE= 3 - Ingresso configurato come Phot op test, fotocellula verificata attiva solo in apertura (Fig.F, rif.2).<br>Attiva la verifica delle fotocellule ad inizio manovra. In caso di oscuramento è escluso il funzionamento della fotocellula in chiusura. In fase di apertura blocca il moto per la durata dell'oscuramento della fotocellula. |
| Logica SAFE= 4 - Ingresso configurato come Phot cl, fotocellula attiva solo in chiusura non verificata (*) (Fig.F, rif.1).<br>Consente la connessione di dispositivi non dotati di contatto supplementare di verifica. In caso di oscuramento è escluso il funzionamento della fotocellula in apertura. In fase di chiusura, inverte immediatamente. Se non si utilizza lasciare il ponticello inserito. |
| Logica SAFE= 5 - Ingresso configurato come Phot cl test, fotocellula verificata attiva solo in chiusura (Fig.F, rif.2).<br>Attiva la verifica delle fotocellule ad inizio manovra. In caso di oscuramento è escluso il funzionamento della fotocellula in apertura. In fase di chiusura, inverte immediatamente. |
| Logica SAFE= 6 - Ingresso configurato come Bar, costa sensibile non verificata (*) (Fig.F, rif.3).<br>Consente la connessione di dispositivi non dotati di contatto supplementare di verifica. Il comando inverte il movimento per 2 sec. Se non si utilizza lasciare il ponticello inserito |
| Logica SAFE= 7 - Ingresso configurato come Bar, costa sensibile verificata (Fig.F, rif.4).<br>Attiva la verifica delle coste sensibili ad inizio manovra. Il comando inverte il movimento per 2 sec. |
| Logica SAFE= 8 - Ingresso configurato come Bar 8k2 (Fig.F, rif.5). Ingresso per bordo resistivo 8K2.<br>Il comando inverte il movimento per 2 sec. |

**(*) Se si si installano dispositivi di tipo "D" (come definiti dalla EN12453), collegati in modalità non verificata, prescrivere una manutenzione obbligatoria con frequenza almeno semestrale.**

**6) COLLEGAMENTO MOTORI Fig.E**

**7) DISPOSITIVI DI SICUREZZA**
**Nota: utilizzare solamente dispositivi di sicurezza riceventi con contatto in libero scambio**.

**7.1) DISPOSITIVI VERIFICATI Fig. F**

**7.2) COLLEGAMENTO DI 1 COPPIA DI FOTOCELLULE NON VERIFICATE Fig. D**

**8) ACCESSO AI MENU: FIG. 1**

**8.1) MENU PARAMETRI (PArAM) (TABELLA "A" PARAMETRI)**

**8.2) MENU LOGICHE (Lo G ic) (TABELLA "B" LOGICHE)**

**8.3) MENU RADIO (rAd io) (TABELLA "C" RADIO)**
**- NOTA IMPORTANTE: CONTRASSEGNARE IL PRIMO TRASMETTITORE MEMORIZZATO CON IL BOLLINO CHIAVE (MASTER).**
Il primo trasmettitore, nel caso di programmazione manuale, assegna il CODICE CHIAVE DELLA RICEVENTE; questo codice risulta necessario per poter effettuare la successiva clonazione dei radiotrasmettitori.
La ricevente di bordo incorporato Clonix dispone inoltre di alcune importanti funzionalità avanzate:
- Clonazione del trasmettitore master (rolling-code o codice fisso).
- Clonazione per sostituzione di trasmettitori già inseriti nella ricevente.
- Gestione database trasmettitori.
- Gestione comunità di ricevitori.

Per l'utilizzo di queste funzionalità avanzate fate riferimento alle istruzioni del programmatore palmare universale ed alla Guida generale programmazioni riceventi.

**8.4) MENU DEFAULT (dEFAULt)**
Riporta la centrale ai valori preimpostati dei DEFAULT. Dopo il ripristino è necessario effettuare un nuovo AUTOSET.

**8.5) MENU LINGUA (L inGUA)**
Consente di impostare la lingua del programmatore a display.

**8.6) MENU AUTOSET (AUtoSEt)**
- Dare avvio ad una operazione di autosettaggio portandosi nell'apposito menu.
- Non appena premuto il pulsante OK viene visualizzato il messaggio ".... .... ....", la centrale comanda una manovra di apertura seguita da una manovra di chiusura, durante la quale viene automaticamente settato il valore minimo di coppia necessario al movimento dell'anta.
  Il numero di manovre necessarie all'autoset può variare da 1 a 3.
  Durante questa fase è importante evitare l'oscuramento delle fotocellule, nonchè l'utilizzo dei comandi START, STOP e del display.
  Al termine di questa operazione la centrale di comando avrà automaticamente impostato i valori ottimali di coppia. Verificarli ed eventualmente modificarli come descritto in programmazione.

**⚠ ATTENZIONE!! Verificare che il valore della forza d'impatto misurato nei punti previsti dalla norma EN12445, sia inferiore a quanto indicato nella norma EN 12453.**

**⚠ Le forze di impatto possono essere ridotte mediante l'utilizzo di bordi deformabili.**

**⚠ Attenzione!! Durante l'autosettaggio la funzione di rilevamento ostacoli non è attiva, l'installatore deve controllare il movimento dell'automazione ed impedire a persone o cose di avvicinarsi o sostare nel raggio di azione dell'automazione.**

**8.7)SEQUENZA VERIFICA INSTALLAZIONE**
1. Eseguire la manovra di AUTOSET (*)
2. Verificare le forze di impatto: se rispettano i limiti (**) vai al punto 10 della sequenza altrimenti
3. Adeguare eventualmente i parametri di velocità e sensibilità (forza): vedi tabella parametri.
4. Riverificare le forze di impatto: se rispettano i limiti (**) vai al punto 10 della sequenza altrimenti
5. Applicare una costa passiva
6. Riverificare le forze di impatto: se rispettano i limiti (**) vai al punto 10 della sequenza altrimenti
7. Applicare dispositivi di protezione sensibili alla pressione o elettrosensibili (per esempio costa attiva) (**)
8. Riverificare le forze di impatto: se rispettano i limiti (**) vai al punto 10 della sequenza altrimenti
9. Consentire la movimentazione dell'azionamento solo in modalità "Uomo presente"
10. Assicurarsi che tutti i dispositivi di rilevamento presenza nell'area di manovra funzionino correttamente

(*) Prima di eseguire l'autoset assicurarsi di avere effettuato correttamente tutte le operazioni di montaggio e di messa in sicurezza come prescritto dalle avvertenze per l'installazione del manuale della motorizzazione.
(**) In funzione dell'analisi dei rischi potrebbe essere necessario comunque ricorrere alla applicazione di dispositivi di protezione sensibili

**8.8) MENU REGOLAZIONE FINECORSA (REG. FC)**
Consente la regolazione dei finecorsa per motori dotati di encoder.
Il menu risulta attivo con i seguenti motori: LUX BT, LUX G BT. In tutti gli altri casi viene visualizzato il messaggio "non d isPon ib ilE".
**NOTA:** queste manovre vengono eseguite in modalità uomo presente a velocità ridotta e senza l'intervento delle sicurezze. Se la logica " i Not. REE." è impostata, saranno visualizzati solamente i messaggi relativi al motore 1 ("oPn 1" e "cLn 1").

**8.9) MENU STATISTICHE**
Consente di visualizzare la versione della scheda, il numero di manovre totali (in centinaia), il numero di radiocomandi memorizzati e gli ultimi 30 errori (le prime 2 cifre indicano la posizione, le ultime 2 il codice errore). L'errore 01 è quello più recente.

**8.10) MENU PASSWORD**
Consente di impostare una password per la programmazione wireless della scheda.

**9) PRESSIONE FINECORSA CHIUSURA Fig.G Rif. A-B**
**DIREZIONE APERTURA Fig.G Rif. C-D**
**10) COLLEGAMENTO CON SCHEDE DI ESPANSIONE E PROGRAMMATORE PALMARE UNIVERSALE VERSIONE > V1.40 (Fig.H)** Fare riferimento al manuale specifico.

**ATTENZIONE! Un'errata impostazione può creare danni a persone, animali o cose.**
**⚠ ATTENZIONE: Verificare che il valore della forza d'impatto misurato nei punti previsti dalla norma EN12445, sia inferiore a quanto indicato nella norma EN 12453.**
**⚠ Le forze di impatto possono essere ridotte mediante l'utilizzo di bordi deformabili.**
Per ottenere un risultato migliore, si consiglia di eseguire l'autoset con motori a riposo (cioè non surriscaldati da un numero considerevole di manovre consecutive).

**11) MODULI OPZIONALI U-LINK**
Fare riferimento alle istruzioni dei moduli U-link

**12) ELETTROSERRATURA Fig. I**
**ELETTROSERRATURA**
**⚠ ATTENZIONE: Nel caso di ante di lunghezza superiore a 3m, risulta indispensabile l'installazione di una elettroserratura.**
La Fig. I riporta un esempio di connessione di una elettroserratura a scatto ECB 24 V~ collegata al quadro comando THALIA.
Il quadro THALIA per pilotare l'elettroseratura richiede un'apposita scheda mod. ME BT.

**TABELLA "A" - MENU PARAMETRI - (PArAM)**

| Parametro | Min. | Max. | Default | Personali | Definizione | Descrizione |
|---|---|---|---|---|---|---|
| t.SFAS.AP | 0 | 10 | 3 | | Tempo ritardo apertura motore 2 [s] | Tempo di ritardo all'apertura del motore 2 rispetto al motore 1. |
| t.SFAS.ch | 0 | 25 | 3 | | Tempo di ritardo chiusura motore 1 [s] | Tempo di ritardo alla chiusura del motore 1 rispetto al motore 2. |
| tcA | 0 | 120 | 10 | | Tempo chiusura automatica [s] | Tempo di attesa prima della chiusura automatica. |
| t.SGomb. SEM. | 1 | 180 | 40 | | Tempo sgombero zona semaforica [s] | Tempo di sgombero della zona interessata dal traffico regolato dal semaforo. |
| SP.rALL.AP | 0 | 50 | 10 | | Spazio di rallentamento in apertura [%] | Spazio di rallentamento in apertura del/i motore/i, espresso in percentuale della corsa totale. ATTENZIONE: Dopo una modifica del parametro sarà necessaria una manovra completa senza interruzioni. **ATTENZIONE: con "SET" a display non è attivo il rilevamento dell'ostacolo.** |
| SP.rALL.ch | 0 | 50 | 10 | | Spazio di rallentamento in chiusura [%] | Spazio di rallentamento in chiusura del/i motore/i, espresso in percentuale della corsa totale. ATTENZIONE: Dopo una modifica del parametro sarà necessaria una manovra completa senza interruzioni. **ATTENZIONE: con "SET" a display non è attivo il rilevamento dell'ostacolo.** |

| Parametro | Min. | Max. | Default | Personali | Definizione | Descrizione |
|---|---|---|---|---|---|---|
| SP.dEcEL | 0 | 50 | 15 | | Spazio di decelerazione [%] | Spazio di decelerazione (passaggio dalla velocità di regime alla velocità di rallentamento) sia in apertura che in chiusura del/i motore/i, espresso in percentuale della corsa totale.<br>**ATTENZIONE: Dopo una modifica del parametro sarà necessaria una manovra completa senza interruzioni.**<br>**ATTENZIONE: con "SET" a display non è attivo il rilevamento dell'ostacolo.** |
| For2A AP | 1 | 99 | 50 | | Forza anta/e in apertura [%] | Forza esercitata dall'anta/e in apertura. Rappresenta la percentuale di forza erogata, oltre quella memorizzata durante l'autoset (e successivamente aggiornata), prima di generare un allarme ostacolo.<br>Il parametro viene impostato automaticamente dall'autoset.<br>**⚠ ATTENZIONE: Influisce direttamente nella forza di impatto: verificare che con il valore impostato vengano rispettate le norme di sicurezza vigenti (*). Installare se necessario dispositivi di sicurezza antischiacciamento (**).** |
| For2A ch | 1 | 99 | 50 | | Forza anta/e in chiusura [%] | Forza esercitata dall'anta/e in chiusura. Rappresenta la percentuale di forza erogata, oltre quella memorizzata durante l'autoset (e successivamente aggiornata), prima di generare un allarme ostacolo.<br>Il parametro viene impostato automaticamente dall'autoset.<br>**⚠ ATTENZIONE: Influisce direttamente nella forza di impatto: verificare che con il valore impostato vengano rispettate le norme di sicurezza vigenti (*). Installare se necessario dispositivi di sicurezza antischiacciamento (**).** |
| uELAP | 15 | 99 | 99 | | Velocità in apertura [%] | Percentuale della velocità massima raggiungibile in apertura dal/i motore/i.<br>**ATTENZIONE: Dopo una modifica del parametro sarà necessaria una manovra completa senza interruzioni.**<br>**ATTENZIONE: con "SET" a display non è attivo il rilevamento dell'ostacolo.** |
| uEL.ch | 15 | 99 | 99 | | Velocità in chiusura [%] | Percentuale della velocità massima raggiungibile in chiusura dal/i motore/i.<br>**ATTENZIONE: Dopo una modifica del parametro sarà necessaria una manovra completa senza interruzioni.**<br>**ATTENZIONE: con "SET" a display non è attivo il rilevamento dell'ostacolo.** |
| uELrALL | 15 | 99 | 25 | | Velocità rallentamento [%] | Velocità del/i motore/i in apertura e in chiusura nella fase di rallentamento, espressa in percentuale della velocità massima di regime.<br>**ATTENZIONE: Dopo una modifica del parametro sarà necessaria una manovra completa senza interruzioni.**<br>**ATTENZIONE: Con "SET" a display non è attivo il rilevamento dell'ostacolo.** |

**(*) Nell'Unione Europea applicare la EN12453 per i limiti di forza, e la EN12445 per il metodo di misura.**
**(**) Le forze di impatto possono essere ridotte mediante l'utilizzo di bordi deformabili.**

**TABELLA "B" - LOGICHE - (LoGic)**

| Logica | Definizione | Default | | Barrare il settaggio eseguito | Opzioni |
|---|---|---|---|---|---|
| tiPo MotorE | **Tipo motore**<br>(Impostare il tipo di motore collegato alla scheda.) | 0 | | 0 | Motori non attivi |
| | | | | 1 | ELI 250 BT |
| | | | | 2 | PHOBOS BT |
| | | | | 3 | IGEA BT |
| | | | | 4 | LUX BT |
| | | | | 5 | LUX G BT |
| | | | | 6 | SUB BT |
| tcA | **Tempo Chiusura Automatica** | 0 | | 0 | Logica non attiva |
| | | | | 1 | Attiva la chiusura automatica |
| chrAP idA | **Chiusura rapida** | 0 | | 0 | Logica non attiva |
| | | | | 1 | Chiude dopo 3 secondi dal disimpegno delle fotocellule prima di attendere il termine del TCA impostato |
| Mov. PASSo PASSo | **Movimento passo passo** | 0 | | 0 | Gli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped funzionano con la logica 4 passi. |
| | | | | 1 | Gli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped funzionano con la logica 3 passi. L'impulso durante la fase di chiusura inverte il movimento. |
| | | | | 2 | Gli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped funzionano con la logica 2 passi. Ad ogni impulso inverte il movimento. |
| PrEALL | **Preallarme** | 0 | | 0 | Il lampeggiante si accende contemporaneamente alla partenza del/i motore/i. |
| | | | | 1 | Il lampeggiante si accende circa 3 secondi prima della partenza del/i motore/i |

