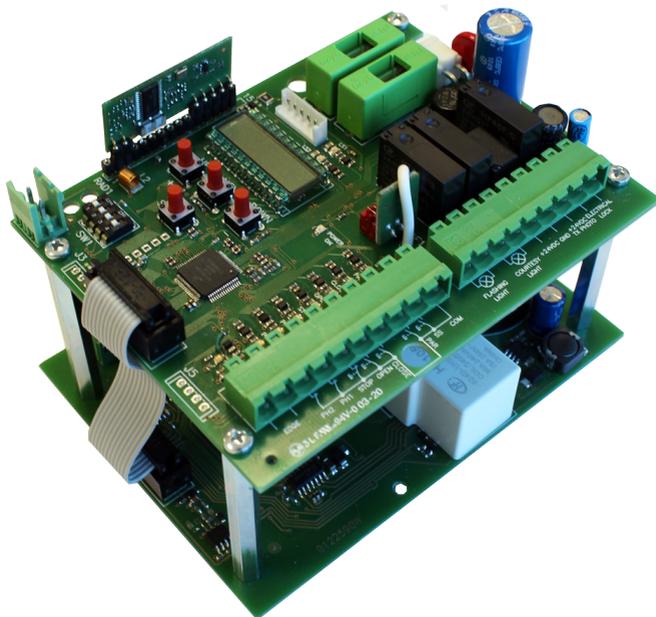


BIOS1 24 POWER

CENTRALE DI COMANDO PER CANCELLI SCORREVOLI



1 - AVVERTENZE GENERALI



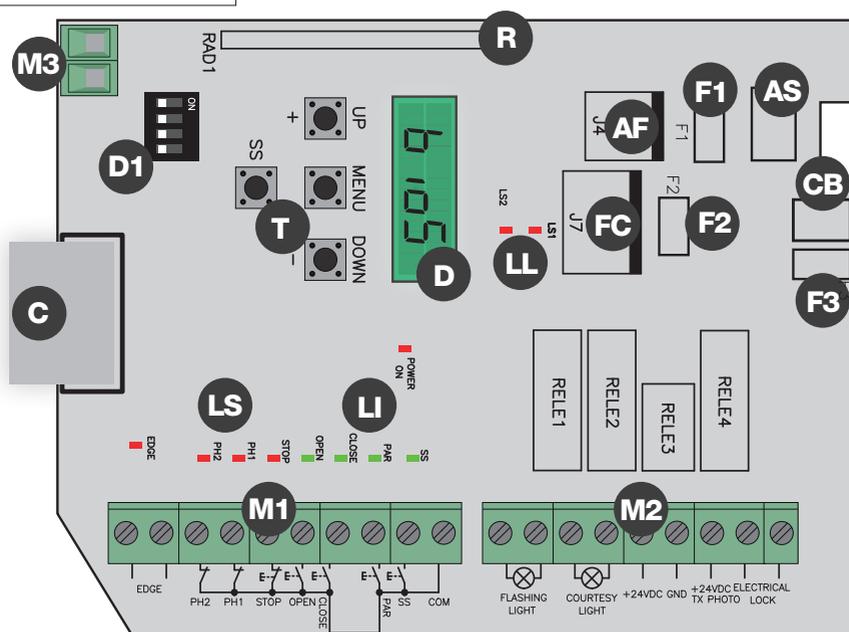
ATTENZIONE! Prima di installare il prodotto è obbligatorio leggere il documento relativo alle **AVVERTENZE DI SICUREZZA GENERALI** a corredo del prodotto. Documento **6-1620001**. Il foglio integrativo è scaricabile anche dal sito www.allmatic.com.

2 - DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

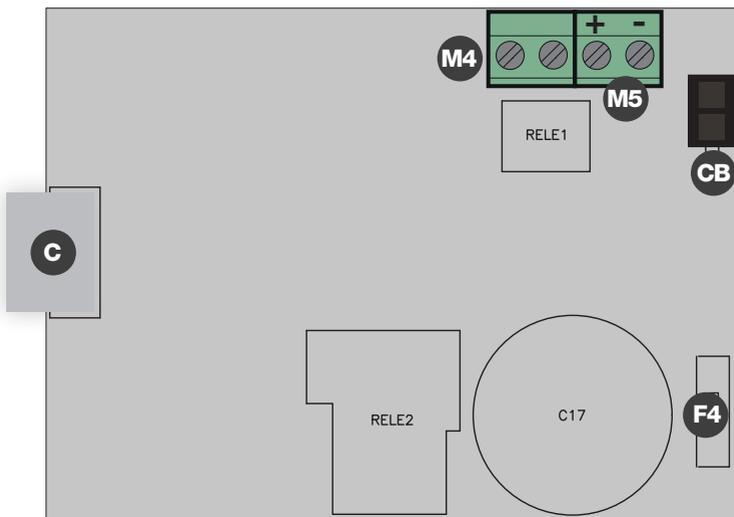
La centrale di comando BIOS1 24 POWER è indicata per le installazioni a un motore scorrevole 24Vdc. Il suo funzionamento è facile ed intuitivo grazie all'interfaccia display e ai 4 tasti per la navigazione nei menu. Il quadro di comando permette una regolazione precisa di tutti i parametri. La centrale può memorizzare fino a 1000 trasmettitori (memoria esterna) con la funzione passo passo, apertura parziale, apri e chiudi. È dotata di ingressi per fotocellula di apertura e di chiusura, costa di sicurezza (meccanica o resistiva), finecorsa di chiusura/apertura ed ingressi cablati per il passo passo, l'apertura parziale, apri, chiudi e lo stop. Le uscite comprendono un lampeggiante a 24 Vac, luce di cortesia/spia automazione aperta a 24 Vac ed alimentazione accessori 24 Vdc. È previsto l'uso di batterie tampone ove si rendesse necessario assicurare il servizio temporaneo in mancanza di energia elettrica.

SCHEDA DI CONTROLLO

Fig. 1



- **M1:** Morsetteria connessione dispositivi di sicurezza e pulsanti cablati (stop, apri, chiudi, parziale, passo-passo)
- **M2:** Morsetteria lampeggiante, luce di cortesia, alimentazione fotocellule ed accessori. Contatto elettroserratura
- **M3:** Collegamento antenna e calza antenna
- **D1:** DIP SWITCH per disabilitazione sicurezze non utilizzate (ON = sicurezza disattivata)
- **T:** Tastiera per navigazione menu e configurazione parametri, 4 tasti (MENU, UP, DOWN, SS)
- **D:** Display LCD
- **FC:** Collegamento finecorsa meccanici
- **AF:** Alimentazione finecorsa magnetici (opzionali)
- **AS:** Alimentazione scheda 24Vac (trasformatore)
- **R:** Modulo radio
- **LS:** Led sicurezze (PH1, PH2, STOP, COSTA)
ON = contatto chiuso, normale funzionamento
OFF = sicurezza impegnata, stato di allarme
- **LI:** Led comandi cablati
(ON = comando attivo, contatto chiuso)
- **LL:** Led finecorsa (ON = Finecorsa non impegnato)
- **F1:** Fusibile T2.5A protezione lampeggiate e luce di cortesia
- **F2:** Fusibile T0.5A protezione accessori 24Vdc
- **F3:** Fusibile T0.5A protezione batteria tampone opzionale
- **CB:** Connettore per caricabatterie (opzionale)
- **C:** Connettore a piastrina per la comunicazione tra scheda potenza e scheda controllo



- **M4:** Uscita 24V motore
- **M5:** Ingresso 24V alimentazione scheda
- **CB:** Connettore per caricabatterie (opzionale)
- **F4:** Fusibile 30A protezione 24V motore
- **C:** Connettore a piattina per la comunicazione tra scheda potenza e scheda controllo

3 - VERIFICHE PRELIMINARI



ATTENZIONE!

È obbligatorio uniformare le caratteristiche del cancello alle norme e leggi vigenti. La porta può essere automatizzata solo se in buono stato e se rispondente alla norma EN 12604.

L'installazione deve essere effettuata solo da personale qualificato.

Prima di iniziare la installazione verificare che:

- Il cancello deve muoversi senza attriti.
- L'anta non deve presentare porte pedonali. In caso contrario occorrerà prendere opportune precauzioni in accordo al punto 5.4.1 della EN12453 (ad esempio impedire il movimento del motore quando il portoncino è aperto, grazie ad un microinterruttore opportunamente collegato in centralina).
- Non bisogna generare punti di intrappolamento (ad esempio tra anta aperta del cancello e cancellata).
- Oltre ai finecorsa presenti nell'unità, è necessario che a ciascuna delle due posizioni estreme della corsa sia presente un fermo meccanico fisso che arresti il cancello nel caso di malfunzionamento dei finecorsa. A tal fine il fermo meccanico deve essere dimensionato per sopportare la spinta statica del motore più l'energia cinetica del cancello (A) (Fig. 3).
- Le colonne del cancello devono avere superiormente delle guide antideragliamento (Fig. 4) per evitare involontari sganciamenti.

ATTENZIONE! Eliminare i fermi meccanici del tipo descritto in Fig. 4.

Non devono essere presenti fermi meccanici al di sopra del cancello perché non sono sufficientemente sicuri.

