



Série ARGO 1 - ARGO 2

Tableaux de commande programmables pour 1 ou 2 moteurs Avec gestion indépendante des ralentissements

ATTENTION : NE PAS INSTALLER LE TABLEAU DE COMMANDE AVANT D'AVOIR LU LA NOTICE!!!

1. Introduction.

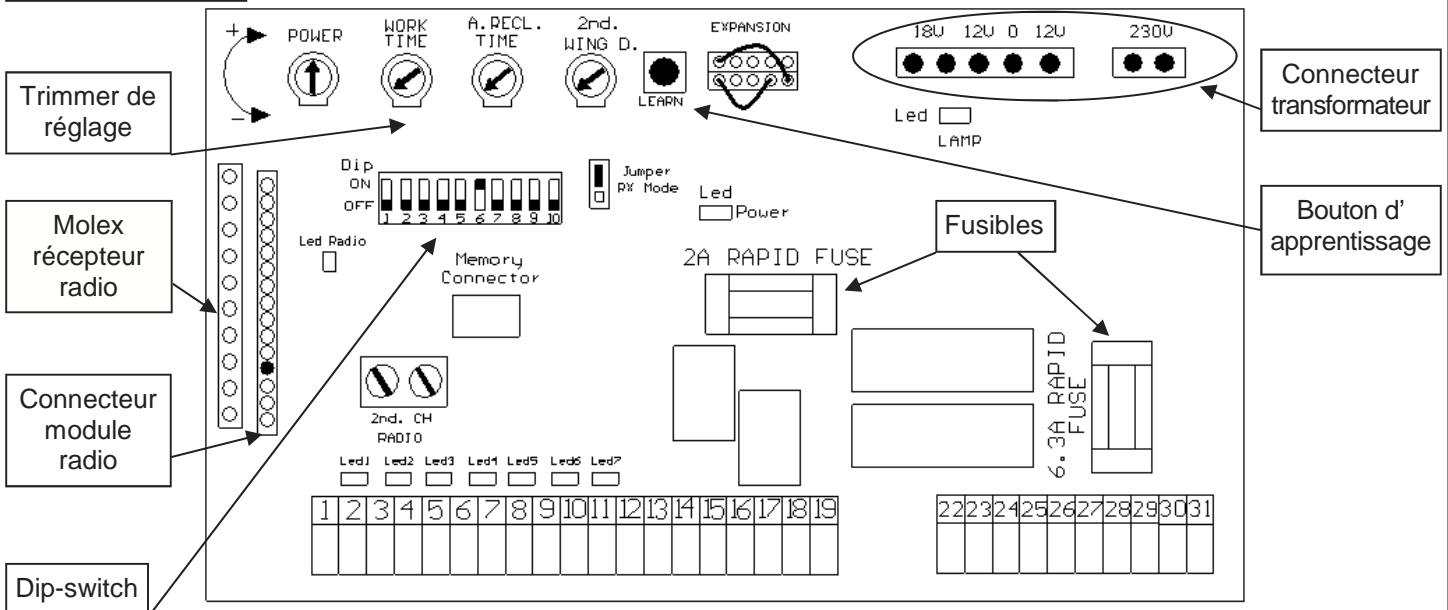
Le tableau de commande ARGO est un dispositif universel pour la gestion du déclenchement et le contrôle des portails à 1 ou 2 vantaux, avec moteurs à 230V en courant alternatif et une puissance allant jusqu'à 600W chacun.



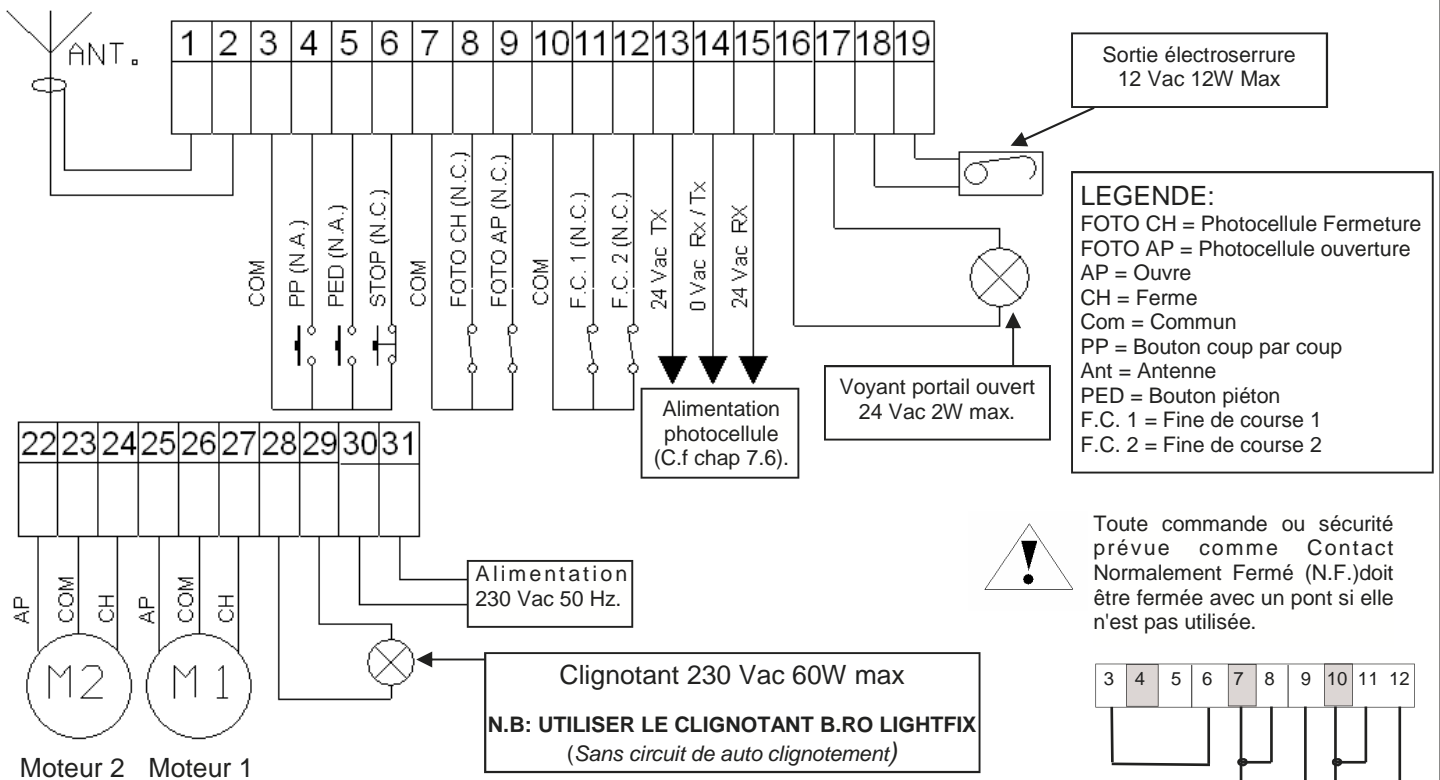
Le fonctionnement à temps du tableau de commande, étant du type électronique, est extrêmement précis. Il est cependant possible que, à cause du type de moteur normalement utilisé, l'angle de course du portail soit fortement influencé par les frottements que le portail rencontre pendant la course. Par conséquent, même si le temps de travail est correctement réglé, l'angle de course peut ne pas toujours être celui voulu. Il est donc conseillé à l'installateur d'en tenir compte en augmentant, si nécessaire, les temps de fonctionnement de manière appropriée à l'installation et en faisant attention à ne pas augmenter de manière excessive les temps car cela pourrait masquer les ralentissements en ouverture et fermeture (C.f par 6).

