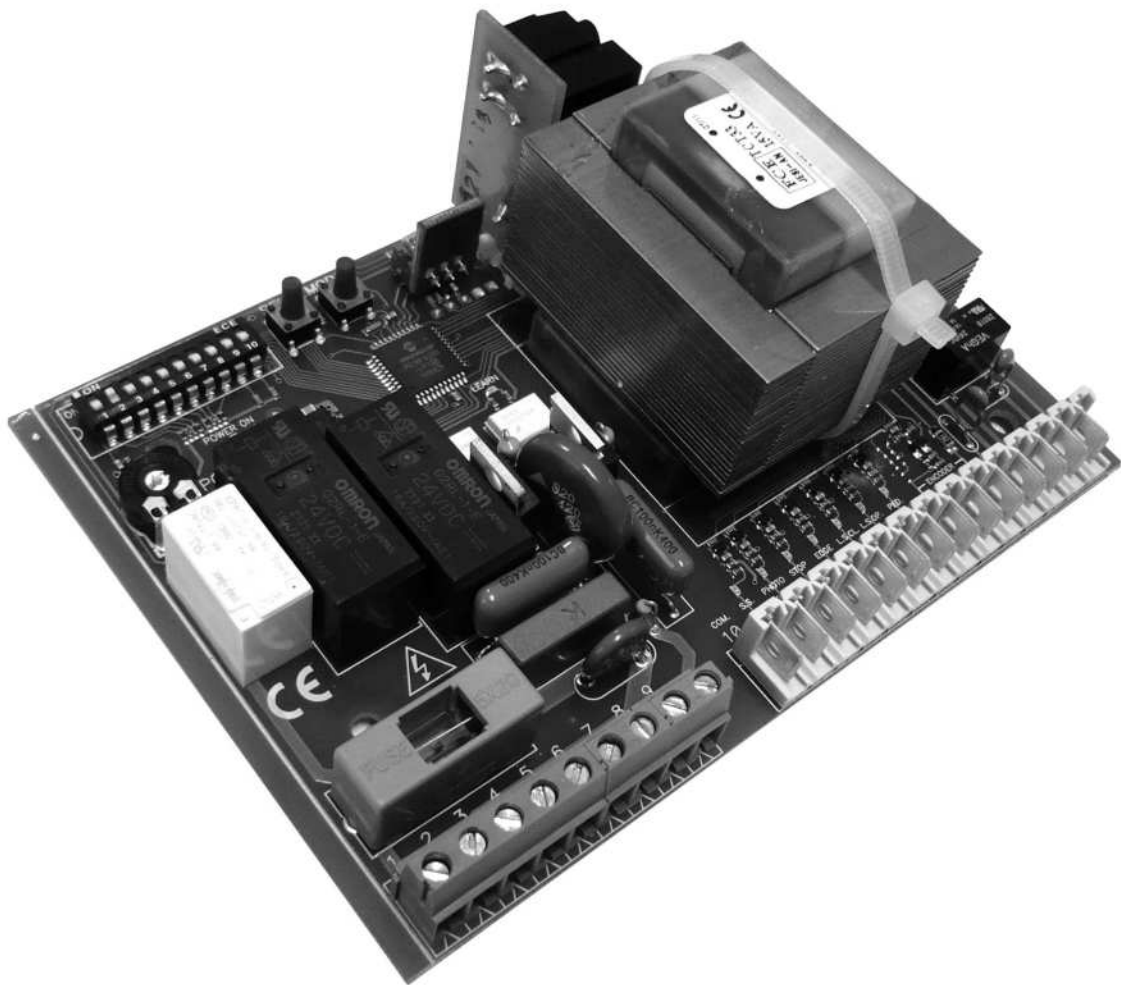


»TABLETA ELECTRONICA PARA OPERADOR CORREDIZO BIG 2.2 MARCA ALLMATIC MOD.ERMES2.

CENTRALITA B1EE ERMES2

Cuadro de comando programable para portones corredizos y basculantes



MANUAL DE INSTRUCCIONES

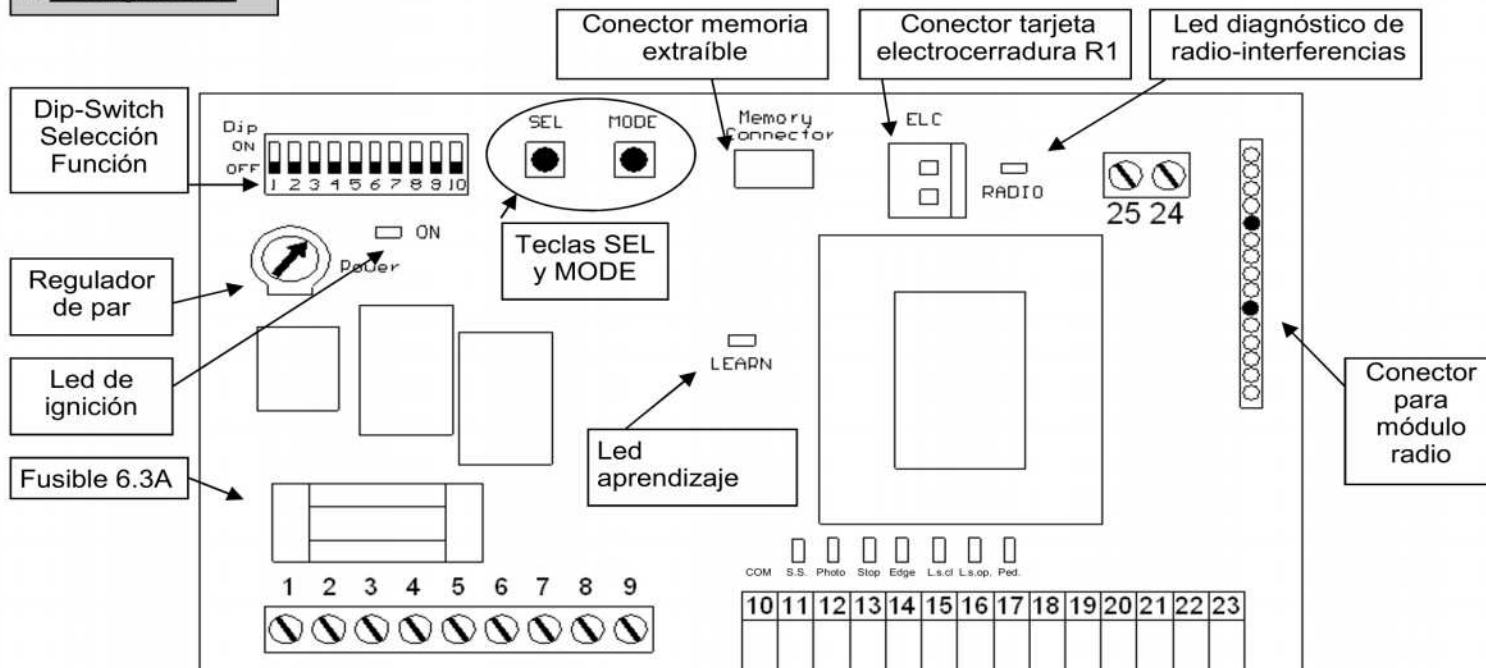


1. Introducción

El cuadro de mandos B1EE ERMES2 es un aparato universal idóneo para la gestión del accionamiento y el control de puertas y portones corredizos o basculantes de manera simple y completa, proyectado para satisfacer cualquier exigencia. Este producto acciona motores de 230V en corriente alterna hasta 600W de potencia con o sin encoder. Mediante el interruptor especial de selección de la recepción, el cuadro puede decodificar tanto el tradicional sistema de codificación de código fijo, como el más seguro e innovador sistema de código variable. En cada cuadro está instalado un módulo memoria que permite memorizar hasta **1000 emisores distintos**, sean éstos de código fijo o código variable.

