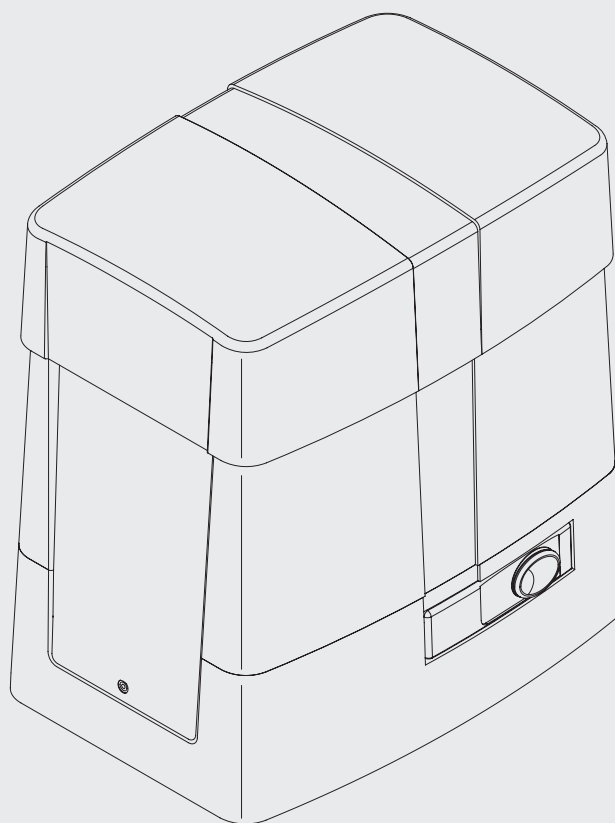


BULL 1 524

BULL 1 524.S



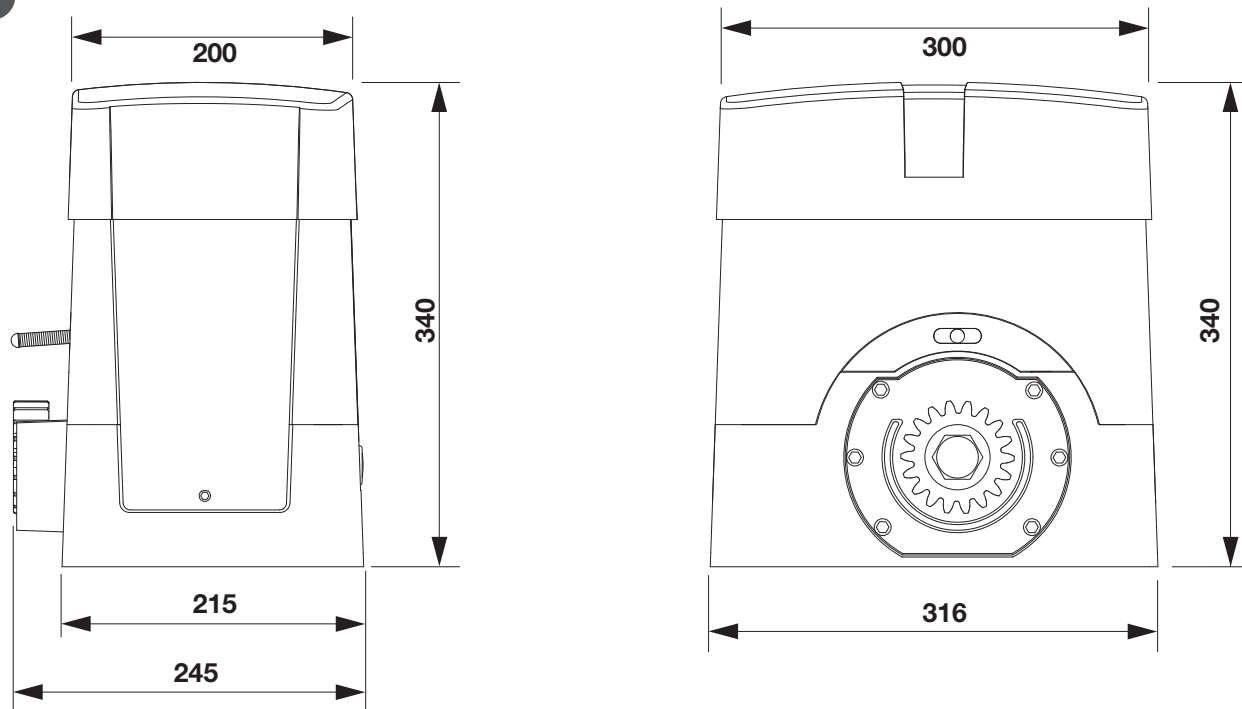
BENINCA[®]
TECHNOLOGY TO OPEN



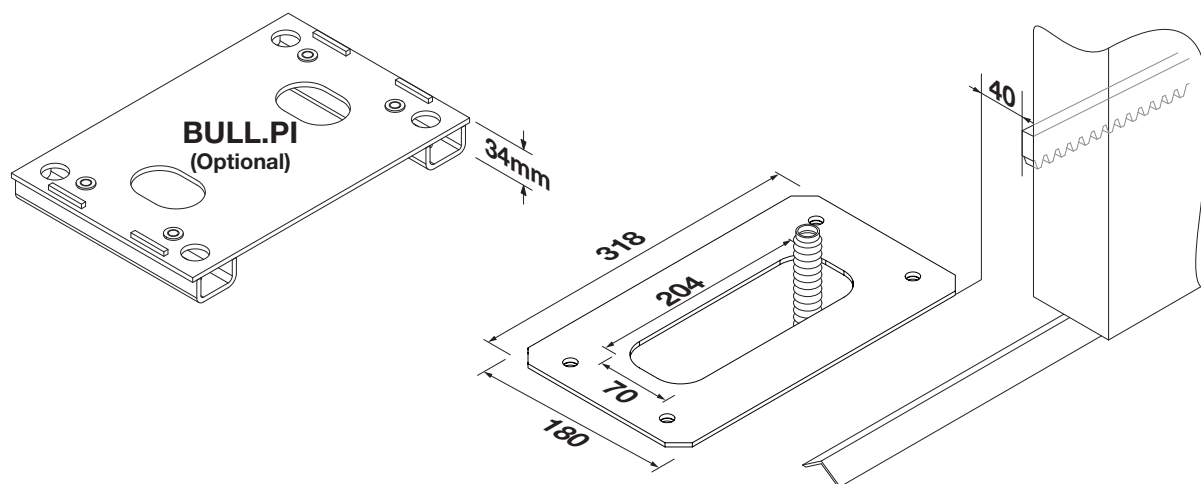
UNIONE NAZIONALE COSTRUTTORI
AUTOMATISMI PER CANCELLI, PORTE
SERRANDE ED AFFINI



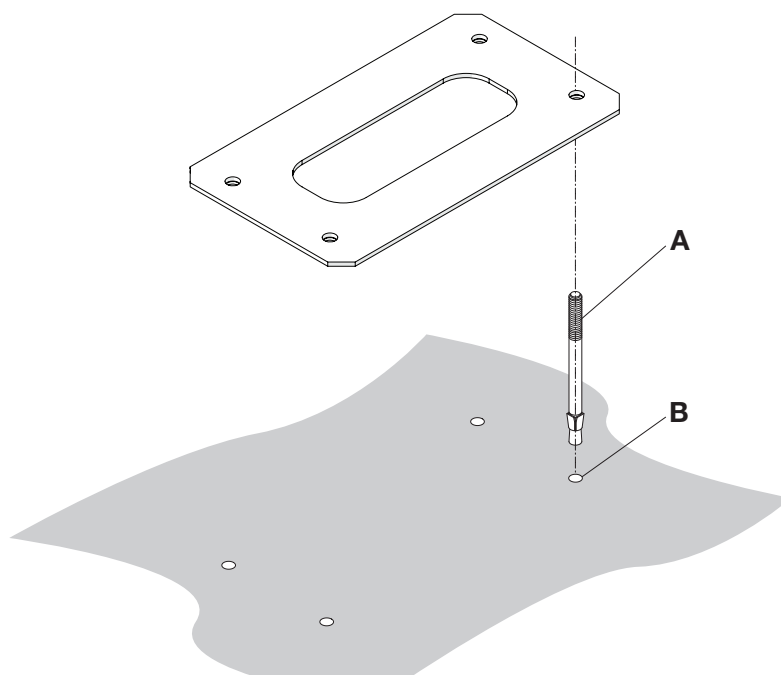
1

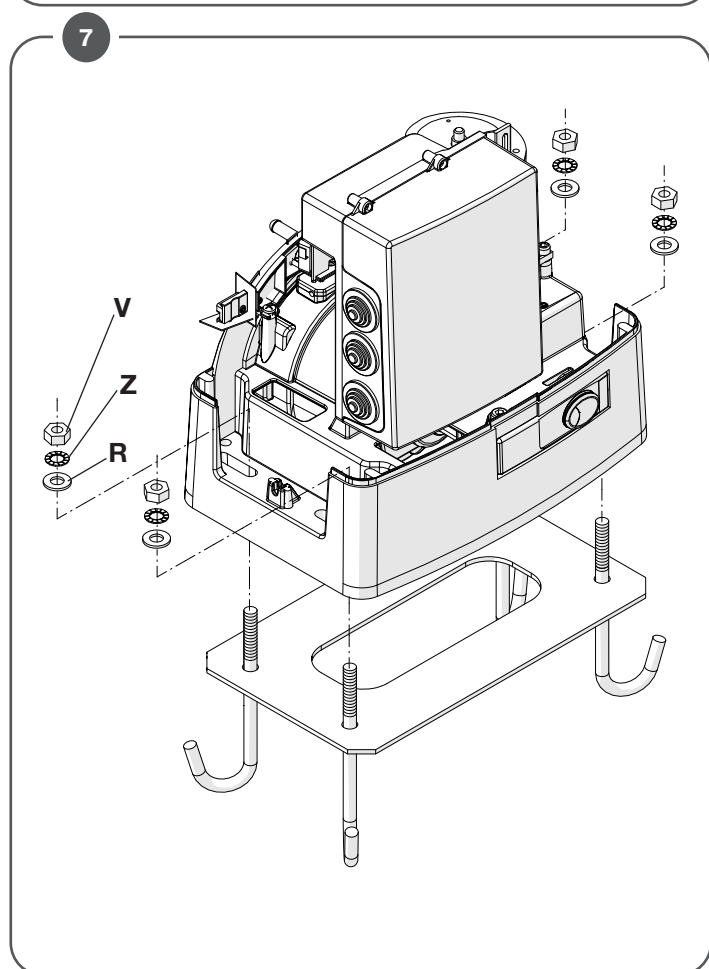
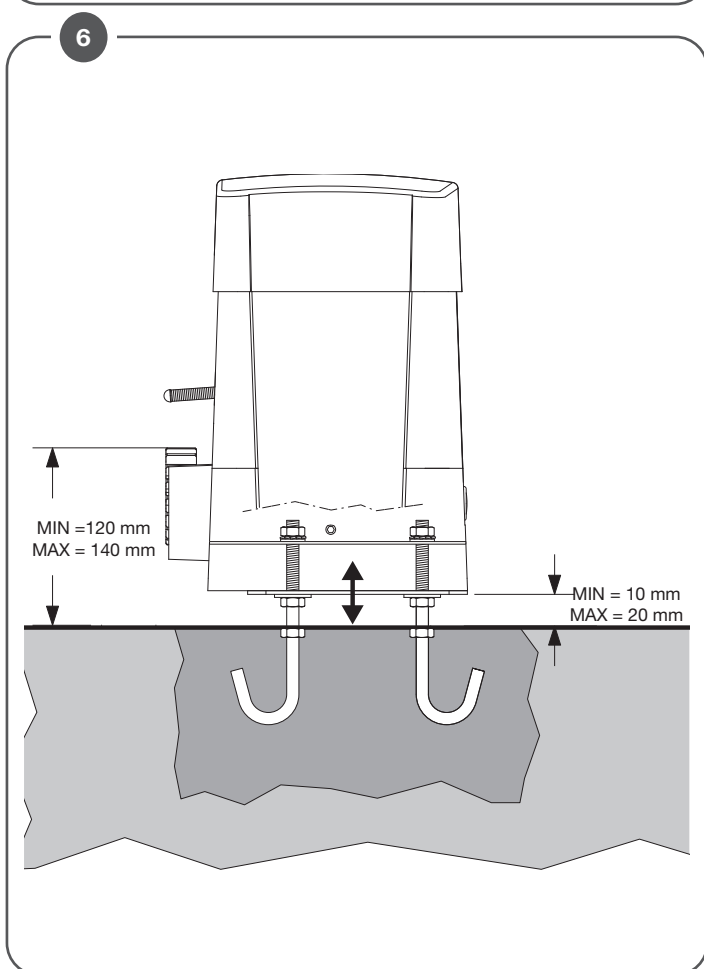
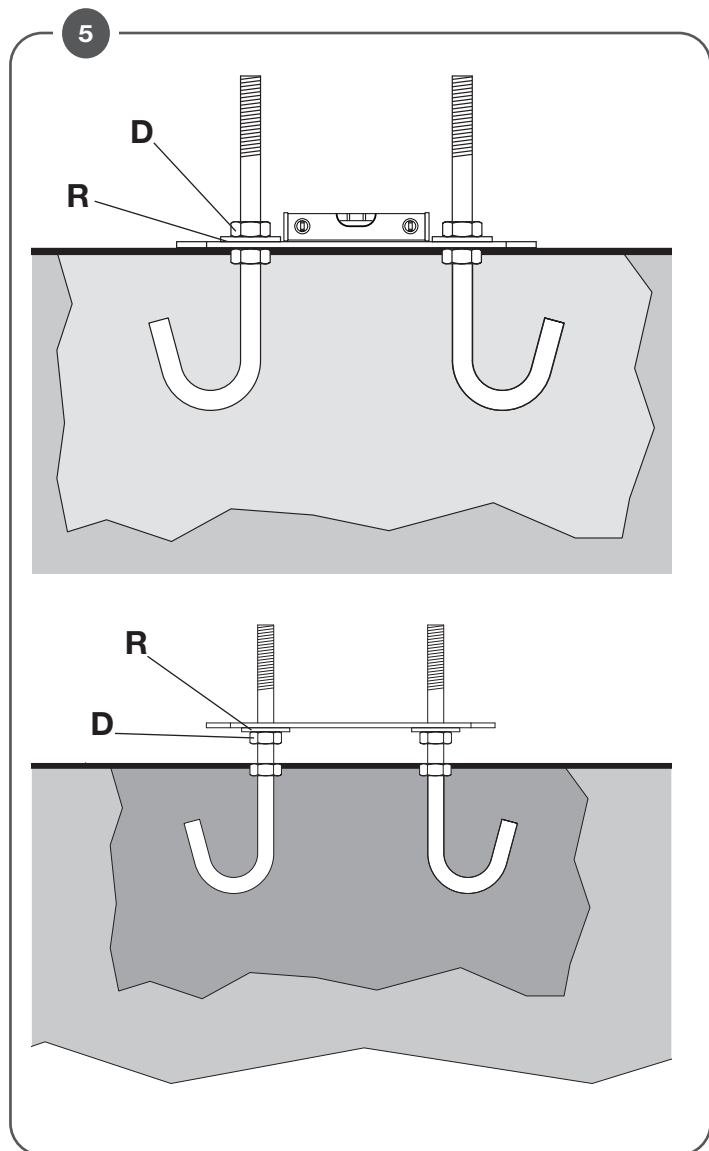
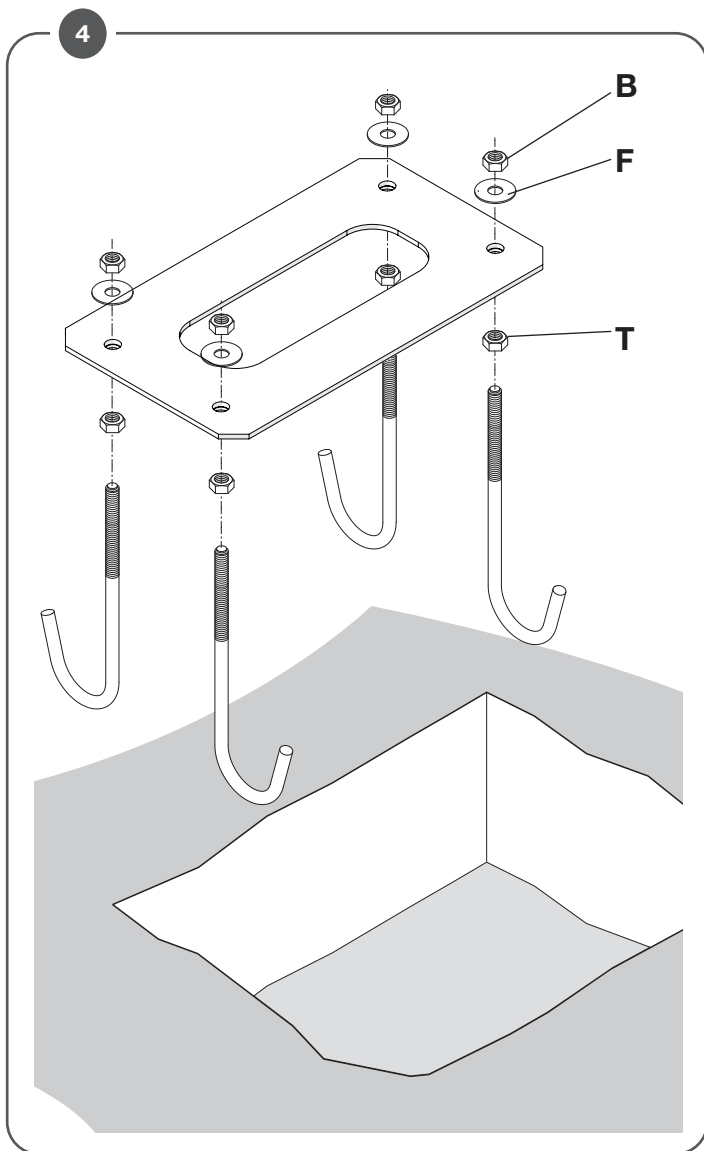


2



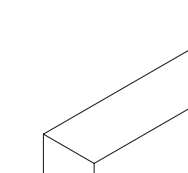
3



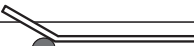


The diagram illustrates a mechanical wave on a rope. A hand moves a vertical plate P up and down, creating a transverse wave pulse S that travels to the right. A coiled spring C is attached to the rope. A mass M is attached to the end of the rope, which is fixed to a wall.