**mov. passo passo**

| | 2 PASSI | 3 PASSI | 4 PASSI |
|---|---|---|---|
| CHIUSA | APRE | APRE | APRE |
| IN CHIUSURA | | | STOP |
| APERTA | CHIUDE | CHIUDE | CHIUDE |
| IN APERTURA | | STOP + TCA | STOP + TCA |
| DOPO STOP | APRE | APRE | APRE |

| Logica | Definizione | Default | | Barrare il settaggio eseguito | Opzioni |
|---|---|---|---|---|---|
| UoMo PrESEntE | **Uomo presente** | 0 | | 0 | Funzionamento ad impulsi. |
| | | | | 1 | Funzionamento ad Uomo Presente.<br>L'ingresso 61 viene configurato come OPEN UP.<br>L'ingresso 62 viene configurato come CLOSE UP.<br>La manovra continua finché viene mantenuta la pressione sui tasti di OPEN UP o CLOSE UP.<br>⚠ **ATTENZIONE: non sono attive le sicurezze.** |
| | | | | 2 | Funzionamento Uomo Presente Emergency. Normalmente funzionamento ad impulsi.<br>Se la scheda fallisce i test delle sicurezze (fotocellula o costa, Er0x) per 3 volte consecutivamente, viene abilitato il funzionamento ad Uomo Presente attivo fino al rilascio dei tasti OPEN UP o CLOSE UP.<br>L'ingresso 61 viene configurato come OPEN UP.<br>L'ingresso 62 viene configurato come CLOSE UP.<br>⚠ **ATTENZIONE: con Uomo Presente Emergency non sono attive le sicurezze.** |
| bL. inP.AP | **Blocca impulsi in apertura** | 0 | | 0 | L'impulso degli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped hanno effetto durante l'apertura. |
| | | | | 1 | L'impulso degli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped non hanno effetto durante l'apertura. |
| bL. inP.tcA | **Blocca impulsi in TCA** | 0 | | 0 | L'impulso degli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped hanno effetto durante la pausa TCA. |
| | | | | 1 | L'impulso degli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped non hanno effetto durante la pausa TCA. |
| bL. inP.ch | **Blocca impulsi in chiusura** | 0 | | 0 | L'impulso degli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped hanno effetto durante la chiusura. |
| | | | | 1 | L'impulso degli ingressi configurati come Start E, Start I, Ped non hanno effetto durante la chiusura. |
| coLAr iEtE AP | **Colpo di ariete in apertura** | 0 | | 0 | Logica non attiva |
| | | | | 1 | Prima di effettuare l'apertura il cancello spinge per circa 2 secondi in chiusura. Questo consente lo sgancio più agevole dell'elettroserratura.<br>**IMPORTANTE - In assenza di adeguati fermi d'arresto meccanici, non usare questa funzione.** |
| coLAr iEtE ch | **Colpo di ariete in chiusura** | 0 | | 0 | Logica non attiva |
| | | | | 1 | Prima di effettuare la chiusura il cancello spinge per circa 2 secondi in apertura. Questo consente lo sgancio più agevole dell'elettroserratura.<br>**IMPORTANTE - In assenza di adeguati fermi d'arresto meccanici, non usare questa funzione.** |
| MAnt.bLocco | **Mantenimento blocco** | 0 | | 0 | Logica non attiva |
| | | | | 1 | Se i motori rimangono fermi in posizione di completa apertura o completa chiusura per più di un'ora, vengono attivati per circa 3 secondi nella direzione di battuta. Tale operazione viene effettuata ogni ora.<br>N.B.: Questa funzione ha lo scopo di compensare, nei motori oleodinamici l'eventuale riduzione di volume dell'olio dovuta alla diminuzione della temperatura durante le pause prolungate, ad esempio durante la notte, o dovute a trafilamenti interni.<br>**IMPORTANTE - In assenza di adeguati fermi d'arresto meccanici, non usare questa funzione.** |
| PrESS SuC | **Pressione finecorsa chiusura** | 0 | | 0 | Il movimento viene fermato esclusivamente dall'intervento del finecorsa di chiusura, in questo caso è necessario provvedere ad una precisa regolazione dell'intervento del finecorsa di chiusura (Fig.G Rif.B). |
| | | | | 1 | Da utilizzare in presenza di fermo meccanico di chiusura.<br>Questa funzione attiva la pressione delle ante sul fermo meccanico, senza che questo venga considerato come ostacolo dal sensore amperostop.<br>Lo stelo continua quindi la sua corsa per alcuni secondi dopo l'intercettazione del finecorsa di chiusura o fino all'arresto meccanico. In questo modo, anticipando leggermente l'intervento dei finecorsa di chiusura, si avrà la perfetta battuta delle ante sul fermo di arresto (Fig.G Rif.A). |
| icE | **Funzione Ice** | 0 | | 0 | La soglia di intervento della protezione amperostop rimane fissa al valore impostato. |
| | | | | 1 | La centrale esegue automaticamente ad ogni partenza una compensazione della soglia di intervento dell'allarme ostacolo.<br>Verificare che il valore della forza d'impatto misurato nei punti previsti dalla norma EN12445, sia inferiore a quanto indicato nella norma EN 12453. Nel dubbio utilizzare dispositivi di sicurezza ausiliari.<br>Questa funzione è utile nel caso di installazioni funzionanti a basse temperature.<br>**ATTENZIONE: dopo avere attivato questa funzione è necessario effettuare una manovra di autoset.** |
| 1 MotAtt | **1 motore attivo** | 0 | | 0 | Attivi entrambi i motori (2 ante). |
| | | | | 1 | Attivo solo motore 1 (1 anta). |
| inv.d irE2. AP | **Inversione direzione di apertura** | 0 | | 0 | Funzionamento standard (Vedi Fig.G Rif. C). |
| | | | | 1 | Viene invertito il verso di apertura rispetto al funzionamento standard (Vedi Fig. G Rif.D) |

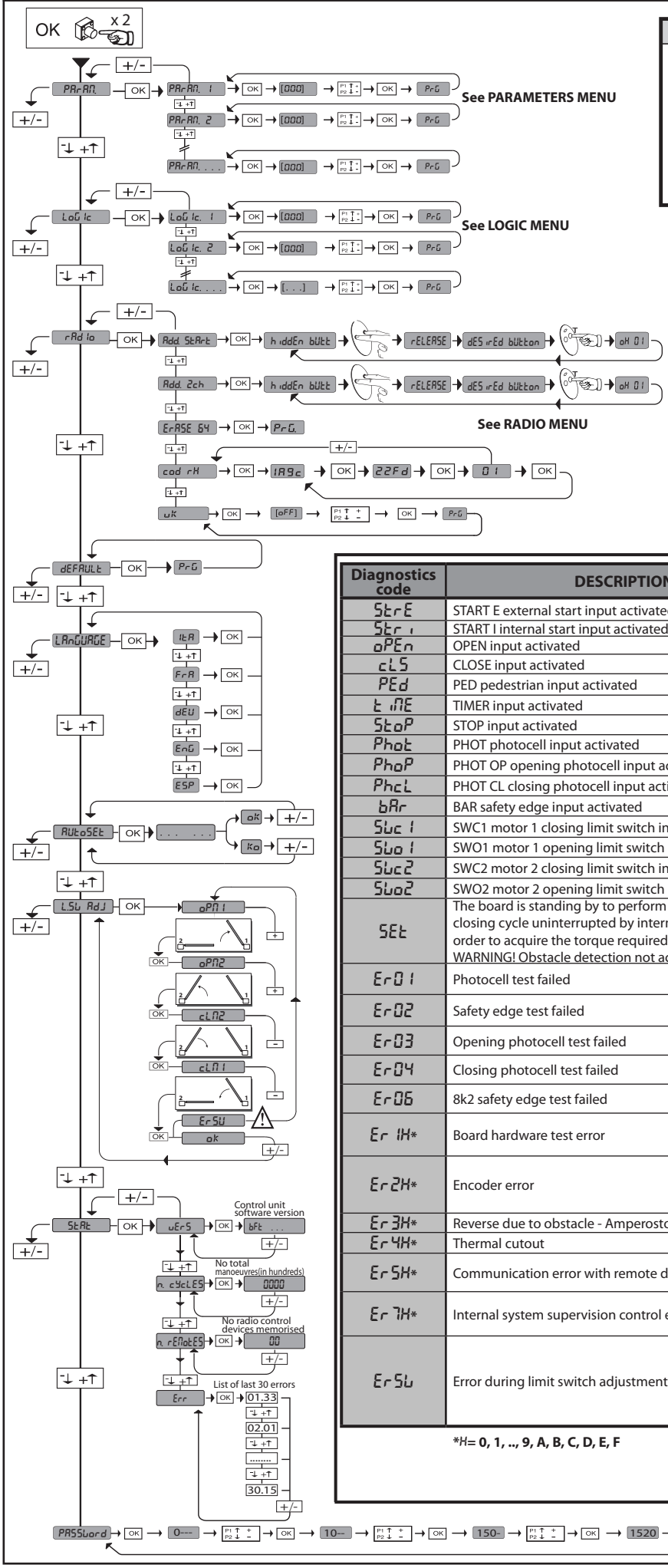
| Logica | Definizione | Default | | Barrare il settaggio eseguito | Opzioni |
|---|---|---|---|---|---|
| SAFE 1 | **Configurazione dell'ingresso di sicurezza SAFE 1. 72** | 0 | | 0 | Ingresso configurato come Phot, fotocellula. |
| | | | | 1 | Ingresso configurato come Phot test, fotocellula verificata. |
| | | | | 2 | Ingresso configurato come Phot op, fotocellula attiva solo in apertura. |
| | | | | 3 | Ingresso configurato come Phot op test, fotocellula verificata attiva solo in apertura. |
| SAFE 2 | **Configurazione dell'ingresso di sicurezza SAFE 2. 74** | 6 | | 4 | Ingresso configurato come Phot cl, fotocellula attiva solo in chiusura. |
| | | | | 5 | Ingresso configurato come Phot cl test, fotocellula verificata attiva solo in chiusura. |
| | | | | 6 | Ingresso configurato come Bar, costa sensibile. |
| | | | | 7 | Ingresso configurato come Bar, costa sensibile verificata. |
| | | | | 8 | Ingresso configurato come Bar 8k2. |
| IC 1 | **Configurazione dell'ingresso di comando IC 1. 61** | 0 | | 0 | Ingresso configurato come Start E. |
| | | | | 1 | Ingresso configurato come Start I. |
| | | | | 2 | Ingresso configurato come Open. |
| | | | | 3 | Ingresso configurato come Close. |
| IC 2 | **Configurazione dell'ingresso di comando IC 2. 62** | 4 | | 4 | Ingresso configurato come Ped. |
| | | | | 5 | Ingresso configurato come Timer. |
| | | | | 6 | Ingresso configurato come Timer Pedonale. |
| AUX 3 | **Configurazione dell'uscita AUX 3. 26-27** | 0 | | 0 | Uscita configurata come 2° Canale Radio. |
| | | | | 1 | Uscita configurata come SCA, Spia Cancello Aperto. |
| | | | | 2 | Uscita configurata come comando Luce Cortesia. |
| | | | | 3 | Uscita configurata come comando Luce Zona. |
| | | | | 4 | Uscita configurata come Luce scale. |
| | | | | 5 | Uscita configurata come Allarme. |
| | | | | 6 | Uscita configurata come Lampeggiante. |
| | | | | 7 | Uscita configurata come Serratura a scatto |
| | | | | 8 | Uscita configurata come Serratura a magnete |
| cod FISSo | **Codice Fisso** | 0 | | 0 | La ricevente risulta configurata per il funzionamento in modalità rolling-code.<br>Non vengono accettati i Cloni a Codice Fisso. |
| | | | | 1 | La ricevente risulta configurata per il funzionamento in modalità codice fisso.<br>Vengono accettati i Cloni a Codice Fisso. |
| ProGrRdio | **Programmazione radiocomandi** | 1 | | 0 | Disabilita la memorizzazione via radio dei radio comandi.<br>I radiocomandi vengono memorizzati solo utilizzando l'apposito menu Radio.<br>**IMPORTANTE: Disabilita l'inserimento automatico di nuovi radiocomandi, cloni e replay.** |
| | | | | 1 | Abilita la memorizzazione via radio dei radiocomandi:<br>1- Premere in sequenza il tasto nascosto e il tasto normale (T1-T2-T3-T4) di un radiocomando già memorizzato in modalità standard attraverso il menu radio.<br>2- Premere entro 10s il tasto nascosto ed il tasto normale (T1-T2-T3-T4) di un radiocomando da memorizzare.<br>La ricevente esce dalla modalità programmazione dopo 10s, entro questo tempo è possibile inserire ulteriori nuovi radiocomandi.<br>Questa modalità non richiede l'accesso al quadro comando.<br>**IMPORTANTE: Abilita l'inserimento automatico di nuovi radiocomandi, cloni e replay.** |
| Modo SErIALE | **Modo seriale**<br>(Identifica come si configura la scheda in una connessione di rete BFT.) | 0 | | 0 | SLAVE standard: la scheda riceve e comunica comandi/diagnostica/ecc. |
| | | | | 1 | MASTER standard: la scheda invia comandi di attivazione (START, OPEN, CLOSE, PED, STOP) ad altre schede. |
| indir122o | **Indirizzo** | 0 | | [ ____ ] | Identifica l'indirizzo da 0 a 127 della scheda in una connessione di rete BFT locale.<br>(vedi paragrafo MODULI OPZIONALI U-LINK) |

| Logica | Definizione | Default | | Barrare il settaggio eseguito | Opzioni |
|---|---|---|---|---|---|
| EXP.I1 | **Configurazione dell'ingresso EXPI1 nella scheda di espansione ingressi/ uscite. 1-2** | 1 | | 0 | Ingresso configurato come comando Start E. |
| | | | | 1 | Ingresso configurato come comando Start I. |
| | | | | 2 | Ingresso configurato come comando Open. |
| | | | | 3 | Ingresso configurato come comando Close. |
| | | | | 4 | Ingresso configurato come comando Ped. |
| | | | | 5 | Ingresso configurato come comando Timer. |
| | | | | 6 | Ingresso configurato come comando Timer Pedonale. |
| | | | | 7 | Ingresso configurato come sicurezza Phot, fotocellula. |
| | | | | 8 | Ingresso configurato come sicurezza Phot op, fotocellula attiva solo in apertura. |
| | | | | 9 | Ingresso configurato come sicurezza Phot cl, fotocellula attiva solo in chiusura. |
| | | | | 10 | Ingresso configurato come sicurezza Bar, costa sensibile. |
| | | | | 11 | Ingresso configurato come sicurezza Phot test, fotocellula verificata. L'ingresso 3 (EXPI2) della scheda di espansione ingressi/ uscite viene commutato automaticamente in ingresso verifica dispositivi di sicurezza, EXPFAULT1. |
| | | | | 12 | Ingresso configurato come sicurezza Phot op test, fotocellula verificata attiva solo in apertura. L'ingresso 3 (EXPI2) della scheda di espansione ingressi/ uscite viene commutato automaticamente in ingresso verifica dispositivi di sicurezza, EXPFAULT1. |
| | | | | 13 | Ingresso configurato come sicurezza Phot cl test, fotocellula verificata attiva solo in chiusura. L'ingresso 3 (EXPI2) della scheda di espansione ingressi/ uscite viene commutato automaticamente in ingresso verifica dispositivi di sicurezza, EXPFAULT1. |
| | | | | 14 | Ingresso configurato come sicurezza Bar, costa sensibile verificata. L'ingresso 3 (EXPI2) della scheda di espansione ingressi/ uscite viene commutato automaticamente in ingresso verifica dispositivi di sicurezza, EXPFAULT1. |
| EXP.I2 | **Configurazione dell'ingresso EXPI2 nella scheda di espansione ingressi/ uscite. 1-3** | 0 | | 0 | Ingresso configurato come comando Start E. |
| | | | | 1 | Ingresso configurato come comando Start I. |
| | | | | 2 | Ingresso configurato come comando Open. |
| | | | | 3 | Ingresso configurato come comando Close. |
| | | | | 4 | Ingresso configurato come comando Ped. |
| | | | | 5 | Ingresso configurato come comando Timer. |
| | | | | 6 | Ingresso configurato come comando Timer Pedonale. |
| | | | | 7 | Ingresso configurato come sicurezza Phot, fotocellula. |
| | | | | 8 | Ingresso configurato come sicurezza Phot op, fotocellula attiva solo in apertura. |
| | | | | 9 | Ingresso configurato come sicurezza Phot cl, fotocellula attiva solo in chiusura. |
| | | | | 10 | Ingresso configurato come sicurezza Bar, costa sensibile. |
| EXPo1 | **Configurazione dell'uscita EXPO2 nella scheda di espansione ingressi/ uscite. 4-5** | 9 | | 0 | Uscita configurata come 2° Canale Radio. |
| | | | | 1 | Uscita configurata come SCA, Spia Cancello Aperto. |
| | | | | 2 | Uscita configurata come comando Luce Cortesia. |
| | | | | 3 | Uscita configurata come comando Luce Zona. |
| | | | | 4 | Uscita configurata come Luce scale. |
| EXPo2 | **Configurazione dell'uscita EXPO2 nella scheda di espansione ingressi/ uscite. 6-7** | 9 | | 5 | Uscita configurata come Allarme. |
| | | | | 6 | Uscita configurata come Lampeggiante. |
| | | | | 7 | Uscita configurata come Serratura a scatto. |
| | | | | 8 | Uscita configurata come Serratura a magnete. |
| | | | | 9 | Uscita configurata come Gestione semaforo con scheda TLB. |
| SEMAF.PrELAMP. | **Prelampeggio semaforo** | 0 | | 0 | Prelampeggio escluso. |
| | | | | 1 | Luci rosse lampeggianti, per 3 secondi, ad inizio manovra. |
| SEMAFrossO FISSO | **Semaforo rosso fisso** | 0 | | 0 | Luci rosse spente a cancello chiuso. |
| | | | | 1 | Luci rosse accese a cancello chiuso. |

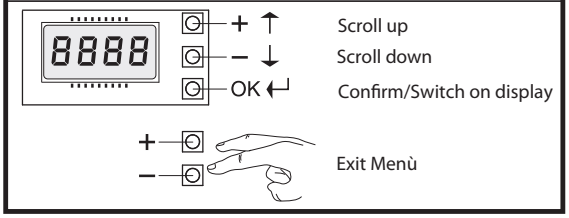
**TABELLA "C" - MENU RADIO (rAd io)**

| Logica | Descrizione |
|---|---|
| Add StArt | **Aggiungi Tasto start**<br>associa il tasto desiderato al comando Start |
| Add 2ch | **Aggiungi Tasto 2ch**<br>associa il tasto desiderato al comando 2° canale radio. Se nessuna uscita è configurata come Uscita 2° canale radio, il 2° canale radio comanda l'apertura pedonale. |
| EL in. 64 | **Elimina Lista**<br>⚠ **ATTENZIONE!** Rimuove completamente dalla memoria della ricevente tutti i radiocomandi memorizzati. |
| cod rH | **Lettura codice ricevitore**<br>Visualizza il codice ricevitore necessario per la clonazione dei radiocomandi. |
| oK | **ON =** Abilita la programmazione a distanza delle schede tramite un trasmettitore W LINK precedentemente memorizzato.<br>Questa abilitazione rimane attiva 3 minuti dall'ultima pressione del radiocomando W LINK.<br>**OFF=** Programmazione W LINK disabilitata. |

# ACCESS MENUS Fig. 1




## LEGENDA




35.40
- Instantaneous force motor 2
- Instantaneous force motor 1

| Diagnostics code | DESCRIPTION | NOTES |
|---|---|---|
| StrE | START E external start input activated | |
| Str I | START I internal start input activated | |
| oPEn | OPEN input activated | |
| cLS | CLOSE input activated | |
| PEd | PED pedestrian input activated | |
| t iME | TIMER input activated | |
| StoP | STOP input activated | |
| Phot | PHOT photocell input activated | |
| PhoP | PHOT OP opening photocell input activated | |
| PhcL | PHOT CL closing photocell input activated | |
| bAr | BAR safety edge input activated | |
| Suc 1 | SWC1 motor 1 closing limit switch input activated | |
| Suo 1 | SWO1 motor 1 opening limit switch input activated | |
| Suc2 | SWC2 motor 2 closing limit switch input activated | |
| Suo2 | SWO2 motor 2 opening limit switch input activated | |
| SEt | The board is standing by to perform a complete opening-closing cycle uninterrupted by intermediate stops in order to acquire the torque required for movement. WARNING! Obstacle detection not active | |
| Er01 | Photocell test failed | Check photocell connection and/or logic settings |
| Er02 | Safety edge test failed | Check safety edge connection and/or logic settings |
| Er03 | Opening photocell test failed | Check photocell connection and/or parameter/logic setting |
| Er04 | Closing photocell test failed | Check photocell connection and/or parameter/logic setting |
| Er06 | 8k2 safety edge test failed | Check safety edge connection and/or parameter/logic settings |
| Er 1H* | Board hardware test error | - Check connections to motor<br>- Hardware problems with board (contact technical assistance) |
| Er2H* | Encoder error | - Motor power or encoder signal cables inverted/disconnected.<br>- Actuator movement is too slow or stopped with respect to programmed operation. |
| Er3H* | Reverse due to obstacle - Amperostop | Check for obstacles in path |
| Er4H* | Thermal cutout | Allow automated device to cool |
| Er5H* | Communication error with remote devices | Check connection with serial-connected accessory devices and/or expansion boards |
| Er7H* | Internal system supervision control error. | Try switching the board off and back on again. If the problem persists, contact the technical assistance department. |
| Er5L | Error during limit switch adjustment | - Repeat the limit switch adjustment procedure.<br>- Try moving the maximum limits of both the opening and closing limit switches.<br>- Caution: the last centimetre of the piston's stroke, during either opening or closing, cannot be used. |

***H= 0, 1, .., 9, A, B, C, D, E, F**

ENGLISH

# INSTALLER WARNINGS



**WARNING! Important safety instructions. Carefully read and comply with all the warnings and instructions that come with the product as incorrect installation can cause injury to people and animals and damage to property. The warnings and instructions give important information regarding safety, installation, use and maintenance. Keep hold of instructions so that you can attach them to the technical file and keep them handy for future reference.**

**GENERAL SAFETY**

This product has been designed and built solely for the purpose indicated herein. Uses other than those indicated herein might cause damage to the product and create a hazard.