Pour le correcte fonctionnement, il est indispensable l'installation de blocs mécaniques en ouverture et fermeture (C.f: fig. pag. 6).

2. Configuration.



3. Connections électriques.



Consignes de sécurité

- Certains points de la carte sont soumis à des tensions élevées. C'est pourquoi l'installation, l'ouverture et la programmation du tableau doivent être effectués uniquement par une personne qualifiée. Aucune des opérations effectuées par l'utilisateur ne requiert l'ouverture de la boîte.
- Prévoir l'utilisation d'un dispositif de déconnexion omnipolaire de l'alimentation du tableau. Ce dispositif peut être soit un interrupteur (relié directement aux plots d'alimentation) avec une distance minimum entre les contacts de 3 mm dans chacun des pôles, soit un dispositif intégré dans le circuit d'alimentation.
- Pour la connexion de la carte et des moteurs à l'alimentation, il est préférable d'utiliser un câble à double isolation comme prévu dans les normes et quand même de section supérieure à 1mm² et non supérieure à 2.5mm².
- Le fabricant décline toute responsabilité en cas de non-observation des présentes consignes de sécurité.
- Le tableau de commande est équipé d'un circuit de test des photocellules. Pour le câblage de ces dernières, voir le schéma de la page 5.
- Il est conseillé de contrôler les absorptions de tous les dispositifs reliés aux sorties du tableau, telles que les voyants lumineux, les photocellules, les dispositifs de sécurité, etc. de manière à ne pas dépasser les limites indiquées dans le tableau des caractéristiques techniques. Le bon fonctionnement du produit n'est pas garanti en cas de non-observation des limitations indiquées.
- Pour optimiser la portée du récepteur, il est nécessaire de bien positionner l'antenne réceptrice: elle ne doit pas être posée contre un mur ou contre un blindage métallique. Les plots du câble blindé de l'antenne doivent être bien serrés.
- L'antenne accordée permet d'obtenir une portée majeure. Avec une antenne normale, la portée serait de quelques mètres seulement.

4. Configuration de défaut.

Le tableau de commande est fourni avec la configuration des dip-switch suivante:
Les fonctions sélectionnables sont résumées dans le tableau ci-dessous:



N° DIP	Fonction	DIP OFF	DIP ON
1	Coup par coup	Ouvre-stop-ferme	Ouvre-ferme
2	Coup de bélier	Enclenché	Désenclenché
3	Photocellules	Arrêt du mouvement	Arrêt et inversion du mouvement
4	Pré-clignotement	Désenclenché	Enclenché
5	Fonction collective	Désenclenchée	Enclenchée
6	Contrôle sécurités	Enclenché	Désenclenché
7	Mode de fonctionnement du fin de course à la fermeture	Fin du mouvement	Début ralentissement à la fermeture
8	Mode de fonctionnement du fin de course à l'ouverture	Fin du mouvement	Début ralentissement à l'ouverture
9	***	***	***
10	Fermeture autom. immédiate	Désenclenchée	Enclenchée

Argo 1: Récapitulatif des fonctions accessibles à partir des Dip-switch.

N° DIP	Fonction	DIP OFF	DIP ON
1	Coup par coup	Ouvre-stop-ferme	Ouvre-ferme
2	Coup de bélier	Enclenché	Désenclenché
3	Photocellules	Arrêt	Arrêt et inversion
4	Pré-clignotement	Désenclenché	Enclenché
5	Fonction collective	Désenclenchée	Enclenchée
6	Contrôle sécurités	Enclenché	Désenclenché
7	Mode fonctionnement Fin de course	Fin de course con fin du mouvement	Fin de course comme début du ralentissement
8	Gestion fin de course (si le DIP 7 est ON)	Début ralentissement sur la fin de course à l'OUVERTURE	Début ralentissement sur la fin de course à la FERMETURE
	Gestion fin de course (si le DIP 7 est OFF)	Fin de course comme fin du mouvement	Fin de course désactivés
9	Ouverture du portail	Symétrique	Asymétrique
10	Fermeture autom. immédiate	Désenclenchée	Enclenchée

Argo 2: Récapitulatif des fonctions accessibles à partir des Dip-switch.