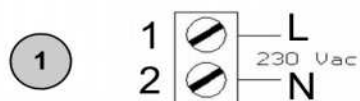
ATENCIÓN: NO INSTALAR EL CUADRO DE MANDO SIN HABER LEIDO PREVIAMENTE LAS INSTRUCCIONES!!!

2. Configuración



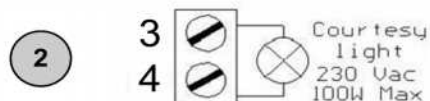
3. Conexiones eléctricas

El cuadro es suministrado con todas las entradas normalmente cerrado de las seguridades puenteadas al común. Antes de conectar una seguridad al cuadro, quitar el puentecillo de la seguridad que se quiere cablear dejando invariado los de las otras seguridades.



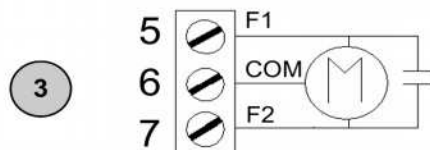
Conectar el cable de alimentación entre los bornes 1 y 2 de la centralita

Alimentación 230 Vac 50Hz
No conectar la tarjeta directamente a la red eléctrica. Predisponer un dispositivo que asegure la desconexión de todos los polos de la alimentación de la centralita.



Conectar una eventual luz de cortesía entre los bornes 3 y 4 de la centralita.

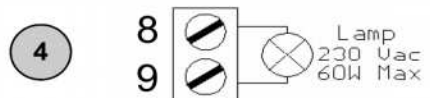
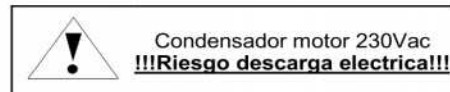
Conectando un cargo 230Vac 100W MAX se puede alumbrar la zona de acción del automatismo durante cada movimiento suyo. El apagamiento es temporizado con un tiempo de **1 menudo** después del paro de la automatismo. Durante el test de las fotocélulas (si está habilitado) la luz de cortesía realiza un breve destello.



- Conectar el neutro del motor al borne 6 de la centralita.
- Conectar la fase "1" del motor al borne 5 de la centralita.
- Conectar la fase "2" del motor al borne 7 de la centralita.

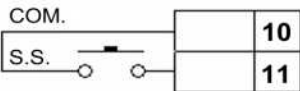
Conectar el condensador del motor entre los bornes 5 y 7 de la centralita.

Antes de efectuar la programación de los recorridos, controlar que el cableado del motor y de los finales de carrera sean coherentes con la instalación. Para hacer esto, seguir el procedimiento de los **controles preliminares**.

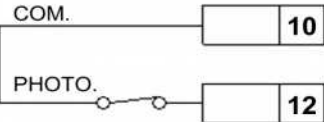


Conectar la luz intermitente entre los bornes 8 y 9 del cuadro. La luz intermitente conectada debe tener una potencia máxima de 60W a 230Vac.

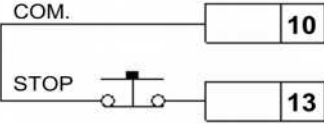
ATENCIÓN: Conectar una luz intermitente del tipo B.RO LIGHT FIX (Sin tarjeta de auto destello)

5  Conectar el pulsador PASO-PASO (S.S.) entre los bornes 10 y 11 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: dejar abierto si no se utiliza.

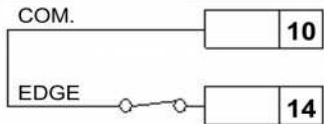
El funcionamiento de la entrada PASO-PASO (SS) puede ser Abre - Paro - Cierra - Paro (Dip 1 en OFF) o bien Abre - Cierra (Dip1 en ON). Ver 8.1. Para la función reloj, ver 10.4.

6  Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** de la fotocélula (PHOTO) entre los bornes 10 y 12 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: puentear la entrada 10 a la entrada 12 si no se utiliza.

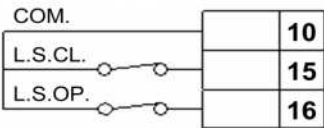
El funcionamiento de la entrada fotocélula (photo) puede funcionar como PARO automatismo hasta la remoción del obstáculo para luego volver a abrir (dip4 en OFF) o realizar la reapertura completa si el automatismo se está cerrando (dip4 en ON). Ver 8.4

7  Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** del PARO entre los bornes 10 y 13 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: puentear la entrada 10 a la entrada 13 si no se utiliza.

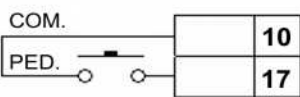
Si la entrada PARO se abre, provoca el paro inmediato del automatismo hasta que el contacto no se cierra. Una vez cerrado, el automatismo sigue funcionando regularmente.

8  Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** de la BANDA FIJA (EDGE) entre los bornes 10 y 14 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: puentear la entrada 10 a la entrada 14 si no se utiliza.


La activación de la banda fija durante un cierre o una apertura realiza una breve inversión del movimiento del automatismo por aprox. 2 segundos y por lo tanto un paro.

9  Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** del FINAL DE CARRERA EN CIERRE (L.S.CL.) entre los bornes 10 y 15 de la regleta de bornes.
Conectar el contacto **NORMALMENTE CERRADO** del FINAL DE CARRERA EN APERTURA (L.S.OP.) entre los bornes 10 y 16 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: puentear la entrada 15 y 16 a la entrada 10 si no se utiliza.

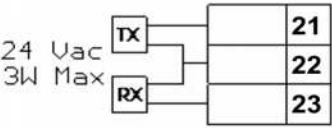
Antes de realizar la programación de los recorridos, controlar que el cableado de los finales de carrera hayan sido instalados correctamente. Para hacer esto, seguir el procedimiento de los **controles preliminares**

10  Conectar el pulsador PEATONAL (PED.) entre los bornes 10 y 17 de la regleta de bornes. **Dejar abierto si no se utiliza.**

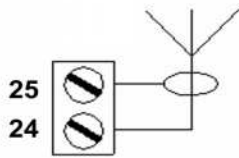
La apertura PEATONAL (PED.) permite realizar una apertura parcial del automatismo.
Ver capítulo 9

11  Conectar el cable de SIGNAL del encoder al borne 18 de la regleta de bornes.
Conectar el cable de GND del encoder al borne 19 de la regleta de bornes.
Conectar el cable de +Vdc del encoder al borne 20 de la regleta de bornes.
ATENCIÓN: dejar abierto si no se utiliza.

La activación / desactivación de las funciones del encoder son manejadas con el DIP10.
Ver 8.10

12  • Conectar el **borne 21** de la centralita al **primer borne** de alimentación del transmisor de las fotocélulas.
• Conectar el **borne 22** de la centralita al **segundo borne** de alimentación del receptor y del transmisor de las fotocélulas.
• Conectar el **borne 23** de la centralita al **tercero morsetto** de alimentación del receptor fotocélulas.