- The units making up the machine and its installation must meet the requirements of the following European Directives, where applicable: 2004/108/EC, 2006/95/EC, 2006/42/EC, 89/106/EC, 99/05/EC and later amendments. For all countries outside the EEC, it is advisable to comply with the standards mentioned, in addition to any national standards in force, to achieve a good level of safety.
- The Manufacturer of this product (hereinafter referred to as the "Firm") disclaims all responsibility resulting from improper use or any use other than that for which the product has been designed, as indicated herein, as well as for failure to apply Good Practice in the construction of entry systems (doors, gates, etc.) and for deformation that could occur during use.
- Before installing the product, make all structural changes required to produce safety gaps and to provide protection from or isolate all crushing, shearing and dragging hazard areas and danger zones in general in accordance with the provisions of standards EN 12604 and 12453 or any local installation standards. Check that the existing structure meets the necessary strength and stability requirements.
- Before commencing installation, check the product for damage.
- The Firm is not responsible for failure to apply Good Practice in the construction and maintenance of the doors, gates, etc. to be motorized, or for deformation that might occur during use.
- Make sure the stated temperature range is compatible with the site in which the automated system is due to be installed.
- Do not install this product in an explosive atmosphere: the presence of flammable fumes or gas constitutes a serious safety hazard.
- Disconnect the electricity supply before performing any work on the system. Also disconnect buffer batteries, if any are connected.
- Before connecting the power supply, make sure the product's ratings match the mains ratings and that a suitable residual current circuit breaker and overcurrent protection device have been installed upline from the electrical system. Have the automated system's mains power supply fitted with a switch or omnipolar thermal-magnetic circuit breaker with a contact separation that meets code requirements.
- Make sure that upline from the mains power supply there is a residual current circuit breaker that trips at no more than 0.03A as well as any other equipment required by code.
- Make sure the earth system has been installed correctly: earth all the metal parts belonging to the entry system (doors, gates, etc.) and all parts of the system featuring an earth terminal.
- Installation must be carried out using safety devices and controls that meet standards EN 12978 and EN 12453.
- Impact forces can be reduced by using deformable edges.
- In the event impact forces exceed the values laid down by the relevant standards, apply electro-sensitive or pressure-sensitive devices.
- Apply all safety devices (photocells, safety edges, etc.) required to keep the area free of impact, crushing, dragging and shearing hazards. 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.
- Apply all signs required by current code to identify hazardous areas (residual risks). All installations must be visibly identified in compliance with the provisions of standard EN 13241-1.
- Once installation is complete, apply a nameplate featuring the door/gate's data.
- This product cannot be installed on leaves incorporating doors (unless the motor can be activated only when the door is closed).
- If the automated system is installed at a height of less than 2.5 m or is accessible, the electrical and mechanical parts must be suitably protected.
- Install any fixed controls in a position where they will not cause a hazard, away from moving parts. More specifically, hold-to-run controls must be positioned within direct sight of the part being controlled and, unless they are key operated, must be installed at a height of at least 1.5 m and in a place where they cannot be reached by the public.
- Apply at least one warning light (flashing light) in a visible position, and also attach a Warning sign to the structure.
- Attach a label near the operating device, in a permanent fashion, with information on how to operate the automated system's manual release.
- Make sure that, during operation, mechanical risks are avoided or relevant protective measures taken and, more specifically, that nothing can be banged, crushed, caught or cut between the part being operated and surrounding parts.
- Once installation is complete, make sure the motor automation settings are correct and that the safety and release systems are working properly.
- Only use original spare parts for any maintenance or repair work. The Firm disclaims all responsibility for the correct operation and safety of the automated system if parts from other manufacturers are used.
- Do not make any modifications to the automated system's components unless explicitly authorized by the Firm.
- Instruct the system's user on what residual risks may be encountered, on the control systems that have been applied and on how to open the system manually in an emergency. give the user guide to the end user.
- Dispose of packaging materials (plastic, cardboard, polystyrene, etc.) in accordance with the provisions of the laws in force. Keep nylon bags and polystyrene out of reach of children.

**WIRING**

**WARNING!** For connection to the mains power supply, use: a multicore cable with a cross-sectional area of at least 5x1.5mm$^2$ or 4x1.5mm$^2$ when dealing with three-phase power supplies or 3x1.5mm$^2$ for single-phase supplies (by way of example, type H05 VV-F cable can be used with a cross-sectional area of 4x1.5mm$^2$). To connect auxiliary equipment, use wires with a cross-sectional area of at least 0.5 mm$^2$.

- Only use pushbuttons with a capacity of 10A-250V or more.
- Wires must be secured with additional fastening near the terminals (for example, using cable clamps) in order to keep live parts well separated from safety extra low voltage parts.
- During installation, the power cable must be stripped to allow the earth wire to be connected to the relevant terminal, while leaving the live wires as short as possible. The earth wire must be the last to be pulled taut in the event the cable's fastening device comes loose.

**WARNING!** safety extra low voltage wires must be kept physically separate from low voltage wires.

Only qualified personnel (professional installer) should be allowed to access live parts.

**CHECKING THE AUTOMATED SYSTEM AND MAINTENANCE**

Before the automated system is finally put into operation, and during maintenance work, perform the following checks meticulously:

- Make sure all components are fastened securely.
- Check starting and stopping operations in the case of manual control.
- Check the logic for normal or personalized operation.
- For sliding gates only: check that the rack and pinion mesh correctly with 2 mm of play along the full length of the rack; keep the track the gate slides on clean and free of debris at all times.
- For sliding gates and doors only: make sure the gate's running track is straight and horizontal and that the wheels are strong enough to take the weight of the gate.
- For cantilever sliding gates only: make sure there is no dipping or swinging during operation.
- For swing gates only: make sure the leaves' axis of rotation is perfectly vertical.
- Check that all safety devices (photocells, safety edges, etc.) are working properly and that the anti-crush safety device is set correctly, making sure that the force of impact measured at the points provided for by standard EN 12445 is lower than the value laid down by standard EN 12453.
- Impact forces can be reduced by using deformable edges.
- Make sure that the emergency operation works, where this feature is provided.
- Check opening and closing operations with the control devices applied.
- Check that electrical connections and cabling are intact, making extra sure that insulating sheaths and cable glands are undamaged.
- While performing maintenance, clean the photocells' optics.
- When the automated system is out of service for any length of time, activate the emergency release (see "EMERGENCY OPERATION" section) so that the operated part is made idle, thus allowing the gate to be opened and closed manually.
- If the power cord is damaged, it must be replaced by the manufacturer or their technical assistance department or other such qualified person to avoid any risk .
- If "D" type devices are installed (as defined by EN12453), connect in unverified mode, foresee mandatory maintenance at least every six months

**WARNING!**

Remember that the drive is designed to make the gate/door easier to use and will not solve problems as a result of defective or poorly performed installation or lack of maintenance

**SCRAPPING**

Materials must be disposed of in accordance with the regulations in force. There are no particular hazards or risks involved in scrapping the automated system. For the purpose of recycling, it is best to separate dismantled parts into like materials (electrical parts - copper - aluminium - plastic - etc.).

**DISMANTLING**

If the automated system is being dismantled in order to be reassembled at another site, you are required to:

- Cut off the power and disconnect the whole electrical system.
- Remove the actuator from the base it is mounted on.
- Remove all the installation's components.
- See to the replacement of any components that cannot be removed or happen to be damaged.

**Anything that is not explicitly provided for in the installation manual is not allowed. The operator's proper operation can only be guaranteed if the information given is complied with. The Firm shall not be answerable for damage caused by failure to comply with the instructions featured herein.**

**While we will not alter the product's essential features, the Firm reserves the right, at any time, to make those changes deemed opportune to improve the product from a technical, design or commercial point of view, and will not be required to update this publication accordingly.**

# INSTALLATION MANUAL



## 2) GENERAL INFORMATION

The **THALIA** control panel comes with standard factory settings. Any change must be made using the programmer with built-in display or universal handheld programmer. The Control unit completely supports the EELINK protocol.
Its main features are:

- Control of 1 or 2 24V BT motors
  Note: 2 motors of the same type must be used.
- Electronic torque control with obstacle detection
- Limit switch control inputs based on motor selected
- Separate inputs for safety devices
- Built-in radio receiver rolling code with transmitter cloning.

The board has a terminal strip of the removable kind to make maintenance or replacement easier. It comes with a series of prewired jumpers to make the installer's job on site easier.
**The jumpers concern terminals: 70-71, 70-72, 70-74. If the above-mentioned terminals are being used, remove the relevant jumpers.**

## TESTING

The **THALIA** panel controls (checks) the start relays and safety devices (photocells) before performing each opening and closing cycle.
If there is a malfunction, make sure that the connected devices are working properly and check the wiring.

| 3) TECHNICAL SPECIFICATIONS | |
|---|---|
| Power supply | 220-230V 50/60 Hz* |
| Low voltage/mains insulation | > 2MOhm 500V ⎓ |
| Operating temperature range | -20 / +55°C |
| Thermal overload protection | Software |
| Dielectric rigidity | mains/LV 3750V~ for 1 minute |
| Motor output current | max. 7.5A+7.5A |
| Motor relay switching current | 10A |
| Maximum motor power | 180W + 180W (24V ⎓) |
| Accessories power supply | 24V~ (demand max. 1A)<br>24V~safe |
| AUX 3 | NO contact (24V~/max.1A) |
| Flashing light | 24V~ max. 25W |
| Dimensions | see **Fig. B** |
| Fuses | see **Fig. C** |
| N° of combinations | 4 billion |
| Max.n° of transmitters that can be memorized | 63 |

(*other voltages to order)
**Usable transmitter versions:**
**All ROLLING CODE transmitters compatible with** ((ER-Ready))

## 4) TUBE ARRANGEMENT Fi g. A

## 5) TERMINAL BOARD WIRING Fig. C

**WARNINGS -** When performing wiring and installation, refer to the standards in force and, whatever the case, apply good practice principles.
Wires carrying different voltages must be kept physically separate from each other, or they must be suitably insulated with at least 1mm of additional insulation.
Wires must be secured with additional fastening near the terminals, using devices such as cable clamps.
All connecting cables must be kept far enough away from the dissipater.
**WARNING! For connection to the mains power supply, use a multicore cable with a cross-sectional area of at least 3x1.5mm² of the kind provided for by the regulations in force.**
**To connect the motors, use a cable with a cross-sectional area of at least 1.5mm² of the kind provided for by the regulations in force. By way of example, if the cable is run outside (unprotected), it must be at least type H07RN-F, while if it is run inside (in a raceway), it must be at least type H05 VV-F.**

| | Terminal | Definition | Description |
|---|---|---|---|
| Power supply | L | LINE | Single-phase power supply 220-230V 50/60 Hz* |
| | N | NEUTRAL | |
| | JP5 | TRANSF PRIM | Transformer primary winding connection, 220-230V. |
| | JP7 | | |
| | JP21 | TRANSF SEC | Board power supply:<br>24V~ Transformer secondary winding<br>24V= Buffer battery power supply |
| Motor | 10 | MOT1 + | Connection motor 1. Time lag during closing.<br>Check connections shown in Fig.E |
| | 11 | MOT1 - | |
| | 14 | MOT2 + | Connection motor 2. Time lag during opening.<br>Check connections shown in Fig.E |
| | 15 | MOT2 - | |
| Aux | 20 | LIGHT 24v | Flashing light 24V output max. 25W. |
| | 21 | | |
| | 26 | AUX 3 - FREE CONTACT (N.O.) (Max. 24V 1A) | AUX 3 configurable output - Default setting 2ND RADIO CHANNEL Output.<br>2ND RADIO CHANNEL/ SCA GATE OPEN LIGHT/ COURTESY LIGHT command/ ZONE LIGHT command/ STAIR LIGHT/ GATE OPEN ALARM/ FLASHING LIGHT/ SOLENOID LATCH/ MAGNETIC LOCK.<br>Refer to "AUX output configuration" table. |
| | 27 | | |
| Limit switch for ELI 250 BT | 41 | + REF SWE | Limit switch common |
| | 42 | SWC 1 | Motor 1 closing limit switch SWC1 (N.C.). |
| | 43 | SWO 1 | Motor 1 opening limit switch SWO1 (N.C.). |
| | 44 | SWC 2 | Motor 2 closing limit switch SWC2 (N.C.). |
| | 45 | SWO 2 | Motor 2 opening limit switch SWO2 (N.C.). |
| Limit switch for PHOBOS BT - IGEA BT - SUB BT | 42 | SW 1 | Limit switch control motor 1.<br>For actuators with single-wire limit switch control. |
| | 43 | SW 2 | Limit switch control motor 2.<br>For actuators with single-wire limit switch control. |
| Limit switch for LUX BT LUX G BT | 41 | + REF SWE | Limit switch common |
| | 42 | SW 1 | Limit switch control motor 1. |
| | 43 | SW 2 | Limit switch control motor 2. |
| Accessories power supply | 50 | 24V- | Accessories power supply output. |
| | 51 | 24V+ | |
| | 52 | 24 Vsafe+ | Tested safety device power supply output (photocell transmitter and safety edge transmitter).<br>Output active only during operating cycle. |
| Commands | 60 | Common | IC 1 and IC 2 inputs common |
| | 61 | IC 1 | Configurable command input 1 (N.O.) - Default START E.<br>START E / START I / OPEN / CLOSE / PED / TIMER / TIMER PED<br>Refer to the "Command input configuration" table. |
| | 62 | IC 2 | Configurable command input 2 (N.O.) - Default PED.<br>START E / START I / OPEN / CLOSE / PED / TIMER / TIMER PED<br>Refer to the "Command input configuration" table. |

| | Terminal | Definition | Description |
|---|---|---|---|
| Safety devices | 70 | Common | STOP, SAFE 1 and SAFE 2 inputs common |
| | 71 | STOP | The command stops movement. (N.C.)<br>If not used, leave jumper inserted. |
| | 72 | SAFE 1 | Configurable safety input 1 (N.C.) - Default PHOT.<br>PHOT / PHOT TEST / PHOT OP / PHOT OP TEST / PHOT CL / PHOT CL TEST / BAR / BAR TEST / BAR 8K2<br>Refer to the "Safety input configuration" table. |
| | 73 | FAULT 1 | Test input for safety devices connected to SAFE 1. |
| | 74 | SAFE 2 | Configurable safety input 2 (N.C.) - Default BAR.<br>PHOT / PHOT TEST / PHOT OP / PHOT OP TEST / PHOT CL / PHOT CL TEST / BAR / BAR TEST / BAR 8K2<br>Refer to the "Safety input configuration" table. |
| | 75 | FAULT 2 | Test input for safety devices connected to SAFE 2. |
| Antenna | Y | ANTENNA | Antenna input.<br>Use an antenna tuned to 433MHz. Use RG58 coax cable to connect the Antenna and Receiver. Metal bodies close to the antenna can interfere with radio reception. If the transmitter's range is limited, move the antenna to a more suitable position. |
| | # | SHIELD | |

| AUX output configuration |
|---|
| Aux logic= 0 - 2ND RADIO CHANNEL output.<br>Contact stays closed for 1s when 2nd radio channel is activated. |
| Aux logic= 1 - SCA GATE OPEN LIGHToutput.<br>Contact stays closed during opening and with leaf open, intermittent during closing, open with leaf closed. |
| Aux logic= 2 - COURTESY LIGHT command output.<br>Contact stays on for 90 seconds after the last operation. |
| Aux logic= 3 - ZONE LIGHT command output.<br>Contact stays closed for the full duration of operation. |
| Aux logic= 4 - STAIR LIGHT output.<br>Contact stays closed for 1 second at start of operation. |
| Aux logic= 5 - GATE OPEN ALARM output.<br>Contact stays closed if the leaf stays open for double the set TCA time. |
| Aux logic= 6 - FLASHING LIGHT output.<br>Contact stays closed while leaves are operating. |
| Aux logic= 7 - SOLENOID LATCH output.<br>Contact stays closed for 2 seconds each time gate is opened. |
| Aux logic= 8 - MAGNETIC LOCK output.<br>Contact stays closed while gate is closed. |