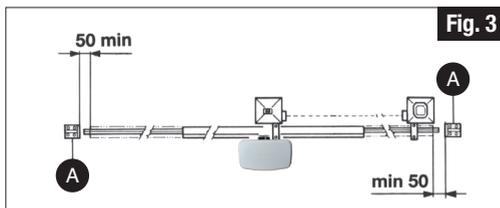


Fig. 3

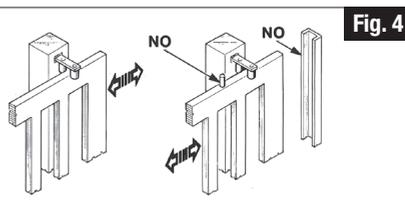


Fig. 4

3.1 - COMPONENTI DA INSTALLARE SECONDO NORMA EN12453

TIPO DI COMANDO	USO DELLA CHIUSURA		
	Persone esperte (fuori da area pubblica*)	Persone esperte (area pubblica)	Uso illimitato
a uomo presente	A	B	non possibile
a impulsi in vista (es. sensore)	C o E	C o E	C e D, o E
a impulsi non in vista (es. telecomando)	C o E	C e D, o E	C e D, o E
automatico	C e D, o E	C e D, o E	C e D, o E

* esempio tipico sono le chiusure che non accedono a pubblica via
A: Pulsante di comando a uomo presente (cioè ad azione mantenuta).
B: Selettore a chiave a uomo presente.
C: Regolazione della forza del motore.
D: Coste e/o altri dispositivi di limitazione delle forze entro i limiti della norma EN12453 - Appendice A.
E: Fotocellule.

3.2 - ELENCO CAVI CONSIGLIATI

I cavi per il collegamento dei vari dispositivi in un impianto tipico sono elencati nella tabella qui sotto. Devono essere adatti al tipo di installazione, ad esempio si consiglia un cavo tipo H03VV-F per posa in ambienti interni oppure H07RN-F se posato all'esterno.

Collegamento	Cavo	Lunghezza massima
Linea elettrica di alimentazione	3 x 1,5 mm ²	20 m *
Motore	2 x 1,5 mm ²	20 m *
Lampeggiante	2 x 0,5 mm ²	20 m
Luce di cortesia / spia automazione aperta	2 x 0,5 mm ²	20 m
Fotocellule - trasmettitore	2 x 0,5 mm ²	20 m
Fotocellule - ricevitore	4 x 0,5 mm ²	20 m
Costa di sicurezza	2 x 0,5 mm ²	20 m
Selettore a chiave	4 x 0,5 mm ²	20 m

* Se il cavo supera i 20 m occorre utilizzare un cavo con sezione maggiore ed è necessario installare una messa a terra di sicurezza in prossimità dell'automazione.

3.3 - CARATTERISTICHE TECNICHE

Alimentazione trasformatore	230Vac 50-60Hz
Fusibile protezione di linea trasformatore	T 2A
Alimentazione BIOS1 24 POWER	24Vac 50-60Hz
Potenza massima uscita motore	350 W
Uscita lampeggiante	24Vac 25W
Uscita luce di cortesia / spia automazione aperta	24Vac 25W
Uscita alimentazione accessori 24Vdc	24Vdc 5W
Ricevitore radio 433MHz	Rolling Code
Trasmettitori memorizzabili	1000
Temperatura di funzionamento	-10°C ... +55°C

4 - SELEZIONE MOTORE



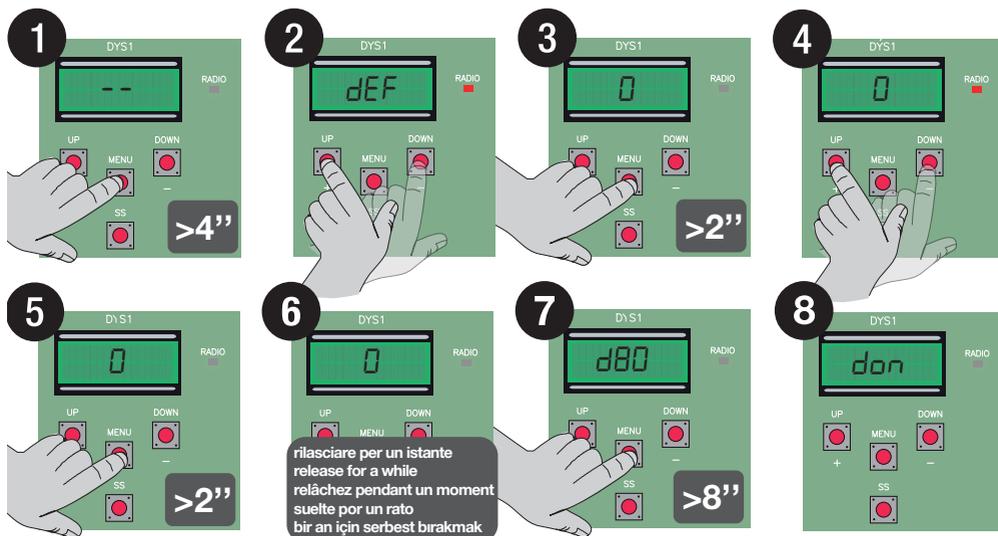
ATTENZIONE!

Prima di eseguire gli apprendimenti delle corse, la memorizzazione dei trasmettitori e prima di eseguire qualsiasi altra impostazione, è necessario scegliere la motorizzazione in uso, questo permette di ottimizzare il funzionamento di BIOS1 24 POWER.

ACCEDERE AL MENU AVANZATO VOCE *dEF*, selezionare il valore corrispondente alla motorizzazione da controllare ed eseguire un reset completando il conto alla rovescia sul display. Fare riferimento alla tabella configurazioni di fabbrica. Di seguito la procedura nell'esempio viene selezionato il valore *0* corrispondente al motore KALOS XL POWER.

ATTENZIONE! La procedura esegue un ripristino dei valori di fabbrica causando la perdita di eventuali personalizzazioni. Non agisce sull'ampiezza delle corse programmate e sui trasmettitori memorizzati.

0	KALOS XL POWER
1	KALOS XL POWERSPEED
2	NON IN USO



5 - COLLEGAMENTI ELETTRICI



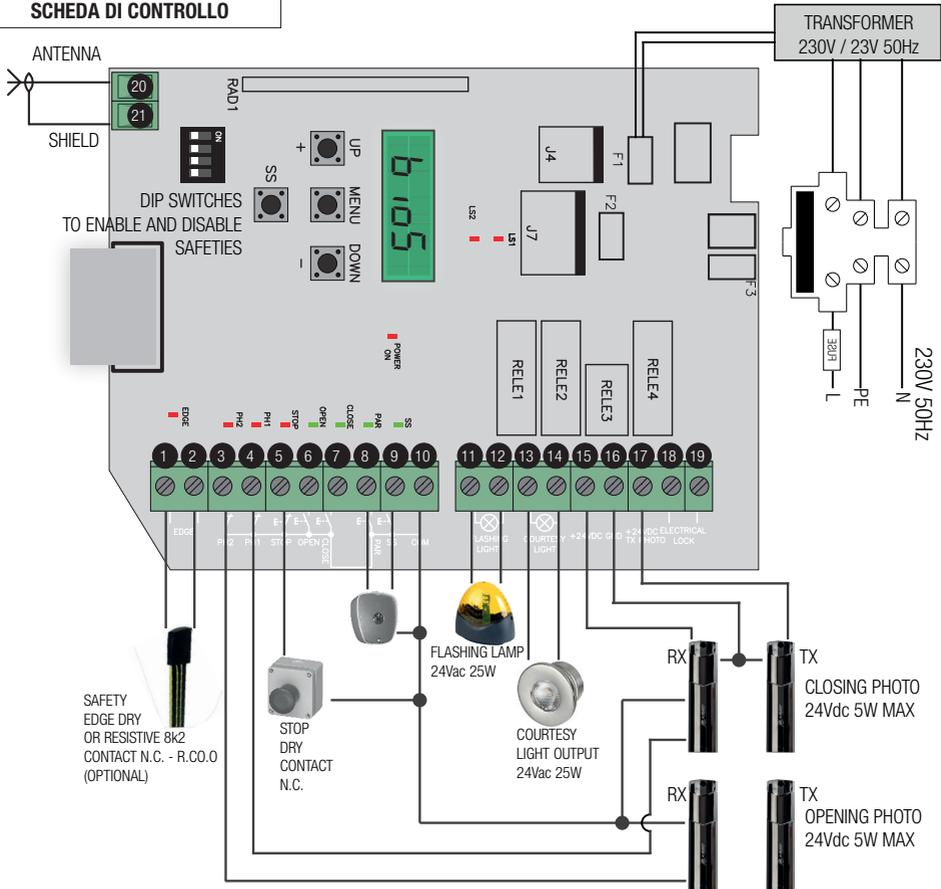
ATTENZIONE! Prima di effettuare i collegamenti verificare che la centrale non sia alimentata.

DIP-SWITCH SICUREZZE: Settato su ON disabilita gli ingressi EDGE, PH2, PH1 e STOP.