5. Apprentissage des émetteurs.

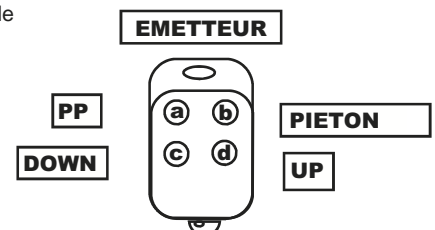


L'apprentissage de chaque émetteur **doit toujours être effectué quand le portail est fermé.**

5.1 Mémorisation des transmetteurs / du transmetteur à 4 touches.

Appuyer sur la touche d'apprentissage (sur la carte). Le clignotant s'allume. Appuyer sur la touche de l'émetteur que l'on souhaite mémoriser en considérant que:

- Les touches vont apprises une à la fois
- La première touche apprise "a" fonctionne en coup par coup
- La deuxième touche "b" commande l'ouverture piéton (c.f: par 11.5)
- La troisième touche "c" commande la fonction DOWN
- La quatrième touche "d" commande la fonction UP

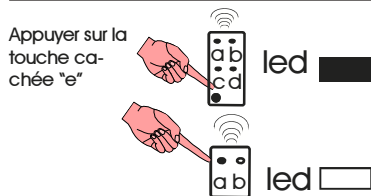


Il est conseillé d'apprendre les touches a, b, c, d en séquence.

Quand une touche DOWN ou UP est activée dans un apprentissage, (touche "c" ou touche "d" de l'émetteur), le clignotant exécute un bref clignotement, cela pour indiquer que la touche a été reconnue par le système. Il est donc important de toujours vérifier que chaque signal de chacune des touches a été reçu correctement par le tableau.

Remarque: Les apprentissages successifs peuvent être effectués avec la télécommande apprise. Les modalités d'apprentissage sont indiquées ici de suite.

5.2 Apprentissage avec la touche cachée d'un émetteur valide déjà appris.



Uniquement pour les modèles B.RO à code variable.

1. Appuyer avec l'aide d'un trombone sur la touche cachée d'un émetteur déjà appris précédemment. L'accès au mode d'apprentissage est signalé par l'allumage du clignotant.
2. Appuyer sur la touche de l'émetteur que l'on souhaite mémoriser, le clignotant clignote (deux fois si le code est nouveau, une fois s'il avait déjà été appris). Le tableau retourne en mode de fonctionnement normal et le nouvel émetteur peut déclencher le moteur.

5.3 Apprentissage avec un émetteur d'ouverture mémoire valide.



Uniquement pour les modèles B.RO à code variable et mémoire extractible

1. Appuyer sur n'importe quelle touche de l'émetteur d'ouverture mémoire précédemment habilité grâce à un instrument de programmation B.RO PRO ou B.RO BASIC. Le récepteur se positionne en mode d'apprentissage (le clignotant s'allume).
2. Appuyer sur la touche de l'émetteur que l'on souhaite valider, le clignotant clignote (deux fois si le code est nouveau, une fois s'il avait déjà été appris). Le tableau retourne en mode de fonctionnement normal et le nouvel émetteur peut déclencher le moteur.

5.4 Neutralisation de tous les émetteurs et retour aux paramètres de départ.

Alimenter+
Appuyer bouton
d'apprentissage



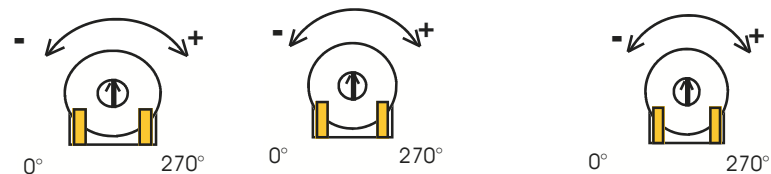
1. Débrancher l'alimentation. Fournir l'alimentation en tenant appuyée la touche d'apprentissage pendant 4-5 sec.
2. Le clignotant s'allume pendant environ 10 sec. Quand le clignotant s'éteint, tous les émetteurs sont neutralisés, les paramètres retournent aux valeurs programmées par l'usine et le module mémoire est rétabli pour la réception du code fixe ou du code variable selon le réglage du Jumper correspondant.

6. Réglages.

6.1 Réglage du mouvement du portail.

Il est possible de régler le mouvement du portail en utilisant les trimmers prévus à cet effet ("WORK TIME", "A.RECL.TIME", "2nd:WING D.") et en choisissant la modalité souhaitée grâce aux DIP-SWITCH, selon le type d'installation et les exigences de l'installateur.

Comme le montrent les figures, les trimmers ont une excursion allant de 0° à 270° à l'intérieur de laquelle on obtient assez précisément le réglage désiré.



WORK TIME
Réglage du délai de fonctionnement.

A. RECL. TIME
Réglage du délai de fermeture automatique.

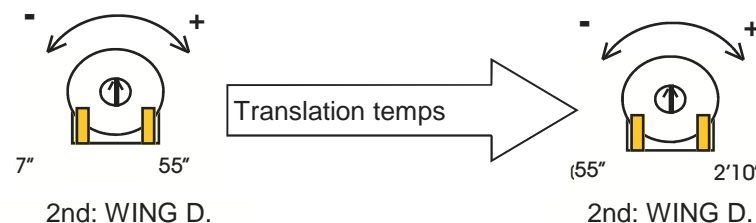
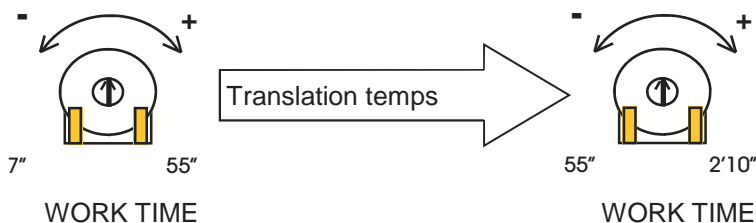
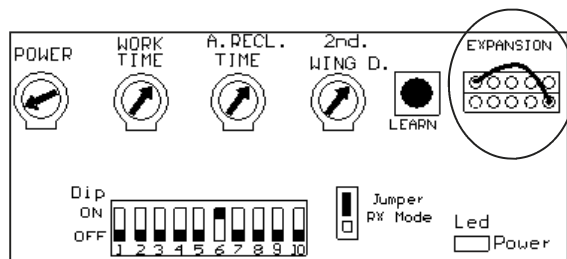
2nd: WING D.
ARGO2: Réglage du délai de retard ou de fonctionnement du 2^{ème} vantail.
ARGO1: Réglage du délai d'ouverture piétonne.