| Command input configuration |
|---|
| IC logic= 0 - Input configured as Start E. Operation according to STEP-BY-STEP MOD. logic. External start for traffic light control. |
| IC logic= 1 - Input configured as Start I. Operation according to STEP-BY-STEP MOD. logic. Internal start for traffic light control. |
| IC logic= 2 - Input configured as Open.<br>The command causes the leaves to open. If the input stays closed, the leaves stay open until the contact is opened. When the contact is open, the automated device closes following the TCA time, where activated. |
| IC logic= 3 - Input configured as Closed.<br>The command causes the leaves to close. |
| IC logic= 4 - Input configured as Ped.<br>The command causes the leaf to open to the pedestrian (partial) opening position. Operation according to STEP-BY-STEP. logic |
| IC logic= 5 - Input configured as Timer.<br>Operation same as open except closing is guaranteed even after a mains power outage. |
| IC logic= 6 - Input configured as Timer Ped.<br>The command causes the leaf to open to the pedestrian (partial) opening position. If the input stays closed, the leaf stays open until the contact is opened. If the input stays closed and a Start E, Start I or Open command is activated, a complete opening-closing cycle is performed before returning to the pedestrian opening position. Closing is guaranteed even after a mains power outage. |

| Safety input configuration |
|---|
| SAFE logic= 0 - Input configured as Phot (photocell) non tested (*). (fig.F, ref.1).<br>Enables connection of devices not equipped with supplementary test contacts. When beam is broken, photocells are active during both opening and closing. When beam is broken during closing, movement is reversed only once the photocell is cleared. If not used, leave jumper inserted. |
| SAFE logic= 1 - Input configured as Phot test (tested photocell). (fig.F, ref.2).<br>Switches photocell testing on at start of operation. When beam is broken, photocells are active during both opening and closing. When beam is broken during closing, movement is reversed only once the photocell is cleared. |
| SAFE logic= 2 - Input configured as Phot op (photocell active during opening only) non tested (*). (fig.F, ref.1).<br>Enables connection of devices not equipped with supplementary test contacts. In the event beam is broken, photocell operation is disabled during closing. During opening, stops motion for as long as the photocell beam stays broken. If not used, leave jumper inserted. |
| SAFE logic= 3 - Input configured as Phot op test (tested photocell active during opening only (fig.F, ref.2).<br>Switches photocell testing on at start of operation. In the event beam is broken, photocell operation is disabled during closing. During opening, stops motion for as long as the photocell beam stays broken. |
| SAFE logic= 4 - Input configured as Phot cl (photocell active during closing only) non tested (*). (fig.F, ref.1).<br>Enables connection of devices not equipped with supplementary test contacts. In the event beam is broken, photocell operation is disabled during opening. During closing, movement is reversed immediately. If not used, leave jumper inserted. |
| SAFE logic= 5 - Input configured as Phot cl test (tested photocell active during closing only (fig.F, ref.2).<br>Switches photocell testing on at start of operation. In the event beam is broken, photocell operation is disabled during opening. During closing, movement is reversed immediately. |
| SAFE logic= 6 - Input configured as Bar (safety edge) non tested (*). (fig.F, ref.3).<br>Enables connection of devices not equipped with supplementary test contacts. The command reverses movement for 2 sec.. If not used, leave jumper inserted. |
| SAFE logic= 7 - Input configured as Bar (tested safety edge (fig.F, ref.4).<br>Switches safety edge testing on at start of operation. The command reverses movement for 2 sec. |
| SAFE logic= 8 - Input configured as Bar 8k2 (fig.F, ref.5). Input for resistive edge 8K2.<br>The command reverses movement for 2 sec. |

**(*) If "D" type devices are installed (as defined by EN12453), connect in unverified mode, foresee mandatory maintenance at least every six months.**

**6) MOTOR WIRING Fig. E**

**7) SAFETY DEVICES**
**Note: only use receiving safety devices with free changeover contact.**

**7.1) TESTED DEVICES Fig. F**
**7.2) CONNECTION OF 1 PAIR OF NON-TESTED PHOTOCELLS FIG. D**

**8) CALLING UP MENUS: FIG. 1**

**8.1) PARAMETERS MENU (PArAM) (PARAMETERS TABLE "A")**

**8.2) LOGIC MENU (LoG IC) (LOGIC TABLE "B")**

**8.3) RADIO MENU (rAd IO) (RADIO TABLE "C")**
**- IMPORTANT NOTE: THE FIRST TRANSMITTER MEMORIZED MUST BE IDENTIFIED BY ATTACHING THE KEY LABEL (MASTER).**
In the event of manual programming, the first transmitter assigns the RECEIVER'S KEY CODE: this code is required to subsequently clone the radio transmitters.
The Clonix built-in on-board receiver also has a number of important advanced features:
- Cloning of master transmitter (rolling code or fixed code).
- Cloning to replace transmitters already entered in receiver.
- Transmitter database management.
- Receiver community management.

To use these advanced features, refer to the universal handheld programmer's instructions and to the general receiver programming guide.

**8.4) DEFAULT MENU (dEFAULt)**
Restores the controller's DEFAULT factory settings. Following this reset, you will need to run the AUTOSET function again.

**8.5) LANGUAGE MENU (LAnGUAGE)**
Used to set the programmer's language on the display.

**8.6) AUTOSET MENU (AUtoSEt)**
- Launch an autoset operation by going to the relevant menu.
- As soon as you press the OK button, the"..... ....." message is displayed and the control unit commands the device to perform a full cycle (opening followed by closing), during which the minimum torque value required to move the leaf is set automatically.
  The number of cycles required for the autoset function can range from 1 to 3.
  During this stage, it is important to avoid breaking the photocells' beams and not to use the START and STOP commands or the display.
  Once this operation is complete, the control unit will have automatically set the optimum torque values. Check them and, where necessary, edit them as described in the programming section.

⚠ **WARNING!! Check that the force of impact measured at the points provided for by standard EN 12445 is lower than the value laid down by standard EN 12453.**

⚠ **Impact forces can be reduced by using deformable edges.**

⚠ **Warning!! While the autoset function is running, the obstacle detection function is not active. Consequently, the installer must monitor the automated system's movements and keep people and property out of range of the automated system.**

**8.7)INSTALLATION TEST PROCEDURE**
1. Run the AUTOSET cycle (*)
2. Check the impact forces: if they fall within the limits (**) skip to point 10 of the procedure, otherwise
3. Where necessary, adjust the speed and sensitivity (force) parameters: see parameters table.
4. Check the impact forces again: if they fall within the limits (**) skip to point 10 of the procedure, otherwise
5. Apply a shock absorber profile
6. Check the impact forces again: if they fall within the limits (**) skip to point 10 of the procedure, otherwise
7. Apply pressure-sensitive or electro-sensitive protective devices (such as a safety edge) (**)
8. Check the impact forces again: if they fall within the limits (**) skip to point 10 of the procedure, otherwise
9. Allow the drive to move only in "Deadman" mode
10. Make sure all devices designed to detect obstacles within the system's operating range are working properly

(*) Before running the autoset function, make sure you have performed all the assembly and make-safe operations correctly, as set out in the installation warnings in the drive's manual.
(**) Based on the risk analysis, you may find it necessary to apply sensitive protective devices anyway

**8.8) LIMIT SWITCH ADJUSTMENT MENU (LSU AdJ)**
Used to adjust limit switches for motors featuring encoders.
The menu is enabled with the following motors: LUX BT, LUX G BT. In all other cases, the "not AUA iLAbLE" message is displayed.
NOTE: these operations must be performed in deadman mode at reduced speed and without the safety devices operating. If logic mode "I Not. Act" is set, only messages relating to motor 1 will be displayed ("oPN 1" and "cLN 1").

**8.9) STATISTICS MENU**
Used to view the version of the board, the total number of operations (in hundreds), the number of transmitters memorized and the last 30 errors (the first 2 digits indicate the position, the last 2 give the error code). Error 01 is the most recent.

**8.10) PASSWORD MENU**
Used to set a password for the board's wireless programming.

**9) CLOSING LIMIT SWITCH PRESSURE Fig. G Ref. A-B**
**OPENING DIRECTION Fig. G Ref. C-D**

**10) CONNECTION WITH EXPANSION BOARDS AND UNIVERSAL HANDHELD PROGRAMMER VERSION> V1.40 (Fig. H)** Refer to specific manual.

**WARNING! Incorrect settings can result in damage to property and injury to people and animals.**

⚠ **WARNING: Check that the force of impact measured at the points provided for by standard EN 12445 is lower than the value laid down by standard EN 12453.**

⚠ **Impact forces can be reduced by using deformable edges.**

For best results, it is advisable to run the autoset function with the motors idle (i.e. not overheated by a considerable number of consecutive operations).

**11) U-LINK OPTIONAL MODULES**
Refer to the U-link instructions for the modules.

**12) SOLENOID LOCK Fig. I**
**SOLENOID LOCK**

⚠ **WARNING: In the case of leaves longer than 3m, it is essential to install a solenoid lock.**

Fig. I shows a sample connection of an ECB 24V~ solenoid latch connected to the THALIA control panel.
In order to control the solenoid lock, the THALIA panel needs a special board mod. ME BT.

**TABLE "A" - PARAMETERS MENU - (PArAM)**

| Parameter | min. | max. | Default | Personal | Definition | Description |
|---|---|---|---|---|---|---|
| oPEn dELAY t IME | 0 | 10 | 3 | | **Motor 2 opening delay time [s]** | Motor 2 opening delay time with respect to motor 1. |
| cLS dELAY t IME | 0 | 25 | 3 | | **Motor 1 closing delay time [s]** | Motor 1 closing delay time with respect to motor 2. |
| tcA | 0 | 120 | 10 | | **Automatic closing time [s]** | Waiting time before automatic closing. |
| trFLGht.cLrt | 1 | 180 | 40 | | **Time-to-clear traffic light zone [s]** | Time-to-clear for the zone run through by traffic controlled by the traffic light. |
| oP.d SLSLoUd | 0 | 50 | 10 | | **Slow-down distance during opening [%]** | Slow-down distance for motor(s) during opening, given as a percentage of total travel. **WARNING: Once the parameter has been edited, a complete uninterrupted opening-closing cycle is required. WARNING: when the display reads "SET", obstacle detection is not active.** |
| cL.d SLSLoUd | 0 | 50 | 10 | | **Slow-down distance during closing [%]** | Slow-down distance for motor(s) during closing, given as a percentage of total travel. **WARNING: Once the parameter has been edited, a complete uninterrupted opening-closing cycle is required. WARNING: when the display reads "SET", obstacle detection is not active.** |
| d SLdEcEL | 0 | 50 | 15 | | **Deceleration distance [%]** | Deceleration distance (switch from running speed to slow-down speed) for motor(s) both during opening and during closing, given as a percentage of total travel. **WARNING: Once the parameter has been edited, a complete uninterrupted opening-closing cycle is required. WARNING: when the display reads "SET", obstacle detection is not active.** |

| Parameter | min. | max. | Default | Personal | Definition | Description |
|---|---|---|---|---|---|---|
| oP.ForcE | 1 | 99 | 50 | | Leaf force during opening [%] | Force exerted by leaf/leaves during opening. This is the percentage of force delivered, beyond the force stored during the autoset cycle (and subsequently updated), before an obstacle alarm is generated. The parameter is set automatically by the autoset function. **WARNING: It affects impact force directly: make sure that current safety requirements are met with the set value (*). Install anti-crush safety devices where necessary (**).** |
| cLS.ForcE | 1 | 99 | 50 | | Leaf force during closing [%] | Force exerted by leaf/leaves during closing. This is the percentage of force delivered, beyond the force stored during the autoset cycle (and subsequently updated), before an obstacle alarm is generated. The parameter is set automatically by the autoset function. **WARNING: It affects impact force directly: make sure that current safety requirements are met with the set value (*). Install anti-crush safety devices where necessary (**).** |
| oP SPEEd | 15 | 99 | 99 | | Opening speed [%} | Percentage of maximum speed that can be reached by motor(s) during opening. **WARNING: Once the parameter has been edited, a complete uninterrupted opening-closing cycle is required. WARNING: when the display reads "SET", obstacle detection is not active.** |
| cL SPEEd | 15 | 99 | 99 | | Closing speed [%] | Percentage of maximum speed that can be reached by motor(s) during closing. **WARNING: Once the parameter has been edited, a complete uninterrupted opening-closing cycle is required. WARNING: when the display reads "SET", obstacle detection is not active.** |
| SLoU SPEEd | 15 | 99 | 25 | | Slow-down speed [%] | Opening and closing speed of motor(s) during slow-down stage, given as a percentage of maximum running speed. **WARNING: Once the parameter has been edited, a complete uninterrupted opening-closing cycle is required. WARNING: When the display reads ""SET"", obstacle detection is not active.** |

**(*) In the European Union, apply standard EN 12453 for force limitations, and standard EN 12445 for measuring method.**
**(**) Impact forces can be reduced by using deformable edges.**

**TABLE "B" - LOGIC MENU - (LoG IC)**

| Logic | Definition | Default | | Cross out setting used | Optional extras |
|---|---|---|---|---|---|
| MotOr tYPE | **Motor type** (Set the type of motor connected to the board). | 0 | | 0 | Motors not active |
| | | | | 1 | ELI 250 BT |
| | | | | 2 | PHOBOS BT |
| | | | | 3 | IGEA BT |
| | | | | 4 | LUX BT |
| | | | | 5 | LUX G BT |
| | | | | 6 | SUB BT |
| tcA | **Automatic Closing Time** | 0 | | 0 | Logic not enabled |
| | | | | 1 | Switches automatic closing on |
| FASt cLS. | **Fast closing** | 0 | | 0 | Logic not enabled |
| | | | | 1 | Closes 3 seconds after the photocells are cleared before waiting for the set TCA to elapse. |
| StEP-bY-StEP MOvEMnt | **Step-by-step movement** | 0 | | 0 | Inputs configured as Start E, Start I, Ped operate with 4-step logic. |
| | | | | 1 | Inputs configured as Start E, Start I, Ped operate with 3-step logic. Pulse during closing reverses movement. |
| | | | | 2 | Inputs configured as Start E, Start I, Ped operate with 2-step logic. Movement reverses with each pulse. |
| PrE-ALArM | **Pre-alarm** | 0 | | 0 | The flashing light comes on at the same time as the motor(s) start. |
| | | | | 1 | The flashing light comes on approx. 3 seconds before the motor(s) start. |

**step-by-step mov.**

| | 2 STEP | 3 STEP | 4 STEP |
|---|---|---|---|
| CLOSED | OPENS | OPENS | OPENS |
| DURING CLOSING | | | STOPS |
| OPEN | CLOSES | CLOSES | CLOSES |
| DURING OPENING | | STOP + TCA | STOP + TCA |
| AFTER STOP | OPENS | OPENS | OPENS |

| Logic | Definition | Default | | Cross out setting used | Optional extras |
|---|---|---|---|---|---|
| hold-to-run | **Deadman** | 0 | | 0 | Pulse operation. |
| | | | | 1 | Deadman mode.<br>Input 61 is configured as OPEN UP.<br>Input 62 is configured as CLOSE UP.<br>Operation continues as long as the OPEN UP or CLOSE UP keys are held down.<br>⚠ **WARNING: safety devices are not enabled.** |
| | | | | 2 | Emergency Deadman mode. Usually pulse operation.<br>If the board fails the safety device tests (photocell or safety edge, Er0x) 3 times in a row, the device is switched to Deadman mode, which will stay active until the OPEN UP or CLOSE UP keys are released.<br>Input 61 is configured as OPEN UP.<br>Input 62 is configured as CLOSE UP.<br>⚠ **WARNING: with the device set to Emergency Deadman mode, safety devices are not enabled.** |
| ibL oPEn | **Block pulses during opening** | 0 | | 0 | Pulse from inputs configured as Start E, Start I, Ped has effect during opening. |
| | | | | 1 | Pulse from inputs configured as Start E, Start I, Ped has no effect during opening. |
| ibL tcA | **Block pulses during TCA** | 0 | | 0 | Pulse from inputs configured as Start E, Start I, Ped has effect during TCA pause. |
| | | | | 1 | Pulse from inputs configured as Start E, Start I, Ped has no effect during TCA pause. |
| ibL cloSE | **Block pulses during closing** | 0 | | 0 | Pulse from inputs configured as Start E, Start I, Ped has effect during closing. |
| | | | | 1 | Pulse from inputs configured as Start E, Start I, Ped has no effect during closing. |
| rAM bLob c.oP | **Hammer during opening** | 0 | | 0 | Logic not enabled |
| | | | | 1 | Before opening completely, the gate pushes for approx. 2 seconds as it closes. This allows the solenoid lock to be released more easily.<br>**IMPORTANT - Do not use this function if suitable mechanical stops are not in place.** |
| rAM bLob c.cL | **Hammer during closing** | 0 | | 0 | Logic not enabled |
| | | | | 1 | Before closing completely, the gate pushes for approx. 2 seconds as it opens. This allows the solenoid lock to be released more easily.<br>**IMPORTANT - Do not use this function if suitable mechanical stops are not in place.** |
| bLoc PErSiSt | **Stop maintenance** | 0 | | 0 | Logic not enabled |
| | | | | 1 | If motors stay idle in fully open or fully closed position for more than one hour, they are switched on in the direction of the stop for approx. 3 seconds. This operation is performed every hour.<br>NB: In hydraulic motors, this function serves to compensate a possible reduction in the volume of oil due to a drop in temperature during extended pauses, such as during the night, or due to internal leakage.<br>**IMPORTANT - Do not use this function if suitable mechanical stops are not in place.** |
| PrESS Suc | **Closing limit switch pressure** | 0 | | 0 | Movement is stopped only when the closing limit switch trips: in this case, the tripping of the closing limit switch must be adjusted accurately (Fig.G Ref.B). |
| | | | | 1 | Use when there is a mechanical stop in closed position.<br>This function allows leaves to press against the mechanical stop without the Amperostop sensor interpreting this as an obstacle.<br>Thus the rod continues its stroke for a few seconds after meeting the closing limit switch or as far as the mechanical stop. In this way, the leaves come to rest perfectly against the stop by allowing the closing limit switches to trip slightly earlier (Fig.G Ref.A). |
| icE | **Ice feature** | 0 | | 0 | The Amperostop safety trip threshold stays at the same set value. |
| | | | | 1 | The controller automatically adjusts the obstacle alarm trip threshold at each start up.<br>Check that the force of impact measured at the points provided for by standard EN 12445 is lower than the value laid down by standard EN 12453. If in doubt, use auxiliary safety devices.<br>This feature is useful when dealing with installations running at low temperatures.<br>WARNING: once this feature has been activated, you will need to perform an autoset opening and closing cycle. |
| 1 Mot.on | **1 motor active** | 0 | | 0 | Both motors active (2 leaves). |
| | | | | 1 | Only motor 1 active (1 leaf). |
| oPEn in othEr dirEct. | **Open in other direction** | 0 | | 0 | Standard operating mode (See Fig.G Ref. C). |
| | | | | 1 | Opens in other direction to standard operating mode (See Fig. G Ref.D) |