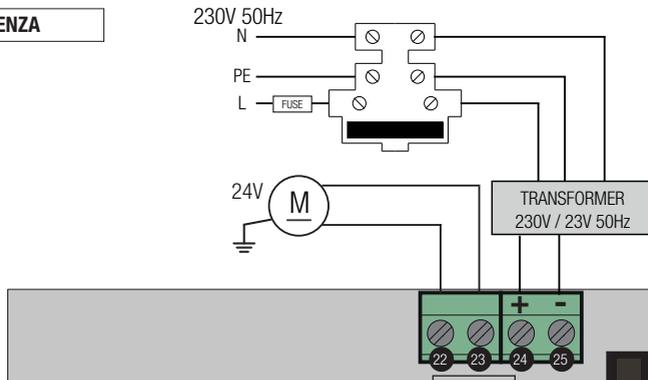
Elimina la necessità di ponticellare gli ingressi su morsetteria.

ATTENZIONE - con DIP SWITCH in ON le sicurezze collegate sono escluse.

SCHEDA DI CONTROLLO



SCHEDA DI POTENZA



NUMERO	NOME	DESCRIZIONE
1-2	EDGE	Ingresso costa di sicurezza (contatto NC). Selezionare il tipo di costa utilizzata (meccanica o resistiva) tramite il menu avanzato $E d \bar{r}$ e la modalità di intervento tramite il menu $e d$. ATTENZIONE! con DIP EDGE su ON l'ingresso è disabilitato.
3-10	PH2 - COM	Ingresso fotocellule di apertura (contatto NC). La fotocellula interviene in qualsiasi momento durante l'apertura dell'automazione e provoca l'immediato blocco del moto; liberato il fascio delle fotocellule, l'automazione continuerà l'apertura. In caso di intervento in chiusura (parametro $P h \bar{2} = 0$) l'automazione si ferma e al disinpegno riapre. Nel menu avanzato $P h \bar{2}$ è possibile selezionare il comportamento della fotocellula. ATTENZIONE! con DIP PH2 su ON l'ingresso è disabilitato.
4-10	PH1 - COM	Ingresso fotocellule di chiusura (contatto NC). La fotocellula interviene in qualsiasi momento durante la chiusura dell'automazione; provoca l'immediato blocco del moto e l'inversione del movimento. Le fotocellule non intervengono durante l'apertura. Nel menu avanzato $S P h$ è possibile selezionare il comportamento della fotocellula con automazione chiusa. ATTENZIONE! con DIP PH1 su ON l'ingresso è disabilitato.
5-10	STOP - COM	Collegare il comando STOP (contatto NC). Questo ingresso è considerato una sicurezza; l'apertura del contatto ferma immediatamente l'automazione e rimane bloccata fino al ripristino delle condizioni del contatto in ingresso. ATTENZIONE! con DIP STOP su ON l'ingresso è disabilitato.
6-10	OPEN - COM	Collegare il pulsante per il comando APRI (contatto NO).
7-10	CLOSE - COM	Collegare il pulsante per il comando CHIUDI (contatto NO).
8-10	PAR - COM	Collegare il pulsante per il comando APERTURA PARZIALE (contatto NO).
9-10	SS - COM	Collegare il pulsante per il comando PASSO-PASSO (contatto NO).
10	COM	Comune per ingressi sicurezze e comandi.
11-12	FLASH	Uscita lampeggiante a 24Vac. Utilizzare un lampeggiante senza autolampeggio 24Vac 25W max.
13-14	OGL	Uscita luce di cortesia / spia automazione aperta a 24Vac. Utilizzare una luce 24Vac 25W max. Il funzionamento della luce e la durata di attivazioni sono gestiti rispettivamente dai menu avanzati $F C Y$ e $t c Y$.
15	+24VDC	Alimentazione accessori +24Vdc. Utilizzare per il ricevitore delle fotocellule.
16	GND	Alimentazione accessori 0Vdc. ATTENZIONE! La centrale fornisce fino a un massimo di 200mA (5W) per gli accessori a 24Vdc.
17	+24VDC TX PHOTO	Alimentazione accessori +24Vdc. Utilizzare per il trasmettitore delle fotocellule. Questo collegamento è necessario in caso di utilizzo del test fotocellule. È possibile abilitare il test fotocellule dal menu avanzato $t P h$.
18-19	ELETTROSERRATURA	Collegare contatto elettroserratura ATTENZIONE! Utilizzare alimentazione esterna, i morsetti danno solo contatto attivazione.
20	ANTENNA	Collegare l'antenna.

NUMERO	NOME	DESCRIZIONE
21	SHIELD	Collegare la calza dell'antenna.
22 - 23	MOTOR	Alimentazione MOTORE 24Vdc
24	+24 VDC	Alimentazione Scheda di Potenza
25	0 VDC	Alimentazione Scheda di Potenza

6 - APPRENDIMENTO DI UN TRASMETTITORE

L'apprendimento di un trasmettitore può essere attivato tramite il tasto "UP" della centralina o tramite il tasto nascosto di un trasmettitore già memorizzato.

La centrale BIOS1 24 POWER può memorizzare fino a 4 funzioni in altrettanti tasti del radiocomando. Durante la procedura d'apprendimento, illustrata al paragrafo 6.1, si memorizza il singolo tasto del trasmettitore. Di conseguenza sarà necessario eseguire fino a 4 apprendimenti per assegnare tutte le funzioni possibili.

Le funzioni verranno assegnate seguendo il seguente ordine:

- 1° tasto memorizzato: funzione PASSO-PASSO.
- 2° tasto memorizzato: funzione APERTURA PARZIALE.
- 3° tasto memorizzato: funzione APRI.
- 4° tasto memorizzato: funzione CHIUDI.

6.1 - MEMORIZZAZIONE DI UN TRASMETTITORE

1.	Assicurarsi di essere fuori dai menu di programmazione. Per uscire, premere brevemente il tasto "MENU" fino a visualizzare lo stato della centrale.	
2.	Premere e rilasciare il tasto "UP". A display appare la scritta <i>rAd</i> .	
3.	Entro 10 secondi, premere il tasto del trasmettitore da memorizzare.	
4.	Se la memorizzazione è avvenuta con successo, a display appare la scritta <i>don</i> , o <i>Fnd</i> se il trasmettitore era già memorizzato.	
5.	Dopo 2 secondi il display mostra la posizione di memoria in cui è stato memorizzato il radiocomando (ad esempio 235).	

Per memorizzare un nuovo radiocomando, ripetere la procedura dal punto 2.

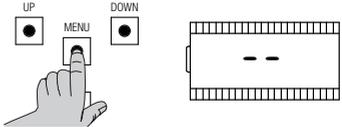
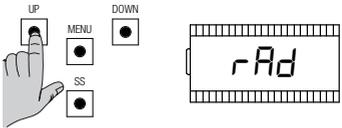
ATTENZIONE! - Dopo 10 secondi di inattività la centrale esce dalla modalità apprendimento (il display mostra *EOLTE*).

6.2 - MEMORIZZAZIONE CON IL TASTO NASCOSTO DI UN TRASMETTITORE GIÀ APPRESO

Ad automazione ferma è possibile premere il tasto nascosto di un trasmettitore già appreso per aprire la memoria radio della unità di controllo. Questo equivale a premere il tasto «UP» sulla centralina.

Seguire quindi la procedura di apprendimento dal punto 3 al 5 del paragrafo precedente.

6.3 - CANCELLAZIONE DI UN TRASMETTITORE GIÀ APPRESO

1.	Assicurarsi di essere fuori dai menu di programmazione. Per uscire, premere brevemente il tasto "MENU" fino a visualizzare lo stato della centrale.	
2.	Premere e rilasciare il tasto "UP" o il tasto nascosto di un trasmettitore già appreso. A display appare la scritta rAd.	
3.	Entro 10 secondi, premere contemporaneamente il tasto 1 e il tasto nascosto del trasmettitore da cancellare.	
4.	Se la cancellazione è avvenuta con successo, a display appare la scritta CLR.	
5.	Dopo 2 secondi il display mostra la posizione della memoria cancellata.	

ATTENZIONE! - Dopo 10 secondi di inattività la centrale esce dalla modalità apprendimento (il display mostra EoUE).

7 - APPRENDIMENTO DELLA CORSA

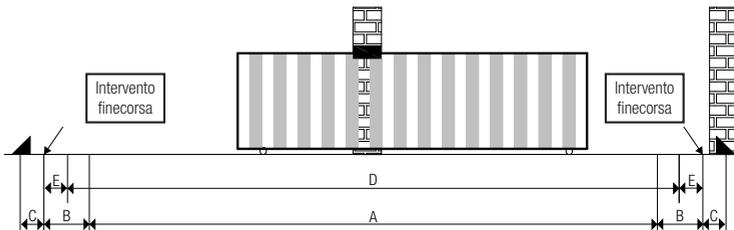
Alla prima accensione è necessario eseguire una procedura di apprendimento per rilevare la lunghezza della corsa e dei rallentamenti. Dopo questa procedura l'installazione è terminata. Per personalizzare l'automazione procedere come da capitolo 8.



ATTENZIONE!

Assicurarsi di aver montato i finecorsa meccanici e di averli correttamente regolati. Prima di effettuare la procedura di apprendimento verificare tramite il menu avanzato dEF (capitolo 4) se il tipo di motore selezionato è corretto.