Dans la partie finale de leur mouvement (ouverture et/ou fermeture), les vantaux du portail ralentissent proportionnellement au délai de fonctionnement programmé ("WORK TIME" pour le portail symétrique, "WORK TIME" et "2nd:WING D." pour le portail asymétrique). Pour les portails symétriques, il peut être nécessaire de programmer un délai de retard du deuxième vantail en phase de fermeture. Régler le DIP switch 9 sur OFF et ajuster le délai de retard avec le trimmer "2nd: WING D."

Dans le cas de l'Argo 2 moteurs, pour les portails asymétriques, il est possible de régler un délai de fonctionnement du deuxième vantail différent du délai de fonctionnement du premier vantail. Régler le DIP switch 9 sur ON et ajuster le délai de fonctionnement du deuxième vantail avec le trimmer "2nd: WING D."



En coupant le pont indiqué en figure il est possible d'augmenter le temps de travail.



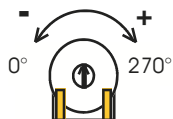
REMARQUE: Les réglages du trimmer effectués pendant le mouvement du portail ne produisent aucun effet immédiat. Ils ne deviennent effectifs qu'après la fermeture du portail ou après avoir éteint, puis rallumé le tableau de commande.

L'augmentation des temps ne influe pas sur le temps de réfermeture automatique et sur le temps de la fonction piéton.

6.2 Sélection de la tension de sortie du moteur: Réglage du couple.

Le tableau de commande est équipé d'un trimmer de réglage du couple fourni au moteur, de manière à limiter la force du portail sur d'éventuels obstacles se trouvant sur sa trajectoire pendant la fermeture (ex. pour cause de mauvais fonctionnement des photocellules).

POWER



Pour régler le couple du moteur, suivre les instructions suivantes:

- Agir sur le trimmer de réglage pour programmer le couple voulu, sachant que quand le trimmer est au minimum (sens contraire des aiguilles d'une montre), le couple est au minimum, tandis que quand le trimmer est au maximum (dans le sens des aiguilles d'un montre), le couple est au maximum.
- Actionner le mouvement du portail et évaluer le couple.
- Si le réglage n'est pas satisfaisant, arrêter le mouvement et régler de nouveau le trimmer, puis actionner de nouveau le mouvement.
- Il est conseillé de régler le couple avant de régler le mouvement du portail.

6.3 Fermeture automatique.

A. RECL. TIME



La fermeture automatique est une fonction qui permet de refermer automatiquement le portail une fois écoulé le délai de pause programmé avec l'aide du trimmer "A. RECL. TIME". Le trimmer permet en effet d'activer ou de neutraliser cette fonction:

- En positionnant le trimmer au minimum (dans le sens contraire des aiguilles d'une montre) la fermeture automatique est neutralisée.
- En positionnant le trimmer au maximum (dans le sens des aiguilles d'une montre), la fermeture automatique est activée.

REMARQUE: Les réglages effectués à l'aide du trimmer pendant le mouvement du portail ne produisent aucun effet immédiat. Ils ne deviennent effectifs qu'après la fermeture du portail ou après avoir éteint, puis rallumé le tableau de commande.

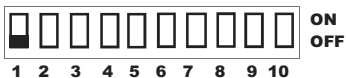
7. Fonctions accessibles à partir du dip switch.



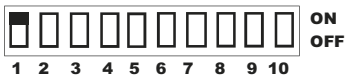
Il est important de ne changer la configuration des DIP switch qu'une fois la carte éteinte.



7.1 Fonction de coup par coup.



L'automatisme exécute la séquence ouverture-stop-fermeture-stop...



L'automatisme exécute la séquence ouverture-fermeture-ouverture-fermeture...

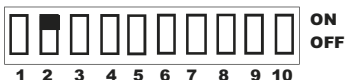
Il est possible de régler la réponse du tableau aux diverses commandes envoyées soit par la télécommande soit par un bouton de coup par coup: La commande de coup par coup peut-être envoyée soit par l'entrée prévue à cet effet (voir bouton de coup par coup sur la barrette de connexion), soit en appuyant sur la première touche d'un émetteur mémorisé (voir paragraphe 5 *apprentissage d'un émetteur*).

7.2 Coup de bélier.

Si l'automatisme est équipé d'une électroserrure, et que celle-ci est activée, quand le portail est fermé, il est conseillé de faire fonctionner le moteur en fermeture pendant un bref instant avant de commencer la phase d'ouverture. Cette fonction permet de débloquer l'électroserrure, même en cas de mauvaises conditions climatiques (par exemple en cas de gel).



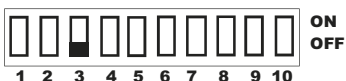
Le coup de bélier à l'ouverture est enclenché et l'électroserrure est gérée par le tableau. Le cycle par défaut prévoit un coup de bélier minimum en phase d'ouverture et nul en phase de fermeture qui peuvent être modifiés comme décrit dans le paragraphe 8.1.



Le coup de bélier et l'électroserrure sont complètement neutralisés.

7.3 Photocellules de protection et sécurité.

Quand le faisceau entre les photocellules de l'émetteur et celle du récepteur est interrompu, les photocellules modifient le comportement du tableau de la manière suivante:



A) **Portail pendant le cycle d'ouverture:** Si les *photocellules* détectent un obstacle, le tableau bloque le mouvement du portail. Quand l'obstacle est éliminé, le mouvement reprend en **OUVERTURE** jusqu'à la fin du cycle.

B) **Portail pendant le cycle de fermeture:** Si les *photocellules* détectent un obstacle, le tableau bloque le mouvement du portail. Quand l'obstacle est éliminé, le mouvement reprend en **OUVERTURE** jusqu'à la fin du cycle.