| Logic | Definition | Default | | Cross out setting used | Optional extras |
|---|---|---|---|---|---|
| SAFE 1 | **Configuration of safety input SAFE 1. 72** | 0 | | 0 | Input configured as Phot (photocell). |
| | | | | 1 | Input configured as Phot test (tested photocell). |
| | | | | 2 | Input configured as Phot op (photocell active during opening only). |
| | | | | 3 | Input configured as Phot op test (tested photocell active during opening only). |
| SAFE 2 | **Configuration of safety input SAFE 2. 74** | 6 | | 4 | Input configured as Phot cl (photocell active during closing only). |
| | | | | 5 | Input configured as Phot cl test (tested photocell active during closing only). |
| | | | | 6 | Input configured as Bar, safety edge. |
| | | | | 7 | Input configured as Bar, tested safety edge. |
| | | | | 8 | Input configured as Bar 8k2. |
| iC 1 | **Configuration of command input IC 1. 61** | 0 | | 0 | Input configured as Start E. |
| | | | | 1 | Input configured as Start I. |
| | | | | 2 | Input configured as Open. |
| | | | | 3 | Input configured as Close. |
| iC 2 | **Configuration of command input IC 2. 62** | 4 | | 4 | Input configured as Ped. |
| | | | | 5 | Input configured as Timer. |
| | | | | 6 | Input configured as Timer Pedestrian. |
| AUX 3 | **Configuration of AUX 3 output. 26-37** | 0 | | 0 | Output configured as 2nd Radio Channel. |
| | | | | 1 | Output configured as SCA (gate open light). |
| | | | | 2 | Output configured as Courtesy Light command. |
| | | | | 3 | Output configured as Zone Light command. |
| | | | | 4 | Output configured as Stair Light |
| | | | | 5 | Output configured as Alarm |
| | | | | 6 | Output configured as Flashing light |
| | | | | 7 | Output configured as Latch |
| | | | | 8 | Output configured as Magnetic lock |
| FiXEd codE | **Fixed code** | 0 | | 0 | Receiver is configured for operation in rolling-code mode.<br>Fixed-Code Clones are not accepted. |
| | | | | 1 | Receiver is configured for operation in fixed-code mode.<br>Fixed-Code Clones are accepted. |
| rAdio ProG | **Transmitter programming** | 1 | | 0 | Disables wireless memorizing of transmitters.<br>Transmitters are memorized only using the relevant Radio menu.<br>**IMPORTANT: Disables the automatic addition of new transmitters, clones and replays.** |
| | | | | 1 | Enables wireless memorizing of transmitters:<br>1- Press in sequence the hidden key and normal key (T1-T2-T3-T4) of a transmitter that has already been memorized in standard mode via the radio menu.<br>2- Press within 10s the hidden key and normal key (T1-T2-T3-T4) of a transmitter to be memorized.<br>The receiver exits programming mode after 10s: you can use this time to enter other new transmitters.<br>This mode does not require access to the control panel.<br>**IMPORTANT: Enables the automatic addition of new transmitters, clones and replays.** |
| SEriAL ModE | **Serial mode**<br>(Identifies how board is configured in a BFT network connection). | 0 | | 0 | Standard SLAVE: board receives and communicates commands/diagnostics/etc. |
| | | | | 1 | Standard MASTER: board sends activation commands (START, OPEN, CLOSE, PED, STOP) to other boards. |
| AddrESS | **Address** | 0 | | [ ____ ] | Identifies board address from 0 to 127 in a local BFT network connection.<br>(see U-LINK OPTIONAL MODULES section) |

| Logic | Definition | Default | | Cross out setting used | Optional extras |
|---|---|---|---|---|---|
| EHP i1 | **Configuration of EXPI1 input on input-output expansion board. 1-2** | 1 | | 0 | Input configured as Start E command. |
| | | | | 1 | Input configured as Start I command. |
| | | | | 2 | Input configured as Open command. |
| | | | | 3 | Input configured as Close command. |
| | | | | 4 | Input configured as Ped command. |
| | | | | 5 | Input configured as Timer command. |
| | | | | 6 | Input configured as Timer Pedestrian command. |
| | | | | 7 | Input configured as Phot (photocell) safety. |
| | | | | 8 | Input configured as Phot op safety (photocell active during opening only). |
| | | | | 9 | Input configured as Phot cl safety (photocell active during closing only). |
| | | | | 10 | Input configured as Bar safety (safety edge). |
| | | | | 11 | Input configured as Phot test safety (tested photocell). Input 3 (EXPI2) on input/output expansion board is switched automatically to safety device test input, EXPFAULT1. |
| | | | | 12 | Input configured as Phot op test safety (tested photocell active during opening only). Input 3 (EXPI2) on input/output expansion board is switched automatically to safety device test input, EXPFAULT1. |
| | | | | 13 | Input configured as Phot cl test safety (tested photocell active during closing only). Input 3 (EXPI2) on input/output expansion board is switched automatically to safety device test input, EXPFAULT1. |
| | | | | 14 | Input configured as Bar safety (tested safety edge). Input 3 (EXPI2) on input/output expansion board is switched automatically to safety device test input, EXPFAULT1. |
| EHP i2 | **Configuration of EXPI2 input on input-output expansion board. 1-3** | 0 | | 0 | Input configured as Start E command. |
| | | | | 1 | Input configured as Start I command. |
| | | | | 2 | Input configured as Open command. |
| | | | | 3 | Input configured as Close command. |
| | | | | 4 | Input configured as Ped command. |
| | | | | 5 | Input configured as Timer command. |
| | | | | 6 | Input configured as Timer Pedestrian command. |
| | | | | 7 | Input configured as Phot (photocell) safety. |
| | | | | 8 | Input configured as Phot op safety (photocell active during opening only). |
| | | | | 9 | Input configured as Phot cl safety (photocell active during closing only). |
| | | | | 10 | Input configured as Bar safety (safety edge). |
| EHPo1 | **Configuration of EXPO2 output on input-output expansion board 4-5** | 9 | | 0 | Output configured as 2nd Radio Channel. |
| | | | | 1 | Output configured as SCA (gate open light). |
| | | | | 2 | Output configured as Courtesy Light command. |
| | | | | 3 | Output configured as Zone Light command. |
| | | | | 4 | Output configured as Stair Light. |
| EHPo2 | **Configuration of EXPO2 output on input-output expansion board 6-7** | 9 | | 5 | Output configured as Alarm. |
| | | | | 6 | Output configured as Flashing light. |
| | | | | 7 | Output configured as Latch. |
| | | | | 8 | Output configured as Magnetic lock. |
| | | | | 9 | Output configured as Traffic Light control with TLB board. |
| trAFFic LiGht PrEFLASHinG | **Traffic light pre-flashing** | 0 | | 0 | Pre-flashing switched off. |
| | | | | 1 | Red lights flash, for 3 seconds, at start of operation. |
| trAFFic LiGht rEd LAMP ALWAYS on | **Steadily lit red light** | 0 | | 0 | Red lights off when gate closed. |
| | | | | 1 | Red lights on when gate closed. |

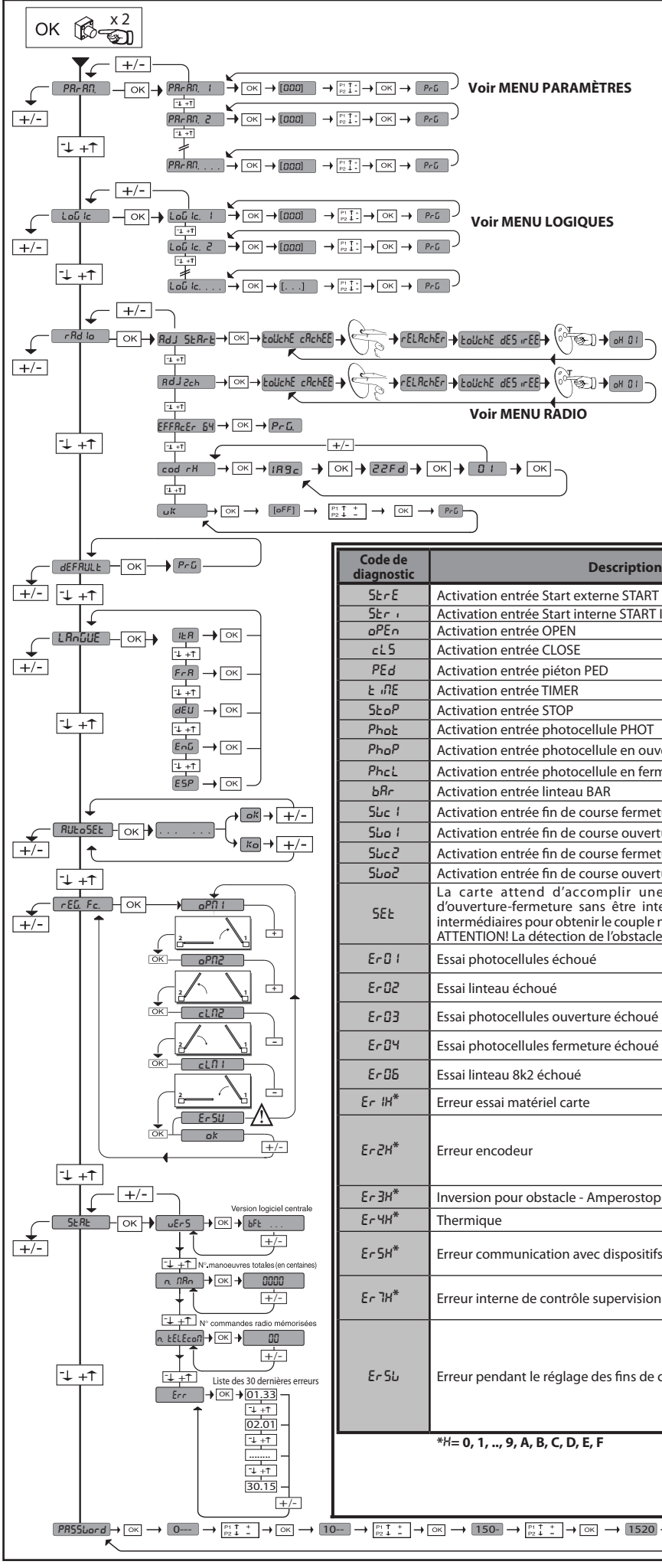
ENGLISH

**TABLE "C" – RADIO MENU (rAd ıo)**

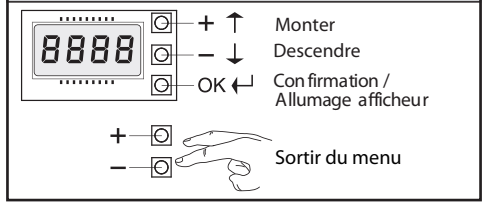
| Logic | Description |
|---|---|
| Add StArt | **Add Start Key**<br>associates the desired key with the Start command |
| Add 2ch | **Add 2ch Key**<br>associates the desired key with the 2nd radio channel command. Associates the desired key with the 2nd radio channel command. If no output is configured as 2nd Radio Channel Output, the 2nd radio channel controls the pedestrian opening. |
| ErASE 64 | **Erase List**<br>**WARNING!** Erases all memorized transmitters from the receiver's memory. |
| cod rH | **Read receiver code**<br>Displays receiver code required for cloning transmitters. |
| uK | **ON =** Enables remote programming of cards via a previously memorized W LINK transmitter.<br>It remains enabled for 3 minutes from the time the W LINK transmitter is last pressed.<br>**OFF=** W LINK programming disabled. |

D811762 00100_05

# ACCES AUX MENUS Fig. 1




**LEGENDA**







| Code de diagnostic | Description | Remarque |
|---|---|---|
| StrE | Activation entrée Start externe START E | |
| Str I | Activation entrée Start interne START I | |
| oPEn | Activation entrée OPEN | |
| cLS | Activation entrée CLOSE | |
| PEd | Activation entrée piéton PED | |
| t iME | Activation entrée TIMER | |
| StoP | Activation entrée STOP | |
| Phot | Activation entrée photocellule PHOT | |
| PhoP | Activation entrée photocellule en ouverture PHOT OP | |
| PhcL | Activation entrée photocellule en fermeture PHOT CL | |
| bAr | Activation entrée linteau BAR | |
| Suc 1 | Activation entrée fin de course fermeture du moteur 1 SWC1 | |
| Suo 1 | Activation entrée fin de course ouverture du moteur 1 SWO1 | |
| Suc2 | Activation entrée fin de course fermeture du moteur 2 SWC2 | |
| Suo2 | Activation entrée fin de course ouverture du moteur 2 SWO2 | |
| SEt | La carte attend d'accomplir une manœuvre complète d'ouverture-fermeture sans être interrompue par des arrêts intermédiaires pour obtenir le couple nécessaire au mouvement. ATTENTION! La détection de l'obstacle n'est pas active | |
| Er01 | Essai photocellules échoué | Vérifier connexion photocellules et/ou configurations logiques |
| Er02 | Essai linteau échoué | Vérifier connexion linteaux et/ou configurations logiques |
| Er03 | Essai photocellules ouverture échoué | vérifier connexion photocellules et/ou configuration paramètres/logiques |
| Er04 | Essai photocellules fermeture échoué | vérifier connexion photocellules et/ou configuration paramètres/logiques |
| Er06 | Essai linteau 8k2 échoué | Vérifier connexion linteau et/ou configurations paramètres/logiques |
| Er1H* | Erreur essai matériel carte | - Vérifier les connexions sur le moteur<br>- Problèmes matériels sur la carte (s'adresser au SAV) |
| Er2H* | Erreur encodeur | - Câbles d'alimentation du moteur ou du signal encodeur invertis/débranchés<br>- Le mouvement de l'actionneur est trop lent ou arrêté par rapport au fonctionnement programmé. |
| Er3H* | Inversion pour obstacle - Amperostop | Vérifier éventuels obstacles le long du parcours |
| Er4H* | Thermique | Attendre le refroidissement de l'automatisation |
| Er5H* | Erreur communication avec dispositifs à distance | Vérifier la connexion sur les dispositifs accessoires et/ou les cartes d'expansion connectés via série |
| Er7H* | Erreur interne de contrôle supervision système. | Essayer d'éteindre et rallumer la carte. Si le problème persiste contacter le service après-vente. |
| ErSU | Erreur pendant le réglage des fins de course | - Répéter la procédure de réglage des fins de course<br>-Essayer de déplacer les limites maximum des fins de course d'ouverture et de fermeture.<br>- Attention le dernier centimètre de course du piston, à l'ouverture et à la fermeture, ne peut pas être utilisé. |

***H= 0, 1, .., 9, A, B, C, D, E, F**

FRANÇAIS

# AVERTISSEMENTS POUR LE MONTEUR



**ATTENTION ! Instructions de sécurité importantes. Veuillez lire et suivre attentivement tous les avertissements et toutes les instructions fournis avec le produit sachant qu'une installation incorrecte peut provoquer des préjudices aux personnes, aux animaux ou aux biens. Les avertissements fournissent des indications importantes concernant la sécurité, l'installation, l'utilisation et l'entretien. Veuillez conserver les instructions pour les joindre au dossier technique et pour d'ultérieures consultations.**

**SECURITE GÉNÉRALE**

Ce produit a été conçu et réalisé exclusivement pour l'usage indiqué dans cette documentation. Tout usage autre que celui indiqué risque d'endommager le produit et d'être une source de danger.

-Les éléments qui composent l'appareil et le montage doivent être conformes aux Directives Européennes suivantes : 2004/108/CE, 2006/95/CE, 2006/42/CE, 89/106/CE, 99/05/CE et leurs modifications successives. Pour les pays n'appartenant pas à la CEE, il est conseillé de respecter également les normes citées, outre les règlements nationaux en vigueur, afin de garantir un bon niveau de sécurité.

-Le Fabricant de ce produit (par la suite « le Fabricant ») décline toute responsabilité dérivant d'un usage incorrect ou différent de celui prévu et indiqué dans la présente documentation, de l'inobservation de la bonne technique de construction des huisseries (portes, portails, etc.) et des déformations pouvant apparaître à l'usage.

-Avant d'installer le produit apportez toutes les modifications structurelles nécessaires pour réaliser les butées de sécurité et la protection ou ségrégation de toutes les zones présentant un risque d'écrasement, de cisaillement, d'entraînement ou autre, conformément aux normes EN 12604 et 12453 ou les éventuelles normes locales sur l'installation. - Vérifiez si la structure existante est suffisamment robuste et stable.

-Avant de commencer le montage, vérifier l'intégrité du produit.

-Le fabricant décline toute responsabilité en cas d'inobservation de la bonne technique de construction et d'entretien des huisseries motorisées, ainsi que de déformations survenant en cours d'utilisation.

-Vérifier si l'intervalle de température déclaré est compatible avec le lieu destiné à l'installation de l'automatisation.

-Ne pas installer ce produit dans une atmosphère explosive: la présence de gaz ou de fumées inflammables constitue un grave danger pour la sécurité.

-Mettre hors tensions l'installation avant d'accomplir une quelconque intervention. Déconnecter également les batteries tampon éventuellement présentes.

-Avant de mettre hors tension, vérifier si les données de la plaque d'identification correspondent à celles du secteur et s'il y a en amont de l'installation électrique un disjoncteur et une protection adéquats contre la surintensité. Prévoir sur le réseau d'alimentation de l'automatisation un interrupteur ou un magnétothermique omnipolaire ayant une distance d'ouverture des contacts conforme aux règlements en vigueur.