A = zona a velocità di regime.
B = zona a velocità di rallentamento.
C = zona di oltrecorsa (movimento a velocità di rallentamento, se attivo il rallentamento).
D = zona di intervento del sensore di corrente con inversione del movimento (rileva l'ostacolo).
E = zona di intervento del sensore di corrente con arresto del movimento e settaggio della posizione raggiunta come posizione di chiusura / apertura totale (area di resync).

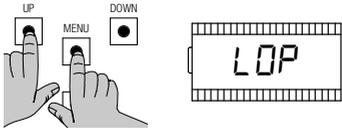
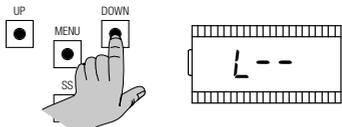
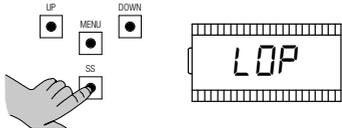
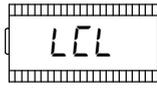
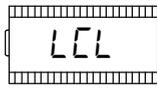


7.1 - APPRENDIMENTO SEMPLICE

Con l'apprendimento semplice la centralina effettua autonomamente tutta la procedura ed il calcolo dei rallentamenti, che risulteranno impostati con la medesima percentuale sia in apertura che in chiusura (parametro base L5').

Prima di iniziare la procedura assicurarsi di aver montato i finecorsa elettrici e di averli correttamente regolati.

Effettuare un controllo delle impostazioni ed eventualmente personalizzarle.

1.	<p>Sbloccare l'automazione, portarla a metà corsa e bloccare nuovamente il motore. Premere contemporaneamente il tasto "UP" e il tasto "MENU" per almeno 5 secondi fino a quando il display mostra LOP.</p>	
2.	<p>Se l'automazione NON MUOVE in apertura, premere il tasto "DOWN" per fermare l'apprendimento. Il display mostra L--.</p>	
3.	<p>Premere il tasto "SS" per riprendere la procedura: l'automazione muove in apertura a bassa velocità fino al raggiungimento del finecorsa. In questa fase il display mostra LOP.</p>	
4.	<p>Raggiunto il finecorsa di apertura, l'automazione muove automaticamente in chiusura, a velocità piena, fino al raggiungimento del finecorsa di chiusura. In questa fase il display mostra LCL.</p>	
5.	<p>Raggiunto il finecorsa di chiusura, l'automazione muove automaticamente in apertura, a velocità piena, fino al raggiungimento del finecorsa di apertura. In questa fase il display mostra LOP.</p>	
6.	<p>Raggiunto il finecorsa di apertura, l'automazione muove in chiusura a velocità piena e con i rallentamenti impostati da menu L5'.</p>	

ATTENZIONE! In caso di intervento di un dispositivo di sicurezza, la procedura viene arrestata e appare a display la scritta L--. Premere il tasto "SS" per ricominciare l'apprendimento dal punto 3.

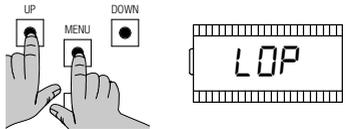
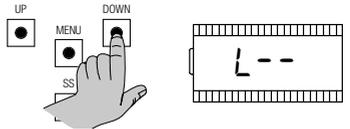
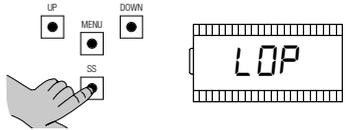
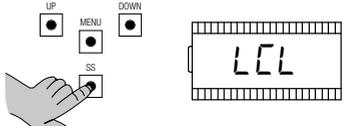
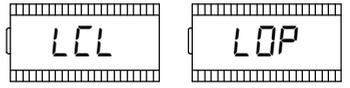
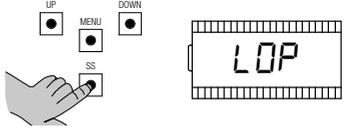
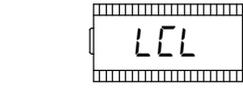
7.2 - APPRENDIMENTO AVANZATO

Con l'apprendimento personalizzato i rallentamenti dovranno essere impostati durante la procedura di apprendimento e le ampiezze nelle due direzioni saranno indipendenti.

Prima di iniziare la procedura assicurarsi di aver montato i finecorsa elettrici e di averli correttamente regolati.

Effettuare un controllo delle impostazioni ed eventualmente personalizzarle.

Impostare nel menu base il parametro $L5i = P$ (capitolo 8.5).

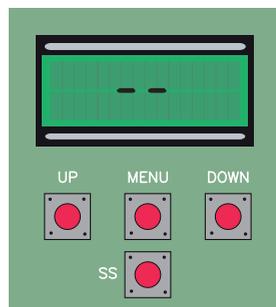
1.	Sbloccare l'automazione, portarla a metà corsa e bloccare nuovamente il motore. Premere contemporaneamente il tasto "UP" e il tasto "MENU" per almeno 5 secondi fino a quando il display mostra LDP .	
2.	Se l'automazione NON MUOVE in apertura, premere il tasto "DOWN" per fermare l'apprendimento. Il display mostra L-- .	
3.	Premere il tasto "SS" per riprendere la procedura: l'automazione muove in apertura a bassa velocità fino al raggiungimento del finecorsa. In questa fase il display mostra LDP .	
4.	Raggiunto il finecorsa di apertura, l'automazione muove automaticamente in chiusura a velocità piena. Quando l'automazione raggiunge la posizione di inizio rallentamento fornire un comando passo passo (SS). In questa fase il display mostra LCL .	
5.	L'automazione procede a velocità ridotta fino al raggiungimento del finecorsa di chiusura. L'automazione muove automaticamente in apertura, a velocità piena. In questa fase il display mostra LCL e successivamente LDP .	
6.	Quando l'automazione raggiunge la posizione di inizio rallentamento fornire un comando passo-passo (SS). In questa fase il display mostra LDP .	
7.	L'automazione procede a velocità ridotta fino al raggiungimento del finecorsa di apertura. In questa fase il display mostra LDP .	
8.	Raggiunto il finecorsa di apertura, l'automazione muove in chiusura a velocità piena e con i rallentamenti impostati.	

ATTENZIONE! In caso di intervento di un dispositivo di sicurezza, la procedura viene arrestata e appare a display la scritta **L--**. Premere il tasto "SS" per ricominciare l'apprendimento dal punto 3.

8 - PROGRAMMAZIONE CENTRALINA

8.1 - DISPLAY

Premendo il tasto "DOWN" si possono leggere sul display i seguenti parametri.



DISPLAY	DESCRIZIONE
Visualizzazione stato (- , <i>OP</i> , <i>CL</i> , ...)	Descrizione dello stato della centrale. Fare riferimento alla tabella STATI DELLA CENTRALE per la descrizione dei singoli stati di funzionamento.
Manovre eseguite, esempio: <i>02.0.</i> (unità) / <i>00 !</i> (migliaia), ovvero 1020 cicli.	Conteggio delle manovre: si alternano le migliaia (senza puntini) e le unità (con puntini).

8.2 - STATI DELLA CENTRALE

DISPLAY	DESCRIZIONE
- -	Standby - automazione chiusa o accensione dopo spegnimento.
<i>OP</i>	Automazione in apertura.
<i>CL</i>	Automazione in chiusura.
<i>SO</i>	Automazione fermata dall'utente durante l'apertura.
<i>SC</i>	Automazione fermata dall'utente durante la chiusura.
<i>HA</i>	Automazione ferma per evento esterno (fotocelle, stop).
<i>oP</i>	Automazione aperta senza richiusura automatica.
<i>PE</i>	Automazione aperta in posizione di apertura parziale senza richiusura automatica.
- <i>tc</i>	Automazione aperta con richiusura automatica; negli ultimi 10 secondi il "- " viene sostituito dal conto alla rovescia.
- <i>tP</i>	Automazione aperta in posizione di apertura parziale con richiusura automatica; negli ultimi 10 secondi il "- " viene sostituito dal conto alla rovescia.

8.3 - SEGNALAZIONI DURANTE IL FUNZIONAMENTO

DISPLAY	DESCRIZIONE
<i>rAd</i>	Viene visualizzato durante l'apprendimento dei trasmettitori.
<i>don</i>	Viene visualizzato quando viene appreso un nuovo trasmettitore o alla fine di un reset.
<i>Fnd</i>	Viene visualizzato quando viene appreso un tasto di un trasmettitore già appreso.
<i>CLR</i>	Viene visualizzato quando viene cancellato un trasmettitore.
<i>LOP</i>	Viene visualizzato durante l'apprendimento corse per indicare che la centrale è in fase di apertura.
<i>LLL</i>	Viene visualizzato durante l'apprendimento corse per indicare che la centrale è in fase di chiusura.
<i>L--</i>	Viene visualizzato durante l'apprendimento in caso di intervento di una sicurezza.
<i>SEE</i>	Viene visualizzato quando la centrale rimane in attesa di un segnale da un trasmettitore durante la visualizzazione della posizione di memoria.
<i>not</i>	Viene visualizzato quando il trasmettitore non è presente in memoria durante la visualizzazione della posizione di memoria.
<i>toUt</i>	Viene visualizzato quando la centrale esce per inattività dalla visualizzazione della posizione di memoria.
<i>PO'Er</i>	Viene visualizzato quando la tensione di alimentazione non è sufficiente.