ATENCIÓN: la centralita suministra una tensión de 24 Vac y puede abastecer una potencia máxima de 3W

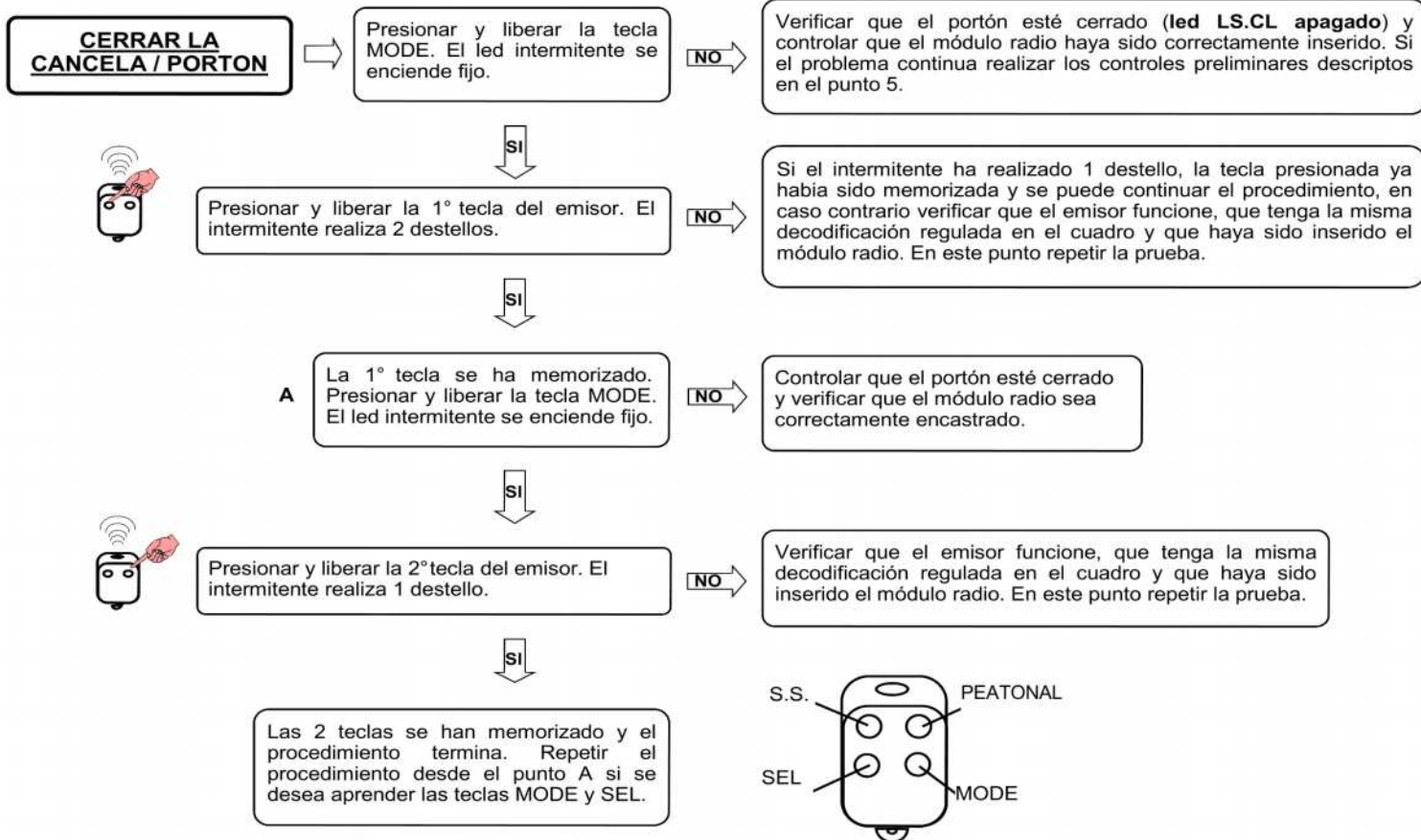
13  • Conectar el cable de signal de la antena al borne 24 de la centralita.
• Conectar la tierra de la antena al borne 25 de la centralita.

La presencia de partes metálicas o humedad en las paredes puede influir negativamente en el alcance del sistema, por lo tanto se aconseja de evitar el posicionamiento de la antena receptora y/o los transmisores en proximidad de objetos metálicos voluminosos, cerca al suelo o por tierra.

4. Aprendizajes

4.1 Aprendizaje de un emisor

El aprendizaje de un único emisor debe ser efectuado **siempre con el automatismo cerrado**