-Vérifier s'il y a en amont du réseau d'alimentation un disjoncteur dont le seuil ne dépasse pas 0,03A et les prescriptions des règlements en vigueur.

-Vérifier si l'installation de mise à la terre est réalisée correctement. Connecter toutes les parties métalliques de la fermeture (portes, portails, etc..) et tous les composants de l'installation munis de borne de terre.

-L'installation doit être équipée de dispositifs de sécurité et de commandes conformes aux normes EN 12978 et EN12453.

-Les forces de choc peuvent être réduites à l'aide de rebords déformables.

-Si les forces de choc dépassent les valeurs prévues par les normes, appliquer des dispositifs électrosensibles ou sensibles à la pression.

-Appliquer tous les dispositifs de sécurité (photocellules, linteaux sensibles, etc..) nécessaires pour protéger la zone contre les risques de choc, d'écrasement, d'entraînement ou de cisaillement. Tenir compte des règlements et des directives en vigueur, des critères de bonne technique, de l'utilisation, de l'environnement de l'installation, de la logique de fonctionnement du système et des forces développées par l'automatisation.

-Appliquer les signaux prévus par les règlements en vigueur pour indiquer les zones de danger (risques résiduels). Toutes les installations doivent être identifiées de façon visible conformément aux prescriptions de EN13241-1.

-Au terme de l'installation, appliquez une plaque d'identification de la porte/du portail.

-Ce produit ne peut pas être installé sur des vantaux munis de portes (à moins que le moteur ne puisse être actionné qu'avec la prote fermée).

bSi l'automatisation est installée à une hauteur inférieure à 2,5 m ou si elle est accessible, il est indispensable de garantir un degré de protection adapté aux parties électriques et mécaniques.

-Installer toutes commandes fixes en hauteur de façon à ce qu'elles ne représentent pas une source de danger et qu'elles soient éloignées des parties mobiles. En particulier les commandes à homme présent doivent être visibles directement de la partie guidée et- à moins qu'il n'y ait une clé, se trouver à 1,5 m minimum de hauteur de façon à être inaccessibles au public.

-Appliquer au moins un dispositif de signalement lumineux (clignotant) visible, fixer également un panneau Attention sur la structure.

-Fixer, à proximité de l'organe de manœuvre et de façon permanente, une étiquette sur le fonctionnement du déverrouillage manuel de l'automatisation.

-S'assurer que soient évités pendant la manœuvre les risques mécaniques et, en particulier, l'écrasement, l'entraînement et le cisaillement par la partie guidée et les parties voisines.

-Une fois l'installation accomplie, s'assurer que le réglage du moteur est correct et que les systèmes de protection et de déverrouillage fonctionnement correctement.

-Utiliser exclusivement des pièces détachées originales pour les opérations d'entretien ou les réparations. Le Fabricant décline toute responsabilité quant à la sécurité et au bon fonctionnement de l'automatisation en cas d'utilisation de composants d'autres Fabricants.

-Ne modifier d'aucune façon les composants de l'automatisation sans l'autorisation expresse du Fabricant.

-Informer l'utilisateur de l'installation sur les risques résiduels éventuels, sur les systèmes de commande appliqués et sur la façon de procéder à l'ouverture manuelle en cas d'urgence: remettre le manuel d'utilisation à l'utilisateur final.

-Eliminer les matériaux d'emballage (plastique, carton, polystyrène, etc.) conformément aux normes en vigueur. Ne pas laisser les sachets en plastique et la mousse de polystyrène à la portée des enfants.

**CONNEXIONS**

**ATTENTION !** Pour le branchement sur le secteur, utiliser un câble multipolaire ayant une section minimum de 5x1,5mm² ou de 4x1,5mm² pour alimentation triphasée ou de 3x1,5mm² pour alimentation monophasée (par exemple, le câble peut être du type H05 VV-F avec une section de 4x1,5mm²). Pour le branchement des auxiliaires, utiliser des conducteurs de 0,5 mm² de section minimum.

-Utiliser exclusivement des touches ayant une portée supérieure ou égale à 10A-250V.

-Immobiliser les conducteurs à l'aide d'une fixation supplémentaire à proximité des bornes (par exemple, à l'aide d'un collier) afin de séparer nettement les parties sous tension des parties sous très faible tension de sécurité.

-Pendant l'installation, dénuder le câble d'alimentation afin de pouvoir brancher le conducteur de terre sur la borne appropriée en laissant cependant les conducteurs actifs aussi courts que possibles. Le conducteur de terre doit être le dernier à se tendre en cas de desserrement du dispositif de fixation du câble.

**ATTENTION !** Les conducteurs à très faible tension de sécurité doivent être physiquement séparés des conducteurs à basse tension.

Seul le personnel qualifié (monteur professionnel) doit pouvoir accéder aux parties sous tension.

**VÉRIFICATION DE L'AUTOMATISATION ET ENTRETIEN**

Vérifier scrupuleusement ce qui suit avant de rendre l'automatisation définitivement opérationnelle et pendant les interventions d'entretien:

-Vérifier si tous les composants sont solidement fixés.

-Vérifier le fonctionnement du démarrage et de l'arrêt en cas de commande manuelle.

-Vérifier la logique de fonctionnement normale ou personnalisée.

-Uniquement sur les portails coulissants: vérifier si l'engrenage crémaillère - pignon est correct, avec un jeu de 2 mm le long de toute la crémaillère; le rail de glissement doit être toujours propre et dépourvu de débris.

-Uniquement sur les portails coulissants: vérifier si le rail du portail est droit et horizontal et si les roues sont en mesure de supporter le poids du portail.

-Uniquement sur les portails coulissants suspendus en porte-à-faux: vérifier l'absence d'abaissement ou d'oscillation pendant la manœuvre.

-Uniquement sur les portails à battant : vérifier si l'axe de rotation des vantaux est parfaitement vertical.

-Contrôler le bon fonctionnement de tous les dispositifs de sécurité (photocellules, linteaux sensibles etc..) et le bon réglage du dispositif de sécurité anti-écrasement, en vérifiant si la valeur de la force de choc mesurée aux endroits prévus par la norme EN12445 est inférieure à celle indiquée par la norme EN12453.

-Les forces de choc peuvent être réduites à l'aide de rebords déformables.

-Vérifier le bon fonctionnement de la manœuvre d'urgence s'il y en a une.

-Vérifier le bon fonctionnement à l'ouverture et à la fermeture avec les dispositifs de commande appliqués.

-Vérifier l'intégrité des connexions électriques et des câblages, en particulier l'état des gaines isolantes et des presse-câbles.

-Pendant les opérations d'entretien, nettoyer les lentilles des photocellules.

-Pendant la période de mise hors service de l'automatisation, activer le déverrouillage d'urgence (cf. paragraphe MANŒUVRE D'URGENCE) de façon à libérer la partie guidée et à pouvoir accomplir l'ouverture et la fermeture manuelles due portail.

-Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le constructeur ou par son service après-vente ou par une personne qualifiée, afin d'éviter tout risque.

-Si on installe des dispositifs du type D (tels que définis par la EN12453), branchés en mode non vérifié, prescrire un entretien obligatoire au moins tous les six mois.

**ATTENTION !**

Ne pas oublier que la motorisation facilite l'utilisation du portail/de la porte mais qu'elle ne résout pas les problèmes imputables à des défauts ou à des erreurs de montage ou encore à l'absence d'entretien.

**DÉMOLITION**

L'élimination des matériaux doit être faite conformément aux normes en vigueur. En cas de démolition de l'automatisation, il n'existe ni dangers particuliers, ni risques dérivant de l'automatisation en question. En cas de récupération des matériaux, séparez-les par type (parties électriques - cuivre - aluminium - plastique - etc.).

**DÉMANTÈLEMENT**

Si l'automatisation est démontée pour ensuite être remontée sur un autre site, il faut:

- Couper l'alimentation et débrancher toute l'installation électrique.
- Retirer l'actionneur de la base de fixation.
- Démonter tous les composants de l'installation.
- Remplacer les composants ne pouvant pas être retirés ou endommagés.

**Tout ce qui n'est pas expressément prévu dans le manuel de montage est interdit. Le bon fonctionnement de l'appareil n'est garanti que si les données indiquées sont respectées. Le Fabricant ne répond pas des dommages provoqués par l'inobservation des indications données dans ce manuel.**

**En laissant inaltérées les caractéristiques essentielles de l'appareil, l'entreprise se réserve le droit d'apporter à tout moment les modifications qu'elle jugera opportunes pour améliorer le produit du point de vue technique, commercial et de sa construction, sans s'engager à mettre à jour la présente publication.**

# MANUEL D'INSTALLATION

## 2) GÉNÉRALITÉS

Le tableau de commande **THALIA** est fourni par le fabricant avec un réglage standard. Toute variation doit être configurée à l'aide du programmeur muni d'afficheur intégré ou d'un programmeur palmaire universel. La centrale supporte complètement le protocole EELINK.
Les caractéristiques principales sont:

- Contrôle de 1 ou 2 moteurs de 24 V BT
  Remarque: Il faut utiliser 2 moteurs du même type.
- Réglage électronique du couple avec détection des obstacles.
- Entrées contrôle fin de course selon le moteur sélectionné
- Entrées séparées pour les dispositifs de sécurité
- Récepteur radio intégré rolling-code avec clonage des émetteurs.

La carte est munie d'un bornier extractible , pour faciliter les opérations d'entretien ou le remplacement. Elle est équipée de plusieurs barrettes pré-câblées pour faciliter la pose.
**Les barrettes intéressent les bornes: 70-71, 70-72, 70-74. Si vous utilisez les bornes ci-dessus , retirez les barrettes.**

**VÉRIFICATION**
Le tableau **THALIA** accomplit le contrôle (vérification) des relais de marche et des dispositifs de sécurité (photocellules) avant chaque cycle d'ouverture et de fermeture. En cas de mauvais fonctionnement, vérifiez si les dispositifs branchés fonctionnent correctement et contrôlez les câblages.

| 3) DONNÉES TECHNIQUES | |
|---|---|
| Alimentation | 220-230V 50/60 Hz* |
| Isolation/basse tension | > 2MOhm 500V ⎓ |
| Température de fonctionnement | -20 / +55°C |
| Protection thermique | Logicielle |
| Rigidité diélectrique | secteur/bt 3750V~ pendant 1 minute |
| Courant sortie moteur | 7.5A+7.5A maxi |
| Courant de commutation relais moteur | 10A |
| Puissance maximum moteurs | 180W + 180W (24V ⎓) |
| Alimentation des accessoires | 24V~ (1A absorption maxi)<br>24V~safe |
| AUX 3 | Contact N.O. (24V~/1A maxi) |
| Clignotant | 24V~ 25W maxi |
| Dimensions | Cf. **Fig. B** |
| Fusibles | Cf. **Fig. C** |
| N° combinaisons | 4 milliards |
| N° maxi radiocommandes mémorisables | 63 |

(* autres tensions disponibles à la demande)

**Versions d'émetteurs utilisables :**
**Tous les émetteurs ROLLING CODE compatibles avec:** ((ER-Ready))

**4) PRÉDISPOSITIONS TUYAUX Fig. A**

**5) CONNEXIONS DU BORNIER Fig. C**
**AVERTISSEMENTS -** Pendant les opérations de câblage et de montage, respectez les normes en vigueur et les principes de la bonne technique.
Les conducteurs alimentés avec des tensions différentes doivent être séparés physiquement entre eux ou isolés de façon adéquate avec une couche d'isolant de 1mm d'épaisseur minimum.
Les conducteurs doivent êtres fixés par un système supplémentaire à proximité des bornes, par exemple à l'aide de bandes.
Tous les câbles de connexion doivent être maintenus à l'écart du dissipateur.
**ATTENTION ! Pour la connexion sur le secteur, utilisez un câble multipolaire ayant une section d'au moins 3x1,5 mm² et conforme aux normes en vigueur. Pour la connexion des moteurs, utilisez un câble multipolaire ayant une section d'au moins 1,5 mm² et conforme aux normes en vigueur. A titre d'exemple, si le câble est à l'extérieur (en plein air) il doit être au moins égal à H07RN-F, mais s'il est à l'intérieur (dans une gaine) il doit être au moins égal H05W-F.**

| | Borne | Définition | Description |
|---|---|---|---|
| Alimentation | L | PHASE | Alimentation monophasée 220-230V 50/60 Hz*z |
| | N | NEUTRE | |
| | JP5 | PRIM TRANSF | Connexion primaire transformateur, 220-230V. |
| | JP7 | | |
| | JP21 | SEC TRANSF | Alimentation de la carte:<br>24V~Secondaire transformateur<br>24V= Alimentation par batterie de secours |
| Moteur | 10 | MOT1 + | Connexion moteur 1. Retard déphasage en fermeture.<br>Vérifier les branchements de la Fig. E |
| | 11 | MOT1 - | |
| | 14 | MOT2 + | Connexion moteur 2. Retard déphasage en ouverture.<br>Vérifier les branchements de la Fig. E |
| | 15 | MOT2 - | |
| Aux | 20 | LAMP 24v | Sortie clignotant 24V maxi 25W. |
| | 21 | | |
| | 26 | AUX 3 - CONTACT LIBRE (N.O.) (Maxi 24V 1A) | Sortie configurable AUX3 – Défaut Sortie 2ème CANAL RADIO.<br>2ème CANAL RADIO/ VOYANT PORTAIL OUVERT SCA/ Commande LUMIÈRE COURTOISIE/ Commande LUMIÈRE ZONE/ LUMIÈRE ESCALIERS/ ALARME PORTAIL OUVERT/ CLIGNOTANT/ SERRURE ÉLECTRIQUE À DÉCLIC/ SERRURE ÉLECTRIQUE À AIMANT.<br>Consulter le tableau "Configuration des sorties AUX". |
| | 27 | | |
| Fin de course pour ELI 250 BT | 41 | + REF SWE | Commun fin de course |
| | 42 | SWC 1 | Fin de course de fermeture du moteur 1.SWC1 (N.F.). |
| | 43 | SWO 1 | Fin de course d'ouverture du moteur 1.SWO1 (N.F.). |
| | 44 | SWC 2 | Fin de course de fermeture du moteur 2.SWC2 (N.F.). |
| | 45 | SWO 2 | Fin de course d'ouverture du moteur 2.SWO2 (N.F.). |
| Fin de course pour PHOBOS BT - IGEA BT - SUB BT | 42 | SW 1 | Contrôle fins de course moteur 1<br>Pour les actionneurs avec gestion des fins de course à un fil. |
| | 43 | SW 2 | Contrôle fins de course moteur 2<br>Pour les actionneurs avec gestion des fins de course à un fil. |
| Fin de course pour LUX BT - LUX G BT | 41 | + REF SWE | Commun fin de course |
| | 42 | SW 1 | Contrôle fins de course moteur 1 |
| | 43 | SW 2 | Contrôle fins de course moteur 2 |
| Alimentation des accessoires | 50 | 24V- | Sortie alimentation accessoires. |
| | 51 | 24V+ | |
| | 52 | 24 Vsafe+ | Sortie alimentation des dispositifs de sécurité vérifiés (émetteur photocellules et émetteur linteau sensible)<br>Sortie active uniquement pendant le cycle de manœuvre. |
| Commandes | 60 | Commun | Commun entrées IC 1 et IC 2 |
| | 61 | IC 1 | Entrée de commande configurable 1 (N.O.) - Défaut START E<br>START E / START I / OPEN / CLOSE / PED / TIMER / TIMER PED<br>Consulter le tableau "Configuration des entrées de commande". |
| | 62 | IC 2 | Entrée de commande configurable 2 (N.O.) - Défaut PED.<br>START E / START I / OPEN / CLOSE / PED / TIMER / TIMER PED<br>Consulter le tableau "Configuration des entrées de commande". |

| | Borne | Définition | Description |
|---|---|---|---|
| Sécurités | 70 | Commun | Commun entrées STOP, SAFE 1 et SAFE 2 |
| | 71 | STOP | La commande interrompt la manœuvre. (N.F.)<br>Si vous ne l'utilisez pas, laissez la barrette en place. |
| | 72 | SAFE 1 | Entrée de sécurité configurable 1 (N.F.) - Défaut PHOT.<br>PHOT / PHOT TEST / PHOT OP / PHOT OP TEST / PHOT CL / PHOT CL TEST / BAR / BAR TEST / BAR 8K2<br>Consulter le tableau "Configuration des entrées de sécurité". |
| | 73 | FAULT 1 | Entrée de vérification des dispositifs de sécurité connectés sur le SAFE 1 |
| | 74 | SAFE 2 | Entrée de sécurité configurable 2 (N.F.) - Défaut BAR.<br>PHOT / PHOT TEST / PHOT OP / PHOT OP TEST / PHOT CL / PHOT CL TEST / BAR / BAR TEST / BAR 8K2<br>Consulter le tableau "Configuration des entrées de sécurité". |
| | 75 | FAULT 2 | Entrée de vérification des dispositifs de sécurité connectés sur le SAFE 2 |
| Antenne | Y | ANTENNE | Entrée de l'antenne<br>Utilisez une antenne syntonisée sur 433 MHz. Pour la connexion Antenne Récepteur utilisez un câble coaxial RG58. La présence de masses métalliques près de l'antenne risque de déranger la réception radio. Si l'émetteur a une portée réduite, déplacez l'antenne dans un endroit plus adéquat. |
| | # | SHIELD | |