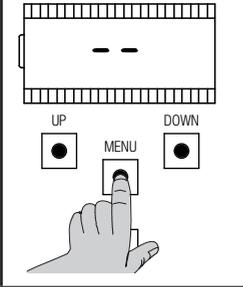
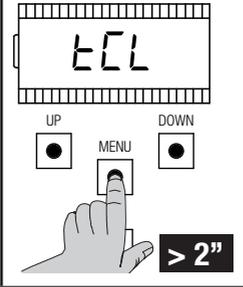
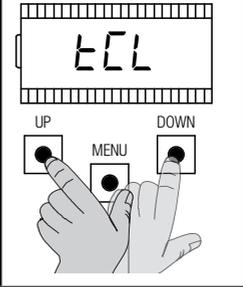
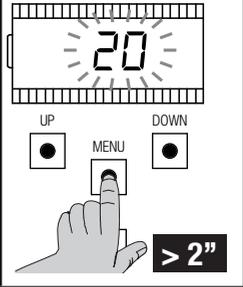
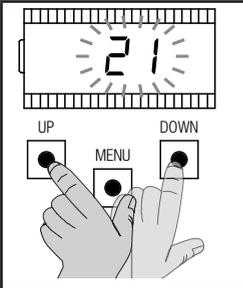
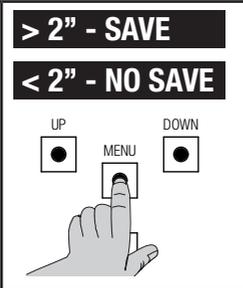
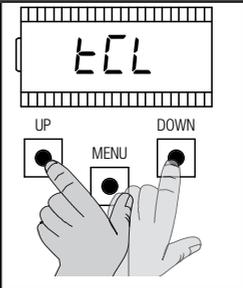
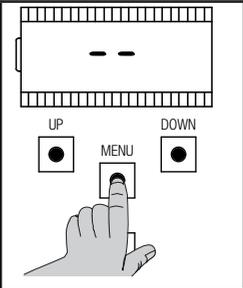
8.4 - LED DI SEGNALAZIONE

LED	COLORE	DESCRIZIONE
RADIO	ROSSO	Led acceso in presenza di una trasmissione radio o interferenze.
LS1	ROSSO	Led acceso quando il finecorsa non è attivo.
LS2	ROSSO	Led acceso quando il finecorsa non è attivo.
POWER ON	VERDE	Led normalmente acceso. Segnala la presenza di tensione in ingresso alla scheda.
SS	VERDE	Led normalmente spento. Viene acceso quando il pulsante è premuto.
PAR	VERDE	Led normalmente spento. Viene acceso quando il pulsante è premuto.
CLOSE	VERDE	Led normalmente spento. Viene acceso quando il pulsante è premuto.
OPEN	VERDE	Led normalmente spento. Viene acceso quando il pulsante è premuto.
STOP	ROSSO	Segnalazione di sicurezza, led normalmente acceso.
PH1	ROSSO	Segnalazione di sicurezza, led normalmente acceso.
PH2	ROSSO	Segnalazione di sicurezza, led normalmente acceso.
EDGE	ROSSO	Segnalazione di sicurezza, led normalmente acceso.

8.5 - MODIFICA DEI PARAMETRI - MENU BASE

È possibile accedere a un MENU BASE per la modifica dei parametri principali dell'unità di controllo. Per entrare nel menu, procedere come sotto riportato. **ATTENZIONE** - dopo 2 minuti di inattività la centrale esce automaticamente dal menu.

Esempio di accesso al menu base per la modifica del parametro t_{CL} .

			
<p>Assicurarsi di essere fuori dai menu di programmazione (premere brevemente il tasto "MENU").</p>	<p>Per entrare nel menu base, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno due secondi.</p>	<p>Per scorrere le funzioni, premere i tasti "UP" o "DOWN".</p>	<p>Per entrare nel parametro, premere il tasto "MENU" per almeno due secondi fino a quando il valore lampeggia.</p>
	<p>> 2" - SAVE < 2" - NO SAVE</p> 		
<p>Utilizzare i tasti "UP" o "DOWN" per modificare il valore.</p>	<p>Per salvare, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno due secondi. Per uscire senza salvare premere brevemente il tasto "MENU".</p>	<p>Per scorrere le funzioni, premere i tasti "UP" o "DOWN".</p>	<p>Per uscire, premere brevemente il tasto "MENU".</p>

	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT KALOS XL 24 POWER	MIN	MAX	UM
1	t_{CL}	Tempo di richiusura automatica (0 = disabilitato).	0	0	900	s
2	t_{tr}	Tempo di richiusura dopo transito (0 = disabilitato).	0	0	30	s
3	SE_n	Sensibilità su ostacolo a regime (0 = disabilitata).	40	0	100	%
4	SEL	Sensibilità su ostacolo in rallentamento (0 = disabilitata).	60	0	100	%

	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT KALOS XL 24 POWER	MIN	MAX	UM
5	<i>SP_n</i>	Velocità a regime.	100	50	100	%
6	<i>SPL</i>	Velocità di rallentamento.	50	10	100	%
7	<i>SbS</i>	Configurazione SS: 0 = normale (AP-ST-CH-ST-AP-ST...) 1 = alternato STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH...) 2 = alternato (AP-CH-AP-CH...) 3 = condominiale - timer. 4 = condominiale con richiusura automatica	0	0	4	
8	<i>bLt</i>	Comportamento dopo blackout: 0 = nessuna azione. 1 = chiusura.	0	0	1	
9	<i>LSI</i>	Ampiezza delle aree di rallentamento. 0...100% = percentuale della corsa. P = personalizzato durante l'apprendimento.	20	0	100	%
10	<i>ASL</i>	Antislittamento / Tempo extra.	15	0	300	s
11	<i>EnC</i>	Modalità di utilizzo dell'Encoder: 0 = non utilizzato 1 = Rileva ostacolo e posizione 2 = Rileva ostacolo 3 = Rileva posizione	0	0	3	

ATTENZIONE - i parametri evidenziati in grigio dipendono dal motore selezionato. In tabella vengono riportati i dati del motore KALOS XL POWER. Per maggiori dettagli fare riferimento al capitolo 8.7.

1. TEMPO DI RICHIUSURA AUTOMATICA *ELC*

Attiva ad automazione ferma nella posizione di apertura totale, l'automazione richiude dopo aver atteso il tempo *ELC*. In questa fase il display mostra -*ELC* con il trattino lampeggiante, che negli ultimi 10 secondi viene sostituito dal conto alla rovescia. Un comando di apertura o l'intervento delle fotocellule fanno ricominciare il conteggio.

2. TEMPO RICHIUSURA DOPO TRANSITO *ELr*

Se durante l'apertura o nella permanenza di apertura il fascio delle fotocellule è stato oscurato e poi liberato, l'automazione richiude dopo aver atteso il tempo *ELr* una volta raggiunta la posizione di apertura totale. In questa fase il display mostra -*ELC* con il trattino lampeggiante, che negli ultimi 10 secondi viene sostituito dal conto alla rovescia.

3. SENSIBILITÀ SU OSTACOLO A REGIME *SEn*

Regolare la sensibilità su ostacolo in modo da ottenere un corretto funzionamento dell'automazione, intervenendo in caso di ostacolo ma tale da garantire la movimentazione anche nelle condizioni peggiori di funzionamento (es. inverno, indurimento dei motori dovuti all'usura, etc). Si consiglia dopo la regolazione del parametro di eseguire una movimentazione completa di apertura e chiusura, prima di verificare l'intervento su ostacolo.

Valori inferiori corrispondono ad una maggiore spinta sull'ostacolo.

L'intervento per ostacolo arresta l'automazione ed inverte brevemente il moto.

4. SENSIBILITÀ SU OSTACOLO IN RALLENTAMENTO *SEL*

Regolare la sensibilità su ostacolo nelle aree di rallentamento in modo da ottenere un corretto funzionamento dell'automazione,

intervenendo in caso di ostacolo ma tale da garantire la movimentazione anche nelle condizioni peggiori di funzionamento (es. inverno, indurimento dei motori dovuti all'usura, etc). Si consiglia dopo la regolazione del parametro di eseguire una movimentazione completa di apertura e chiusura, prima di verificare l'intervento su ostacolo.

Valori inferiori corrispondono ad una maggiore spinta sull'ostacolo.

L'intervento per ostacolo arresta l'automazione ed inverte brevemente il moto.

5. VELOCITÀ A REGIME SP_n

Regolare la velocità di regime per assicurare il corretto funzionamento dell'automazione. È possibile regolare la percentuale di velocità da un minimo di 50% a un massimo di 100%.

ATTENZIONE - dopo aver modificato questo parametro è necessario eseguire un nuovo apprendimento delle corse.

6. VELOCITÀ IN RALLENTAMENTO SP_L

Regolare la velocità in rallentamento per assicurare il corretto funzionamento dell'automazione. È possibile regolare la percentuale di velocità da un minimo di 10% a un massimo di 100% della velocità a regime SP_n .

ATTENZIONE - dopo aver modificato questo parametro è necessario eseguire un nuovo apprendimento delle corse.