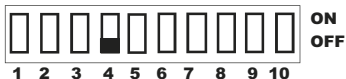


A) **Portail pendant le cycle d'ouverture:** Si les *photocellules* détectent un obstacle, le mouvement du portail n'est pas interrompu.

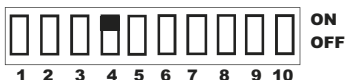
B) **Portail pendant le cycle de fermeture:** Si les *photocellules* détectent un obstacle, le tableau bloque et **inverse** le mouvement en faisant ouvrir complètement le portail.

7.4 Pré-clignotement.

Le clignotant signale l'ouverture du portail avec un clignotement lent (environ 1 toutes les 2 secondes) et la fermeture du portail avec un clignotement plus rapide (environ 1 toutes les secondes).



Pré-clignotement neutralisé.



Pré-clignotement activé. Le mouvement du portail est toujours précédé d'un pré-clignotement qui a pour but d'avertir l'utilisateur que le mouvement va commencer. Le délai de pré-clignotement est fixé à environ 2 secondes.

7.5 Fonction piéton.

Chaque commande envoyée via radio ou à l'aide du bouton de coup par coup provoque uniquement l'ouverture du portail. La fermeture est assurée par la fonction de fermeture automatique, qui devra donc être nécessairement activée car toutes les commandes de fermeture seront ignorées (le bouton Fermeture n'est pas habilité).



Fonction collective neutralisée.



Fonction collective activée.

7.6 Test sur le fonctionnement des photocellules.

Le tableau est équipé d'un système qui permet d'effectuer un contrôle sur le fonctionnement des photocellules avant le démarrage du moteur, ce qui permet d'augmenter la sécurité du système en cas de panne des photocellules (ex. relais de sortie collé) ou en cas de court-circuit sur l'entrée des photocellules.

Ce contrôle est effectué après que le tableau ai reçu une commande, mais avant d'envoyer la tension au moteur.

Remarques pour l'installation:

L'alimentation des photocellules ALLMATIC, ou autres compatibles, doit être relié à des bornes différentes si l'on décide d'activer ou non le test sur les photocellules. Le schéma correct pour le câblage d'une paire de photocellules est le suivant:

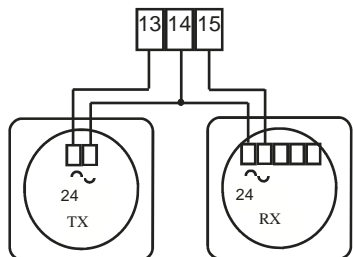


Schéma alimentation photocellules avec **TEST ACTIVÉ** (DIP6 OFF)

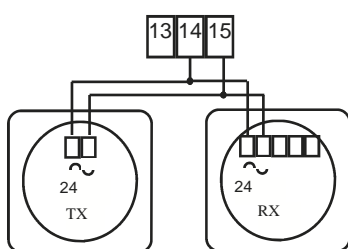


Schéma alimentation photocellules avec **TEST NEUTRALISÉ** (DIP6 ON)

DIP6 OFF: Test photocellules activé. En cas de panne des photocellules la commande n'est pas exécutée.

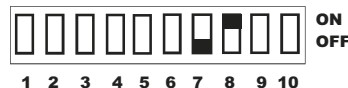
DIP6 ON: Test photocellules neutralisé.

Remarque: le test des photocellules, s'il est activé, implique un retard du démarrage du moteur d'environ une seconde à partir de la réception de la commande.

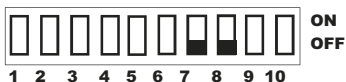
7.7 Mode d'intervention des fins de course.

La fin des opérations d'ouverture et de fermeture dépend du délai de fonctionnement et du réglage des DIP 7 et 8.

REMARQUE: si aucun fin de course n'est installé, régler le DIP 7 sur OFF et le DIP 8 sur ON:

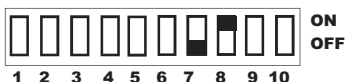


7.7.1 Modale ARGO2: Si des fins de course sont installés, ils interviennent de la manière suivante:



Type fin de course	Fonction
Fin de course 1	Fin opération d'ouverture
Fin de course 2	Fin opération de fermeture

Arrêt avec fin de course: la fin de l'opération d'ouverture (fin de course 1) ou de fermeture (fin de course 2) est précédée de l'intervention du fin de course correspondant.



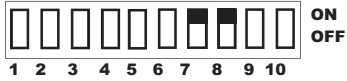
Type fin de course	Fonction
Fin de course 1	Aucune opération
Fin de course 2	Fin opération de fermeture

Arrêt sans fin de course à l'ouverture: la fin de l'opération de fermeture est précédée de l'intervention du fin de course correspondant.



Type fin de course	Fonction
Fins de course 1 et 2 en ouverture	Début ralentissement à l'ouverture
Fin de course fermeture	Aucune opération

Ralentissement seulement à l'ouverture: la phase de ralentissement à l'ouverture est précédée de l'intervention des deux fins de course (un pour chaque vantail), tandis que la fermeture est simplement temporisée (voir le schéma suivant).



Type fin de course	Fonction
Fin de course ouverture	Aucune opération
Fins de course 1 et 2 en fermeture	Début ralentissement fermeture

Ralentissement seulement en fermeture: la phase de ralentissement à la fermeture est précédée de l'intervention des deux fin de course (un pour chaque vantail), tandis que l'ouverture est simplement temporisée (voir schéma suivant).