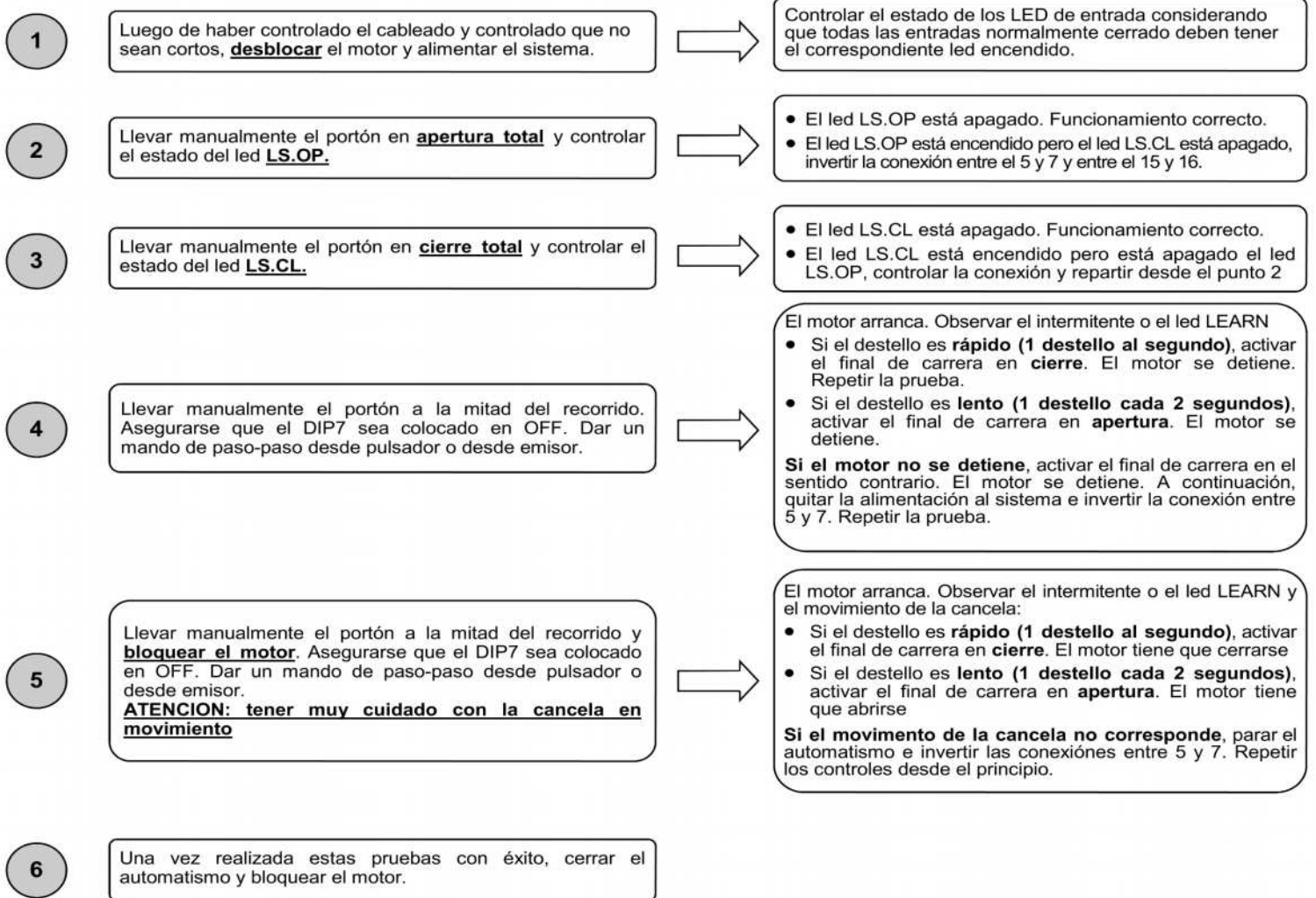


4.2 Con la tecla escondida de un emisor habilitado ya aprendido (sólo modelos B.RO de código variable)

Siempre con el automatismo cerrado, presionar con la ayuda de una grafa, la tecla escondida de un emisor precedentemente aprendido. La entrada en aprendizaje es señalada con el encendido del intermitente. Presionar la tecla del emisor que se desea memorizar, el intermitente ejecuta un destello (dos veces si el código es nuevo, una vez si ya había sido aprendido). El cuadro regresa en modalidad de funcionamiento normal y el nuevo emisor puede activar el motor.

5. Controles preliminares

Los controles preliminares deben ser realizados por personal calificado poniendo la máxima atención. El correcto cableado del motor y de los finales de carrera es de fundamental importancia para un correcto funcionamiento del automatismo.

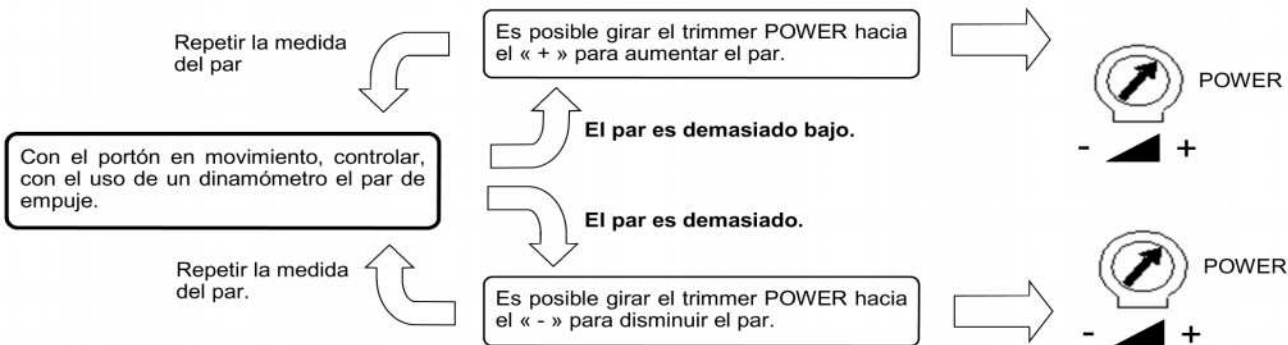


ADVERTENCIAS:

- En el caso de posición no reconocida al encendido del cuadro (no sobre un final de carrera) el cuadro realiza el primer movimiento en deceleración hasta la llegada sobre un final de carrera (**si los deceleradores están deshabilitados, el recorrido se realiza en velocidad normal**).
- Si a la recepción de una orden ambos finales de carrera son activados, el cuadro indica la anomalía y no hace ningún movimiento.
- Cuando se activa, si la cancela no está en un final de carrera, la puerta se coloca en posición cerrada. Por tanto, es posible hacer las operaciones de aprendizaje y cambiar los parámetros si no se realiza ninguna maniobra.

6. Regulación del par

Este procedimiento debe ser realizado SOLO por el instalador y SOLO durante la puesta en obra del sistema. Para una correcta programación, antes de realizar modificaciones, llevar siempre el portón a la posición totalmente cerrado. El par durante la fase de deceleración es fijo y no depende de la posición del trimmer "POWER".



Se aconseja regular el par antes de efectuar el aprendizaje de los tiempos de trabajo del automatismo.

7. Aprendizaje de los recorridos.

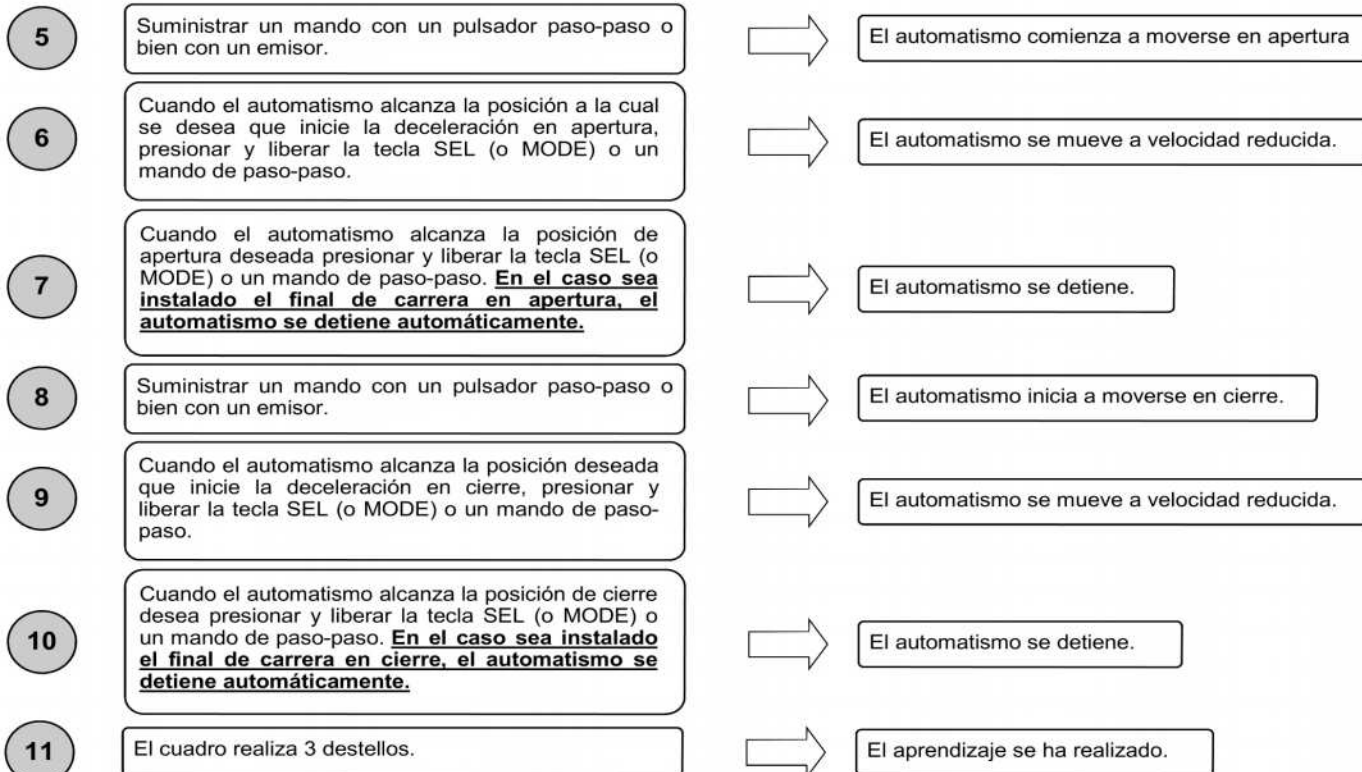
7.1 Para aplicaciones de motores con o sin final de carrera (DIP 7 EN OFF)

Este procedimiento debe ser realizado SOLO por el instalador y SOLO durante la puesta en obra del sistema. Para una correcta programación, antes de realizar modificaciones, **llevar siempre el portón a la posición totalmente cerrado**. Durante la fase de aprendizaje, se decide si e donde el portón debe iniciar la fase de deceleración.