7. CONFIGURAZIONE PASSO PASSO (SS) $5b5$

È possibile impostare 5 modalità di funzionamento per il comando SS:

- $5b5 = 0$: normale (AP-ST-CH-ST-AP-ST-CH-...).
Tipico funzionamento Step by Step. Durante la movimentazione una pressione di SS comporta l'arresto dell'automazione.
- $5b5 = 1$: alternato STOP (AP-ST-CH-AP-ST-CH-...).
Funzionamento alternato con STOP in apertura. Durante la movimentazione di apertura una pressione di SS comporta l'arresto dell'automazione.
- $5b5 = 2$: alternato (AP-CH-AP-CH-...).
L'utente non ha modo di fermare l'automazione con il comando di SS. Inviando il comando SS si ottiene l'immediata inversione della marcia.
- $5b5 = 3$: condominiale – timer.
Il comando SS, qualora presente, comanda solo l'apertura completa dell'automazione. Se il comando persiste con automazione aperta, si attenderà il rilascio prima di iniziare l'eventuale temporizzazione per la richiusura automatica (se attiva), un' ulteriore pressione e rilascio di un comando di Passo Passo in questa fase fa ripartire il timer della richiusura automatica.
- $5b5 = 4$: condominiale con richiusura immediata.
Come condominiale con timer (punto precedente) ma con la possibilità di chiudere manualmente con un comando di passo-passo.

8. COMPORTAMENTO DOPO BLACKOUT bL_t

Al riavvio della scheda, dopo aver tolto alimentazione (blackout), il comportamento della scheda è determinato dal parametro bL_t :

- $bL_t = 0$: nessuna azione. Alla riaccensione l'automazione rimane ferma fino alla ricezione di un comando utente. La prima movimentazione è in apertura.
- $bL_t = 1$: chiusura. La centrale, appena riavviata, comanda autonomamente una chiusura.

9. AMPIEZZA RALLENTAMENTO $L5I$

Con questo parametro è possibile definire l'ampiezza dei rallentamenti ed eventualmente la loro esclusione ($L5I = 0$). Nel caso si desideri avere rallentamenti più precisi o diversi per ciascuna direzione/anta, è possibile impostare il parametro $L5I$ su P (personalizzati) ed eseguire l'apprendimento corsa avanzato specificando i punti di inizio rallentamento desiderati.

10. ANTISLITTAMENTO / TEMPO EXTRA $R5L$

Parametro per compensare un eventuale slittamento del motore, vengono aggiunti $R5L$ secondi ai tempi di movimentazione per assicurare la completa movimentazione dell'automazione in ogni situazione.

11. MODALITÀ DI UTILIZZO DELL'ENCODER Enc

Parametro per stabilire come viene utilizzato l'encoder del motore.

- $Enc = 0$: encoder non utilizzato.
- $Enc = 1$: Rileva ostacolo e posizione.
- $Enc = 2$: Rileva ostacolo.
- $Enc = 3$: Rileva posizione.

8.6 - MODIFICA DEI PARAMETRI - MENU AVANZATO

Questo menu permette una personalizzazione più dettagliata di alcuni parametri.

Per entrare, premere e mantenere premuto il tasto "MENU" per almeno 5 secondi.

Per modificare i parametri si procede come indicato per il menu base.

ATTENZIONE - dopo 2 minuti di inattività la centrale esce automaticamente dal menu.

	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT KALOS XL 24 POWER	MIN	MAX	UNITÀ
1	<i>S_{mi}</i>	Modalità intervento sensore di corrente: 0 = totalmente disabilitato. 1 = completa (finecorsa + ostacolo). ¹ 2 = solo ostacolo in qualsiasi punto della corsa. 3 = solo fine movimento in qualsiasi punto della corsa. ¹	2	0	3	
2	<i>S_{it}</i>	Tempo intervento sensore di corrente.	2	1	10	x 100 ms
3	<i>S_{dt}</i>	Tempo disabilitazione sensore di corrente allo spunto.	15	1	30	x 100 ms
4	<i>U_{rA}</i>	Durata rampa di accelerazione: 0 ... 30 = durata rampa. 55 _r = singolo gradino al 50% della velocità di regime. ² H5 _r = singolo gradino al 100% della velocità di regime. ²	5	0	30	x 100 ms
5	<i>d_{rA}</i>	Durata rampa di decelerazione.	10	0	30	x 100 ms
6	<i>S_{Ph}</i>	Comportamento PH1 in partenza da chiuso: 0 = verifica PH1. 1 = l'automazione apre anche con PH1 impegnata.	1	0	1	
7	<i>Ph₂</i>	Comportamento PH2: 0 = abilitata sia in apertura che in chiusura. 1 = abilitata solo in apertura.	0	0	1	
8	<i>t_{Ph}</i>	Test fotodispositivi: 0 = disabilitato. 1 = abilitato PH1 2 = abilitato PH2 3 = abilitato PH1 e PH2	0	0	3	
9	<i>E_{di}</i>	Tipologia costa: 0 = contatto (NC). 1 = resistiva (8k2).	1	0	1	
10	<i>i_{Ed}</i>	Modalità intervento costa: 0 = interviene solo in chiusura con inversione del moto. 1 = ferma l'automazione (sia apertura che chiusura) e libera l'ostacolo (breve inversione).	1	0	1	
11	<i>E_{bt}</i>	Rampa di decelerazione a seguito intervento costa di sicurezza.	100	0	100	x 10 ms
12	<i>E_{rt}</i>	Tempo di inversione su intervento costa di sicurezza.	20	0	20	x 100 ms

	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT KALOS XL 24 POWER	MIN	MAX	UNITÀ
13	<i>tEd</i>	Test costa: 0 = disabilitato. 1 = abilitato.	0	0	1	
14	<i>LPo</i>	Apertura parziale.	30	0	100	%
15	<i>tPC</i>	Tempo richiusura automatica da apertura parziale (0 = disabilitato).	0	0	900	s
16	<i>FPr</i>	Configurazione uscita lampeggiante: 0 = fissa. 1 = lampeggiante.	1	0	1	
17	<i>tPr</i>	Tempo prelampeggio (0 = disabilitato).	0	0	10	s
18	<i>FCY</i>	Configurazione luce di cortesia: 0 = a fine manovra accesa per tempo <i>tCY</i> . 1 = accesa se automazione non chiusa + durata <i>tCY</i> . 2 = accesa se timer luce di cortesia (<i>tCY</i>) non scaduto. 3 = spia automazione aperta on/off. 4 = spia automazione aperta lampeggio proporzionale.	0	0	4	
19	<i>tCY</i>	Tempo durata luce cortesia.	180	0	900	s
20	<i>dEA</i>	Modalità uomo presente: 0 = disabilitato. 1 = abilitato.	0	0	1	
21	<i>SEr</i>	Soglia cicli richiesta assistenza. Raggiunta la soglia impostata i cicli successivi verranno eseguiti con lampeggio veloce (solo se <i>FPr</i> è attivo). 0 = disabilitato.	0	0	100	x 1000 cicli
22	<i>SEF</i>	Abilitazione al lampeggio continuo per richiesta assistenza (funzione eseguita solo ad automazione chiusa): 0 = disabilitato. 1 = abilitato.	0	0	1	
23	<i>r iī</i>	Non utilizzare.				
24	<i>iīPr</i>	Pressione motore in chiuso. ²	0	0	480	min
25	<i>iīrE</i>	Funzione di rilassamento meccanica motori. ²	0	0	10	x 50 ms
26	<i>SFt</i>	Funzione SOFT STOP.	10	0	20	x 100 ms
27	<i>EnP</i>	Periodo di Encoder.	22	4	80	ms
28	<i>dEF</i>	Ripristino valori di default in base alla tipologia motore: 0 = KALOS XL POWER. 1 = KALOS XL POWERSPEED. 2 = non utilizzato.	0	0	2	
29	<i>tRS</i>	Visualizzazione posizione di memoria singolo trasmettitore.				
30	<i>tRC</i>	Cancellazione singolo trasmettitore.				

	PARAMETRI	DESCRIZIONE	DEFAULT KALOS XL 24 POWER	MIN	MAX	UNITÀ
31	$t r F$	Cancellazione di tutti i trasmettitori. Entrare per modificare il parametro e poi tenere premuto il tasto "MENU", appare un conto alla rovescia e termina con la scritta don.				
32	$S i d$	Non utilizzare.				

1 : ATTENZIONE - non utilizzare nei motori scorrevoli.

² : Questi valori non sono consigliati per i motori scorrevoli.

ATTENZIONE - i parametri evidenziati in grigio dipendono dal motore selezionato. In tabella vengono riportati i dati del motore KALOS XL POWER. Per maggiori dettagli fare riferimento al capitolo 8.7.

1. MODALITÀ DI INTERVENTO SENSORE $S n \bar{i}$

È possibile scegliere fino a 4 modalità d'intervento per il sensore di corrente che rileva il motore fermo:

- $S n \bar{i} = 0$: il sensore è disabilitato.
- $S n \bar{i} = 1$: funzionamento completo: intervento per ostacolo nella zona centrale della corsa ed intervento per fine movimentazione nelle aree in prossimità ai finecorsa. **Non utilizzare con i cancelli scorrevoli.**
- $S n \bar{i} = 2$: il sensore interviene solo come ostacolo, a prescindere dalla posizione.
- $S n \bar{i} = 3$: il sensore interviene solo come fine movimentazione, a prescindere dalla posizione. Non utilizzare con i cancelli scorrevoli.