9



≈ 1 mm

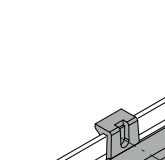


OK

A



B

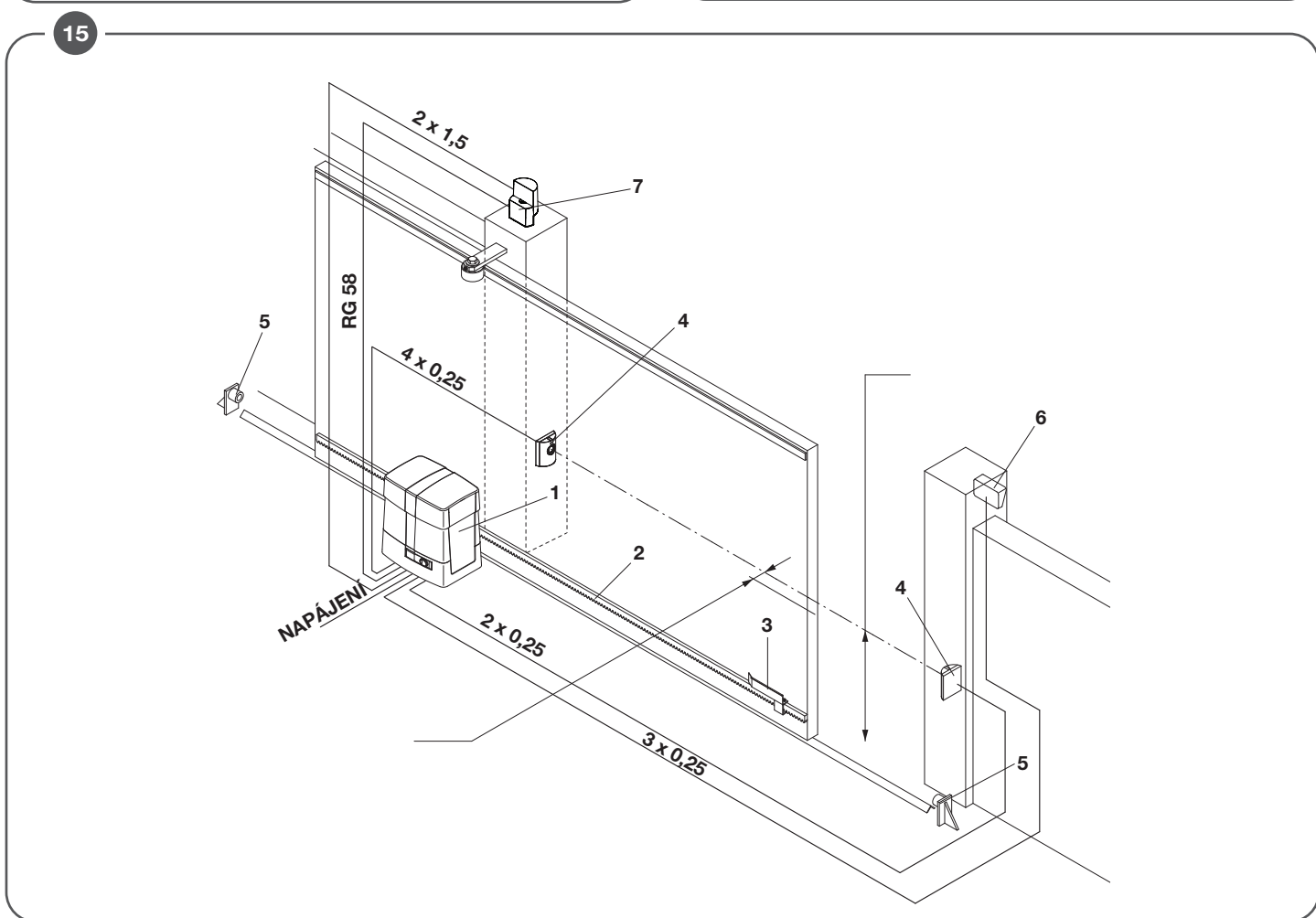
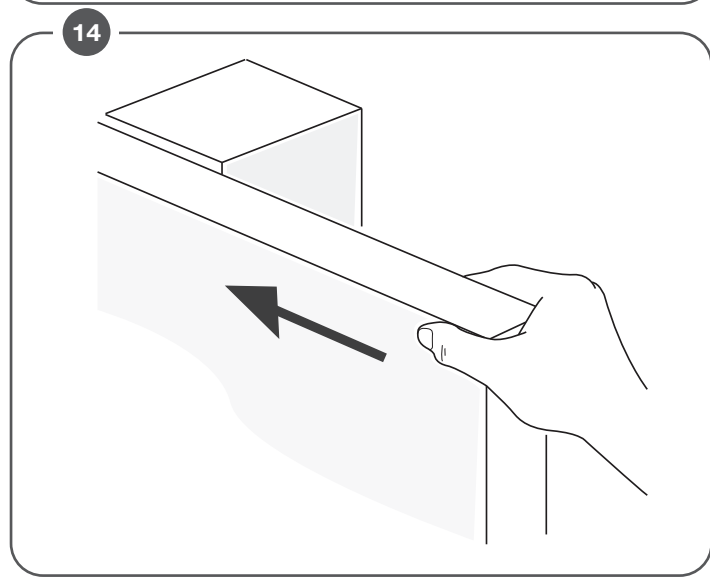
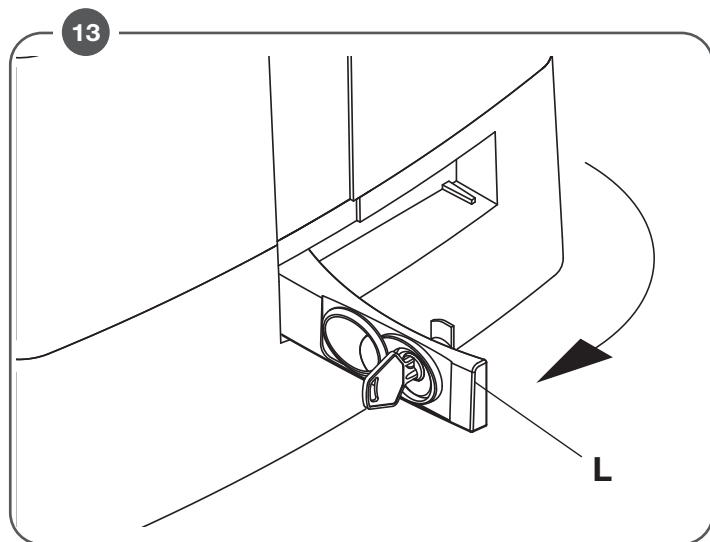
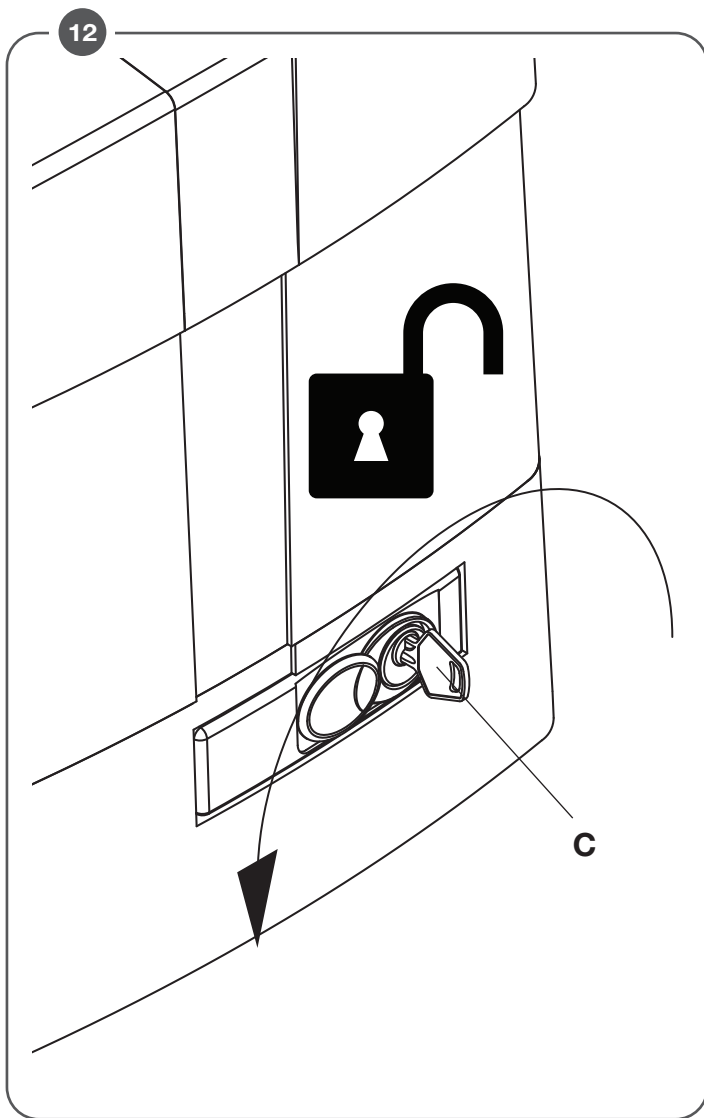