El aprendizaje se anula si se activa una seguridad (fotocélulas, banda, paro) durante la operación.

Una vez entrado en el aprendizaje del movimiento, realizar las siguientes operaciones:



7.2 Para aplicaciones con motores con finales de carrera que accionan el inicio de la deceleración (DIP 7 SU ON)

Este procedimiento debe ser realizado SOLO por el instalador y SOLO durante la puesta en obra del sistema. Para una correcta programación, antes de realizar modificaciones, **llevar siempre el portón a la posición totalmente cerrado**. Durante la fase de aprendizaje, los finales de carrera deciden donde el portón debe iniciar la fase de deceleración.

- 1  Posicionar el DIPSWITCH 7 en ON
- 2 **Presionar y mantener pulsada** la tecla MODE presente en la tarjeta.
- 3 **Presionar y liberar** la tecla SEL presente en la tarjeta.
- 4 **Liberar** la tecla MODE. El ingreso en el menú de aprendizaje del movimiento del automatismo se evidencia en secuencia del intermitente con **1 destello**.

El aprendizaje se anula si se activa una seguridad (fotocélulas, banda, paro) durante la operación. Una vez entrado en el aprendizaje del movimiento, realizar las siguientes operaciones:

- 5 Suministrar un mando con un pulsador paso-paso o bien con un emisor. El automatismo comienza a moverse en apertura.
- 6 Cuando el automatismo alcanza el fin de carrera en apertura, el automatismo pasa automáticamente en deceleración. El automatismo se mueve a velocidad reducida.
- 7 Cuando el automatismo alcanza la posición de apertura deseada presionar y liberar la tecla SEL (o MODE) o un mando de paso-paso. El automatismo se detiene.
- 8 Suministrar un mando con un pulsador paso-paso o bien con un emisor. El automatismo inicia a moverse en cierre.
- 9 Cuando el automatismo alcanza el fin de carrera en cierre, el automatismo pasa automáticamente en deceleración. El automatismo se mueve a velocidad reducida.
- 10 Cuando el automatismo alcanza la posición de apertura deseada presionar y liberar la tecla SEL (o MODE) o un mando de paso-paso. El automatismo se detiene.
- 11 El cuadro realiza 3 destellos. El aprendizaje se ha realizado.

8. Funciones seleccionables por medio dip-switch



Es importante cambiar la configuración de los dip-switch sólo con la tarjeta apagada!!! Desconectar durante el cambio de configuración.

Regulaciones de default

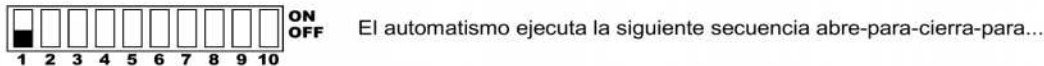
El cuadro de mando es suministrado con el dip-switch regulado como se indica en la siguiente tabla. En dicha tabla se resumen las funciones seleccionables por medio de los dip-switch.



Nº dip	Función	Dip OFF	Dip ON
1	Paso paso	Abre – Paro– cierra	Abre – cierra
2	Test fotocélulas	Activado	Desactivado
3	Cerradura automática	Desactivado	Activado
4	Funcionamiento fotocélulas	Paro movimiento	Paro e inversión
5	predestello	Desactivado	Activado
6	Función de comunidad (Abre Siempre)	Desactivada	Activada
7	Modo funcionamiento final de carrera	Paro automatismo	Deceleración automatismo
8	Modo recepción	Código variable	Código fijo
9	Par y velocidad ralentizajes	Normales	Máximos
10	Encoder	Inactivo	Activo

8.1 Función de paso-paso

Es posible regular la respuesta del cuadro a sucesivos ordenes impartidas dadas por el emisor o por el pulsador de paso - paso:

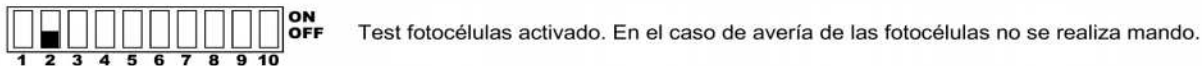


El orden paso-paso puede ser impartida tanto desde la entrada especial (ver pulsador de paso-paso sobre la regleta de bornes), como mediante la presión de la primera tecla de un emisor memorizado (ver parágrafo aprendizaje de un emisor).

8.2 Test sobre el funcionamiento de las fotocélulas

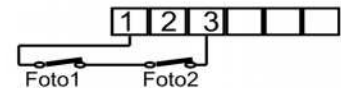
Este cuadro está dotado de un sistema que permite efectuar un control sobre el funcionamiento de las fotocélulas antes de cada accionamiento del motor, de este modo es posible incrementar la seguridad del sistema en caso de daño del fotodispositivo (p.ej. Un relé de salida encolado) o un cortocircuito indeseado en la entrada de las fotocélulas.

Este control se efectua despúes que el cuadro ha recibido un orden de movimiento (p. ej. Un orden de apertura) pero antes de suministrar tensión al motor.



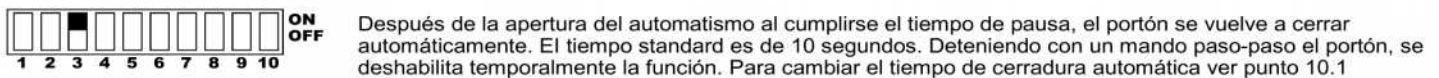
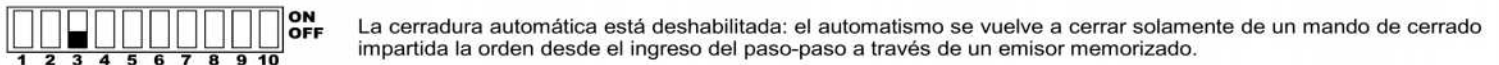
Nota: Si el test de las fotocélulas está activo, lleva un retraso de activación del motor de aprox. un segundo desde la efectiva recepción de la orden.

La centralita está dotada de un sólo ingreso. Para la fotocélula es posible conectar al máximo 2 pares de fotocélulas: en este caso los contactos Normalmente Cerrado van puenteados entre ellos, como se ve en la figura a lado.