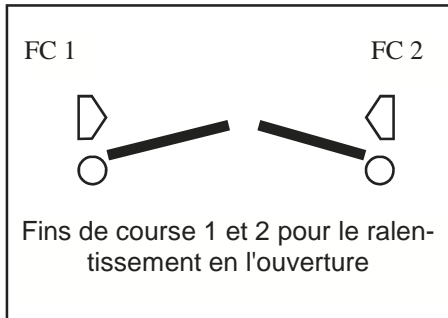
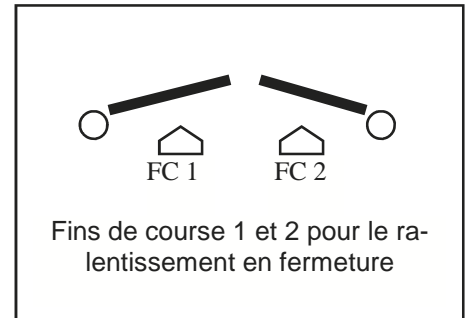
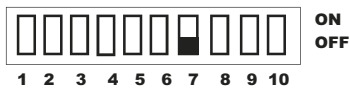


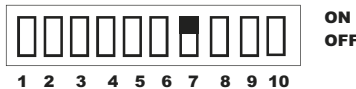
Schéma conceptuel des fonctions des fins de course comme début de ralentissement



7.7.2 Modèle ARG01: Si des fins de course sont installés, ils interviennent de la manière suivante:



Type fin de course	Fonction
Fin de course fermeture	Fin opération de fermeture
Fin de course fermeture	Début ralentissement de fermeture



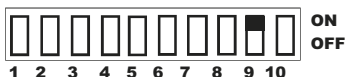
Type fin de course	Fonction
Fin de course ouverture	Fin opération d'ouverture
Fin de course ouverture	Début ralentissement d'ouverture



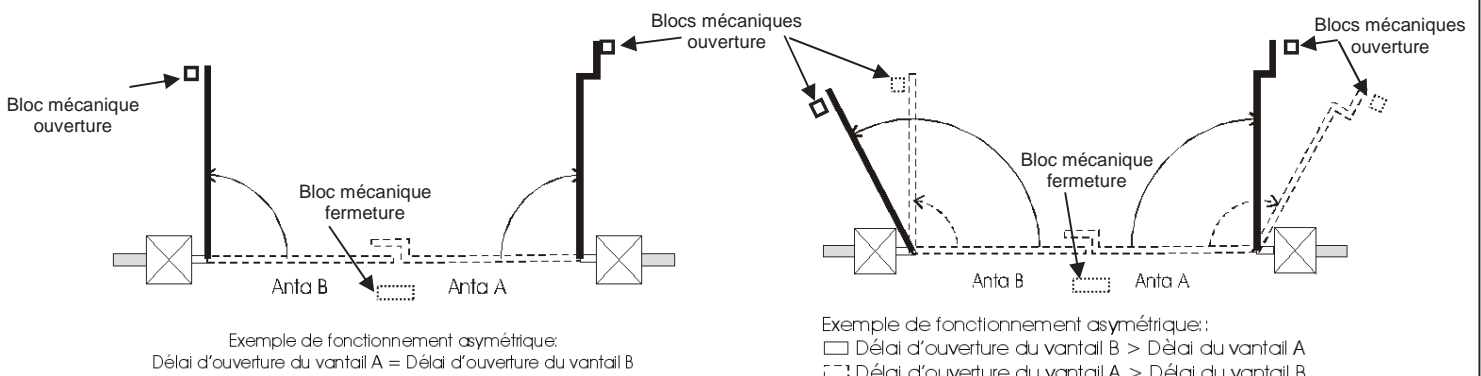
7.8 Ouverture symétrique/asymétrique (UNIQUEMENT POUR L'ARGO 2 MOTEURS):



Avec le DIP switch dans cette position le portail s'ouvre et se ferme de manière symétrique (le délai de fonctionnement pour chacun des vantaux doit être réglé à l'aide du trimmer "WORK TIME").

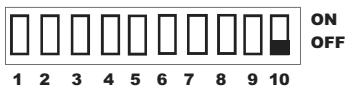


Avec le DIP switch dans cette position le portail s'ouvre et se ferme de manière asymétrique (les délais de fonctionnement différents pour les deux vantaux doivent être réglés à l'aide des trimmers "WORK TIME" et "2nd: WING D").

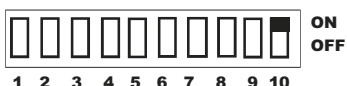


7.9 Fermeture immédiate après intervention des photocellules.

Cette fonction permet de fermer le portail après une interruption du faisceau des photocellules. Si un délai de pause a été programmé, le compteur s'arrête et le portail se referme.



Fermeture après interruption du faisceau des photocellules neutralisée.



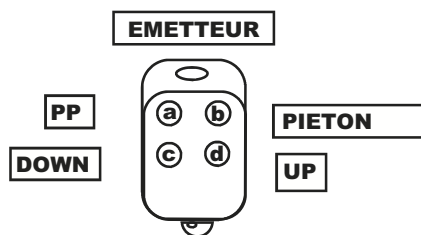
Fermeture après interruption du faisceau des photocellules activée.

8. Variations avancées.

Si le délai de déclenchement du coup de bélier ou de l'électroserrure ou les ralentissements ne sont pas aptes aux caractéristiques du portail, ces paramètres peuvent être modifiés au travers des apprentissages décrits ci-dessous. Ces apprentissages sont exécutés grâce à un émetteur à **4 touches**, dont **toutes les touches** ont été apprises par le tableau.

Pour entrer en apprentissage le portail doit être fermé.

8.1 Variation du délai du coup de bélier.



Si les délais d'intervention du coup de bélier ne sont pas être aptes aux caractéristiques du portail en cours d'automatisation, il est possible de varier ce paramètre en suivant la procédure ci-dessous. La séquence d'activation de ce menu d'apprentissage est la suivante:

1. Fermer le portail à l'aide d'une commande de coup par coup.
2. Quand le portail est arrêté et que le clignotant s'est éteint, appuyer su la touche **UP** (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.
3. Appuyer sur la touche **DOWN** (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.
4. Appuyer sur la touche **UP** (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.

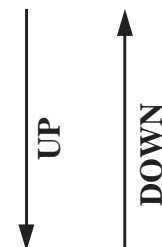
L'entrée dans le menu d'apprentissage du délai du coup de bélier est signalée par **1** clignotement et **1** pause.