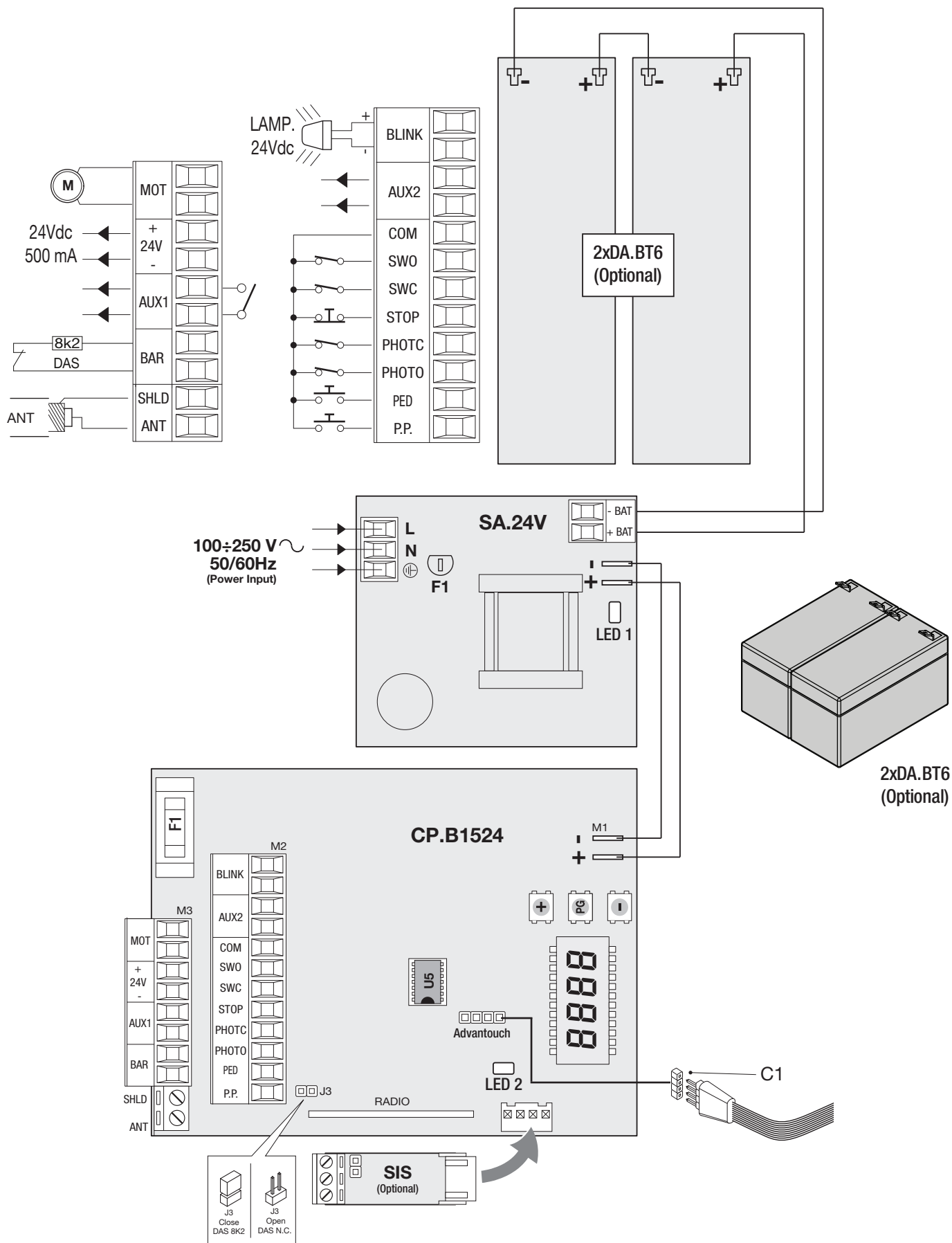
**BULL 1524S
(volitelně MLS)**

K Max 35 mm

K	X
3 mm	74 {0>mm<0}
35 mm	63 mm

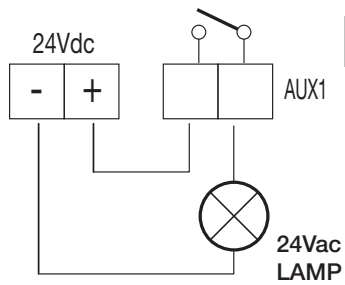
K	X
3 mm	74 {0>mm<0}
35 mm	63 mm





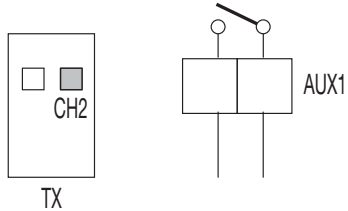
17

SCA



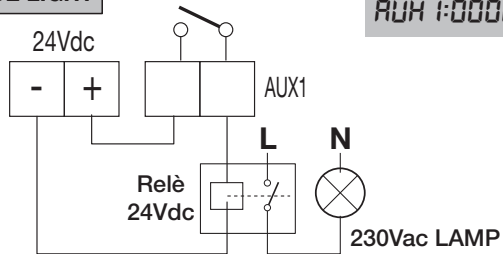
RUH 1:0000

II° CH RADIO



RUH 1:0001

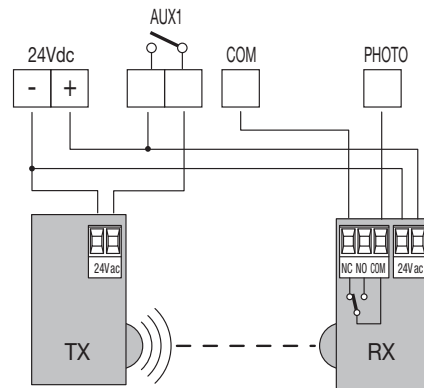
SERVICE LIGHT



RUH 1:0002

AUX 1

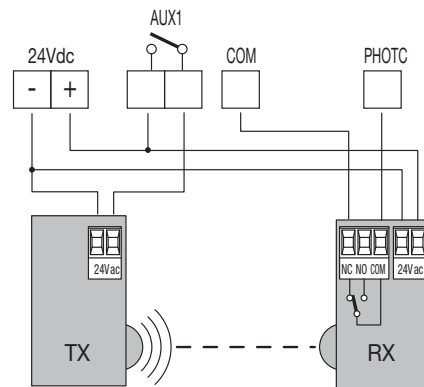
PHOTOTEST - PHOTO



RUH 1:0003

t5t1:on

PHOTOTEST - PHOTC

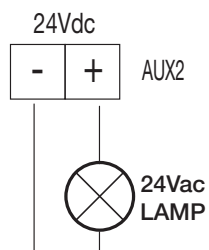


RUH 1:0003

t5t2:on

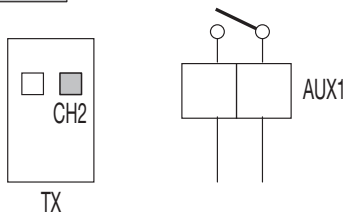
18

SCA



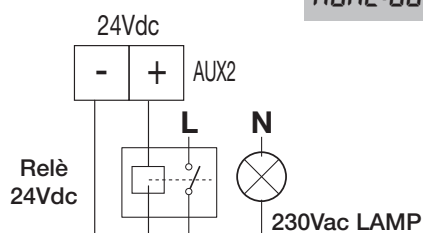
RUH2:0000

II° CH RADIO



RUH2:0001

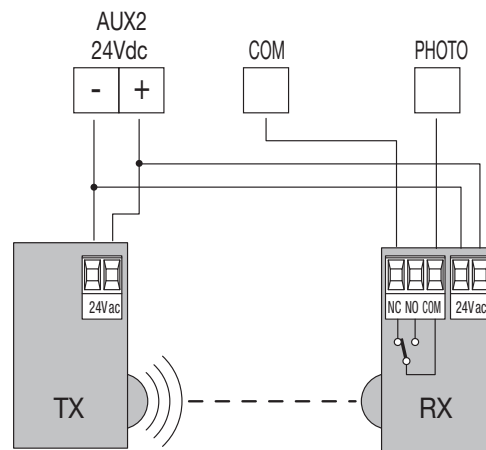
SERVICE LIGHT



RUH2:0002

AUX 2

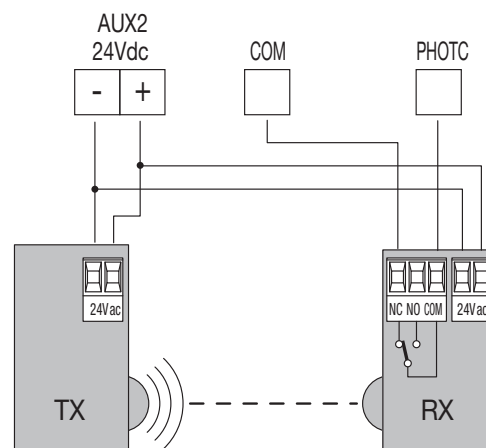
PHOTOTEST PHOTO



RUH2:0003

t5t1:on

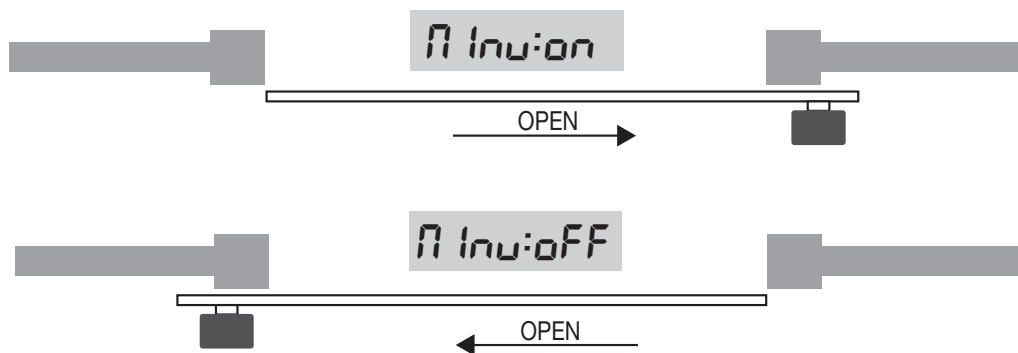
PHOTOTEST PHOTC



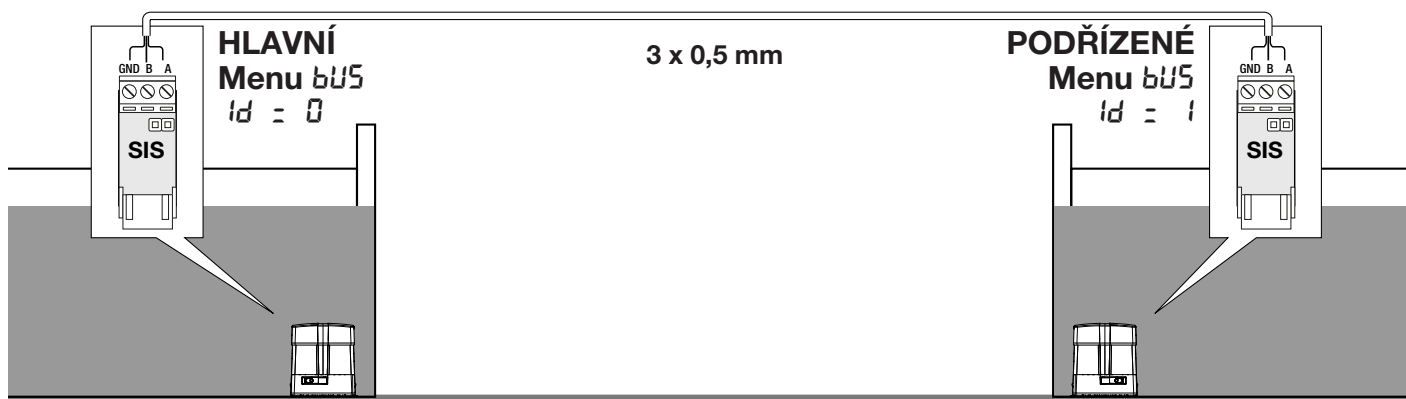
RUH2:0003

t5t2:on

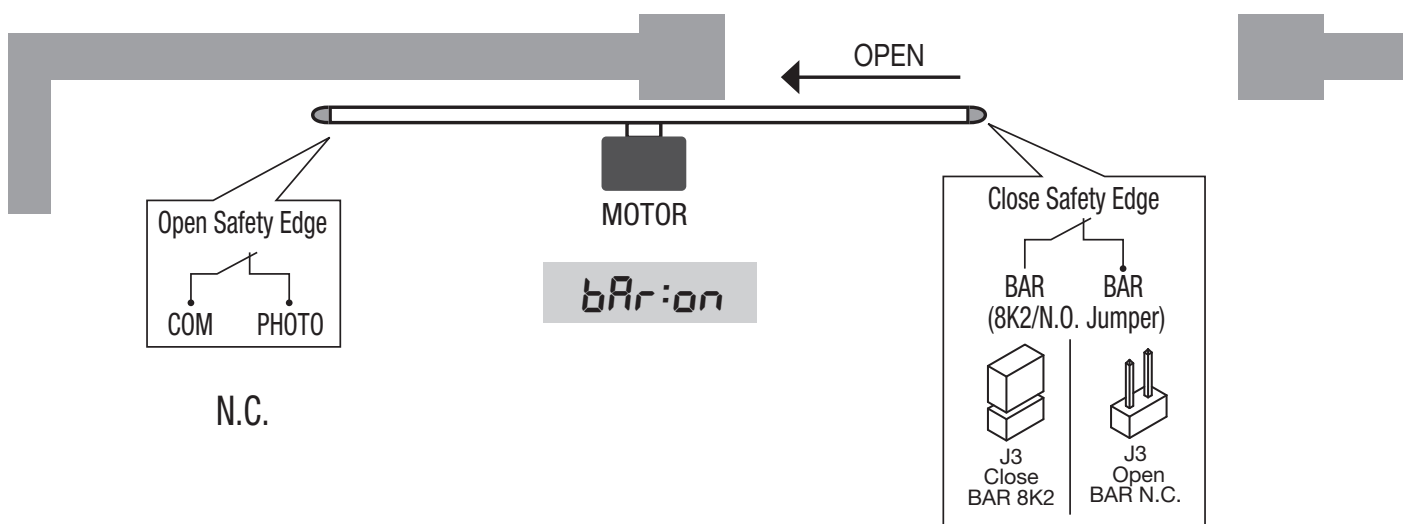
19

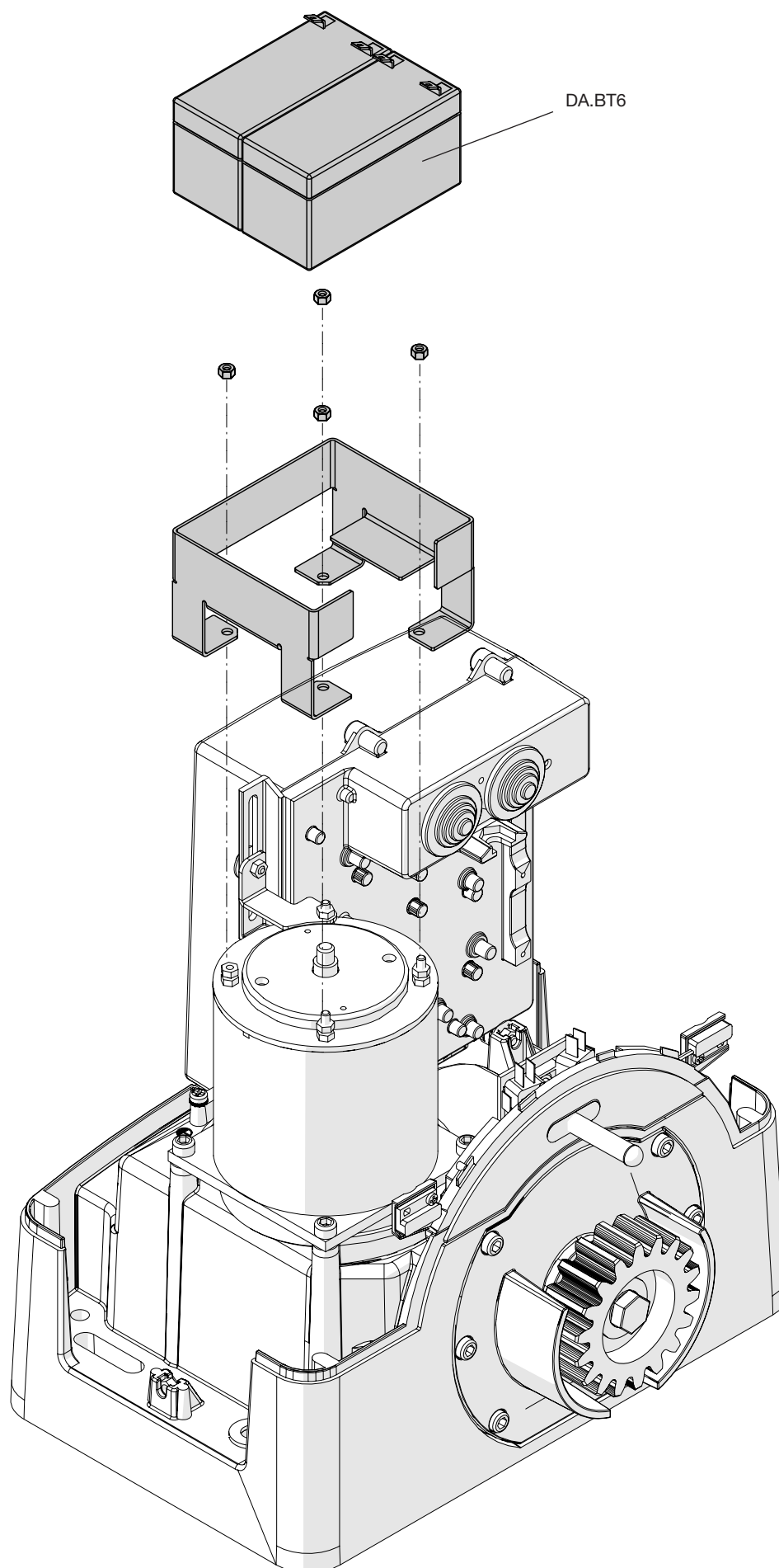


20

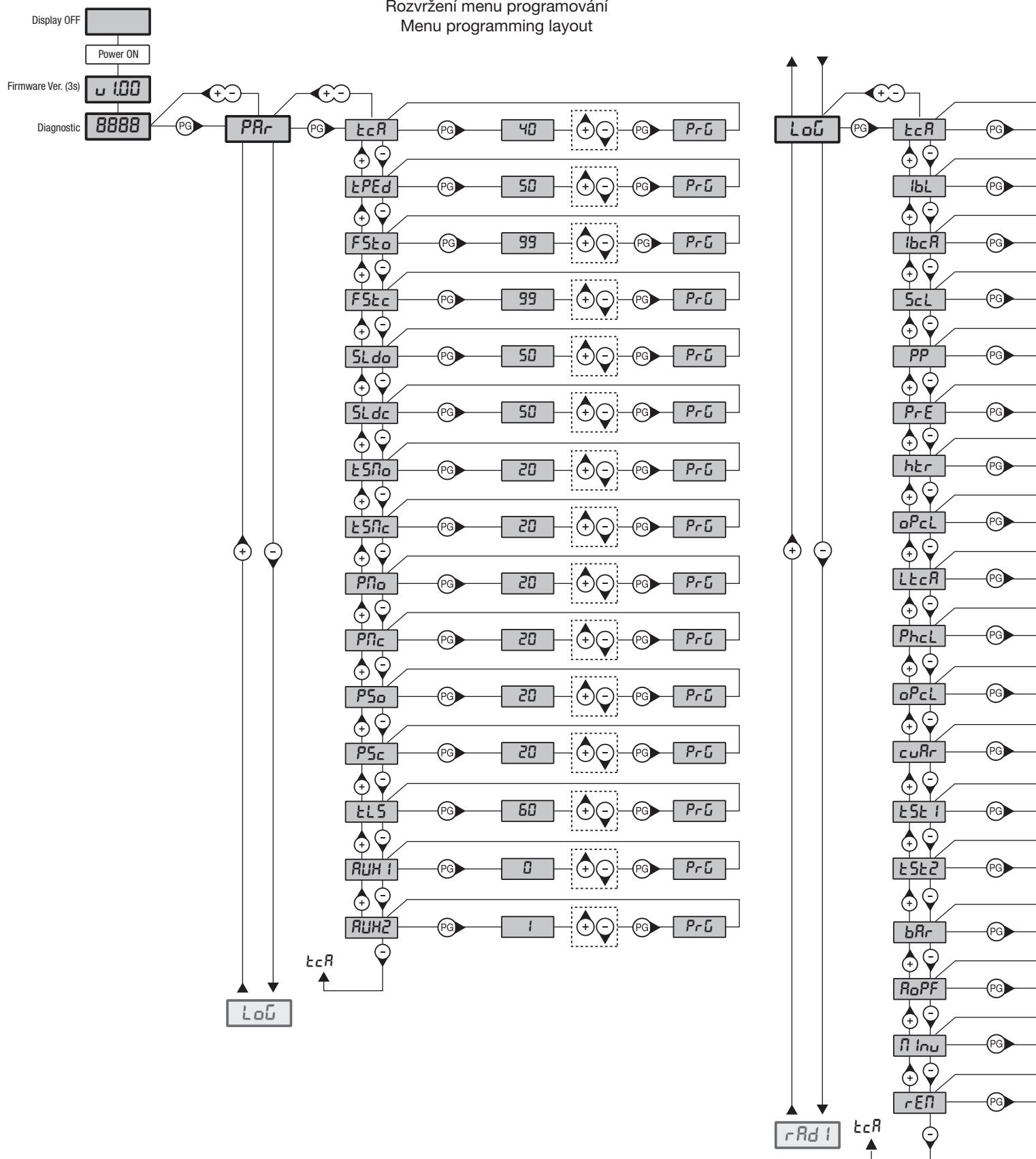


21





Rozvržení menu programování Menu programming layout



INDEX

1) DESCRIPTION AND INTENDED USE	22	8) CP.B1524 CONTROL UNIT	24
2) SPECIFICATIONS	22	8.1) WIRE DIAGRAM.....	24
3) PRELIMINARY CHECKS	22	8.2) PROGRAMMING.....	24
4) INSTALLATION.....	23	8.2.1) TO ACCESS PROGRAMMING.....	24
4.1) OVERALL DIMENSIONS.....	23	8.2.2) PROGRAMMING NOTES.....	24
4.2) INSTALLATION WITH OPTIONAL BULL.PI RAISED BEDPLATE	23	8.3) TESTING.....	25
4.3) INSTALLATION ON THE ALREADY EXISTING BASE IN CONCRETE.....	23	8.4) PARAMETERS, LOGICS AND SPECIAL FUNCTIONS	25
4.4) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON CONCRETE BASE	23	8.5) SYNCHRONISATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS	28
4.5) RACK FIXING	23	8.6) TRANSMITTERS REMOTE LEARNING.....	28
5) MANUAL OPERATION	23	8.7) FUSES.....	28
6) HOW TO POSITION THE LIMIT SWITCH BRACKETS.....	23	8.8) BACK UP BATTERIES	28
7) HOW TO INSTALL THE MAGNETS (BULL 1524S OR ACCESSORY MLS).....	23	8.9) DIAGNOSTICS.....	29
7.1) FITTING ONTO THE LIMIT SWITCH BRACKETS	23	8.10) ERROR MESSAGES.....	29
7.2) FITTING ONTO THE RACK	23	9) MAINTENANCE.....	29

ENG

WARNING



GENERAL INFORMATIONS

The product shall not be used for purposes or in ways other than those for which the product is intended for and as described in this manual. Incorrect uses can damage the product and cause injuries and damages.