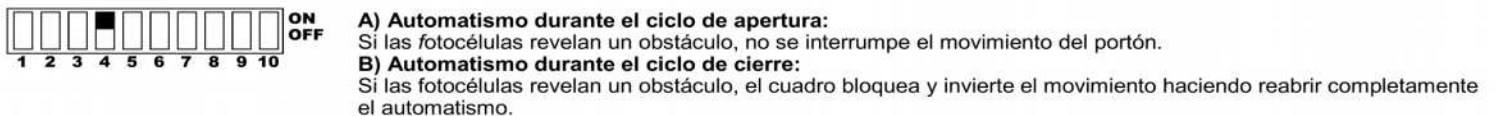
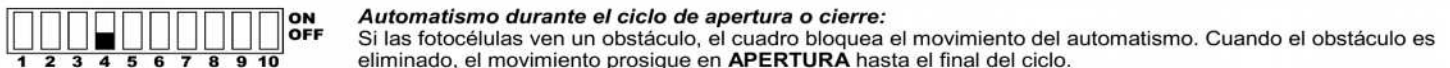
8.3 Cerradura automática:

Si está conectada la cerradura automática, cierra el portón despúes de un tiempo regulado.



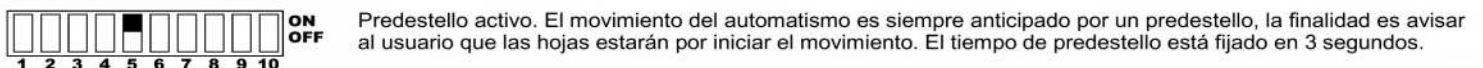
8.4 Fotocélulas de protección y seguridad:

Cuando se interrumpe el haz entre las fotocélulas del transmisor y las del receptor, estas últimas modifican el comportamiento del cuadro según las siguientes modalidades:



8.5 Predestello:

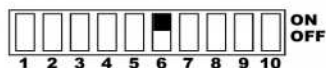
El intermitente señala con un destello lento (aprox. 1 cada 2 segundos) la apertura del automatismo y con uno más rápido (aprox. 1 al segundo) el cierre.



8.6 De comunidad:



Función comunidad desactivada



Función de Comunidad activa. Cada orden es impartidos vía radio o con un pulsador de paso-paso y/o peatonal provoca la apertura del automatismo. De la cerradura se ocupa la función de cerradura automática (Dip 3 en ON), que deberá ser necesariamente activada en cuanto toda orden de cierre es ignorado. Se aconseja activar además la función abre-cierra con el dip 1 ON.

8.7 Modo de funcionamiento de los finales de carrera:



La intervención del final de carrera provoca la detención del automatismo.



La intervención del final de carrera provoca el inicio de la deceleración. Esta regulación es aconsejada en el caso que se disponga de un final de carrera en el automatismo.

8.8 Selección del tipo de recepción:

El cuadro de mando ha sido pensado para utilizar en combinación con dos tipologías de emisores: código fijo y el código variable serie *Biro*®.



Si se están utilizando emisores de la serie de código fijo poner el dip 8 en posición ON y efectuar un RESET de la memoria.



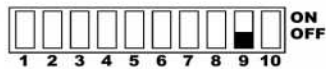
Con la transmisión de código variable, posicionar el dip 8 en posición OFF y efectuar un RESET de la memoria.

NOTA: Cada vez que se selecciona una codificación diferente es necesario realizar un RESET de la memoria (ver parágrafo 10.2).

El led LEARN que dentella apenas que se da corriente al cuadro advierte que ha sido insertada o no una memoria y la posición del dip n°8 (selección tipo de recepción) no corresponde. No es posible memorizar en el mismo módulo memoria emisores de código fijo que emisores de código variable. Además, se recuerda de quitar la alimentación antes de insertar o quitar la memoria.

8.9 Selección del tipo de ralentizaje:

El cuadro de mando puede realizar 2 distintos tipos de ralentizaje:



El ralentizaje es el clásico con consecuente reducción de par.



El ralentizaje se realiza con velocidad y par superiores. Este tipo está particularmente indicado para la movimentación de portones / cancelas muy pesadas. Activando esta función se sugiere prever una ancha zona de ralentizaje porque la posición donde comienza el ralentizaje puede variar entre las movimentaciones.

8.10 Activación / desactivación Encoder

El cuadro de mando ha sido pensado para poder ser utilizado con motores equipados con Encoder. Es posible habilitar y deshabilitar el encoder



ENCODER no activo



ENCODER activado. Con el encoder activo la centralita controla el avance de la cancela e invierte el sentido en el caso hayan obstáculos.

NOTA: El encoder no controla la posición de la cancela, sino se utiliza exclusivamente para la detección de obstáculos. Para obtener un funcionamiento optimal se sugiere efectuar una correcta regulación de par en combinación con el encoder.

9. Aprendizaje apertura peatonal.

Este procedimiento debe ser realizado SOLO por el instalador y SOLO durante la puesta en obra del sistema. Para una correcta programación, antes de realizar modificaciones, **llevar siempre el portón a la posición totalmente cerrado.**

METODO 1

- 1 **Memorizar la 2ª tecla de un emisor ya memorizado.**
 - 2 **Presionar y mantener pulsado** el botón MODE presente en la tarjeta.
 - 3 **Presionar y liberar** el botón SEL presente en la tarjeta.
 - 4 **Liberar** el botón MODE.
- El ingreso al menú de aprendizaje del movimiento del automatismo se evidencia por la secuencia del intermitente con **1 destello.**

Evitar durante el aprendizaje de entrar en el haz de las fotocélulas o de intervenir en la banda fija porque el aprendizaje tiene que realizarse. Una vez entrado en el aprendizaje del movimiento, operar como se indica a continuación:

- 5 Dar un accionamiento **peatonal** con un emisor → El automatismo inicia a moverse en apertura.
- 6 Cuando el automatismo alcanza la posición de apertura peatonal deseada presionar y liberar un mando PEATONAL con un emisor. → El automatismo se detiene.
- 7 Suministrar un mando **peatonal** con un botón o un emisor (segunda tecla memorizada). → El automatismo se cierra.

IMPORTANTE: Para accionar la apertura peatonal es necesario aprender la segunda tecla de un emisor (ya memorizado) de 2 o de 4 canales. Luego un RESET memoria, la posición de apertura peatonal se lleva al valor de default.

METODO 2

- 1 **Memorizar la 2ª tecla de un emisor ya memorizado.**
- 2 Dar un mando de peatonal con la 2ª tecla apenas memorizada. → El automatismo comienza a abrirse.
- 3 Cuando el automatismo alcanza la posición de apertura peatonal deseada, activar el final de carrera en **APERTURA.** → El automatismo se detiene.
- 4 Dar un mando de **paso-paso** para cerrar el automatismo. → El automatismo se cierra.

IMPORTANTE: Para accionar la apertura peatonal es necesario aprender la segunda tecla de un emisor (ya memorizado) de 2 o de 4 canales. Luego un RESET memoria, la posición de apertura peatonal se lleva al valor de default, por lo tanto el automatismo es completamente abierto.

10. Regulaciones avanzadas

10.1 Variaciones del tiempo de cerradura automática.

En el caso que se quiera activar esta función poner el dip-switch 3 en posición ON.

La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Presionar el botón **MODE** y mantenerlo presionado.
2. Presionar y liberar el botón **SEL** 2 veces, liberar el botón **MODE**. La entrada al menú de aprendizaje del tiempo de pausa es señalado de la secuencia del intermitente con 2 destellos.
3. Presionar el botón **MODE** se determina un aumento del tiempo de cerradura automática de aprox. 10 segundos cada vez que es presionado, mientras si se presiona el botón **SEL** se determina una disminución del tiempo de cierre automático de aprox. 10 segundos cada vez que es presionado.