Chaque pression de la touche **UP** augmente le délai du coup de bélier d'environ **0,1 seconde**, tandis que la pression de la touche **DOWN** diminue le délai du coup de bélier d'environ **0,1 seconde** jusqu'à atteindre la valeur par défaut.

Pour sortir de l'apprentissage, il suffit d'envoyer une commande de coup par coup.

Le tableau ci-dessous indique les variations possibles.

	Apprentissage (UP/DOWN)	Coup de bélier ouverture	Coup de bélier fermeture
	Par défaut	Minimum	Nul
	1	Minimum	Minimum
	2	Minimum + 0,1 sec.	Minimum + 0,1 sec.
	4	Minimum + 0,3 sec.	Minimum + 0.3 sec.



8.2 Variation du délai d'électroserrure et retard du deuxième vantail à l'ouverture.

Si le décalage du deuxième vantail à l'ouverture n'est pas apte aux caractéristiques du portail en cours d'automatisation, il est possible de varier ce paramètre en suivant la procédure décrite ci-dessous.

La séquence d'accès à ce menu d'apprentissage est la suivante:

1. Fermer le portail avec une commande de coup par coup.
2. Une fois le portail arrêté et le clignotant éteint, appuyer sur la touche UP (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.
3. Appuyer sur la touche DOWN (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.
4. Appuyer sur la touche DOWN (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.
5. Appuyer sur la touche UP (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.

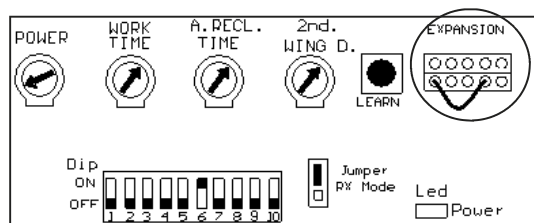
L'accès au menu d'apprentissage du délai de déclenchement de l'électroserrure avec retard du deuxième vantail à l'ouverture est signalé par 2 clignotements et 1 pause.

Chaque pression sur la touche UP augmente le délai de déclenchement de l'électroserrure (et le retard du deuxième vantail à l'ouverture dans les versions à 2 moteurs) d'environ 0,1 secondes, tandis que chaque pression sur la touche Down diminue le délai de déclenchement de l'électroserrure d'environ 0,1 secondes.

Pour sortir du menu d'apprentissage il suffit d'envoyer un signal de coup par coup.

8.3 Neutralisation des ralentissements.

Dans certaines situations, il pourrait être préférable de supprimer la phase de ralentissement du portail. Dans ce cas, il faut avant tout couper l'alimentation au tableau de commande et ensuite couper le pont de court-circuit situé à côté de la touche LEARN, comme sur le schéma suivant:



Ensuite, envoyer de nouveau l'alimentation au tableau de commande. Après cette opération, les ralentissements seront neutralisés (aussi bien à l'ouverture qu'à la fermeture) et donc la phase qui se déroulait précédemment à vitesse réduite sera exécutée à la même vitesse que la phase de fonctionnement normal. Contrôler le mouvement du portail pour voir s'il a besoin d'être réajusté. Pour rétablir les ralentissements, il est nécessaire de rétablir le pont.

8.4 Réglage du mouvement d'inversion.

Une fois le mouvement du portail réglé, il est possible que le point auquel les vantaux terminent la phase d'ouverture ne corresponde pas à celui qui était programmé. En effet, 2 situations peuvent être vérifiées:

1. L'angle d'ouverture des vantaux, correspondant au portail ouvert, DIMINUE à chaque inversion du mouvement et/ou intervention des photocellules.
2. L'angle d'ouverture des vantaux, correspondant au portail ouvert, AUGMENTE à chaque inversion du mouvement et/ou intervention des photocellules.

Une procédure permet, dans ces deux situations, d'ajuster le mouvement du portail de manière à améliorer le comportement de ce dernier.

En partant d'une situation de portail fermé et arrêté, la séquence d'accès à ce menu d'apprentissage est la suivante:

1. Appuyer sur la touche UP (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.
2. Appuyer 3 fois sur la touche DOWN, puis relâcher. Chaque signal reçu est confirmé par le clignotant par un bref clignotement.
3. Appuyer sur la touche UP (le clignotant signale la réception du signal avec un bref clignotement), relâcher la touche.

L'accès au menu d'apprentissage est signalé par 3 clignotements et 1 pause.

Pour sortir du menu d'apprentissage il suffit d'envoyer une commande de coup par coup.

Si les vantaux ne s'ouvrent pas complètement, AUGMENTER la phase de ralentissement en appuyant sur la touche DOWN. Chaque pression de la touche DOWN augmente la phase de ralentissement. Si les vantaux s'ouvrent trop, DIMINUER la phase de ralentissement en appuyant sur la touche UP. Chaque pression de la touche UP diminue la phase de ralentissement.

À ce point, il est conseillé de contrôler le mouvement du portail pour voir si les vantaux s'ouvrent plus ou moins selon les réglages effectués durant l'apprentissage. Essayer d'exécuter deux ou trois inversions et vérifier si le portail maintient la position, sinon, évaluer s'il est nécessaire de répéter la procédure ci-dessus.

REMARQUE: Avant d'exécuter toute modification, contrôler que les autres réglages (délai de fonctionnement, couple moteur...) sont aptes au portail en cours d'automatisation. L'opération de Reset mémoire ramène la valeur de cet apprentissage à la valeur établie au départ par le fabricant.

9. Sélection du type de réception.

Le tableau de commande a été conçu pour être utilisé en association avec deux types d'émetteurs: le type classique à code fixe (exemple: AEMX, AKMY) et de type à code variable série *Biro!*® (exemple: B.RO4WN, B.RO STAR et série à quartz BRO4K).



Si l'on utilise des émetteurs de la série à code fixe, placer le Jumper J1 en position 2-3.



Avec des émetteurs de type à code variable, placer le Jumper J1 en position 1-2.