The company shall not be deemed responsible for the non-compliance with a good manufacture technique of gates as well as for any deformation, which might occur during use. Keep this manual for further use.



INSTALLER GUIDE

This manual has been especially written to be use by qualified fitters. Installation must be carried out by qualified personnel (professional installer, according to EN 12635), in compliance with Good Practice and current code. Make sure that the structure of the gate is suitable for automation. The installer must supply all information on the automatic, manual and emergency operation of the automatic system and supply the end user with instructions for use.



GENERAL WARNINGS

Packaging must be kept out of reach of children, as it can be hazardous. For disposal, packaging must be divided the various types of waste (e.g. carton board, polystyrene) in compliance with regulations in force. Do not allow children to play with the fixed control devices of the product. Keep the remote controls out of reach of children. This product is not to be used by persons (including children) with reduced physical, sensory or mental capacity, or who are unfamiliar with such equipment, unless under the supervision of or following training by persons responsible for their safety. Apply all safety devices (photocells, safety edges, etc.) required to keep the area free of impact, crushing, dragging and shearing hazard. Bear in mind the standards and directives in force, Good Practice criteria, intended use, the installation environment, the operating logic of the system and forces generated by the automated system. Installation must be carried out using safety devices and controls that meet standards EN 12978 and EN 12453. Only use original accessories and spare parts, use of non-original spare parts will cause the warranty planned to cover the products to become null and void. All the mechanical and electrical parts composing automation must meet the requirements of the standards in force and outlined by CE marking.



ELECTRICAL SAFETY

An omnipolar switch/section switch with remote contact opening equal to, or higher than 3mm must be provided on the power supply mains. Make sure that before wiring an adequate differential switch and an overcurrent protection is provided.

Pursuant to safety regulations in force, some types of installation require that the gate connection be earthed. During installation, maintenance and repair, cut off power supply before accessing to live parts. Also disconnect buffer batteries, if any are connected. The electrical installation and the operating logic must comply with the regulations in force. The leads fed with different voltages must be physically separate, or they must be suitably insulated with additional insulation of at least 1 mm. The leads must be secured with an additional fixture near the terminals. During installation, maintenance and repair, interrupt the power supply before opening the lid to access the electrical parts. Check all the connections again before switching on the power. The unused N.C. inputs must be bridged.



WASTE DISPOSAL

As indicated by the symbol shown, it is forbidden to dispose this product as normal urban waste as some parts might be harmful for environment and human health, if they are disposed of incorrectly. Therefore, the device should be disposed in special collection platforms or given back to the reseller if a new and similar device is purchased. An incorrect disposal of the device will result in fines applied to the user, as provided for by regulations in force.

Descriptions and figures in this manual are not binding. While leaving the essential characteristics of the product unchanged, the manufacturer reserves the right to modify the same under the technical, design or commercial point of view without necessarily update this manual.

QUICK PROGRAMMING

NOTE: Quick programming conditions:

- Transmitter memory empty
- Autoset never run previously.
- Only valid with ARC (Advanced Rolling Code) transmitters

If you make a mistake during the quick programming procedure, you can disconnect the power supply and restart the procedure.

Quick programming steps

- 1 - Unlock the gate manually, put it in closed position with the relative end stop enabled, and lock the gate.
 - 2 - Supply mains voltage.
 - 3 - The flashing light turns on (make sure it is connected).
 - 4 - The system starts saving the transmitters automatically and the control unit is put on hold, waiting for a transmitter.
To skip the quick programming step and proceed with manual programming press + and - (ESC) simultaneously.
 - 5 - On display starts flashing the message **EH00**.
 - 6 - Press the hidden key of the transmitter to be saved.
 - 7 - **Push** appears on the display.
 - 8 - Press the key you want to associate with the receiver.
 - 9 - TX01 appears on the display (if the second transmitter **EH02** is present).
 - 10 - Repeat steps 6 and 7 for the subsequent transmitters to store, up to 99, checking the increase on the display (example **EH 15**).
 - 11 - To go to the next **AUTOSET*** step, press the key of a previously memorised transmitter until **RU00** appears on the display.
 - 12 - The message **RU00** appears on display and the gate automatically performs 3 manoeuvres by calculating the optimal operating parameters. If the autoset operation has been completed successfully, the gate stops in open position and the message **OH** appears on display.
- The maximum time for programming the first transmitter is 60 seconds.
- If necessary, proceed with the manual setup of PARAMETERS and LOGIC, depending on the type of installation.

*This function is **NEEDED** to set the optimal functioning values of the installation,

ARC CONTROL UNIT

IMPORTANT, PLEASE READ CAREFULLY:

The radio receiver in this product is compatible only with the new ARC (Advanced Rolling Code) transmitters which, thanks to 128-bit encryption ensure superior copy-security.

Storing new ARC transmitters is quite similar to that of normal rolling code transmitters with HCS coding

1) DESCRIPTION AND INTENDED USE

Gear motor 24Vdc for heavy-duty sliding gates up to 1500 Kg for residential or industrial buildings, with built-in controller CP.B1524

We would like to remind you that if you register on the site www.beninca.com you will have access to the technical documentation updated for all the Beninca products and accessories and the guide for compiling the technical file and documents required under Annex V of the Machinery Directive, mandatory under the regulations in force..

2) SPECIFICATIONS

	BULL 1524/BULL 1524.S
Motor power supply	100÷250 Vac
Consumption	1,7 A
Thrust	34 Nm
Operating jogging	intensive use
Protection level	IP44
Operating temperature	-20°C / +50°C
Gate max. weight	1500 kg
Rack module	M4/M6 accessory - RI.P6
Opening speed	11,7 m/min
Noise level	<70 dB
Lubrication	GREASE
N° of storable TX	2048
Central control	CP.1524
Weight	15,7 kg

3) PRELIMINARY CHECKS

Before proceeding with installation, check the following:

- The structure (gate, pillar, guide rail) must be sturdy and stable.
- The guide rail and its wheels must be suitably sized and maintained to avoid excess friction during gate sliding.
- If available, check the CE declaration of conformity of the gate and perform the risk analysis according to the machinery directive.
- Check that the gate travel during opening/ closing is limited by sturdy mechanical stops.

4) INSTALLATION

4.1) OVERALL DIMENSIONS

Dimensions of the foundation plate are shown in Fig. 2.

IMPORTANT: It is essential to keep the distance from the rack (40 mm), in order to position and remove the actuator once the rack is fitted to the gate leaf. The types of fittings of the foundation plate are mainly the following:

4.2) INSTALLATION WITH OPTIONAL BULL.PI RAISED BEDPLATE

The BULL.PI accessory that facilitates quick fixing on existing concrete floor, is available on request.

For more information refer to the instructions supplied with the accessory.

4.3) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON THE ALREADY EXISTING BASE IN CONCRETE

By using the plate as drilling template, drill 4 holes, and insert the Ø 10mm steel screw anchors for threaded bars.

Tighten the 4 threaded bars "S", M10/120mm, and anchor the screw "T" anchors by tightening the nuts "B" to floor with the corresponding washers.

With reference to Fig. 3, position the foundation plate by means of the adjustment nuts "A". After carrying out the required regulations, position the motor as shown in Fig.6 and lock it, as indicated in Fig.7.

4.4) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON CONCRETE BASE

With reference to Fig. 4, fit the stretcher bolts on the foundation plate and provide for a hole of adequate size.

Immerse the stretcher bolts in concrete, then remove the nuts "D" and the 11x30, large band washers "R". Move them under the plate to allow for regulations in height of the actuator (Fig. 5).

Carry out the regulations shown in Fig. 6 and lock the motor as indicated in Fig.7.

CAUTION: apart from the fitting modality used, carefully check that the actuator is steadily positioned and the materials are suited to the intended use.

4.5) RACK FIXING

Galvanized steel rack, 123x30mm.

Position the spacers D by welding or fit them to the gate with screws at 130/150mm height from the centre line of the slot used for fitting to the base on which the foundation plate is to be fixed.

Keep the pitch of teeth between the two parts of the rack; the joining with another piece of rack would make it easier to achieve (see Fig.8)

Secure the rack with the screws V making sure, once the actuator has been installed, that between rack and the drive gear there is always approx. 1mm clearance (see Fig.9); to get this clearance use the slots on the rack.

5) MANUAL OPERATION (FIG. 12-13-14)

In the event of power failure or malfunction, to manually operate the gate proceed as follows:

- After inserting the customized key C, turn it anti-clockwise and pull the lever L (opened padlock)
- The geared motor is unlocked and the gate can be moved by hand.
- To return to the normal operating mode, close the lever L again and manually activate the gate until it is geared.

6) HOW TO POSITION THE LIMIT SWITCH BRACKETS

Open manually the gate and leave approximately of 1÷3cm, depending on gate weight, between gate and positive mechanical stop A; tighten the limit stop flask S with the grains G to press the limit stop micro. Repeat the sequence with closing gate.

7) HOW TO INSTALL THE MAGNETS (BULL 1524S OR ACCESSORY MLS) FIG.11

The magnets are housed in special supports (fig.11-"A"). These magnets are to be fitted to the limit switch brackets or the rack and cause the triggering of sensors when they approach them.

7.1) FITTING ONTO THE LIMIT SWITCH BRACKETS

The bases are complete with hooking tongue allowing the fitting of the magnets to the limit switch bracket supplied with the operator, as shown in Fig.11-B. This type of fitting allows to rapidly adjust the position of magnets. After calculating the correct distance, fix the support in the correct position by means of a screw, so as to avert the moving of the bracket.

7.2) FITTING ONTO THE RACK

As an alternative, the supports can be fitted directly to the rack, by using the slots shown in Fig. 11-C. This fitting mode does not allow for subsequent regulations. It is therefore advised to make some trials with temporarily fitted supports before carrying out the final fitting.

IMPORTANT: The correct distance of the magnet with respect to the sensor depends on the installation characteristics. This space cannot be preset and must be adjusted on a trial basis.

The distances regarding the triggering of the sensor (value X) with respect to distance K of 3 and 35 mm, which are shown in Fig. 11 are only indicative. In any case, distance K must not exceed 35 mm as a higher distance will not allow the triggering of the magnetic sensor.

8) CP.B1524 CONTROL UNIT

8.1) WIRE DIAGRAM

Wire connections shown in Fig. 16 are described hereunder:

SA.24V		
L-N-GND	Power supply	Mains input 100÷250Vac 50/60Hz
+ -	Output 24Vdc	Controller CP.1524 power supply output 24 Vdc
BAT-BAT	Batteries	Clamp input for connection of back-up batteries (accessory).

CP.B 1524		
TERMINAL BLOCK M1		
+ -	24Vdc INPUT	24Vdc input for powering the CP.B1524. In case of use of the SUN SYSTEM it is necessary to connect the 24Vdc output of the SUN.SY to M1 (see the KSUN instructions)

TERMINAL BLOCK M2		
P.P.	Step by step	Input for step by step command (N.O. contact) or OPEN (Log OPCL) .
PED	Pedestrian	Input, pedestrian push-button (N.O. contact). It controls the partial opening. Configuration is through parameter PED. When TCA time has elapsed (if activated) a closure control signal is sent or close (Log OPCL).
PHOTO	Photocell opening/closing	Input, photocell activated in both opening and closing phases
PHOTC	Photocell closing	Input, photocell activated in closing phase only (Normally closed contact)
STOP	STOP	Input for STOP command (N.C. contact).
SWC	Closing limit switch	Input for closing limit switch (N.C. contact).
SWO	Opening limit switch	Input for opening limit switch (N.C. contact).
COM	Common	Common for all the input commands and the limit switches .
AUX2	Output 24Vdc/1A	Output max. 24Vdc/1A settable via AUX2 operating logic.
BLINK	Blinker	Output 24Vdc 15W max. for flashing light connection.

TERMINAL BLOCK M3		
TERMINALS	Function	Description
ANT-SHIELD	Antenna	Connection for the antenna of the built in receiver (ANT-signal/SHIELD-shield).
BAR	Safety edge	Input, safety edge Resistive edge: "DAS" Jumper closed Mechanical edge: "DAS" Jumper open When the edge is activated, the gate movement is stopped and reversed for about 3s. If the edge is not in use: "DAS" Jumper open, BAR terminals are short-circuited.
AUX 1	Auxiliary output AUX 1	Output with N.O. contact configurable by means of the logic AUX 1
24V	24 Vdc	Accessory power supply 24Vdc 500 mA maximum
MOT	Motor	Motor connection: 24Vdc.
N/A		Not used

8.2) PROGRAMMING

The programming of the various functions of the control unit is carried out using the LCD display on the control unit and setting the desired values in the programming menus described below.

The parameters menu allows you to assign a numerical value to a function, in the same way as a regulating trimmer.

The logic menu allows you to activate or deactivate a function, in the same way as setting a dip-switch.

8.2.1) TO ACCESS PROGRAMMING

- 1 - Press the <PG> button to enter the first Installation menu "INST".
- 2 - Choose with <+> or <-> button the menu you want to select (see menu at page 10-11)
- 3 - Press the button <PG>, the display shows the first function available on the menu.
- 4 - With the <+> or <-> button, select the function you want.
- 5 - Press the button <PG>, the display shows the value currently set for the function selected.
- 6 - With the <+> or <-> button, select the value you intend to assign to the function.
- 7 - Press the button <PG>, the display shows the signal "PRG" which indicates that programming has been completed.

8.2.2) PROGRAMMING NOTES

Simultaneously pressing <+> and <-> from inside a function menu allows you to return to the previous menu without making any changes. Hold down the <+> key or the <-> key to accelerate the increase/decrease of the values.

Hold down the <+> key or the <-> key to accelerate the increase/decrease of the values.

After waiting 120s the control unit quits programming mode and switches off the display.

When the board is switched on, the software version is displayed for around 5 sec

The pre-set logic functions and parameters are made taking account of a typical installation.

8.3) TESTING

- Check that the safety devices work correctly.
- Check the opening/closing forces at the points set out in EN 12445 with an appropriate instrument.
- If the forces are greater, install a safety device compliant with EN12978 (e.g. safety sensitive edge) and repeat the measurements.
- Check the correct setup of the operation logic and that the manual release works properly.

8.4) PARAMETERS, LOGICS AND SPECIAL FUNCTIONS

The following tables describe the functions available on the control unit.

8.4.1) PARAMETERS (PRr)			
MENU	FUNCTION	MIN-MAX-(Default)	MEMO
<i>t_{CA}</i>	Automatic closing time. Enabled only with logic "TCA"=ON. At the end of the set time, the control unit commands a closing maneuver .	(40)	
<i>PEd</i>	The passage left open by the gate leaf during the partial opening (pedestrian) is adjusted.	(50)	
<i>FSto</i>	The opening speed is adjusted.	50-99-(99)	
<i>FStc</i>	The closing speed is adjusted.	50-99-(99)	
<i>SLdo</i>	Adjusts the slowdown speed of sliding door during the opening phase* (Fig.10 -slow Open).	20-70-(50)	
<i>SLdc</i>	Adjusts the slowdown speed of sliding door during the closing phase * (Fig.11 -slow Close).	20-70-(50)	
<i>tSNo</i>	Sets the starting point of the slowdown during the opening phase (Fig.10- beginning of the slow Open). The value is expressed in percentage on the entire stroke.	1-99-(20)	
<i>tSNc</i>	Sets the starting point of the slowdown during the closing phase (Fig.11- beginning of the slow Close). The value is expressed in percentage on the entire stroke.	1-99-(20)	
<i>PNo</i>	Adjusts the motor torque applied to sliding door during the opening phase.*	1-99-(20)	
<i>PNc</i>	Adjusts the motor torque applied to sliding door during the closing phase.*	1-99-(20)	
<i>PSo</i>	Adjusts the motor torque applied to sliding door during the slowdown in opening phase * (Fig.9 - Slow Open).	1-99-(20)	
<i>PSc</i>	Adjusts the motor torque applied to sliding door during the slowdown in closing phase * (Fig.10 - Slow Close).	1-99-(20)	
<i>tLS</i>	Activation time of the courtesy light contact. Value expressed in seconds. At the beginning of each maneuver the contact latches for the set time. See the description of AUX1 parameter.	1-240 (60)	
<i>AUX 1</i>	It selects the operating mode of the AUX 1 output: 0: Open gate indicator light. The light is off when the door is closed, flashes with moving door and is on with open door. See wire diagram. 1: Second radio channel. The output is controlled by the radio channel of the built-in receiver (see RADIO Menu). 2: Service light. The contact closes for the time preset with TLS parameter. The countdown starts at the inception of operation. 3: Photo-test Used to power the photocell transmitters in TEST mode See wiring diagram Fig. 17.	0-3-(1)	
<i>AUX2</i>	Same operation features as AUX1 output, but referred to terminals AUX2. ATTENTION!: Max AUX2 output voltage is 24Vdc/1 A. You can directly power 24Vdc devices, as shown in Fig. 18.	0-3-(0)	
* ATTENTION: A WRONG SETTING OF THESE PARAMETERS CAN BE DANGEROUS. RESPECT THE REGULATION IN FORCE! Measure that impact forces comply with the values laid down in regulation en 12445. change, if necessary, the operating parameters and repeat the measurements. Once you have manually modified the parameters sldo, sldc, pmo, pmc, pso, psc, the controller performs a complete manoeuvre to learn the new parameters and "PRG" appears on display.			