| Configuration des sorties AUX |
|---|
| Logique Aux= 0 - Sortie 2ÈME CANAL RADIO.<br>Le contact reste fermé pendant 1s au moment de l'activation du 2ème canal radio. |
| Logique Aux= 1 - Sortie SORTIE VOYANT PORTAIL OUVERT SCA.<br>Le contact reste fermé pendant l'ouverture et lorsque le vantail est ouvert, intermittent pendant la fermeture, ouvert avec le vantail fermé. |
| Logique Aux= 2 - Sortie commande LUMIÈRE DE COURTOISIE.<br>Le contact reste fermé pendant 90 secondes après la dernière manoeuvre. |
| Logique Aux= 3 - Sortie commande LUMIÈRE DE ZONE.<br>Le contact reste fermé pendant toute la durée de la manoeuvre. |
| Logique Aux= 4 - Sortie LUMIÈRE ESCALIERS.<br>Le contact reste fermé pendant 1 secondes après le début de la manœuvre. |
| Logique Aux= 5 - Sortie ALARME PORTAIL OUVERT.<br>Le contact reste fermé si le vantail reste ouvert pendant deux fois plus de temps que le TCA configuré. |
| Logique Aux= 6 - Sortie pour CLIGNOTANT.<br>Le contact reste fermé pendant la manœuvre des vantaux. |
| Logique Aux= 7 - Sortie pour SERRURE ÉLECTRIQUE À DÉCLIC.<br>Le contact reste fermé pendant 2 secondes à chaque ouverture. |
| Logique Aux= 8 - Sortie pour SERRURE ÉLECTRIQUE À AIMANT.<br>Le contact reste fermée lorsque le portail est fermé. |

| Configuration des entrées de commande |
|---|
| Logique IC= 0 - Entrée configurée comme Start E. Fonctionnement suivant la Logique MoUvt PAS A PAS. Démarrage externe pour la gestion du sémaphore. |
| Logique IC= 1 - Entrée configurée comme Start I. Fonctionnement suivant la Logique MoUvt PAS A PAS. Démarrage interne pour la gestion du sémaphore. |
| Logique IC= 2 - Entrée configurée comme Open.<br>La commande accomplit une ouverture. Si l'entrée reste fermée, les vantaux restent ouverts jusqu'à l'ouverture du contact. Avec le contact ouvert l'automatisation se ferme après le temps de TCA, s'il est activé. |
| Logique IC= 3 - Entrée configurée comme Close.<br>La commande accomplit une fermeture |
| Logique IC= 4 - Entrée configurée comme Ped.<br>La commande accomplit une ouverture piétonne, partielle. Fonctionnement suivant la logique MoUvt PAS A PAS. |
| Logique IC= 5 - Entrée configurée comme Timer.<br>Fonctionnement analogue à Open mais la fermeture est garantie même après une panne de courant. |
| Logique IC= 6 - Entrée configurée comme Timer Ped.<br>La commande accomplit une ouverture piétonne, partielle. Si l'entrée reste fermée, le vantail reste ouvert jusqu'à l'ouverture du contact. Si l'entrée reste fermée et qu'une commande Start E, Start I ou Open est activée, une manoeuvre complète est accomplie par la suite pour rétablir l'ouverture piétonne. La fermeture est garantie même après une panne de courant. |

| Configuration des entrées de sécurité |
|---|
| Logique SAFE= 0 - Entrée configurée comme Phot, photocellule no vériées (*). (Fig. F, réf.1).<br>Permet de connecter les dispositifs dépourvus de contact supplémentaire de vérification. En cas d'obscurcissement, les photocellules sont actives en ouverture et en fermeture. Un obscurcissement de la photocellule en fermeture n'inverse le mouvement que lorsque la photocellule est libérée. Si vous ne l'utilisez pas, laissez la barrette en place. |
| Logique SAFE= 1 - Entrée configurée comme Phot test , photocellule vérifiée. (Fig. F, réf.2).<br>Active la vérification des photocellules au début de la manoeuvre. En cas d'obscurcissement, les photocellules sont actives en ouverture et en fermeture. Un obscurcissement de la photocellule en fermeture inverse le mouvement uniquement après le dégagement de la photocellule. |
| Logique SAFE = 2 - Entrée configurée comme Phot op. photocellule active uniquement à l'ouverture no vériées (*). (Fig. F, réf.1)<br>Permet de connecter les dispositifs dépourvus de contact supplémentaire de vérification. En cas d'obscurcissement, le fonctionnement de la photocellule en fermeture est exclu. Pendant l'ouverture verrouille le mouvement pendant la durée de l'obscurcissement de la photocellule. Si vous ne l'utilisez pas, laissez la barrette en place. |
| Logique SAFE = 3 - Entrée configurée comme Phot op test. photocellule vérifiée active uniquement à l'ouverture (Fig. F, réf.2).<br>Active la vérification des photocellules au début de la manoeuvre. En cas d'obscurcissement, le fonctionnement de la photocellule en fermeture est exclu. Pendant l'ouverture verrouille le mouvement pendant la durée de l'obscurcissement de la photocellule. |
| Logique SAFE = 4 - Entrée configurée comme Phot cl. photocellule active uniquement à la fermeture no vériées (*). (Fig. F, réf.1)<br>Permet de connecter les dispositifs dépourvus de contact supplémentaire de vérification. En cas d'obscurcissement, le fonctionnement de la photocellule en ouverture est exclu. En phase de fermeture, inverse immédiatement. Si vous ne l'utilisez pas, laissez la barrette en place. |
| Logique SAFE = 5 - Entrée configurée comme Phot cl test. photocellule vérifiée active uniquement à la fermeture (Fig. F, réf.2).<br>Active la vérification des photocellules au début de la manoeuvre. En cas d'obscurcissement, le fonctionnement de la photocellule en ouverture est exclu. En phase de fermeture, inverse immédiatement. |
| Logique SAFE = 6 - Entrée configurée comme Bar, linteau sensibleno vériées (*). (Fig. F, réf.3)<br>Permet de connecter les dispositifs dépourvus de contact supplémentaire de vérification. La commande inverse le mouvement pendant 2s. Si vous ne l'utilisez pas, laissez la barrette en place |
| Logique SAFE = 7 - Entrée configurée comme Bar, linteau sensible vérifié (Fig. F, réf.4).<br>Active la vérification des linteaux sensibles au début de la manoeuvre. La commande inverse le mouvement pendant 2 secondes. |
| Logique SAFE= 8 - Entrée configurée comme Bar 8k2 (Fig. F, réf. 5). Entrée pour linteau résistif 8K2.<br>La commande inverse le mouvement pendant 2 secondes. |

**(*) Si on installe des dispositifs du type D (tels que définis par la EN12453), branchés en mode non vérifié, prescrire un entretien obligatoire au moins tous les six mois.**

**6) CONNEXION DES MOTEURS Fig. E**

**7) DISPOSITIFS DE SÉCURITÉ**
**Remarque: utiliser uniquement les dispositifs de sécurité récepteurs avec contact en libre échange.**

**7.1) DISPOSITIFS VÉRIFIÉS Fig. F**

**7.2) CONNEXION D'1 PAIRE DE PHOTOCELLULES NON VÉRIFIÉES Fig. D**

**8) ACCÈS AUX MENUS: FIG. 1**

**8.1) MENU PARAMÈTRES (PArAM) (TABLEAU "A" PARAMÈTRES)**

**8.2) MENU LOGIQUES (Lo G ic) (TABLEAU "B" LOGIQUES)**

**8.3) MENU RADIO (rAd io) (TABLEAU "C" RADIO)**
**- REMARQUE IMPORTANTE : MARQUEZ LE PREMIER ÉMETTEUR MÉMORISÉ AVEC LE TIMBRE CLÉ (MASTER).**
En programmation manuelle, le premier émetteur attribue le CODE CLÉ DU RÉCEPTEUR; ce code est nécessaire pour accomplir ensuite le clonage des émetteurs radio.
Le récepteur de bord intégré Clonix dispose également de quelques fonctionnalités avancées importantes:
- Clonage de l'émetteur master (rolling code ou code fixe)
- Clonage par substitution d'émetteurs déjà intégrés au récepteur
- Gestion bases de données des émetteurs
- Gestion communauté de récepteurs

Pour savoir comment utiliser ces fonctionnalités avancées consultez les instructions du programmateur palmaire universel et le Guide général de programmation des récepteurs.

**8.4) MENU DÉFAUT (dEFAUt)**
Il ramène la centrale aux valeurs préconfigurées par DÉFAUT. Après la réinitialisation vous devez accomplir une nouvelle AUTOCONFIGURATION.
**8.5) MENU LANGUE (LAnGUE)**
Consente di impostare la lingua del programmatore a display.
**8.6) MENU AUTOCONFIGURATION (AUtoSEt)**
- Lancer une opération d'autoconfiguration en allant dans le menu prévu à cet effet.
- Après avoir appuyé sur la touche OK le message " ..... .... ..." s'affiche, la centrale commande une manœuvre d'ouverture suivie d'une manœuvre de fermeture, pendant laquelle la valeur minimum de couple nécessaire pour le mouvement du vantail est automatiquement réglée.
  Le nombre de manœuvres nécessaires pour accomplir l'auto-configuration peut varier de 1 à 3. Pendant cette phase, il est important d'éviter d'obscurcir les photocellules et d'utiliser les commandes START, STOP et l'afficheur.

Au terme de cette opération, la centrale de commande aura automatiquement configuré les valeurs de couple optimales. Les vérifier et les modifier, le cas échéant, de la façon décrite dans la programmation.

**⚠ ATTENTION !! Vérifiez si la valeur de la force de choc mesurée dans les points prévus par la norme EN12445 est inférieure à celle indiquée dans la norme EN 12453.**

**⚠ Les forces de choc peuvent être réduites à l'aide de rebords déformables.**

**⚠ Attention !! Pendant l'autoréglage la fonction de détection des obstacles n'étant pas active le monteur doit contrôler le mouvement de l'automatisation et empêcher que des personnes ou des choses ne s'approchent ou ne stationnent dans le rayon d'action de l'automatisation.**

**8.7) SÉQUENCE VÉRIFICATION INSTALLATION**
1. Procédez à l'AUTO-CONFIGURATION (*)
2. Vérifiez les forces d'impact: si elles respectent les limites (**) allez au point 10 de la séquence en cas contraire
3. Adaptez éventuellement les paramètres de vitesse et sensibilité (force) : cf. tableau paramètres.
4. Vérifiez à nouveau les forces d'impact: si elles respectent les limites (**) allez au point 10 de la séquence en cas contraire
5. Appliquez un linteau passif
6. Vérifiez à nouveau les forces d'impact: si elles respectent les limites (**) allez au point 10 de la séquence en cas contraire
7. Appliquez des dispositifs de protection sensibles à la pression ou électrosensibles (par exemple un linteau actif) (**)
8. Vérifiez à nouveau les forces d'impact: si elles respectent les limites (**) allez au point 10 de la séquence en cas contraire
9. N'autorisez la manutention de l'actionnement qu'en mode Homme présent
10. Vérifiez si tous les dispositifs de détection de présence dans l'aire de manœuvre fonctionnement correctement

(*) Avant d'accomplir l'auto-configuration assurez-vous d'avoir accompli correctement toutes les opérations de montage et de mise en sécurité, prescrites par les avertissements de montage du manuel de la motorisation.
(**) L'analyse des risques pourrait rendre nécessaire l'application de dispositifs de protection sensibile

**8.8) MENU RÉGLAGE FINS DE COURSE (REG. FC)**
Permet de régler les fins de course des moteurs munis d'encodeur.
Le menu est actif avec les moteurs suivants: LUX BT, LUX G BT. Dans tous les autres cas le message "PAS d iSPon ibLE" s'affiche.
**REMARQUE:** : ces manœuvres seront accomplies en mode Homme Présent et à vitesse réduite, sans l'intervention du dispositif de sécurité. Si la logique " i nAt. ASS." est configurée, seuls les messages intéressant le moteur 1 ("oPn 1" et "cLn 1") s'afficheront.

**8.9) MENU STATISTIQUES**
Permet d'afficher la version de la carte, le nombre total de manœuvres (en centaines), le nombre de radiocommandes mémorisées et les 30 dernières erreurs (les 2 premiers chiffres indiquent la position, les 2 derniers le code d'erreur). L'erreur 01 est la plus récente.

**8.10) MENU MOT DE PASSE**
Permet de configurer un mot de passe pour la programmation sans-fil de la carte.

**9) PPRESSION FIN DE COURSE FERMETURE Fig. G Réf. A-B**
**DIRECTION OUVERTURE Fig. G Réf. C-D**

**10) CONNEXION AVEC CARTES D'EXPANSION ET PROGRAMMATEUR PALMAIRE UNIVERSELLE VERSION > V1.40 (Fig. H)** Consultez le manuel intéressé.

**ATTENTION ! Toute erreur de configuration peut causer des préjudices aux personnes, aux animaux et aux biens.**
**⚠ ATTENTION : Vérifiez si la valeur de la force de choc mesurée dans les points prévus par la norme EN12445 est inférieure à celle indiquée dans la norme EN 12453.**
**⚠ Les forces de choc peuvent être réduites à l'aide de rebords déformables.**
Pour obtenir un meilleur résultat, nous vous conseillons d'accomplir l'auto-configuration avec les moteurs au repos (c'est-à-dire alors qu'ils ne sont pas surchauffés par un grand nombre de manœuvres consécutives).

**11) MODULES U-LINK EN OPTION**
Consultez les instructions des modules U-link.

**12) SERRURE ÉLECTRIQUE Fig. I**
**SERRURE ÉLECTRIQUE**
**⚠ ATTENTION : Si les vantaux mesurent plus de 3m de long, il est indispensable d'installer une serrure électrique..**
La Fig. I illustre un exemple de connexion d'une serrure électrique à déclic ECB 24V~ branchée sur le tableau de commande THALIA.
Pour piloter la serrure électrique, le tableau THALIA doit disposer d'une carte spéciale mod. ME BT.

**TABLEAU "A" - MENU PARAMÈTRES - (PArAM)**

| Paramètre | mini | maxi | Défaut | Personnels | Définition | Description |
|---|---|---|---|---|---|---|
| t rEtArd oUu | 0 | 10 | 3 | | Temps retard ouverture moteur 2 [s] | Temps de retard à l'ouverture du moteur 2 par rapport au moteur 1 |
| t rEtArd FEr | 0 | 25 | 3 | | Temps de retard fermeture moteur 1 [s] | Temps de retard à la fermeture du moteur 1 par rapport au moteur 2 |
| tcA | 0 | 120 | 10 | | Temps fermeture automatique [s] | Temps d'attente avant la fermeture automatique |
| t.EuAc.SEM | 1 | 180 | 40 | | Temps évacuation zone du sémaphore [s] | Temps d'évacuation de la zone intéressée par la circulation réglée par le sémaphore. |
| ESPrAL.oUu | 0 | 50 | 10 | | Espace de ralentissement à l'ouverture [%] | Espace de ralentissement à l'ouverture du/des moteurs/s exprimé en pourcentage de la course totale.<br>ATTENTION : Après une modification du paramètre il faut accomplir une manoeuvre complète sans interruption.<br>**ATTENTION : avec "SET" sur l'écran la détection de l'obstacle n'est pas activée.** |

FRANÇAIS

| Paramètre | mini | maxi | Défaut | Personnels | Définition | Description |
|---|---|---|---|---|---|---|
| ESPrALFErn | 0 | 50 | 10 | | Espace de ralentissement à la fermeture [%] | Espace de ralentissement à la fermeture du/des moteurs/s exprimé en pourcentage de la course totale.<br>ATTENTION : Après une modification du paramètre il faut accomplir une manoeuvre complète sans interruption.<br>**ATTENTION : avec "SET" sur l'écran la détection de l'obstacle n'est pas activée.** |
| ESPdEcEL | 0 | 50 | 15 | | Espace de décélération [%] | Espace de décélération (passage de la vitesse de régime à la vitesse de ralentissement) à l'ouverture et à la fermeture du/des moteur/s exprimé en pourcentage de la course totale.<br>**ATTENTION : Après une modification du paramètre il faut accomplir une manoeuvre complète sans interruption.**<br>**ATTENTION : avec "SET" sur l'écran la détection de l'obstacle n'est pas activée.** |
| ForcE oUu | 1 | 99 | 50 | | Force vantail/vantaux à l'ouverture [%] | Force exercée par le(s) vantail(vantaux) à l'ouverture. Représente le pourcentage de force fournie, outre à celle mémorisée pendant l'autoconfiguration (et mise à jour par la suite), avant de générer une alarme d'obstacle.<br>Le paramètre est configuré automatiquement par l'autoconfiguration.<br>⚠ **ATTENTION : A une incidence directe sur la force de choc: vérifier si la valeur configurée permet de respecter les règlements de sécurité en vigueur (*) Installer au besoin des dispositifs de sécurité antiécrasement (**).** |
| ForcE FErn | 1 | 99 | 50 | | Force vantail/vantaux à la fermeture [%] | Force exercée par le(s) vantail(vantaux) à la fermeture. Représente le pourcentage de force fournie, outre à celle mémorisée pendant l'autoconfiguration (et mise à jour par la suite), avant de générer une alarme d'obstacle.<br>Le paramètre est configuré automatiquement par l'autoconfiguration.<br>⚠ **ATTENTION : A une incidence directe sur la force de choc: vérifier si la valeur configurée permet de respecter les règlements de sécurité en vigueur (*) Installer au besoin des dispositifs de sécurité antiécrasement (**).** |
| u it oUu | 15 | 99 | 99 | | Vitesse à l'ouverture [%] | Pourcentage de la vitesse maximum que peut/peuvent atteindre le/s moteur/s à l'ouverture .<br>**ATTENTION : Après une modification du paramètre il faut accomplir une manoeuvre complète sans interruption.**<br>**ATTENTION : avec "SET" sur l'écran la détection de l'obstacle n'est pas activée.** |
| u it FErn | 15 | 99 | 99 | | Vitesse à la fermeture [%] | Pourcentage de la vitesse maximum que peut/peuvent atteindre le/s moteur/s à la fermeture .<br>**ATTENTION : Après une modification du paramètre il faut accomplir une manoeuvre complète sans interruption.**<br>**ATTENTION : avec "SET" sur l'écran la détection de l'obstacle n'est pas activée.** |
| u itrALL | 15 | 99 | 25 | | Vitesse ralentissement [%] | Vitesse du moteur à l'ouverture et à la fermeture pendant la phase de ralentissement, exprimée en pourcentage de la vitesse de régime maximum.<br>**ATTENTION : Après une modification du paramètre il faut accomplir une manoeuvre complète sans interruption.**<br>**ATTENTION : Avec "SET" sur l'écran la détection de l'obstacle n'est pas activée.** |