!!! IMPORTANT !!!

Il n'est pas possible de mémoriser sur le même module mémoire les émetteurs à code fixe et les émetteurs à code variable. Il est donc toujours nécessaire d'**effacer totalement la mémoire** (voir § 5.4) avant de passer de l'utilisation d'émetteurs à code fixe à l'utilisation d'émetteurs à code variable, et vice versa.

REMARQUE: Si le clignotant s'allume dès que la tension arrive au tableau de commande, cela signifie que la mémoire n'a pas été insérée ou que la mémoire et la position du jumper ne correspondent pas. Il est important de couper l'alimentation avant d'insérer ou d'enlever une mémoire.

10. Interprétation du signal radio.

Le tableau de commande est équipé d'une diode d'interprétation du signal radio: l'installateur peut analyser tout de suite si des troubles (interférences) du signal radio sont présents dans la zone, pouvant influencer négativement sur le fonctionnement correct de l'installation:

Eteinte = absence de troubles.

Diode clignotante = léger trouble.

Diode toujours allumée = présence d'un fort trouble.

11. Dispositifs supplémentaires et accessoires.

11.1 Diode de signalement des entrées.

Le tableau est équipé d'une série de diodes de signalement des entrées, de manière à faciliter les opérations d'installation et les vérifications en cas de panne du système. Les diodes de signalement correspondent aux paramètres décrits sur le schéma suivant, dans lequel "*normalement allumée*" signifie que la diode doit rester allumée quand l'entrée relative est court-circuitée (entrée NF).

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

- Coup par coup (normalement éteinte)
- Touche piétons (normalement éteinte)
- Touche Stop (normalement allumée)
- Photocellule fermeture (normalement allumée)
- Photocellule ouverture (normalement allumée)
- Fin de course 1 (normalement allumée)
- Fin de course 2 (normalement allumée)

11.2 Deuxième canal radio.

Si vous utilisez un récepteur radio à fiche, il est possible d'équiper le tableau avec une borne de sortie du deuxième canal radio (avec contact N.O.). Si au contraire vous voulez utiliser le module hybride présent sur la fiche, le deuxième canal radio n'est pas disponible.

11.3 Sortie électroserrure.

Il est possible de relier au tableau une électroserrure avec alimentation 12 Vca 12 W max, pour bloquer le portail à la fermeture. Il est également possible de changer le délai de fonctionnement de l'électroserrure (si celle-ci a été habilitée avec le DIP switch 2) en suivant les instructions du paragraphe 8.2.

11.4 Voyant portail ouvert.

Sur la sortie "voyant portail ouvert" il est possible de relier un voyant à 24 Vca 3W max, qui signale quand le portail n'est pas fermé. Ce voyant reste éteint quand le portail est fermé, il clignote si le portail est en mouvement, il reste allumé quand le portail est ouvert.

11.5 Fonctionnement piéton.

Le tableau de commande est équipé de l'entrée piétonne qui, une fois activée, permet d'ouvrir complètement un seul des vantaux (version ARGO2) ou ouvrir pour le temps réglé sur le trimmer 2nd WING D (version Argo1). Il est possible d'activer la fonction piétonne également grâce à la télécommande.

REMARQUE La commande de coup par coup a toujours le dessus sur la commande piéton. En effet, si deux commandes arrivent en même temps, le système exécute toujours la commande de coup par coup.

Caractéristiques techniques

ARGO 1-2 MOTEURS						
Tension d'alimentation	230 V ca +15% -15%					
Alimentation accessoires	24 V ca 4,5W MAX					
Sortie moteur	230 V ca 600W MAX cosj > 0.8					
Sortie clignotant	230 V ca 60W MAX					
Sortie électroserrure	12 V ca 1A MAX (12VA)					
Sortie voyant portail ouvert	24 V ca 3W MAX					
Réglage de la tension de sortie au moteur (trimmer réglage du couple)	De 60% (\pm 20%) à 95% (MAX) de la tension du secteur					
Délai de fonctionnement	de 5 sec. à 120 sec.					
Délai freinage	Proportionnel au délai de fonctionnement					
Délai de pause	De 3s à 1 minute					
Retard 2° vantail	de 0 à 60 sec.					
Absorption	5W MAX					
Température de fonctionnement	-10°C ... +60°C					
Fréquence du récepteur et type de réception	433.92 MHz super-réactive	433.92 MHz super-réactive	30.875 MHz à quartz	290 MHz Super-réactive	306 MHz Super-réactive	40.665 MHz à quartz
Réception disponible	Code fixe Code variable	Code fixe Code variable	Code fixe	Code fixe	Code fixe	Code fixe Code variable
Impédance antenne accordée	50 Ω * Dispositif non destiné au marché UE.					
Nombre de codes possibles	4096 (réception CODE FIXE) 18 milliards (réception ROLLING CODE)					
Portée maximum (avec antenne accordée et en conditions idéales)	30 - 80 m en espace libre	50 - 120 m en espace libre	50 - 120 m en espace libre	50 - 100 m en espace libre	50 - 100 m en espace libre	50 - 120 m en espace libre
Nombre maximum d'émetteurs mémorisables	1000 avec module mémoire B.RO 1000					

GARANTIE - La garantie du producteur est valable à compter de la date estampillée sur le produit et est limitée à la réparation ou substitution gratuite des pièces reconnues comme défectueuses par manque de qualité essentielle des matériaux ou pour cause de défaut de fabrication. La garantie ne couvre pas les dommages ou défauts dus à des agents externe, manque d'entretien, surcharge, usure naturelle, choix du produit inadapté, erreur de montage, ou autres causes non imputables au producteur. Les produits trafiqués ne seront ni garantis ni réparés. Les données reportées sont purement indicatives. Aucune responsabilité ne pourra être attribuée pour les réductions de portée ou les dysfonctionnements dus aux interférences environnementales. Les responsabilités à la charge du producteur pour les dommages causés aux personnes pour cause d'incidents de toute nature dus à nos produits défectueux, sont uniquement celles qui sont visées par les lois italiennes.