Los valores de fábrica para el tiempo de cerradura automática son de aprox. 10 segundos. Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso.

10.2 Variaciones del tiempo del golpe de ariete y activación de la electrocerradura.

Como regulación básica el golpe de ariete es desactivado. La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Cerrar el automatismo por medio de un mando paso-paso.
2. Con el automatismo parado e intermitente apagado, presionar el botón **MODE** y tenerlo presionado.
3. Presionar el botón **SEL** 3 veces.
4. Liberar el botón **MODE**.
5. La entrada en el menú de aprendizaje del tiempo del golpe de ariete es señalado por el intermitente con 3 destellos.
6. Presionar el botón **MODE** se determina un **aumento** del tiempo del golpe de ariete de aprox. **0.1 segundo** cada vez que es presionado, mientras presionando el botón **SEL** se determina una **disminución** del tiempo del golpe de ariete de aprox. **0.1 segundo** cada vez que es presionado hasta el valor de default.
7. Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso.

El uso del golpe de ariete no es indicada para los portones corredizos y portones basculantes.

10.3 Variación del tiempo de demás recorrido en apertura y en cierre.

El tiempo de demás recorrido representa una prolongación del tiempo de trabajo en apertura y en cierre.

La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Presionar el botón **MODE** y mantenerlo presionado.
2. Presionar y liberar el botón **SEL** 4 veces.
3. Liberar el botón **MODE**. El ingreso al menú de aprendizaje del tiempo de pausa es señalado por la secuencia del intermitente con 4 destellos.
4. Presionar el botón **MODE** se determina un aumento del tiempo de demás recorrido de 0,1 segundo cada vez que es presionado, mientras presionando el botón **SEL** se determina una disminución del tiempo de demás recorrido de 0,1 segundo por lo tanto cada vez que se presiona.

Los valores de fábrica para el tiempo de demás recorrido es de aprox. 4 segundos.

Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso.

El tiempo además del recorrido no está considerado si el encoder está activo porque la cancela se para cuando alcanza el paro mecánico.

10.4. Tiempo de inversión al final del movimiento.

El tiempo de inversión al final del movimiento alcanzado el final de carrera de apertura o cierre y el tiempo durante el cual el cuadro efectúa una breve inversión en la dirección opuesta para relajar la mecánica.

La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Presionar el botón **MODE** y mantenerlo presionado
2. Presionar y liberar el botón **SEL** 5 veces
3. Liberar el botón **MODE**. La entrada al menú de aprendizaje de la inversión al final del movimiento es señalado por la siguiente secuencia del intermitente con 5 destellos.
4. Presionando el botón **MODE** se determina un aumento del tiempo de inversión de 0.1 segundo cada vez que es presionado (la primera presión del botón **MODE** activa la inversión por 0.02 segundos), mientras presionando el botón **SEL** se determina una disminución del tiempo de inversión de 0,1 segundos cada vez que es presionado.

La inversión al final del movimiento es desactivado de fábrica y luego de cada reset del cuadro.

Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso

La activación de la función de inversión DESACTIVA el golpe de ariete en cierre.

10.5. Activación / Desactivación de la función Reloj

La función reloj permite hacer que el portón se abra o permanezca abierto durante un período de tiempo. El portón se cierra automáticamente al final de dicho período. La secuencia de activación del presente menú de aprendizaje es la siguiente:

1. Presionar el botón **MODE** y mantenerlo presionado
2. Presionar y liberar el botón **SEL** 6 veces
3. Liberar el botón **MODE**. El ingreso al menú de activación / desactivación de la función reloj es señalado por la secuencia del intermitente con 6 destellos.
4. Presionando el botón **MODE** o **SEL** para activar / desactivar la función. El led LEARN y el intermitente indican que la función está **activa** con el led / intermitente **encendido fijo**. Si el led / intermitente está **apagado** indica que la función está **desactivada**.

Para salir del aprendizaje es suficiente dar un mando de Paso-Paso.

Conectar el contacto del reloj (timer) en la entrada paso-paso del cuadro. La función está activada cuando el contacto permanece cerrado por más de 15 segundos. Una vez activa la función, otro mando será ignorado. El cuadro sale automáticamente de la función y cierra el portón cuando el contacto se abre. La intervención del **paro** o de una seguridad bloquea el movimiento del portón y el cuadro no se mueve más hasta la recepción de un mando usuario.

11. Operaciones en la memoria

11.1. Anulación de los tiempos de trabajo

Para eliminar los parámetros relativos al movimiento del automatismo (tiempos, retrasos, regulaciones) y restablecer los de base, actuar como sigue:

1. Desconectar la alimentación del cuadro, por lo tanto pulsar cualquiera de los dos botones SEL o MODE y mantenerlo presionado.
2. Alimentar el cuadro.
3. El intermitente se enciende por algunos segundos, luego se apaga.
4. Liberar el botón, en este momento se restablecen en el módulo memoria los parámetros son reportados a los valores de fábrica

Liberando la tecla en la primera fase, cuando el intermitente está todavía encendido, la operación es cancelada y los parámetros no son cancelados.

11.2. Anulación total de la memoria

Para eliminar los parámetros relativos al movimiento del automatismo (tiempos, retrasos, regulaciones) y todos los emisores aprendidos, actuar como sigue:

1. Quitar la alimentación del cuadro, luego presionar contemporáneamente los botones SEL y MODE y mantenerlo presionado.
2. Alimentar el cuadro
3. El intermitente se enciende por algunos segundos, luego se apaga.
4. Liberar los botones, en el momento que se apaga el intermitente la memoria se anula. Los parámetros son reportados a los valores de fábrica

relativos al encendido del basculante y todos los emisores precedentemente memorizados han sido cancelados en el módulo memoria. Liberando la tecla en el primer momento, cuando el intermitente está todavía encendido, la operación no se realiza y los parámetros no se cancelan.

Parámetros de fábrica

El cuadro es suministrado con los valores de default. Estas regulaciones son resumidas a continuación:

1. Tiempo de trabajo total (incluidos la deceleración) = 20 segundos en apertura, 23 segundos en cierre.
2. Tiempo de deceleración = 9 segundos en cierre y en apertura.
3. Tiempo luz de cortesía 1 minuto.
4. Tiempo de predestello (si inserido) = 2 seg.
5. Tiempo de cerradura automática (si inserida) = 10 seg.
6. Regulación del par del motor: regulada por el trimmer de 70% a 100%
7. Selección del tipo de recepción: Código variable **Rolling Code**.

Las funciones pueden ser cambiadas actuando sobre el dip-switch de 10 vías. Los tiempos de trabajo del automatismo, en todas las fases de funcionamiento, pueden ser cambiadas, por medio de los dos botones SEL y MODE, que se encuentran a lado del dip switch de 10 vías. Se pueden modificar estos tiempos de trabajo también a distancia, utilizando un emisor de 4 teclas, con todas las 4 teclas memorizadas en el módulo memoria.