8.4.2) LOGICS (LOG)			
MENU	FUNZIONE	ON-OFF-(Default)	MEMO
LCR	Enables or disables automatic closing On: automatic closing enabled Off: automatic closing disabled	(ON)	
IBL	Enables or disables condominium function. On: condominium function enabled. The step-by-step impulse or transmitter impulse has no effect during the opening phase. Off: condominium function disabled.	(OFF)	
IBCR	The multi-flat function is enabled or disabled during the TCA counting. On: the bloc of flat function is enabled. The Step-by-Step signal or the transmitter signal has no effect during the TCA counting. Off: the bloc of flat function is disabled.	(OFF)	
ScL	The rapid closure is enabled or disabled On: rapid closure is enabled. When the gate is open or moving, the photocell activation causes the automatic closure of the gate after 3 s. It is activated only with LCR:ON Off: rapid closure is disabled.	(OFF)	
PP	Selects the operating mode of the "Step by step button" and of the transmitter. On: Operation: OPEN > CLOSE > OPEN > Off: Operation: OPEN > STOP > CLOSE > STOP >	(OFF)	
PRE	Enables or disables pre-blinking. On: Pre-blinking enabled. Blinking is activated 3s before the motor starts. Off: Pre-blinking disabled.	(OFF)	
htr	Enabled or disables HOLD-TO-RUN function On: HOLD-TO-RUN function. The pressure of the OPENS/CLOSES button must be maintained throughout the entire manoeuvre. The opening of the STOP input stops the motor. All the safety inputs are deactivated. Off: Automatic/semiautomatic function	(OFF)	
oPCL	PP input as OPEN and PED input as CLOSED are enabled or disabled. On: PP input is enabled as OPEN and PED input is enabled as CLOSE. Off: PP and PED inputs are enabled with their function.	(OFF)	
LtCR	Selects the operating mode of the blinking light during the time TCA On: Blinking light on during TCA Off: Blinking light off during TCA	(OFF)	
PhcL	The operating mode of the PHOT C input is selected. On: PHOT C input is activated in both opening and closing phases. In the opening phase: the contact opening causes the motor stop. When the photocell is released, the motor restarts in the opening phase. In closing phase: the contact opening causes the motor stop. When the photocell is released, the motor inverts the movement direction (open). Off: The PHOT C input is activated in the closing phase only. In the closing phase: the contact opening causes the motor stop and the immediate reversion of the operation direction (open).	(OFF)	
tSt1	Enables or disables checking of photocells on PHOT input, active both in closing and in opening. On: Check enabled. If the check has a negative result, no manoeuvre is commanded. See Fig.167- "PHOTO TEST". (AUX1=3) Off: Check of photocells each time a manoeuvre is disabled. This setting requires maintenance of photocells every 6 months.	(OFF)	
tSt2	Enables or disables the check of photocells on PHOT C input. On: Check enabled. If the check fails, no manoeuvre will be enabled. (AUX1=3) Off: Check of photocells each time a manoeuvre is disabled. This setting requires maintenance of photocells every 6 months.	(OFF)	
tStn	Enables or disables motors check. On: Check enabled. If the check has a negative result, no manoeuvre is commanded. Off: Check disabled.	(OFF)	
bAr	Changing the operating mode of the PHOT OPEN and BAR inputs in the event the sensitive edges are installed on the mobile opening and closure edges (see Fig.21). On: The PHOT OPEN input assumes a similar function to the BAR input, but inverts motion for 3s only during the opening phase. The edge connected to the BAR input is only active during the closure phase. Off: Intervention of the sensitive edge connected to the BAR input stops movement of the door and inverts for approx. 3s, both opening and closure. The PHOT OPEN input re-starts functioning of the photocell active on opening.	(OFF)	
RoPF	The "forced opening in case of power cut-off" function is activated or deactivated (it can be activated only with connected and operating emergency batteries). On: Activated function. In the event of power failure, before the emergency battery completely discharged, the control unit causes an opening operation. The gate remains open until the power supply is back. Off: Deactivated function.	(OFF)	

dir	The opening direction of the motor is selected: On: Right side motor mount Off: Left side motor mount (fig.19)	(OFF)	
REN	Enables or disables remote radiotransmitters learning, as indicated in the paragraph "Remote transmitters learning". On: Remote learning enabled. Off: Remote learning not enabled.	(ON)	

8.4.3) RADIO (RAD)

MENU	FUNZIONE
PP	By selecting this function, the receiver goes in waiting (PUSH) for a transmitter code to assign to the step-step function. Press the key of the transmitter to assign to this function. If the code is valid, it is memorised and the message OK is displayed If the code is not valid, the message Err is displayed
2ch	By selecting this function, the receiver goes into waiting (PUSH) for a transmitter code to assign to the second radio channel. Press the key of the transmitter to assign to this function. If the code is valid, it is memorised and the OK message is displayed If the code is not valid, the message Err is displayed.
PED	When this function is selected, the receiver awaits (Push) a transmitter code to be assigned to the PED function. Press the transmitter key, which is to be assigned to this function. If the code is valid, it will be stored in memory and OK will be displayed. If the code is not valid, the Err message will be displayed.
ntH	By selecting this function the LCD screen shows the number of transmitters memorized into the receiver.
clr	By selecting this function, the receiver goes into waiting (PUSH) for a transmitter code to erase from the memory. If the code is valid, it is erased and the message OK is displayed If the code is not valid or not present in memory, the message Err is displayed
rer	Completely erases memory of the receiver. Confirmation of the operation is requested. By selecting this function the receiver goes into waiting (PUSH) for a new PGM pressure to confirm the operation. At end of erasing the OK message is displayed

8.4.4) CYCLES NUMBER (NIRN)

Displays the number of complete cycles (open+close) carried out by the automation.

When the <PG> button is pressed for the first time, it displays the first 4 figures, the second time it shows the last 4. Example <PG> 0012 >>> <PG> 3456: made 123.456 cycles.

8.4.5) MAINTENANCE CYCLES (MRC)

This function enables to activate the maintenance request notice after a number of manoeuvres determined by the installer.

To activate and select the number of manoeuvres, proceed as follows:

Press button <PG>, the display will show OFF, which indicated that the function is disabled (default value).

With the buttons <+> and <-> select one of the numeric values proposed (from OFF to 100). The values are intended as hundreds of cycles of manoeuvres (for example: the value 50 indicates 5000 manoeuvres).

Press the OK button to activate the function. The display will show the message Prog.

The maintenance request is indicated to the user by keeping the indicator lamp lit up for other 10 sec after the conclusion of the opening or closing operation.

8.4.6) RESET (RE5)

RESET of the control unit. ATTENTION!: Returns the control unit to the default values.

Pressing the <PG> button for the first time causes blinking of the letters RE5, pressing the <PG> button again resets the control unit. Note: The transmitters are not erased from the receiver nor is the access password and the configuration of synchronism.

All the logics and all the parameters are brought back to default values, it is therefore necessary to repeat the autaset procedure.

8.4.7) AUTOSET (AUTA)

This function sets the optimal functioning values of the installation, at the end of the procedure, it sets the average values of torque (PMO/PMC and PSO/PSC). To carry out the AUTOSET, proceed as follow:

a) Make sure that during the autaset there is no obstacle in the maneuver area, if necessary, fence off the area so that persons, animals, cars, etc., cannot interrupt the procedure.

During the autaset phase, the anti-crushing function is not active, while the activation of inputs and safety devices generates an error.

b) select the function AUTO and press PG.

c) the control unit waits the confirmation to start the procedure "PUSH"

c) press PG to start the AUTOSET procedure.

The control unit performs few maneuvers for the stroke learning and the configuration of the parameters.

In case that the procedure is not successful the message ERR will be shown. Repeat the procedure after checking the wirings and the possible presence of obstacles.

8.4.8) PASSWORD (codE)

It allows to type in an access protection code to the programming of the control unit.

A four-character alphanumeric code can be typed in by using the numbers from 0 to 9 and the letters A-B-C-D-E-F.

The default value is 0000 (four zeros) and shows the absence of a protection code.

While typing in the code, this operation can be cancelled at any moment by pressing keys + and – simultaneously. Once the password is typed in, it is possible to act on the control unit by entering and exiting the programming mode for around 10 minutes in order to allow adjustments and tests on functions.

By replacing the 0000 code with any other code, the protection of the control unit is enabled, thus preventing the access to any other menu. If a protection code is to be typed in, proceed as follows:

- select the Code menu and press OK.
- the code 0000 is shown, also in the case a protection code has been previously typed in.
- the value of the flashing character can be changed with keys + and -.
- press OK to confirm the flashing character, then confirm the following one.
- after typing in the 4 characters, a confirmation message “CONF” appears.
- after a few seconds, the code 0000 appears again
- the previously stored protection code must be reconfirmed in order to avoid any accidental typing in.

If the code corresponds to the previous one, a confirmation message “OK” appears.

The control unit automatically exits the programming phase. To gain access to the Menus again, the stored protection code must be typed in.

IMPORTANT: TAKE NOTE of the protection code and KEEP IT IN A SAFE PLACE for future maintenance operations.

To remove a code from a protected control unit it is necessary to enter into programming with the password and bring the code back to the 0000 default value.

IF YOU LOOSE THE CODE, PLEASE CONTACT THE AUTHORISED SERVICE CENTER FOR THE TOTAL RESET OF THE CONTROL UNIT.

8.4.9) SYNCHRONIZATION (bUS)

MENU	FUNZIONE
Id	Sets the synchronizing number. It is possible to set a numeric value from 0 to 16. If the ID parameter is to 0 the control unit is set as MASTER, all the other values set the gate as SLAVE.
Loc	Allows a gate set as SLAVE to receive local commands. See paragraph 8.5 “SYNCHRONIZATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS”

8.5) SYNCHRONISATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS

It is possible to manage a system composed of two sliding doors by using for each CP.B1524 the specific optional control unit SIS, which must be plugged into the appropriate connector as shown in Fig. 16.

Each SIS unit must be connected to the other one by means of 3 wires by 0,5 sq.mm each, as shown in Fig.20.

One of the control unit must be set as MASTER (ID=0) and the other one as SLAVE (ID>0).

All the commands (commands given by transmitters, push buttons or safety devices) received by the MASTER sliding door are sent to the SLAVE sliding door, which will replicate instantaneously the behavior of the MASTER.

The logic LOC can be set in two ways:

ON: the SLAVE sliding door can accept a local command and execute an opening/closing maneuver with no effect on the MASTER sliding door.

OFF: the SLAVE sliding door do not accept any local command and so it will replicate exclusively the behavior of the MASTER sliding door.

A SLAVE sliding door with LOC set to ON can be useful in case it is occasionally necessary the partial opening of a passage which is usually managed by two synchronized gates, since that a step by step command (or OPEN/CLOSE) given to the SLAVE will have effect only on this last one, while all the other commands given to the MASTER will be replicated by the SLAVE.

The connection of the safety devices (photocells, safety edges, etc.) can be done indifferently to the MASTER unit or to the SLAVE.

8.6) TRANSMITTERS REMOTE LEARNING

If an already memorised transmitter is available in the receiver it is possible to carry out remote radio learning (without needing to access the control unit).

IMPORTANT: the procedure must be carried out with door open. The logic REM must be ON.

Proceed as follows:

- 1 Press the hidden key of the transmitter which is already memorised.
- 2 Press, within 5s, the key of the corresponding transmitter which is already memorised to associate to the new transmitter. The flashing light will turn on.
- 3 Press within 10s the hidden key of the new transmitter.
- 4 Press, within 5s, the key of the new transmitter to associate to the channel chosen at point 2. The flashing light will turn off.
- 5 The receiver memorised the new transmitter and immediately exits from programming.

Note: function not enabled with TO.GO 2/4 AK

8.7) FUSES

F3 CP.B1524: T1A - Fuse for the protection of the accessories power supply

F1 SA.24V: T4A - Fuse for general protection

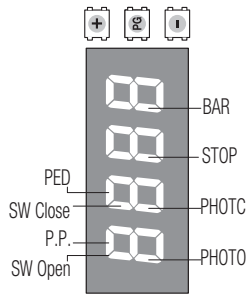
8.8) BACK UP BATTERIES

The control unit CP.B1524 includes the power pack SA.24V predisposed for the connection in series of two batteries by 12V 1.2 Ah DA.BT6 (optional - fig. 22) which guarantee the regular functioning of the automation in case of temporary power failure.

When the automation is working with mains voltage the power pack SA.24V charges the batteries (Fig. 16).

The maximum charging current is 1A, the average charging current is 300 mA (Observe the polarity).

8.9) DIAGNOSTICS



LED 1 : Presence of mains voltage

LED 2 : Control unit CP.B1524 correctly powered

To each input is associated a line of the LCD screen which in case of activation it turns on according to the following diagram.

The N.C. inputs are represented by vertical lines.

The N.O. inputs are represented by horizontal lines.

8.10) ERROR MESSAGES

Some messages that are displayed in case of function anomalies are listed as follows:

Err	Generic error	Error inserting password or memorizing transmitter (only if TSTM=ON).
Err 1	Motor error	Verify the motor wirings, faulty motor or not connected, problem on the control unit.
Err 2	Photocells error	Verify connections, photocells alignment and presence of obstacles. Photocell activated during autaset.
Err 3	Absolute encoder error	Verify encoder connections, verify the good functioning of the Encoder.
AMP	Amperometric sensor intervention	Verify the presence of obstacles or friction points.
Thrn	Thermal sensor intervention	Overheating due to permanent obstacles. Unlock the gate and verify there are no points of friction.
oULd	Overload	Exceeding of the maximum power. Verify the motor and presence of friction points..

9) MAINTENANCE

The following table is used to record maintenance operations, improvement or repair works carried out by the expert engineer.

Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		
Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		
Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		
Date _____	Engineer's Signature _____	Stamp
Description of operation _____ _____		

INDEX

1) DESCRIPTION AND INTENDED USE	22	8) CP.B1524 CONTROL UNIT	24
2) SPECIFICATIONS	22	8.1) WIRE DIAGRAM.....	24
3) PRELIMINARY CHECKS	22	8.2) PROGRAMMING.....	24
4) INSTALLATION.....	23	8.2.1) TO ACCESS PROGRAMMING.....	24
4.1) OVERALL DIMENSIONS.....	23	8.2.2) PROGRAMMING NOTES.....	24
4.2) INSTALLATION WITH OPTIONAL BULL.PI RAISED BEDPLATE	23	8.3) TESTING.....	25
4.3) INSTALLATION ON THE ALREADY EXISTING BASE IN CONCRETE.....	23	8.4) PARAMETERS, LOGICS AND SPECIAL FUNCTIONS	25
4.4) INSTALLATION WITH ADJUSTMENT IN HEIGHT ON CONCRETE BASE	23	8.5) SYNCHRONISATION OF TWO OPPOSITE SLIDING DOORS	28
4.5) RACK FIXING	23	8.6) TRANSMITTERS REMOTE LEARNING.....	28
5) MANUAL OPERATION	23	8.7) FUSES.....	28
6) HOW TO POSITION THE LIMIT SWITCH BRACKETS.....	23	8.8) BACK UP BATTERIES	28
7) HOW TO INSTALL THE MAGNETS (BULL 1524S OR ACCESSORY MLS).....	23	8.9) DIAGNOSTICS.....	29
7.1) FITTING ONTO THE LIMIT SWITCH BRACKETS	23	8.10) ERROR MESSAGES.....	29
7.2) FITTING ONTO THE RACK	23	9) MAINTENANCE.....	29

CS

CZE

UPOZORNĚNÍ



OBEZNÁMĚNÍ

Výrobek se nesmí používat pro žádné jiné účely ani žádnými jinými způsoby, než pro které je určen a které jsou popsány v tomto návodu. Nesprávné používání může poškodit výrobek, způsobit zranění a škody. Společnost nenese odpovědnost za nedodržení správných postupů při výrobě bran a ani za jakékoli deformace, které by mohly vzniknout při jejich používání. Tento návod uschovejte pro další použití.