2. TEMPO DI INTERVENTO SENSORE $S \cdot t$

Tempo oltre il quale interviene il sensore di rilevamento motore fermo (sensore di corrente) in presenza di un ostacolo.

3. TEMPO DISABILITAZIONE ALLO SPUNTO $S d t$

Tempo durante il quale il sensore di corrente è disabilitato all'avvio del motore.

4. RAMPA DI ACCELERAZIONE $U \cdot R$

Questo parametro permette di impostare la durata della rampa di accelerazione durante l'avvio del motore. Maggiore è il valore e più lunga sarà la rampa. Con $U \cdot R = 0$, vengono disattivate le rampe e il motore si avvia direttamente alla velocità di regime o alla velocità di rallentamento in base alla posizione nella corsa.

Oltre ai valori numerici sono presenti 2 opzioni aggiuntive:

- $5 S r$: il motore si avvia al 50% della velocità di regime per 0,6 secondi.
- $H S r$: il motore si avvia al 100% della velocità di regime per 0,6 secondi.

5. RAMPA DI DECELERAZIONE $d \cdot R$

Questo parametro permette di impostare la durata della rampa di decelerazione dalla velocità di regime a quella di rallentamento. Maggiore è il valore e più lunga sarà la rampa.

6. COMPORTAMENTO PH1 DA CHIUSO $S P h$

La fotocellula di chiusura ha il seguente funzionamento:

- Chiusura: immediata inversione del moto.
- Apertura da punto intermedio: nessun intervento.
- Apertura da chiuso totale:
 - $S P h = 0$: l'automazione non parte se PH1 è impegnata.
 - $S P h = 1$: l'automazione parte anche se PH1 è impegnata.

7. COMPORTAMENTO PH2 $P h 2$

La fotocellula di apertura ha il seguente funzionamento:

- Apertura: ferma il moto dell'automazione ed attende che il fascio venga liberato, quindi riparte in apertura.
- Chiusura:
 - $P h 2 = 0$: ferma il moto dell'automazione ed attende che il fascio venga liberato, quindi riparte in apertura.
 - $P h 2 = 1$: nessun intervento.

8. TEST FOTODISPOSITIVI tPh

Abilitando la funzione si ottiene la verifica funzionale dei fotodispositivi prima di ogni movimentazione che abbia inizio ad automazione ferma. Non viene eseguita nel caso di inversioni veloci di marcia. Fare riferimento al capitolo 5 per il collegamento corretto dei fotodispositivi.

9. TIPOLOGIA COSTA $E_{d\bar{t}}$

Sono selezionabili due tipologie di coste:

- $E_{d\bar{t}} = 0$: costa meccanica con contatto normalmente chiuso.
- $E_{d\bar{t}} = 1$: costa resistiva 8,2Kohm.

10. MODALITÀ INTERVENTO COSTA $\bar{t}Ed$

Per permettere l'installazione delle coste di sicurezza in entrambi i fronti di marcia dell'automazione, sono disponibili due modalità di intervento:

- $\bar{t}Ed = 0$: solo in chiusura con inversione totale del moto.
- $\bar{t}Ed = 1$: in entrambi i sensi di marcia con arresto e breve inversione per liberare l'ostacolo.

11. RAMPA DI DECELERAZIONE A SEGUITO INTERVENTO COSTA DI SICUREZZA $E_{b\bar{t}}$

Attraverso questo parametro è possibile regolare la durata della rampa di decelerazione in caso di intervento costa. Con $E_{b\bar{t}} = 0$ si ha una interruzione brusca del movimento in seguito all'intervento della costa di sicurezza.

12. TEMPO DI INVERSIONE SU INTERVENTO COSTA DI SICUREZZA $E_{r\bar{t}}$

Attraverso questo parametro è possibile regolare il tempo di inversione del cancello in seguito all'intervento della costa di sicurezza. È possibile configurare il valore da un minimo di 0.1 secondi (1), tratto di inversione breve, ad un massimo di 2 secondi (20), inversione prolungata.

13. TEST COSTA tEd

Abilitando la funzione si ottiene la verifica funzionale della costa. Tale operazione è utile nel caso sia collegata una costa con circuito elettronico di test (es. costa radio R.CO.0). Per il corretto funzionamento collegare il contatto di test della costa all'alimentazione del trasmettitore delle fotocellule (capitolo 5) e abilitare il test con livello logico basso OVdc (per la compatibilità fare riferimento al manuale della costa con circuito elettronico di test).

14. APERTURA PARZIALE tP_{\square}

L'apertura parziale è una movimentazione attivabile solo a partire da automazione completamente chiusa. Il parametro imposta l'apertura come percentuale della corsa totale.

15. TEMPO RICHIUSURA AUTOMATICA DA APERTURA PARZIALE tPC

Attiva ad automazione ferma nella posizione di apertura parziale, l'automazione richiude dopo aver atteso il tempo tPC , in questa fase il display mostra $-tC$ con il trattino lampeggiante che negli ultimi 10 secondi viene sostituito dal conto alla rovescia.

16. CONFIGURAZIONE USCITA LAMPEGGIANTE FP_r

Sono selezionabili due modalità per l'uscita lampeggiante:

- $FP_r = 0$: l'uscita rimane fissa. Sarà necessario utilizzare un lampeggiante con circuito di autolampeggio (B.RO LIGHT 24 Vac).
- $FP_r = 1$: uscita lampeggiante. Sarà necessario utilizzare un lampeggiante a luce fissa (B.RO LIGHT FIX 24 Vac).

17. TEMPO PRELAMPEGGIO tP_r

Lampeggio preventivo alla movimentazione, eseguito in entrambe le direzioni, la cui durata è definita dal parametro tP_r .

18. CONFIGURAZIONE LUCE DI CORTESIA FCY

Sono selezionabili diverse modalità per l'uscita luce di cortesia:

- $FCY = 0$: la luce si spegne alla fine di una manovra dopo aver atteso il tempo tCY .
- $FCY = 1$: la luce si spegne solo ad automazione chiusa dopo aver atteso il tempo tCY impostato.
- $FCY = 2$: accesa fino allo scadere del tempo tCY . Impostato, indipendentemente dallo stato dell'automazione (la luce potrebbe spegnersi prima della fine della movimentazione).
- $FCY = 3$: spia automazione aperta. La luce si spegne immediatamente al raggiungimento della posizione di chiusura totale.

- $F\dot{C}Y = 4$: spia automazione aperta con lampeggio proporzionale allo stato dell'automazione:
 - Apertura: lampeggio lento.
 - Chiusura: lampeggio veloce.
 - Aperto: accesa.
 - Chiuso: spenta.
 - Fermo: 2flash + intervallo lungo + 2flash + intervallo lungo + ...

19. TEMPO LUCE DI CORTESIA $t\dot{C}Y$

Tempo di attivazione della luce di cortesia.

20. UOMO PRESENTE dER

Nella modalità UOMO PRESENTE l'automazione muove esclusivamente finché il comando è presente; al rilascio l'automazione si pone in stop.

I comandi abilitati sono OPEN e CLOSE. Sono inattivi SS e PED. In modalità uomo presente sono disabilitate tutte le operazioni automatiche, comprese le brevi o totali inversioni. Tutte le sicurezze sono disabilitate tranne lo STOP.

21. SOGLIA CICLI RICHIESTA PER ASSISTENZA SEr

E' possibile impostare da menu il numero di cicli previsti prima che la scheda richieda l'assistenza. La richiesta viene segnalata con la sostituzione del normale lampeggio funzionale con un lampeggio veloce durante le movimentazioni (solo se $FP_r = 1$).

22. LAMPEGGIO PER RICHIESTA ASSISTENZA SEF

L'abilitazione della funzione comporta che il lampeggiante continui a lampeggiare con automazione chiusa come richiesta di assistenza.

23. PARAMETRO $r\dot{t}i$

Non utilizzare.

24. PRESSIONE MOTORE IN CHIUSO $r\dot{i}P_r$

Funzione per il mantenimento della pressione del motore sul fermo meccanico, eseguita solo ad automazione chiusa. La centrale attiva il motore per un minuto ogni $r\dot{i}P_r$ minuti al fine di mantenere la pressione sui fermi meccanici.

ATTENZIONE - non utilizzare con i cancelli scorrevoli.

25. RILASSAMENTO MECCANICA $r\dot{i}rE$

Funzione per il rilassamento della meccanica dei motori: è utile in quei motori in cui lo sblocco per il movimento manuale può rimanere bloccato a causa della pressione del motore sul finecorsa meccanico. Una volta raggiunto il finecorsa, in apertura o chiusura, il motore farà una breve inversione di durata $r\dot{i}rE \times 50$ ms.

ATTENZIONE - con funzione $r\dot{i}P_r$ attiva (pressione motori in chiuso), il rilassamento della meccanica avviene solo al primo posizionamento sul finecorsa.

ATTENZIONE - non utilizzare con i cancelli scorrevoli.

26. FUNZIONE SOFT STOP SEt

Attraverso il parametro SEt è possibile regolare la rampa di decelerazione in caso di stop volontario utente o in caso di intervento fotocellula. ATTENZIONE! Il parametro non modifica la rampa di decelerazione in caso di intervento costa. Range da 0 secondi (0) a 2 secondi (20) di decelerazione.