12. Dispositivos suplementarios y accesorios

12.1 Función banda fija

La activación de la banda fija durante el cierre y la apertura de la cancela provoca una inversión en el movimiento del automatismo aproximado de 2 segundos y luego un paro. Si se quiere utilizar esta función, conectar la banda fija al ingreso contramarcado Banda fija (ver esquema de la página 1), de manera contraria este ingreso hará cortocircuito con el común.

12.2 Salida intermitente

El cuadro esta equipado de un circuito intermitente, por lo tanto se puede conectar al exterior solo un **intermitente de luz fija** (modelo FIX) con una bombilla de potencia no mayor de 60W, 230V.

12.3 Led de señalización de ingresos

El cuadro está dotada de un LED de señalización de ingresos, de manera de facilitar la operación de intalación y las verificaciones en el supuesto que se produzca un daño en la instalación. Los led de señalización tienen significado visible en el diseño, en el que el término "normalmente encendido" se entiende que el led debe permanecer encendido cuando el ingreso tiene algún cortocircuito (ingreso NC).

	10
	11
	12
	13
	14
	15
	16
	17
	18

- S.S.
- PHOTO
- STOP
- EDGE
- L.S.CL.
- L.S.OP.
- PED.

- S.S. = Paso – paso (normalmente apagado)
- PHOTO = Fotocélulas (normalmente encendido)
- STOP = Paro (normalmente encendido)
- EDGE = Banda Fija (normalmente encendido)
- L.S.CL. = Final de carrera cierre (normalmente encendido)
- L.S.OP. = Final de carrera apertura(normalmente encendido)
- PED. = Peatonal (normalmente apagado)

12.4 Salida cerradura eléctrica (salida obtenible sólo con tarjeta RA1)

Es posible conectar directamente la tarjeta de la cerradura eléctrica a la centralita. En la salida de la R1 es disponible un contacto normalmente abierto para la activación de la cerradura eléctrica. El contacto se cierra cada vez que hay un mando de apertura.

12.5 Luz de cortesía

La salida de luz de cortesía es suministrada de serie. Conectando una carga de 230Vac 100W MAX se puede iluminar la zona de accionamiento del automatismo durante cada uno de sus movimientos. El apagado es temporizado con un tiempo igual de **1 minuto** luego del paro del automatismo, o hasta el cierre automático si está activado. Durante el test de fotocélulas (si está habilitado) la luz de cortesía ejecuta un breve destello.

12.6 Diagnosi de la señal radio

El cuadro esta equipado con un led para el diagnóstico de la radio, el instalador esta en condiciones de relevar si hay interferencias radio en la zona que pueden influir negativamente en el correcto funcionamiento del aparato:

led apagado = ausencia de interferencia

led destellante = leve interferencia

led siempre encendido = presencia de una fuerte interferencia

Advertencias y consejos

Es necesario evitar que los cables de conexión de los pulsadores, de seguridad y de ingreso se deslicen cerca a los cables de alimentación de la tarjeta y del motor. Algunos puntos de la tarjeta eléctrica están sometidos a tensiones peligrosas. Por consiguiente, la instalación apertura y programación del panel deben ser efectuadas solo por personal calificado. Utilizar un medio que asegure la desconexión omnipolar de la alimentación del cuadro de mando. Puede tratarse de: un interruptor (conectado directamente a la regleta de bornes de alimentación) con una distancia mínima de los contactos de 3 mm, en cada uno de los polos o bien un dispositivo integrado en la red de alimentación.

Para la conexión a la alimentación de tarjeta y de los motores, es preferible utilizar cables a doble aislamiento como previsto de las normativas y de todas maneras con sección mínima del único conductor no inferior a 1 mm² y no superior a 2,5 mm².

La presencia de partes metálicas o de humedad en las paredes pueden tener influencia negativa en el alcance del sistema, por lo tanto se aconseja evitar la ubicación de la antena receptora y/o los emisores próximos de objetos metálicos voluminosos, cerca al suelo o en la tierra.

La sintonización de la antena es necesaria para obtener las máximas prestaciones del aparato; en caso contrario la capacidad de la antena se reducirá a pocos metros. Si el cable que se incluye fuera demasiado corto, no efectuar uniones, sino sustituir el cable por uno de longitud necesaria y con impedancia 50 Ohm (tipo RG58). No superar los 10m de longitud. Este cuadro está equipado con un circuito de test de las fotocélulas.

CARACTERISTICAS TECNICAS ERMES2

Tensión de alimentación (bornes 1, 2)	230 Vac +15%, -15% ; 50Hz
Absorción tarjeta	5W MAX (se excluyen accesorios y usuarios)
Alimentación fotocélulas (bornes 21, 22, 23)	24 Vac 3W MAX
Alimentación transmisores fotocélulas (bornes 21, 22)	24Vac 1,5W MAX
Alimentación receptores fotocélulas (bornes 22, 23)	24Vac 1,5W MAX
Salida motor (bornes 5, 6, 7)	230Vac 600W MAX cosj > 0.8
Salida intermitente (bornes 8, 9)	230 Vac 60W MAX para luz fija sin autostello.
Salida luz de cortesía (bornes 3, 4)	230Vac 100W MAX
Salida electrocerradura (sólo con tarjeta RA1). Salida contacto limpio no alimentado.	24Vac 0.5A MAX (12W MAX)
Temperatura de funcionamiento	-10°C ... +60°C
Tiempo luz de cortesía	1 minuto
Frecuencia	433.92 MHz Super-reactivo de banda larga (ERMES2 433) Super-reactivo de banda estrecha (ERMES2 433/S)
Recepción disponible	Código fijo Código variable
Alcance radio en campo libre con antena sintonizada (condiciones ideales)	40 - 60 m (433) 60-100 m (433/S)
Impedancia antenna	50 Ω (antena sintonizada)
Número códigos	4096 (recepción CODIGO FIJO) 18 millones de millones (recepción CODIGO VARIABLE)
Emisores memorizables	1000 con módulo memoria B.RO 1000 (CODIGO VARIABLE)

GARANTIA - La garantía del fabricante tiene validez en terminos legales a partir de la fecha impresa y se limita a la reparacion o sustitucion gratuita de las piezas reconocidas como defectuosas por falta de cuidados esenciales en los materiales o por defectos de fabricacion. La garantía no cubre danos o defectos debidos a agentes externos, defectos de mantenimiento, sobrecarga, desgaste natural, eleccion inexacta, error de montaje u otras causas no imputables al fabricante. Los productos manipulados no seran objeto de garantía y no seran reparados. Los datos expuestos son meramente indicativos. No podra imputarse ninguna responsabilidad por reducciones de alcance o disfunciones debidas a interferencias ambientales. La responsabilidad a cargo del fabricante por danos derivados a personas por accidentes de cualquier tipo ocasionados por nuestros productos defectuosos, son solo aquellos derivados inderogablemente de la ley italiana.



Puertas & Portones Automáticos, S.A. de C.V.

¡Nuestra pasión es la Solución!....

»TABLETA ELECTRONICA PARA OPERADOR CORREDIZO BIG 2.2 MARCA ALLMATIC
MOD.ERMES2.



Puertas & Portones Automáticos, S.A. de C.V.
¡Nuestra pasión es la Solución!....

 (229) 288-1552

 portonesautomaticos@adsver.com.mx
portonesautomaticos@prodigy.net.mx



RESIDENCIAL



COMERCIAL



INDUSTRIAL



V04.20

(229) 927-5107, 167-8080, 167-8007, 151-7529.



www.adsver.com.mx