MONTÁŽNÍ POKYNY

Tento návod je určen zejména pro kvalifikované montážní pracovníky. Montáž musí provést kvalifikované osoby (profesionální montážní organizace dle EN 12635) podle osvědčených postupů a platných předpisů. Ujistěte se, že konstrukce brány je vhodná pro automatický provoz. Montážní organizace musí dodat veškeré informace o automatickém, ručním a nouzovém provozu automatického systému a předat koncovému uživateli návod k použití.



OBEZNÁMĚNÍ

Obal se musí uchovávat mimo dosah dětí, protože může být nebezpečný. Při likvidaci musí být obaly roztrženy podle druhu odpadu (např. lepenka, polystyren) v souladu s platnými předpisy. Nedovolte dětem, aby si hrály s namontovaným ovládacím zařízením výrobku. Dálkové ovládání uchovávejte mimo dosah dětí. Tento výrobek nesmí používat osoby (včetně dětí) se sníženými fyzickými, smyslovými nebo mentálními schopnostmi a rovněž osoby, které nebyly se zařízením obeznámeny, pokud na ně nedohlíží osoby odpovědné za jejich bezpečnost nebo pokud je tyto osoby nezaškolily. Používejte všechna bezpečnostní zařízení (fotobuňky, bezpečnostní lišty atd.) nezbytná k tomu, aby zabránila nebezpečí nárazu, rozmačkání, vlečení a utržení v daném prostoru. Dbejte na platné normy a směrnice, kritéria osvědčených postupů, určené použití, prostředí montáže, provozní logiku systému a síly vytvářené automatizovaným systémem. Montáž musí být provedena s použitím bezpečnostních zařízení a ovládacích prvků, které odpovídají normám EN 12978 a EN 12453. Používejte pouze originální příslušenství a náhradní díly; pokud použijete jiné než originální náhradní díly, záruka, která se na výrobky vztahuje, pozbude platnosti. Všechny mechanické a elektrické součásti automatiky musí splňovat požadavky platných norem a CE označení.



ELEKTRICKÁ BEZPEČNOST

Napájecí síť musí mít vícepólový odpínač / úsekový odpínač s dálkovým rozpínáním kontaktu, 3 mm nebo větší. Před zapojením se ujistěte, zda je k dispozici odpovídající diferenční spínač a nadproudová ochrana. Podle platných bezpečnostních předpisů některé druhy instalace vyžadují uzemnění brány. Během montáže, údržby a oprav přerušete napájení před manipulací s živými částmi. Rovněž odpojte vyrovnávací baterie, pokud se používají. Elektroinstalace a provozní logika musí odpovídat platným předpisům. Elektrické vodiče s různým napětím musí být fyzicky odděleny, popř. musí být vhodně izolovány další izolací o tloušťce alespoň 1 mm. Pokud jsou v blízkosti svorek elektrické vodiče, musí být zajištěny dalším držákem. Pokud v rámci montáže, údržby nebo opravy budete chtít otevřít kryt, abyste se dostali k elektrickým součástkám, přerušete nejprve napájení. Zkontrolujte všechna připojení, než znovu zapnete napájení. Nepoužité rozpínací vstupy musí být přemostěny.



LIKVIDACE ODPADU

Jak označuje uvedený symbol, je zakázáno likvidovat tento výrobek jako běžný komunální, protože některé součásti mohou při nesprávné likvidaci poškodit životní prostředí a lidské zdraví. Z tohoto důvodu je nutné zařízení dopravit do speciálních sběrných dvorů, popř. vrátit prodejci, pokud kupujete nové a podobné zařízení. Nesprávná likvidace zařízení bude mít za následek udělení pokuty uživateli, jak stanoví platné předpisy.

Popisy a obrázky uvedené v tomto návodu nejsou závazné. I když zůstávají základní charakteristiky výrobku nezměněny, výrobce si vyhrazuje právo je upravovat ať už z technických, konstrukčních nebo obchodních důvodů, aniž by tento návod byl aktualizován.

RYCHLÉ PROGRAMOVÁNÍ

POZNÁMKA: Podmínky rychlého programování:

- Paměť vysílače je prázdná
- Dosud nebyla použita funkce automatického nastavení.
- Platná pouze s ARC (Pokročilý postupný kód) vysílači

Pokud během rychlého programování uděláte chybu, odpojením jednotky z napájení proceduru restartujete.

Postup rychlého programování

- 1 - Odemkněte vrata manuálně, dejte je do zavřené pozice s aktivovaným relativním koncovým dorazem a znovu vrata zamkněte.
- 2 - Zapněte napájení.
- 3 - Rozsvítí se blikající světlo (ujistěte se, že je zapojeno).
- 4 - Systém začne automaticky ukládat vysílače a řídicí jednotka je pozastavena (čeká na vysílač).

Přeskočit krok rychlého programování a pokračovat s ručním programováním můžete současným stisknutím tlačítek + a - (ESC).

- 5 - Na displeji se objeví blikající zpráva **EH00**.
 - 6 - Pro uložení vysílače zmáčkněte skrytou klávesu.
 - 7 - Na displeji se zobrazí slovo **PUSH**.
 - 8 - Zmáčkněte klávesu, kterou chcete přiřadit přijímači
 - 9 - na displeji se objeví TX01 (pokud se jedná o druhý vysílač, potom **EH02**).
 - 10 - Zopakujte kroky 6 a 7 pro uložení jednotlivých vysílačů (až do počtu 99), nárůst počtu vysílačů můžete sledovat na displeji (například **EH15**).
 - 11 - K otevření dalšího krok automatického nastavení stiskněte a podržte klávesu posledního uloženého vysílače, dokud se na displeji neobjeví **AUTO**.
 - 12 - Jakmile se zpráva **PLU0** objeví na displeji, vrata automaticky provedou 3 procesy pro výpočet optimálních provozních parametrů. Pokud je operace automatického nastavení úspěšně dokončená, vrata se zastaví v otevřené poloze a na displeji se objeví zpráva **0H**. Maximální doba programování prvního vysílače je 60 sekund.
- Pokud to bude nutné, pokračujte s ručním nastavením funkcí PARAMETRY a LOGIKA v závislosti na typu instalace.

Tato funkce je **NEZBYTNÁ pro nastavení optimálních funkčních hodnot instalace,*

ARC ŘÍDICÍ JEDNOTKA

DŮLEŽITÉ INFORMACE, POZORNĚ SI JE PŘEČTĚTE:

Rádiový přijímač tohoto produktu je kompatibilní s novými vysílači ARC (Advanced Rolling Code), které díky 128bitovému šifrování zabraňují tomu, aby byl signál zkopírován.

Ukládání nových vysílačů ARC se velmi podobá ukládání vysílačů s normálním plovoucím kódem s kodifikací HCS:

1) POPIS A URČENÉ POUŽITÍ

Převodový motor 24Vdc pro těžká posuvná vrata do 1500 kg v obytných a průmyslových budovách se zabudovaným kontrolérem CP.B1524

Rádi bychom Vám připomněli, že pokud se zaregistrujete na stránce www.benica.com, získáte přístup k technické dokumentaci aktualizované pro všechny produkty společnosti Benincà a jejich příslušenství, a také průvodce zpracováním technických dat a dokumentů, které jsou vyžadovány přílohou V. směrnice o strojních zařízeních, jejíž dodržování je povinné dle legislativy.

2) SPECIFIKACE

	BULL 1524/BULL 1524.S
Napájení motoru	100÷250 Vac
Spotřeba	1,7 A
Síla	34 Nm
Provozní krokování	intenzivní používání
Stupeň krytí	IP44
Provozní teplota	-20 °C / +50 °C
Maximální hmotnost brány	1500kg
Modul hřebenové tyče	M4/M6 příslušenství - RI.P6
Rychlost otevírání	11,7 m/min
Hladina hluku	<70 dB
Mazání	MAZIVO
Počet TX, které lze uložit do paměti	2048
Řídicí jednotka	CP.1524
Hmotnost	15,7 kg

3) PŘEDBĚŽNÉ KONTROLY

Než přikročíte k montáži, zkontrolujte následující:

- Konstrukce (brány, sloupku, vodící kolejnice) musí být pevná a stabilní.
- Vodící kolejnice a její kolečka musí být vhodně velké a udržované, aby se zamezilo přebytku tření během posouvání brány.
- Pokud je to možné, zkontrolujte CE Prohlášení o shodě brány a proveďte analýzu rizik podle směrnice o strojních zařízeních.
- Zkontrolujte, zda je pohyb brány během otevírání / zavírání omezen pevnými mechanickými dorazy.

4) MONTÁŽ

4.1) CELKOVÉ ROZMĚRY

Rozměry základové desky jsou uvedeny na Obr. 2.

DŮLEŽITÉ: Je důležité, aby byla zachována vzdálenost od vedení (40 mm) pro potřeby montáže nebo odmontování pohonu po upevnění vedení na křídle vrat. Uchycení základové desky je provedeno především následujícími způsoby:

4.2) INSTALACE S POMOCÍ VOLITELNÉHO PŘÍSLUŠENSTVÍ - ZVÝŠENÉ PODKLADNÍ DESKY BULL.PI

Příslušenství BULL.PI, které obsahuje rychlé uchycovací prostředky na připravenou betonovou podlahu, je dostupné na vyžádání.

Více informací naleznete v návodu doručeném s příslušenstvím.

4.3) INSTALACE S ÚPRAVOU VÝŠKY NA JIŽ VYTVOŘENÉM BETONOVÉM ZÁKLADU

Vyvrtejte 4 díry za pomoci základové desky jako šablony a vložte do nich ocelové šroubové kotvy pro závitové tyče s průměrem 10 mm.

Upevněte 4 závitové tyče „S“ (M10/120mm) a ukotvěte šroubové kotvy „T“ utažením matic „B“ k podlaze s příslušnými podložkami.

Umístěte základovou desku pomocí stavěcí matice „A“, jak je uvedeno na Obr. 3. Po zajištění požadovaných vzdáleností umístěte motor podle Obr. 6 a upevněte jej, jak je uvedeno na Obr. 7.

4.4) INSTALACE S ÚPRAVOU VÝŠKY NA BETONOVÉM ZÁKLADĚ

Umístěte nosné šrouby na základovou desku a připravte výkop odpovídající velikosti jak je uvedeno na Obr. 4.

Ponořte nosné šrouby do betonu, poté odstraňte matice „D“ a velké pásové podložky „R“ o rozměru 11x30. Přesuňte je pod desku, aby bylo možné upravit výšku pohonu (Obr. 5).

Nastavte vzdálenosti podle Obr. 6 a zajistěte motor tak, jak je uvedeno na Obr. 7.

UPOZORNĚNÍ: kromě modality uchycovacích prvků důkladně zkontrolujte, že je pohon stabilizován a použité materiály odpovídají zamýšlenému účelu.

4.5) INSTALACE HŘEBENOVÉ TYČE

Pozinkovaná ocelová hřebenová tyč 123x30 mm.

Umístěte rozpěrky D, přivařte je nebo je přišroubujte k vratům ve výšce 130/150 mm od osy upevňovacího otvoru připraveného k uchycení k základu, na nějž bude instalována základová deska.

Vložte přípravek s protistojnými zuby stejného stoupání mezi dvě části vedení – napojování dalšího kusu vedení tak bude jednodušší (viz Obr. 8).

Zajistěte vedení šrouby V, díky nimž bude po instalaci pohonu mezi hřebenovou tyčí a pastorkem vždy mezera přibližně 1 mm (viz Obr. 9). Abyste dosáhli této mezery, použijte otvory na hřebenové tyči.

5) RUČNÍ PROVOZ (OBR. 12-13-14)

V případě výpadku nebo poruchy napájení, při ručním ovládání brány postupujte následovně:

- Po vložení přizpůsobeného klíče C jej otočte proti směru hodinových ručiček a zatáhněte za páčku L (otevřený zámek).
- Převodový motor je odblokovaný a s bránou lze manipulovat ručně.
- Návrat do normálního režimu provozu provedete tak, že znovu zavřete páčku L a ručně aktivujete bránu, dokud nebude znovu zapojena.

6) NASTAVENÍ MEZNÍCH SPÍNAČŮ

Ručně otevřete vrata a v závislosti na jejich hmotnosti je zastavte 1–3 cm před mechanickou zárazkou otevírání A, utáhněte zárazku S pomocí pojistných stavěcích šroubků tak, aby došlo ke stlačení mikrospínače zárazky. Zopakujte celý postup také pro zavírání vrat.

7) POSTUP MONTÁŽE MAGNETŮ (BULL 1524S NEBO PŘÍSLUŠENSTVÍ MLS) OBR. 11

Magnety jsou uloženy ve zvláštních podpěrách (obr. 11-„A“). Tyto magnety se upevní k držákům koncových spínačů nebo k hřebenové tyči a jejich přiblížení způsobí aktivaci snímačů.

7.1) UPEVNĚNÍ NA DRŽÁKY KONCOVÝCH SPÍNAČŮ

Základny jsou doplněny závěsným jazyčkem, umožňujícím připevnění magnetů na držák koncového spínače dodaný s ovladačem, jak je uvedeno na obr. 11-B.

Tento typ upevnění umožňuje rychle upravit polohu magnetů. Vypočítejte správnou vzdálenost a za pomoci šroubu upevněte podpěru do správné polohy tak, aby se zamezilo pohybu držáku.

7.2) UPEVNĚNÍ NA HŘEBENOVOU TYČ

Jako alternativu lze podpěry upevnit přímo na hřebenovou tyč, s použitím otvorů uvedených na obr. 11-C. Tento způsob upevnění neumožní následné seřízení. Z tohoto důvodu se doporučuje provést před provedením konečného upevnění několik zkoušek s prozatímně upevňujícími podpěrami.

DŮLEŽITÉ: SPRÁVNÁ VZDÁLENOST MAGNETU VŮČI SNÍMAČI ZÁVISÍ NA PARAMETRECH MONTÁŽE. TENTO PROSTOR NELZE NASTAVIT PŘEDEM A MUSÍ SE SEŘÍDIT NA ZÁKLADĚ ZKOUŠEK.

Vzdálenosti týkající se aktivace snímače (hodnota X), pokud jde o vzdálenost K 3 a 35 mm, které jsou uvedeny na obr. 11, jsou pouze informativní.

V každém případě nesmí vzdálenost K překročit 35 mm, protože větší vzdálenost neumožní aktivaci magnetického snímače.

8) ŘÍDICÍ JEDNOTKA CP.B1524

8.1) SCHÉMA ZAPOJENÍ

Připojení vodičů znázorněných na obr. 16 je popsáno níže:

SA.24V		
L-N-GND	Napájení	Síťový přívod 100÷250 V AC, 50/60 Hz
+ -	Výstup 24 V DC	Ovladač CP.1524 s napájením na výstupu zdroje 24 Vdc
BAT-BAT	Baterie	Vstup svorky pro připojení záložních baterií (příslušenství).

CP.B 1524		
UKONČOVACÍ BLOK M 1		
+ -	24 V DC VSTUP	Vstup 24VDC pro napájení CP.B1524. V případě použití SOLÁRNÍHO SYSTÉMU (SUN SYSTEM) je nutné připojit 24 VDC výstup SUN.SY do M1 (viz Návod k systému KSUN)

UKONČOVACÍ BLOK M 2		
P.P.	Krokové řízení	Vstup pro krokové řízení (N.O. kontakt) nebo OTEVÍRÁNÍ (Log OPCL).
PED	Pěší	Vstup, tlačítko otevření vrat pro pěší (N.O. kontakt). Ovládá se jím částečné otevření. Konfigurace se provádí pomocí parametru PED. Po uplynutí doby TCA (je-li aktivována) dojde k vyslání řídicího signálu zavírání nebo je potvrzeno zavření (Log OPCL).
PHOTO	Fotobuňka OTEVÍRÁNÍ/ ZAVÍRÁNÍ	Vstup, fotobuňka je aktivována jak při fázi otevírání, tak při fázi zavírání.
PHOTC	Zavírání fotobuňky	Vstup, fotobuňka aktivována pouze ve fázi zavírání (N.C. kontakt - kontakt normálně uzavřeno)
STOP	STOP	Vstup pro příkaz STOP (NC kontakt).
SWC	Koncový spínač zavírání	Vstup pro koncový spínač (N.C. kontakt).
SWO	Mezní spínač otevírání	Vstup pro koncový spínač (N.C. kontakt).
COM	Společná	Společný pro všechny vstupní příkazy a koncové snímače.
AUX2	Výstup 24 VDC/1A	Výstup maximálně 24 VDC/1A nastavitelný operační logikou AUX2.
BLINK	Maják	Výstup pro připojení světelné signalizace 24 VDC, nejvýše 15 W.