27. PERIODO ENCODER E_nP

Lunghezza dell'impulso in uscita all'encoder, a velocità di regime del motore.

28. RIPRISTINO VALORI DI DEFAULT dEF

Accedendo alla voce dEF è possibile ripristinare la configurazione di fabbrica della centrale. Il reset interessa tutti i parametri del menu base e del menu avanzato mentre non agisce sull'ampiezza delle corse programmate.

Per eseguire il reset accedere alla voce dEF quindi confermare con la pressione prolungata del tasto "MENU". Mantenere premuto finché il display stampa un numero (per esempio 0), rilasciare il tasto.

Selezionare il motore utilizzato con i tasti "UP" e "DOWN":

- 0 : KALOS XL POWER.
- 1 : KALOS XL POWERSPEED.
- 2 : non utilizzato.

Mantenere premuto il tasto "MENU" fino a quando il numero non lampeggia, rilasciare il tasto. Premere e mantenere premuto il tasto "MENU", parte un conto alla rovescia d80, d79, ..., d01 terminato il quale il reset è eseguito e viene visualizzato a display *d00*.

ATTENZIONE - per conoscere la tipologia di motore precedentemente scelta, posizionarsi nella voce di menu *dEF*: verrà alternativamente visualizzato il numero del motore selezionato. Se sono stati modificati dei parametri dipendenti dal motore (capitolo 8.7) apparirà anche il carattere *c* (ad esempio *c 1*).

29. VISUALIZZAZIONE POSIZIONE DI MEMORIA SINGOLO TRASMETTITORE *Er5*

Accedendo alla voce *Er5* è possibile visualizzare la posizione di memoria in cui un trasmettitore è stato memorizzato.

Per eseguire la funzione accedere alla voce *Er5* quindi confermare con la pressione prolungata del tasto "MENU". Mantenere premuto finché il display stampa *5EE*, rilasciare il tasto.

A questo punto premere un pulsante del trasmettitore memorizzato (non attiva alcun comando). Il display mostra:

- la posizione nella memoria per 2 secondi, se era stato memorizzato;
- la scritta *noE* per 2 secondi, se non era stato memorizzato.

Trascorsi 2 secondi il display torna alla schermata *5EE* e sarà possibile eseguire la funzione con un altro trasmettitore.

Per uscire dalla funzione premere il tasto "MENU", altrimenti dopo 15 secondi senza trasmissioni la centrale esce dalla funzione mostrando a display la scritta *ErLE*.

30. CANCELLAZIONE SINGOLO TRASMETTITORE *ErC*

Accedendo alla voce *ErC* è possibile cancellare dalla memoria un singolo trasmettitore memorizzato.

Per eseguire la funzione accedere alla voce *ErC* quindi confermare con la pressione prolungata del tasto "MENU". Mantenere premuto finché il display stampa il valore *0*, rilasciare il tasto. Selezionare la posizione nella memoria del trasmettitore. Premere e mantenere premuto il tasto "MENU" finché il display stampa *CLr*, rilasciare il tasto.

Per uscire dalla funzione premere brevemente il tasto "MENU". Se a display appare la scritta *Err* ci sono problemi con la memoria (ad esempio posizione vuota o memoria scollegata).

31. RESET MEMORIA RADIOCOMANDI *ErF*

Accedendo alla voce *ErF* del menu è possibile cancellare tutti i trasmettitori appresi.

Per eseguire il reset accedere alla voce *ErF* quindi confermare con la pressione prolungata del tasto "MENU". Mantenere premuto finché il display stampa il valore *0*, rilasciare il tasto. Premere e mantenere premuto nuovamente il tasto "MENU", parte un conto alla rovescia d80, d79, ..., d01 terminato il quale il reset è eseguito e viene visualizzato a display *d00*.

32. PARAMETRO *Si d*

Non utilizzare.

8.7 - VALORI DI DEFAULT

La centralina BIOS1 24 POWER ha la possibilità di selezionare il modello del motore utilizzato. Questo permette di configurare di default alcuni parametri per il funzionamento ottimale del motore.

Di seguito viene inserita la tabella dei parametri dipendenti dal motore con il valore di default assegnato.

MENU	DISPLAY	DESCRIZIONE BREVE	VALORI DI DEFAULT	
			KALOS XL POWER	KALOS XL POWERSPEED
BASE	<i>SEN</i>	Sensibilità su ostacolo a regime.	40	20
BASE	<i>SEL</i>	Sensibilità su ostacolo in rallentamento.	60	20
BASE	<i>SPn</i>	Velocità a regime.	100	100
BASE	<i>SPL</i>	Velocità di rallentamento.	50	40
BASE	<i>ASL</i>	Antislittamento / Tempo extra.	15	10
BASE	<i>ENC</i>	Modalità utilizzo encoder.	0	1
AVANZATO	<i>St</i>	Tempo intervento sensore di corrente.	2	10
AVANZATO	<i>Sdt</i>	Tempo disabilitazione sensore di corrente allo spunto.	15	30
AVANZATO	<i>UR</i>	Durata rampa di accelerazione.	5	10
AVANZATO	<i>dR</i>	Durata rampa di decelerazione.	10	10
AVANZATO	<i>Ebt</i>	Rampa di decelerazione a seguito di intervento costa di sicurezza.	100	100
AVANZATO	<i>Er</i>	Tempo di inversione su intervento costa di sicurezza.	20	5
AVANZATO	<i>SFt</i>	Funzione SOFT STOP.	10	10
AVANZATO	<i>ENP</i>	Periodo di Encoder.	22	5
AVANZATO	<i>DEF</i>	Ripristino valori di default.	0	1

ATTENZIONE - per conoscere la tipologia di motore selezionata, posizionarsi nella voce di menu *DEF*: verrà alternativamente visualizzato il numero del motore selezionato. Se sono stati modificati dei parametri dipendenti dal motore apparirà anche il carattere *c* (ad esempio "*c t*").

9 - SEGNALAZIONI ANOMALIE

DISPLAY	DESCRIZIONE
<i>EiE</i>	Errore memoria: memoria esterna non montata o non riconosciuta.
<i>EEx</i>	Errore scrittura memoria: il valore x è un numero da 1 a 6. In caso di errore contattare l'assistenza tecnica.
<i>EL5</i>	Errore finecorsa: finecorsa di apertura e chiusura occupati contemporaneamente.
<i>EFD</i>	Intervento sensore di impatto.
<i>EEd</i>	Intervento costa di sicurezza.
<i>EPH</i>	Malfunzionamento fotocellule.
<i>Eth</i>	Intervento termico per la salvaguardia della centrale.
<i>FUL</i>	Memoria esterna piena.
<i>Err</i>	Errore memoria durante le funzioni visualizzazione posizione o cancellazione singolo trasmettitore.

La segnalazione persiste fino alla pressione del tasto DOWN[-] o ad un comando di movimentazione, qualunque esso sia.



ATTENZIONE - il ripristino dopo un errore EEx deve essere eseguito tramite uno dei 3 tasti della centralina (UP, MENU o DOWN).

ATTENZIONE! Nel caso di intervento del fusibile di alimentazione con motore in blocco verificare le soglie di intervento del sensore di corrente. Una corretta configurazione dei parametri *SEn* e *SEL* limita le possibilità di guasto al fusibile di alimentazione. Per evitare un intervento del fusibile di alimentazione in condizione di blocco motore si consiglia di utilizzare la funzione di inversione su ostacolo.

10 - SMALTIMENTO DEL PRODOTTO

Come per le operazioni d'installazione, le operazioni di smontaggio di questo prodotto devono essere eseguite da personale qualificato. Il simbolo a lato indica che il prodotto non deve essere smaltito come rifiuto non selezionato, ma deve essere inviato a strutture di raccolta separate per il recupero e il riciclaggio. Per lo smaltimento verificare i sistemi di riciclaggio o smaltimento previsti dai regolamenti territoriali vigenti per questa categoria di prodotto, oppure riconsegnare il prodotto al venditore.

ATTENZIONE - • Questo prodotto è costituito da vari tipi di materiali: alcune parti del prodotto possono contenere sostanze inquinanti o pericolose che, se disperse, potrebbero provocare effetti dannosi all'ambiente e alla salute. • I regolamenti vigenti a livello locale possono prevedere pesanti sanzioni in caso di non corretto smaltimento di questo prodotto.



11 - GARANZIA

La garanzia del produttore ha validità a termini di legge dalla data stampata sul prodotto ed è limitata alla riparazione o sostituzione gratuita dei pezzi riconosciuti dal produttore come difettosi per mancanza di qualità essenziali nei materiali o per errori nel processo produttivo. La garanzia non copre danni o difetti dovuti ad agenti esterni, carenza di manutenzione, sovraccarico, normale usura, errore di installazione, o altre cause non imputabili al produttore. I prodotti manomessi non saranno coperti da garanzia. Il produttore non è responsabile per malfunzionamenti o degrado di prestazione dovuti ad interferenze ambientali, come ad esempio disturbi elettromagnetici; pertanto la garanzia decade in queste situazioni.



ALLMATIC S.r.l
32026 Borgo Valbelluna - Belluno - Italy
Via dell'Artigiano, n°1 - Z.A.
Tel. 0437 751175 - 751163 r.a. Fax 0437 751065
E-mail: info@allmatic.com
www.allmatic.com