**(*) Dans l'Union européenne appliquer la EN12453 pour les limites de force et la EN12445 pour la méthode de mesure.**
**(**) Les forces de choc peuvent être réduites à l'aide de rebords déformables.**

**TABLEAU "B" - LOGIQUES - (Lou ic)**

| Logique | Définition | Défaut | | Cochez le réglage accompli | Options |
|---|---|---|---|---|---|
| tYPE dE MotEUr | **Type moteur**<br>(Configurez le type de moteur connecté sur la carte.) | 0 | | 0 | Moteurs non actifs |
| | | | | 1 | ELI 250 BT |
| | | | | 2 | PHOBOS BT |
| | | | | 3 | IGEA BT |
| | | | | 4 | LUX BT |
| | | | | 5 | LUX G BT |
| | | | | 6 | SUB BT |
| tcA | **Temps fermeture automatique** | 0 | | 0 | Logique non active |
| | | | | 1 | Active la fermeture automatique |
| FErAP | **Fermeture rapide** | 0 | | 0 | Logique non active |
| | | | | 1 | Se ferme 3s après le dégagement des photocellules avant d'attendre la fin du TCA configuré. |

# MANUEL D'INSTALLATION

| Logique | Définition | Défaut | Cochez le réglage accompli | Options |
|---|---|---|---|---|
| MoUvt PAS A PAS | **Mouvement pas à pas** | 0 | 0 | Les entrées configurées comme Start E, Start I, Ped fonctionnement avec la logique 4 pas. |
| | | | 1 | Les entrées configurées comme Start E, Start I, Ped fonctionnement avec la logique 3 pas. L'impulsion pendant la phase de fermeture inverse le mouvement. |
| | | | 2 | Les entrées configurées comme Start E, Start I, Ped fonctionnement avec la logique 2 pas. A chaque impulsion le mouvement est inverti. |
| PrEAL | **Préalarme** | 0 | 0 | Le clignotant s'éclaire au moment où le(s) moteur(s) démarre(nt). |
| | | | 1 | Le clignotant s'allume pendant 3 secondes environ avant le démarrage du(des) moteur(s). |
| hoMME MortE | **Homme-présent** | 0 | 0 | Fonctionnement à impulsions |
| | | | 1 | Fonctionnement avec Homme présent.<br>L'entrée 61 est configurée comme OPEN UP.<br>L'entrée 62 est configurée comme CLOSE UP.<br>La manœuvre continue tant que les touches de commande OPEN UP ou CLOSE UP restent enfoncées.<br>⚠ **ATTENTION : les dispositifs de sécurité ne sont pas actifs.** |
| | | | 2 | Fonctionnement Homme présent Urgence. Normalement fonctionnement à impulsions.<br>Si la carte échoue aux essais de sécurité (photocellule ou linteau, Er0x) 3 fois de suite, le fonctionnement Homme présent actif est activé jusqu'à ce que les touches OPEN UP ou CLOSE UP soient libérées.<br>L'entrée 61 est configurée comme OPEN UP.<br>L'entrée 62 est configurée comme CLOSE UP.<br>⚠ **ATTENTION : avec Homme présent Urgence les dispositifs de sécurité ne sont pas actifs.** |
| bL. inP.oUu | **Verrouillage impulsions à l'ouverture** | 0 | 0 | L'impulsion des entrées configurées come Start E, Start I, Ped prend effet pendant l'ouverture. |
| | | | 1 | L'impulsion des entrées configurées come Start E, Start I, Ped ne prend pas effet pendant l'ouverture. |
| bL. inP.tcA | **Verrouillage impulsions en TCA.** | 0 | 0 | L'impulsion des entrées configurées come Start E, Start I, Ped prend effet pendant l'ouverture TCA. |
| | | | 1 | L'impulsion des entrées configurées come Start E, Start I, Ped ne prend pas effet pendant la pause TCA. |
| bL .FE | **Verrouillage impulsions à la fermeture** | 0 | 0 | L'impulsion des entrées configurées come Start E, Start I, Ped prend effet pendant la fermeture. |
| | | | 1 | L'impulsion des entrées configurées come Start E, Start I, Ped ne prend pas effet pendant la fermeture. |
| coUP bELoUu | **Coup de bélier à l'ouverture** | 0 | 0 | Logique non active |
| | | | 1 | Avant d'accomplir l'ouverture le portail pousse pendant environ 2 secondes en fermeture. Cela permet à la serrure électrique de se décrocher plus facilement.<br>**IMPORTANT - Ne pas utiliser cette fonction en l'absence de butées d'arrêt mécaniques adéquates.** |
| coUP bELFE | **Coup de bélier à la fermeture** | 0 | 0 | Logique non active |
| | | | 1 | Avant d'accomplir la fermeture le portail pousse pendant 2 secondes environ en ouverture. Cela permet à la serrure électrique de se décrocher plus facilement.<br>**IMPORTANT - Ne pas utiliser cette fonction en l'absence de butées d'arrêt mécaniques adéquates.** |
| nA mt.bLoc | **Maintien verrouillage** | 0 | 0 | Logique non active |
| | | | 1 | Si les moteurs restent arrêtés en position d'ouverture complète ou de fermeture complète pendant plus d'une heure, ils sont activés pendant 3 secondes environ dans le sens de la butée Cette opération s'accomplit toutes les heures.<br>N.B.: Cette fonction permet de compenser, dans les moteurs oléodynamiques, la réduction éventuelle du volume de l'huile causée par la chute de température pendant les pauses prolongées, par exemple la nuit, ou due à des fuites internes.<br>**IMPORTANT - Ne pas utiliser cette fonction en l'absence de butées d'arrêt mécaniques adéquates.** |
| PrESS SUc | **Pression fin de course fermeture** | 0 | 0 | Le mouvement n'est arrêté que par l'intervention du fin de course ; dans ce cas il faut régler très précisément l'intervention du fin de course de fermeture (Fig. G Réf. B). |
| | | | 1 | A utiliser en présence de butée mécanique de fermeture.<br>Cette fonction active la pression des vantaux sur la butée mécanique, sans que celle-ci ne soit considérée comme un obstacle par le capteur Amperostop.<br>La tige continue donc sa course pendant quelques secondes supplémentaires, après l'interception du fin de course de fermeture ou jusqu'à l'arrêt mécanique. De la sorte en anticipant légèrement l'intervention du fin de course de fermeture, on obtient l'arrêt parfait des vantaux sur la butée d'arrêt (Fig. G Réf.A). |
| icE | **Fonction Ice** | 0 | 0 | Le seuil d'intervention de la protection Ampérostop reste fixe sur la valeur configurée. |
| | | | 1 | La centrale accomplit automatiquement à chaque départ une compensation du seuil d'intervention de l'alarme d'obstacle.<br>Vérifier si la valeur de la force de choc mesurée dans les points prévus par la norme EN12445 est inférieure à celle indiquée dans la norme EN 12453. En cas de doute utilisez les dispositifs de sécurité auxiliaires.<br>Cette fonction est utile sur les installations fonctionnant à des basses températures.<br>**ATTENTION : après avoir activé cette fonction, il faut accomplir une manoeuvre d'autoconfiguration** |

**Mouvement pas à pas**

| | 2 PAS | 3 PAS | 4 PAS |
|---|---|---|---|
| FERMÉE | OUVRE | OUVRE | OUVRE |
| EN FERMETURE | | | STOP |
| OUVERTE | FERME | FERME | FERME |
| EN OUVERTURE | | STOP + TCA | STOP + TCA |
| APRÈS STOP | OUVRE | OUVRE | OUVRE |

FRANÇAIS

| Logique | Définition | Défaut | | Cochez le réglage accompli | Options |
|---|---|---|---|---|---|
| 1 MotAct iF | **1 Moteur actif** | 0 | | 0 | Les deux moteurs (2 vantaux) sont actifs. |
| | | | | 1 | Seul le moteur 1 (1 vantail) est actif. |
| inv.SEnS.oUv | **Inversion direction de l'ouverture** | 0 | | 0 | Fonctionnement standard (Fig. G Réf.C). |
| | | | | 1 | Le sens de l'ouverture est inverti par rapport au fonctionnement standard (Fig. G Réf.D). |
| SAFE 1 | **Configuration de l'entrée de sécurité SAFE 1. 72** | 0 | | 0 | Entrée configurée comme Phot, photocellule. |
| | | | | 1 | Entrée configurée comme Phot test , photocellule vérifiée. |
| | | | | 2 | Entrée configurée comme Phot op. photocellule active uniquement à l'ouverture. |
| | | | | 3 | Entrée configurée comme Phot op test. photocellule vérifiée active uniquement à l'ouverture. |
| SAFE 2 | **Configuration de l'entrée de sécurité SAFE 2. 74** | 6 | | 4 | Entrée configurée comme Phot cl. photocellule active uniquement à la fermeture. |
| | | | | 5 | Entrée configurée comme Phot cl test. photocellule vérifiée active uniquement à la fermeture. |
| | | | | 6 | Entrée configurée comme Bar, linteau sensible |
| | | | | 7 | Entrée configurée comme Bar, linteau sensible vérifiée |
| | | | | 8 | Entrée configurée comme Bar 8k2 |
| ic 1 | **Configuration de l'entrée de commande IC 1. 61** | 0 | | 0 | Entrée configurée comme Start E |
| | | | | 1 | Entrée configurée comme Start I |
| | | | | 2 | Entrée configurée comme Open. |
| | | | | 3 | Entrée configurée comme Close. |
| ic 2 | **Configuration de l'entrée de commande IC 2. 62** | 4 | | 4 | Entrée configurée comme Ped. |
| | | | | 5 | Entrée configurée comme Timer. |
| | | | | 6 | Entrée configurée comme Timer Piéton |
| AUX 3 | **Configuration de la sortie AUX 3. 26-27** | 0 | | 0 | Sortie configurée comme 2ème Canal radio. |
| | | | | 1 | Sortie configurée comme SCA, Voyant portail ouvert. |
| | | | | 2 | Sortie configurée comme commande Lumière de courtoisie |
| | | | | 3 | Sortie configurée comme commande Lumière de zone |
| | | | | 4 | Sortie configurée comme Lumières escaliers. |
| | | | | 5 | Sortie configurée comme Alarme. |
| | | | | 6 | Sortie configurée comme Clignotant. |
| | | | | 7 | Sortie configurée comme Serrure à déclic. |
| | | | | 8 | Sortie configurée comme Serrure à aimant. |
| codE FixE | **Code fixe** | 0 | | 0 | Le récepteur est configuré pour le fonctionnement en mode code rolling.<br>Les Clones à Code fixe ne sont pas acceptés. |
| | | | | 1 | Le récepteur est configuré pour le fonctionnement en mode code fixe.<br>Les Clones à Code fixe sont acceptés. |
| ProG.rAd io | **Programmation radiocommande** | 1 | | 0 | Désactive la mémorisation via radio des radiocommandes.<br>Les radiocommandes ne sont mémorisées qu'en utilisant le menu Radio prévu à cet effet.<br>**IMPORTANT: Désactive l'engagement automatique de nouvelles radiocommandes, clones et replay.** |
| | | | | 1 | Active la mémorisation via radio des radiocommandes:<br>1- Appuyer en séquence sur la touche cachée et sur la touche normale (T1-T2-T3-T4) d'une radiocommande déjà mémorisée en mode standard à travers le menu radio.<br>2- Appuyer dans les 10s sur la touche cachée et sur la touche normale (T1-T2-T3-T4) d'une radiocommande à mémoriser.<br>Le récepteur sort du mode programmation après 10s, durant ce laps de temps on peut ajouter de nouvelles radiocommandes.<br>Ce mode ne demande pas d'accéder au tableau de commande.<br>**IMPORTANT: Active l'introduction automatique de nouvelles radiocommandes, clones et replay.** |
| modE SEr iE | **Mode série**<br>(Indique comment configurer la carte dans une connexion de réseau BFT.) | 0 | | 0 | SLAVE standard: la carte reçoit et communique commandes/diagnostics/etc.. |
| | | | | 1 | MASTER standard: la carte envoie les commandes d'activation (START, OPEN, CLOSE, PED, STOP) à d'autres cartes. |
| AdrESSE | **Adresse** | 0 | | [ ____ ] | Identifie l'adresse de 0 à 127 d'une carte dans une connexion de réseau BFT locale.<br>(cf. paragraphe x MODULES EN OPTION U-LINK) |

# MANUEL D'INSTALLATION

| Logique | Définition | Défaut | | Cochez le réglage accompli | Options |
|---|---|---|---|---|---|
| EXP.1 | **Configuration de l'entrée EXPI1 dans la carte d'expansion des entrées/sorties 1-2** | 1 | | 0 | Entrée configurée comme commande Start E. |
| | | | | 1 | Entrée configurée comme commande Start I. |
| | | | | 2 | Entrée configurée comme commande Open. |
| | | | | 3 | Entrée configurée comme commande Close. |
| | | | | 4 | Entrée configurée comme commande Ped. |
| | | | | 5 | Entrée configurée comme commande Timer. |
| | | | | 6 | Entrée configurée comme commande Timer Piéton. |
| | | | | 7 | Entrée configurée comme sécurité Phot, photocellule. |
| | | | | 8 | Entrée configurée comme sécurité Phot op. photocellule active uniquement à l'ouverture. |
| | | | | 9 | Entrée configurée comme sécurité Phot cl. photocellule active uniquement à la fermeture. |
| | | | | 10 | Entrée configurée comme sécurité Bar, linteau sensible |
| | | | | 11 | Entrée configurée comme sécurité Phot test , photocellule vérifiée.<br>L'entrée 3 (EXP12) de la carte d'expansion des entrées/sorties est commutée automatiquement en entrée vérification dispositifs de sécurité EXPFAULT1. |
| | | | | 12 | Entrée configurée comme sécurité Phot op test. photocellule vérifiée active uniquement à l'ouverture.<br>L'entrée 3 (EXP12) de la carte d'expansion des entrées/sorties est commutée automatiquement en entrée vérification dispositifs de sécurité EXPFAULT1. |
| | | | | 13 | Entrée configurée comme sécurité Phot cl test. photocellule vérifiée active uniquement à la fermeture.<br>L'entrée 3 (EXP12) de la carte d'expansion des entrées/sorties est commutée automatiquement en entrée vérification dispositifs de sécurité EXPFAULT1. |
| | | | | 14 | Entrée configurée comme sécurité Bar, linteau sensible vérifié.<br>L'entrée 3 (EXP12) de la carte d'expansion des entrées/sorties est commutée automatiquement en entrée vérification dispositifs de sécurité EXPFAULT1. |
| EXP.2 | **Configuration de l'entrée EXPI2 dans la carte d'expansion des entrées/sorties 1-3** | 0 | | 0 | Entrée configurée comme commande Start E. |
| | | | | 1 | Entrée configurée comme commande Start I. |
| | | | | 2 | Entrée configurée comme commande Open. |
| | | | | 3 | Entrée configurée comme commande Close. |
| | | | | 4 | Entrée configurée comme commande Ped. |
| | | | | 5 | Entrée configurée comme commande Timer. |
| | | | | 6 | Entrée configurée comme commande Timer Piéton. |
| | | | | 7 | Entrée configurée comme sécurité Phot, photocellule. |
| | | | | 8 | Entrée configurée comme sécurité Phot op. photocellule active uniquement à l'ouverture. |
| | | | | 9 | Entrée configurée comme sécurité Phot cl. photocellule active uniquement à la fermeture. |
| | | | | 10 | Entrée configurée comme sécurité Bar, linteau sensible |
| EXPo1 | **Configuration de l'entrée EXPO2 dans la carte d'expansion des entrées/sorties 4-5** | 9 | | 0 | Sortie configurée comme 2ème Canal radio. |
| | | | | 1 | Sortie configurée comme SCA, Voyant portail ouvert. |
| | | | | 2 | Sortie configurée comme commande Lumière de courtoisie |
| | | | | 3 | Sortie configurée comme commande Lumière de zone |
| | | | | 4 | Sortie configurée comme Lumières escaliers. |
| EXPo2 | **Configuration de l'entrée EXPO2 dans la carte d'expansion des entrées/sorties 6-7** | 9 | | 5 | Sortie configurée comme Alarme. |
| | | | | 6 | Sortie configurée comme Clignotant. |
| | | | | 7 | Sortie configurée comme Serrure à déclic. |
| | | | | 8 | Sortie configurée comme Serrure à aimant. |
| | | | | 9 | Sortie configurée comme Gestion sémaphore avec carte TLB. |
| FEU dE SIGnAL ISAt ion PrE-cL IGnotEMEnt | **Pré-clignotement sémaphore** | 0 | | 0 | Pré-clignotement exclu. |
| | | | | 1 | Lumières rouges clignotantes, pendant 3 secondes au début de la manoeuvre. |
| FEU dE SIGnAL ISAt ion rOUGE F IXE | **Sémaphore rouge fixe** | 0 | | 0 | Lumières rouges éteintes avec le portail fermé. |
| | | | | 1 | Lumières rouges éclairées avec le portail fermé. |

**TABLEAU "C" - MENU RADIO (rAd io)**

| Logique | Description |
|---|---|
| AdJ StArt | **Ajouter Touche Start**<br>Associe la touche voulue à la commande Start |
| AdJ 2ch | **Ajouter Touche 2ch**<br>Associe la touche voulue à la commande 2° canal radio. Associe la touche voulue à la commande 2ème canal radio. Si aucune sortie n'est configurée comme Sortie 2ème canal radio, le 2ème canal radio commande l'ouverture piétonne. |
| EFFAcEr 64 | **Supprimer Liste**<br>⚠ **ATTENTION!** Supprime complètement de la mémoire du récepteur toutes les radiocommandes mémorisées. |
| cod rX | **Lecture code récepteur**<br>Affiche le code récepteur nécessaire pour cloner les radiocommandes. |
| uK | **ON =** Active la programmation à distance de la carte à travers un émetteur W LINK déjà mémorisé.<br>Cette activation reste active pendant 3 minutes après la dernière pression sur la radiocommande W LINK.<br>**OFF=** Programmation W LINK désactivée. |