UKONČOVACÍ BLOK M 3		
SVORKY	Funkce	Popis
ANT-SHIELD	Anténa	Připojení antény zabudovaného přijímače (ANT-signal/SHIELD-kryt).
BAR	Bezpečnostní lišta	Vstup, bezpečnostní lišta Odporová lišta: propojka „DAS“ je uzavřena Mechanická lišta: propojka „DAS“ je otevřena Pokud je lišta aktivována, dojde k zastavení pohybu vrat a jejich zpětnému chodu po dobu asi 3 s. Pokud se lišta nepoužívá, propojka „DAS“ je otevřena, svorky BAR jsou zkratovány.
AUX 1	Pomocný výstup AUX 1	Výstup se spínacím kontaktem, který lze nakonfigurovat provozní logikou AUX1.
24 V	24 V DC	Napájení příslušenství 24 VDC, nejvýše 500 mA
MOT	Motor	Zapojení motoru 24 V DC.
NELZE APLIKOVAT		Není použitý

8.2) PROGRAMOVÁNÍ

Programování různých funkcí řídicí jednotky se provádí na jejím LCD displeji a nastavením požadovaných hodnot v menu programování, která jsou popsána dále.

Menu parametrů vám umožní přiřadit funkci numerickou hodnotu stejným způsobem jako regulační trimr.

Menu logiky vám umožní aktivovat nebo deaktivovat funkci stejným způsobem jako nastavení DIP spínače.

8.2.1) PŘÍSTUP K PROGRAMOVÁNÍ

- 1 - Stiskněte tlačítko <PG>, abyste vstoupili do prvního Instalačního menu „INST“.
- 2 - Pomocí tlačítka <+> nebo <-> zvolte požadované menu (viz menu na str. 10–11)
- 3 - Stiskněte tlačítko <PG>, na displeji se zobrazí první dostupná funkce menu.
- 4 - Pomocí tlačítka <+> nebo <-> zvolte požadovanou funkci.
- 5 - Stiskněte tlačítko <PG>, na displeji se zobrazí aktuální hodnota pro zvolenou funkci.
- 6 - Pomocí tlačítka <+> nebo <-> zvolte hodnotu, kterou chcete funkci přiřadit.
- 7 - Stiskněte tlačítko <PG>, na displeji se zobrazí „PRG“, což znamená, že programování bylo dokončeno.

8.2.2) POZNÁMKY K PROGRAMOVÁNÍ

Pokud stisknete současně tlačítka <+> a <-> v menu nějaké funkce, vrátíte se do předchozího menu bez provedení změn. Zvýšení / snížení hodnot urychlíte přidržetím tlačítka <+> nebo tlačítka <->.

Zvýšení / snížení hodnot urychlíte přidržetím tlačítka <+> nebo tlačítka <->.

Řídicí jednotka vyčká 120 s, poté ukončí režim programování a vypne displej.

Když je deska zapnutá, verze softwaru se zobrazuje přibližně 5 s.
Přednastavené funkce a parametry logiky jsou vytvořené s přihlédnutím na typickou montáž.

8.3) TESTOVÁNÍ

- Zkontrolujte, zda bezpečnostní zařízení fungují správně.
- Zkontrolujte síly otevírání / zavírání v bodech stanovených v EN 12445 s použitím vhodného nástroje.
- Pokud jsou síly větší, namontujte bezpečnostní zařízení v souladu s EN12978 (např. bezpečnostní citlivá lišta) a zopakujte měření.
- Zkontrolujte správné nastavení provozní logiky a zda ruční uvolnění funguje řádně.

8.4) PARAMETRY, LOGIKA A ZVLÁŠTNÍ FUNKCE

V následujících tabulkách jsou popsány funkce, které jsou k dispozici v řídicí jednotce.

8.4.1) PARAMETRY (PR)			
MENU	FUNKCE	MIN-MAX-(Výchozí)	MEMO
t_{cA}	Doba pro automatické zavírání. Aktivní pouze s logikou „TCA“ = ON (zapnuto). Na konci nastavené doby vydá řídicí jednotka příkaz k zavření.	(40)	
PEd	Nastavení průchodu, který ponechá křídlo vrat otevřený během částečného otevírání (průchod pro pěší).		
FSt_o	Nastavení otevírací rychlosti. *	50-99-(99)	
FSt_c	Nastavení zavírací rychlosti. *	50-99-(99)	
$SLdo$	Nastavení rychlosti zpomalení posuvných dveří během fáze otevírání* (obr. 10 - pomalé otevírání).	20-70-(50)	
$SLdc$	Nastavení rychlosti zpomalení posuvných dveří během fáze zavírání* (obr. 11 - pomalé zavírání).	20-70-(50)	
t_{SNo}	Nastavení počátečního bodu zpomalení během fáze otevírání (obr.10 - začátek pomalého otevírání). Hodnota je vyjádřena v procentech celého zdvihu. *	1-99-(20)	
t_{SNc}	Nastavení počátečního bodu zpomalení během fáze zavírání (obr.11 - začátek pomalého zavírání). Hodnota je vyjádřena v procentech celého zdvihu. *	1-99-(20)	
PNo	Nastavení točivého momentu motoru posuvných dveří během fáze otevírání.*	1-99-(20)	
PNc	Nastavení točivého momentu motoru posuvných dveří během fáze zavírání.*	1-99-(20)	
PS_o	Nastavení točivého momentu motoru posuvných dveří během zpomalení ve fázi otevírání * (obr. 9 - pomalé otevírání).	1-99-(20)	
PS_c	Nastavení točivého momentu motoru posuvných dveří během zpomalení ve fázi zavírání * (obr. 10 - pomalé zavírání).	1-99-(20)	
t_{LS}	Aktivace času kontaktu automatického osvětlení. Hodnota vyjádřena v sekundách. Na začátku každého manévru se kontakt zablokuje na nastavenou dobu. Viz popis parametru AUX1.	1-240 (60)	
AUX 1	Volba provozního režimu výstupu AUX 1: 0: Indikátor otevřené brány. Pokud jsou vrata zavřena, indikátor nesvítí, pokud jsou v pohybu, bliká, pokud jsou otevřena, nepřerušovaně svítí. Viz schéma zapojení. 1: Druhý rádiový kanál. Výstup je řízen rádiovým kanálem zabudovaného přijímače (viz menu RÁDIO). 2: Servisní osvětlení. Na dobu přednastavenou pomocí parametru TLS se sepnou kontakt. Doba začne běžet v okamžiku zahájení operace. 3: Testovací režim fotobuněk se používá k napájení vyslačů fotobuněk v TESTOVACÍM režimu. Viz schéma zapojení na obr. 17.	0-3-(1)	
AUX2	Stejně vlastnosti provozu jako výstup AUX1, avšak vztaheno ke svorkám AUX2. POZOR! Max AUX2 output voltage is 24Vdc/1 A. You can directly power 24Vdc devices, as shown in Fig. 18.	0-3-(0)	

*** POZOR: NESPRÁVNÉ NASTAVENÍ TĚCHTO PARAMETRŮ MŮŽE BÝT NEBEZPEČNÉ.**

DODRŽUJTE PLATNÉ PŘEDPISY!

Ověřte měřením, že hodnota síly rázu je v souladu s hodnotami stanovenými nařízením EN 12445. Pokud je potřeba, změňte provozní parametry a měření opakujte.

Po ruční změně parametrů SLDO, SLDC, PMO, PMC, PSO, PSC ovladač provede úplný manévr, aby se naučil nové parametry, a na displeji se objeví nápis „PRG“.

8.4.2) LOGIKA (LOG)			
MENU	FUNKCE	ON (zapnuto) – OFF (vypnuto) – (výchozí)	MEMO
LCR	Aktivování nebo deaktivování automatického zavírání Zapnuto: automatické zavírání je aktivováno Off: automatické zavírání je deaktivováno	(ZAPNUTO)	
IBL	Aktivace nebo deaktivace funkce pro společné používání. On (zapnuto): Aktivována funkce pro společné používání. Jak krokový impuls, tak impuls z vysílače nemají během otevírání žádný účinek. Off (vypnuto): Funkce pro společné používání je deaktivována.	(VYPNUTO)	
IBCR	Aktivování nebo deaktivování funkce „společné používání“ během odpočítávání TCA. On (zapnuto): blok funkce „společné používání“ je aktivován. Signál krokového řízení nebo vysílače nemá během odpočítávání TCA žádný účinek. Off (vypnuto): blok funkce „společné používání“ je deaktivován.	(VYPNUTO)	
SC L	Aktivování nebo deaktivování rychlého zavírání On: rychlé zavírání je aktivováno. Pokud jsou vrata otevřena nebo v pohybu, dojde za 3 s po aktivování fotobuněk k automatickému zavírání vrat. Je aktivováno pouze tehdy, je-li zapnuta logika TCA, tj. LCR:ON. Off: rychlé zavírání je deaktivováno.	(VYPNUTO)	
PP	Volba provozního režimu „tlačítka krokového řízení“ a vysílače. Zapnuto: Operace: OTEVŘÍT > ZAVŘÍT > OTEVŘÍT > Vypnuto: Operace: OTEVŘÍT > ZASTAVIT > ZAVŘÍT > ZASTAVIT >	(VYPNUTO)	
PRE	Aktivace nebo deaktivace varovného světla. Zapnuto: Varovné světlo je aktivováno. Blikání se aktivuje 3 s před spuštěním motoru. Vypnuto: Varovné světlo je deaktivováno.	(VYPNUTO)	
HLR	Aktivuje nebo deaktivuje tipovací funkci (HOLD-TO-RUN). Zapnuto: Tipovací funkce (HOLD-TO-RUN). Tlačítko OTEVÍRÁNÍ / ZAVÍRÁNÍ musí být stisknuto po celou dobu manévru. Motor se zastaví otevřením vstupu STOP. Jsou zakázány všechny bezpečnostní vstupy. Vypnuto: Automatická / poloautomatická funkce	(VYPNUTO)	
OPCL	Povolení nebo zákaz vstupu PP jako OPEN (Otevřeno) a vstupu PED jako CLOSED (Zavřeno). Zapnuto: Vstup PP je aktivován jako OPEN (OTEVÍRÁNÍ) a vstup PED je aktivován jako CLOSE (ZAVÍRÁNÍ). Vypnuto: Vstupy PP a PED jsou povoleny se svou funkcí.	(VYPNUTO)	
LCR	Volba provozního režimu světelné signalizace během doby TCA Zapnuto: Světelná signalizace je během TCA zapnuta Vypnuto: Světelná signalizace je během TCA vypnuta	(VYPNUTO)	
PHCL	Volba provozního režimu vstupu PHOT C. Zapnuto: Vstup PHOT C je aktivován jak při otevírání, tak při zavírání. Při otevírání: rozepnutí kontaktu zastaví motor. Po uvolnění fotobuňky se při otevírání motor restartuje ve fázi otevírání. Při zavírání: rozepnutí kontaktu motor zastaví. Po uvolnění fotobuňky motor obrátí směr chodu (otevírání). Vypnuto: Vstup PHOT C je aktivován pouze při zavírání. Při zavírání: rozepnutí kontaktu zastaví motor a okamžitě spustí chod v opačném směru (otevírání).	(VYPNUTO)	
TEST 1	Povoluje nebo zakazuje kontrolu fotobuněk na vstupu PHOT, aktivní při zavírání i otevírání. Zapnuto: Kontrola povolena. Pokud má kontrola negativní výsledek, není příkázán žádný manévr. Viz obrázek 167 „TEST FOTOBUNĚK“. Vypnuto: Kontrola fotobuněk při každém zákazu manévru. Toto nastavení vyžaduje údržbu fotobuněk každých 6 měsíců.	(VYPNUTO)	
TEST 2	Povoluje nebo zakazuje kontrolu fotobuněk na vstupu PHOT. Zapnuto: Kontrola povolena. Pokud při kontrole nevyhoví, nebude povolen žádný manévr. Vypnuto: Kontrola fotobuněk při každém zákazu manévru. Toto nastavení vyžaduje údržbu fotobuněk každých 6 měsíců.	(VYPNUTO)	
TEST 3	Aktivuje nebo deaktivuje kontrolu motorů. Zapnuto: Kontrola aktivována. Pokud má kontrola negativní výsledek, žádný manévr nebude proveden. Vypnuto: Kontrola deaktivována.	(VYPNUTO)	

bAr	Změna provozního režimu na vstupu PHOT OPEN a BAR v případě, že jsou na pohyblivých hranách pro otevření a zavření nainstalovány citlivé lišty (viz obr. 21). Zapnuto: Vstup PHOT OPEN předpokládá podobnou funkci na vstupu BAR, avšak během otevírání dojde po dobu 3 s k pohybu opačným směrem. Lišta připojená ke vstupu BAR je aktivní pouze během fáze zavírání. Vypnuto: Zásah citlivé lišty připojené ke vstupu BAR zastaví pohyb vrat a po dobu přibližně 3 s bude otevírání i zavírání prováděno opačným směrem. Vstup PHOT OPEN znovu aktivuje fotobuňku při otevírání.	(VYPNUTO)	
RoPF	Funkce „vynucené otevření v případě přerušení napájení“ je aktivována nebo deaktivována (může být aktivována pouze s připojenými a provozními bateriemi pro nouzové napájení). Zapnuto: Funkce je aktivována. V případě výpadku napájení, předtím, než je baterie pro nouzové napájení úplně vybita, řídicí jednotka vyvolá operaci otevírání. Vrata zůstávají otevřená, dokud není obnoveno napájení ze sítě. Vypnuto: Funkce je deaktivována.	(VYPNUTO)	
n lnu	Volba polohy motoru podle směru otevírání: Zapnuto: Motor na pravé straně Vypnuto: Motor na levé straně (obr. 19)	(VYPNUTO)	
rEn	Povolení nebo zákaz „učení“ rádiových vysílačů na dálku, jak je uvedeno v odstavci „Dálkové učení vysílačů“. Zapnuto: Učení na dálku povoleno. Vypnuto: Učení na dálku není povoleno.	(ZAPNUTO)	

8.4.3) RÁDIO (rRd l)

MENU	FUNKCE
pp	Pokud se zvolí tato funkce, přijímač počká na kód u55 L R E (na displeji se zobrazí Push), který bude přiřazen krokové funkci. Stiskněte tlačítko vysílače, které chcete přiřadit této funkci. Pokud je kód platný, uloží se do paměti a zobrazí se hL En OK . Pokud kód není platný, zobrazí se hlášení Err.
2ch	Pokud se zvolí tato funkce, přijímač počká na kód u55 L R E (na displeji se zobrazí Push), který bude přiřazen druhému rádiovému kanálu. Stiskněte tlačítko vysílače, které chcete přiřadit této funkci. Pokud je kód platný, uloží se do paměti a zobrazí se 5E hlášení OK. Pokud kód není platný, zobrazí se hlášení Err.
PEd	Pokud se zvolí tato funkce, přijímač počká na kód vysílače (na displeji se zobrazí Push), který bude přiřazen funkci PED (průchod pro pěši). Stiskněte tlačítko vysílače, který se má přiřadit této funkci. Pokud je kód platný, uloží se do paměti a zobrazí se OK. Pokud není platný, zobrazí se hlášení Err.
nLH	Pokud se zvolí tato funkce, na LCD displeji se zobrazí počet vysílačů v současnosti uložených do paměti přijímače.
CLr	Pokud se zvolí tato funkce, přijímač počká na kód vysílače (nR d ISPLE J I 5E ZabrR2 PUSH) který bude vymazán z paměti. Pokud je kód platný, je vymazán a zobrazí se hlášení oH . Pokud kód není platný nebo není přítomen v paměti, zobrazí se hlášení Err.
rEr	Úplně vymaže paměť přijímače. Úkon je nutné potvrdit. Pokud se zvolí tato funkce, přijímač počká (na displeji 5E zobrazí Push) na nové stisknutí tlačítka PGM k potvrzení úkonu. Na konci vymazání se zobrazí hL En OK .

8.4.4) POČET CYKLŮ (nRn)

Zobrazení počtu dokončených cyklů (otevírání + zavírání) provedených automatikou.

Při prvním stisknutí tlačítka <PG> se zobrazí první 4 číslice, po druhém stisknutí se zobrazí poslední 4 číslice. Příklad <PG> **00 12 >>>** <PG> **3456**: provedeno 123 456 cyklů.

8.4.5) CYKLY ÚDRŽBY (nRc l)

Tato funkce umožňuje aktivaci oznámení požadavku údržby po daném počtu manévřů specifikovaném instalačním technikem.

Pro aktivaci a volbu počtu manévřů, pokračujte následujícím postupem:

Stiskněte tlačítko <PG>, na displeji se zobrazí nápis VYPNUTO (OFF), který indikuje deaktivaci funkce (výchozí stav).

Pomocí tlačítek <+> a <-> zvolte jednu z navržených numerických hodnot (od VYPNUTO (OFF) do 100). Hodnoty udávají stovky manévřových cyklů (například : hodnota 50 udává 5000 manévřů).

Pro aktivaci funkce stiskněte tlačítko OK. Na displeji se objeví zpráva **ProG**.

Žádost o údržbu je uživateli signalizována svítícím indikátorem dalších 10 s, jakmile dojde k otevření nebo zavření.

8.4.6) RESETOVÁNÍ (rE5)

RESET řídicí jednotky. POZOR! Obnoví se výchozí hodnoty řídicí jednotky.

Po prvním stisknutí tlačítka <PG> začne blikat **rE5**, pak dalším stisknutím tlačítka <PG> se zresetuje řídicí jednotka. Poznámka: Z přijímače se nevymažou ani vysílače, ani přístupové heslo a konfigurace synchronismu.

Veškerá logika a veškeré parametry se znovu nastaví na výchozí hodnoty, proto je nutné opakovat postup automatického nastavení.

8.4.7) AUTOMATICKÉ NASTAVENÍ (Auto)

Tato funkce nastaví optimální fungování hodnot montáže, na konci postupu, nastavuje průměrné hodnoty točivého momentu (PMO/PMC a PSO/PSC). K provedení automatického nastavení postupujte takto:

- Ujistěte se, že během automatického nastavení nejsou v prostoru manévru žádné překážky. V případě nutnosti ohraničte prostor, aby lidé, zvířata, auta apod. nemohli narušit postup.

Během automatického nastavení není aktivní funkce pro zamezení nárazům, zatímco aktivace vstupů a bezpečnostního zařízení generuje chybu.

- Vyberte funkci AUTO a stiskněte tlačítko PG.
- Řídicí jednotka čeká na potvrzení, aby mohla zahájit postup „PUSH“.
- Stisknutím tlačítka PG zahájíte proceduru AUTOMATICKÉHO NASTAVENÍ.

Řídicí jednotka provádí několik manévrů k učení pojezdu a ke konfiguraci parametrů.

V případě, že postup nebyl úspěšný, ukáže se hlášení ERR. Zkontrolujte elektrické zapojení a možnou přítomnost překážek a potom operaci zopakujte.

8.4.8) HESLO (code)

Je možné zadat bezpečnostní kód a chránit tak přístup k programování řídicí jednotky.

K nastavení čtyřmístného alfanumerického kódu můžete použít čísla od 0 do 9 a písmena A-B-C-D-E-F.

Výchozí nastavení je 0000 (čtyři nuly), což znamená, že bezpečnostní kód není nastaven.

Při zadávání kódu lze tuto operaci kdykoliv zrušit, pokud současně stisknete tlačítka + a -. Jakmile zadáte heslo, cca 10 minut můžete regulovat řídicí jednotku tím, že budete vstupovat do programovacího módu a zase z něj vystupovat, abyste nastavili a testovali funkce.

Pokud změníte kód 0000 na jiný, aktivuje se ochrana řídicí jednotky, a tím se zabrání přístupu do jakéhokoli jiného menu. Při zadávání bezpečnostního kódu postupujte takto:

- zvolte menu Code (Kód) a stiskněte OK;
- zobrazí se kód 0000, a to i v případě, že jste bezpečnostní kód zadali již dříve;
- pomocí tlačítek + a - lze změnit hodnotu blikajícího znaku;
- blikající znak potvrďte stisknutím OK, poté zadejte následující znak;
- po zadání všech 4 znaků se zobrazí potvrzovací hlášení „CONF“;
- po několika sekundách se znovu zobrazí kód 0000;
- musí se znovu potvrdit bezpečnostní kód, který byl do paměti už uložen, aby se zabránilo nechtěnému přepsání.

Jestliže tento kód odpovídá tomu, co už byl předtím zadán, zobrazí se potvrzovací hláška „OK“.

Řídicí jednotka ukončí programovací fázi automaticky. Chcete-li znovu získat přístup do menu, musíte zadat uložené bezpečnostní heslo.

DŮLEŽITÉ: Bezpečnostní heslo si ZAPIŠTE A ZÁZNAM ULOŽTE NA BEZPEČNÉ MÍSTO, abyste v budoucnu mohli provést údržbu.

Pokud chcete kód ze zabezpečené řídicí jednotky odstranit, musíte přejít do režimu programování s použitím hesla a nastavit kód na výchozí hodnotu 0000.

JESTLIŽE KÓD ZTRATÍTE, KONTAKTUJTE AUTORIZOVANÉ SERVISNÍ STŘEDISKO ZA ÚČELEM PROVEDENÍ CELKOVÉHO RESETOVÁNÍ ŘÍDICÍ JEDNOTKY.

8.4.9) SYNCHRONIZACE (bus)

MENU	FUNKCE
Id	Nastavení synchronizačního čísla. Numerickou hodnotu je možné nastavit od 0 do 16. Pokud je parametr ID nastaven na 0, řídicí jednotka je nastavena jako MASTER (hlavní), všechny ostatní hodnoty jsou na vratech nastaveny jako SLAVE (podřízený).
Loc	Umožňuje vrátit nastavení jako podřízený (SLAVE), a tím přijímání lokálních příkazů. Viz odstavec 8.5 “SYNCHRONIZACE DVOJÍCH PROTILEHLÝCH POSUVNÝCH DVEŘÍ”

8.5) SYNCHRONIZACE DVOJÍCH PROTILEHLÝCH POSUVNÝCH DVEŘÍ

Systém skládající se ze dvou posuvných dveří je možné řídit použitím specifické volitelné řídicí jednotky SIS pro každou CP.B1524, která musí být zapojena do příslušného konektoru, jak je uvedeno na Obr. 16.

Každá SIS jednotka musí být připojena k další pomocí 3 vodičů s tloušťkou 0,5 mm čtverečních, jak je uvedeno na Obr. 20.

Jedna z řídicích jednotek musí být nastavena jako hlavní (MASTER) (ID=0) a další musí být nastavena jako podřízená (SLAVE) (ID>0).

Všechny příkazy (pocházející z vysílačů, tlačítek nebo bezpečnostních zařízení), které jsou přijaty jednotkou posuvných dveří MASTER, jsou posílány na jednotku SLAVE, která okamžitě replikuje chování jednotky MASTER.

Logika LOC může být nastavena dvěma způsoby:

ZAPNUTO: jednotka posuvných dveří SLAVE může přijmout místní příkaz a provést otevření/zavření bez vlivu na jednotku MASTER.

VYPNUTO: jednotka posuvných dveří SLAVE nemůže přijímat místní příkazy a provést otevření/zavření bez vlivu na jednotku MASTER.

SLAVEposuvné dveře s LOC nastaveným na ZAPNUTO jsou užitečné v případech, kdy je příležitostně požadováno částečné otevření průchodu, který je obvykle řízen dvěma synchronizovanými křídly dveří, jelikož tento krokový příkaz (nebo OTEVŘENO/ZAVŘENO) zadaný jednotce SLAVE bude mít vliv pouze na tuto jednotku, zatímco ostatní příkazy směřované na jednotku MASTER budou jednotkou SLAVE replikovány.

Připojení bezpečnostních zařízení (fotobuňky, bezpečnostní hrany apod.) může být provedeno buď na jednotku MASTER nebo na jednotku SLAVE.

8.6) DÁLKOVÉ UČENÍ VYSÍLAČŮ

Pokud je v přijímači již nahrán vysílač, lze provést vzdálené učení pomocí rádiové učení (bez nutnosti zajištění přístupu k řídicí jednotce).

DŮLEŽITÉ: postup musí být proveden při otevřené bráně. Logika REM musí být ZAPNUTÁ.

Postupujte takto:

1 Stiskněte skryté tlačítko vysílače, který je již uložen v paměti.

2 Do 5 sekund stiskněte tlačítko odpovídajícího v paměti uloženého vysílače, který se má přiřadit novému vysílači. Indikátor začne blikat.

Do 10 sekund stiskněte skryté tlačítko nového vysílače.

4 Do 5 sekund stiskněte tlačítko nového vysílače, které má být přiřazeno kanálu zvolenému v bodě 2. Indikátor přestane blikat.

5 Příjímáč uloží kód nového vysílače do paměti a ihned ukončí režim programování.

Poznámka: funkce není povolena s TO.GO 2/4 AK

8.7) POJISTKY

F3 CP.B1524: T1A - Pojistka chránící napájení příslušenství

F1 SA.24V: T4A - Hlavní ochranná pojistka

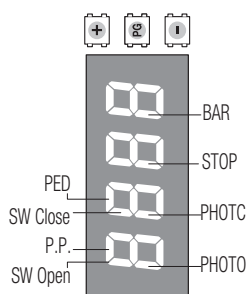
8.8) ZÁLOŽNÍ BATERIE

Řídicí jednotka CP.B1524 je vybavena napájecím zdrojem SA.24V s přípravou na připojení dvou baterií 12 V 1.2 Ah DA.BT6 (volitelné - obr. 22) do série, které zajistí standardní automatické funkce v případě dočasného výpadku proudu.

Pokud je automatický systém napájen ze sítě, napájecí zdroj SA.24V dobíjí baterie (Obr. 16).

Maximální napájecí proud dosahuje 1A, průměrný napájecí proud je 300 mA (Je nutné dodržet polaritu).

9) DIAGNOSTIKA



LED 1: Přítomnost napětí ze sítě

LED 2: Správně napájená řídicí jednotka CP.B1524

Ke každému vstupu patří liniový segment na LCD displeji, který se zapne v případě aktivace dle následujícího schématu.

Vstupy N.C. jsou zastoupeny vertikálními segmenty.

Vstupy N.O. jsou zastoupeny horizontálními segmenty.

8.10) CHYBOVÉ HLÁŠKY

Seznam některých hlášek, které se mohou zobrazit v případě funkčních anomálií:

Err	Generická chyba	Chybně vložené heslo nebo uložený vysílač (pouze v případě, že TSTM=zapnuto).
Err 1	Chyba motoru	Zkontrolujte vodiče motory, vadný nebo nezapojený motor, chyba řídicí jednotky.
Err 2	Chyba fotobuněk	Ověřte připojení, seřízení fotobuněk nebo přítomnost překážek. Fotobuňka aktivována během automatického nastavení.
Err 3	Absolutní chyba enkodéru	Zkontrolujte připojení enkodéru, zkontrolujte správné fungování enkodéru.
AMP	Zásah do amperometrického senzoru	Ověřte, zda nejsou přítomny překážky nebo body tření.
thrn	Zásah do teplotního senzoru	Přehřívání kvůli trvalé překážce Odemkněte vrata a ověřte, že nejsou přítomny body tření.
ouLd	Přetížení	Překročení maximálního výkonu Ověřte motor a přítomnost bodů tření..

9) ÚDRŽBA

Následující tabulka se používá k zaznamenávání provedené údržby, úprav nebo oprav prováděných odborníkem.

Datum _____	Podpis technika _____	Razítko
Popis operace _____ _____ _____		
Datum _____	Podpis technika _____	Razítko
Popis operace _____ _____ _____		
Datum _____	Podpis technika _____	Razítko
Popis operace _____ _____ _____		

SAFETY MEASURES

- Do not stand within the gate movement area.
- Children must not play with controls and near the gate.
- In the event of malfunctions, do not attempt to repair the failure but contact the specialised personnel.

MANUAL AND EMERGENCY MANOEUVRE

In the event of power failure or malfunction, to manually operate the gate proceed as follows:

- After inserting the customized key C, turn it anti-clockwise and pull the lever L.
- The geared motor is unlocked and the gate can be moved by hand.
- To return to the normal operating mode, close the lever L again and manually activate the gate until it is geared.

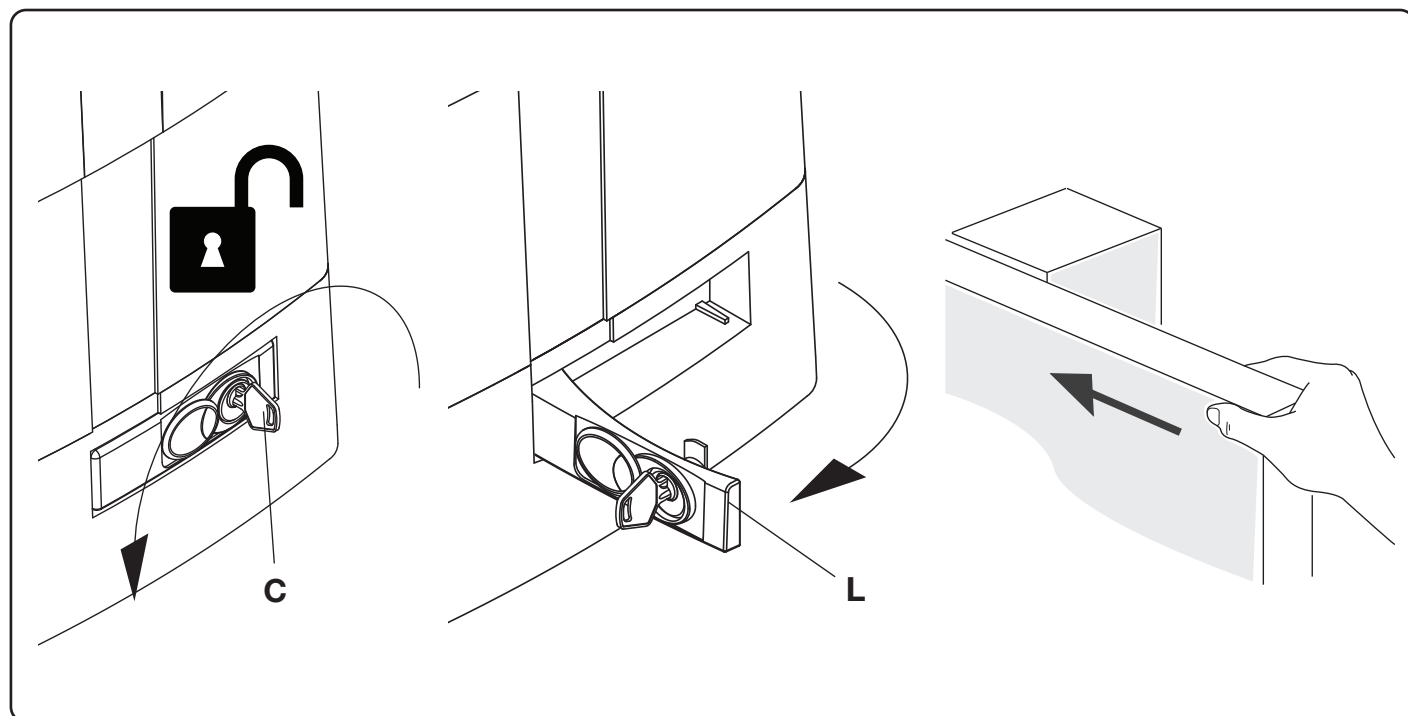
MAINTENANCE

- Every month check the good operation of the emergency manual release.
- It is mandatory not to carry out extraordinary maintenance or repairs as accidents may be caused. These operations must be carried out by qualified personnel only.
- Periodically check the efficiency of the safety devices and other parts of the system that could generate hazards due to wear and tear.
- The operator is maintenance free but it is necessary to check periodically if the safety devices and the other components of the automation system work properly. Wear and tear of some components could cause dangers.
- Keep the maintenance record that must be handed to you by the installer, and comply with the maintenance schedule.
- Unplug the system from the power source when servicing or cleaning the parts.
- Regularly check that all parts of the automation system are firmly secured and check for signs of wear or damage to cables, springs and fastening screws. Do not use the automation system if the same requires repairs or maintenance.

WASTE DISPOSAL



As indicated by the symbol shown, it is forbidden to dispose this product as normal urban waste as some parts might be harmful for environment and human health, if they are disposed of incorrectly. Therefore, the device should be disposed in special collection platforms or given back to the reseller if a new and similar device is purchased. An incorrect disposal of the device will result in fines applied to the user, as provided for by regulations in force.



BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ

- Nestůjte v oblasti pohybu brány.
- Děti si nesmí hrát s ovládacími prvky a v blízkosti brány.
- V případě poruchy se nepokoušejte poruchu opravit, ale kontaktujte odborný personál.

RUČNÍ A NOUZOVÝ MANÉVR

V případě výpadku nebo poruchy napájení, při ručním ovládání brány postupujte následovně:

- Po vložení přízpůsobeného klíče C jej otočte proti směru hodinových ručiček a zatáhněte za páčku L.
- Převodový motor je odblokovaný a s bránou lze manipulovat ručně.
- Návrat do normálního režimu provozu provedete tak, že znovu zavřete páčku L a ručně aktivujete bránu, dokud nebude znovu zapojena.

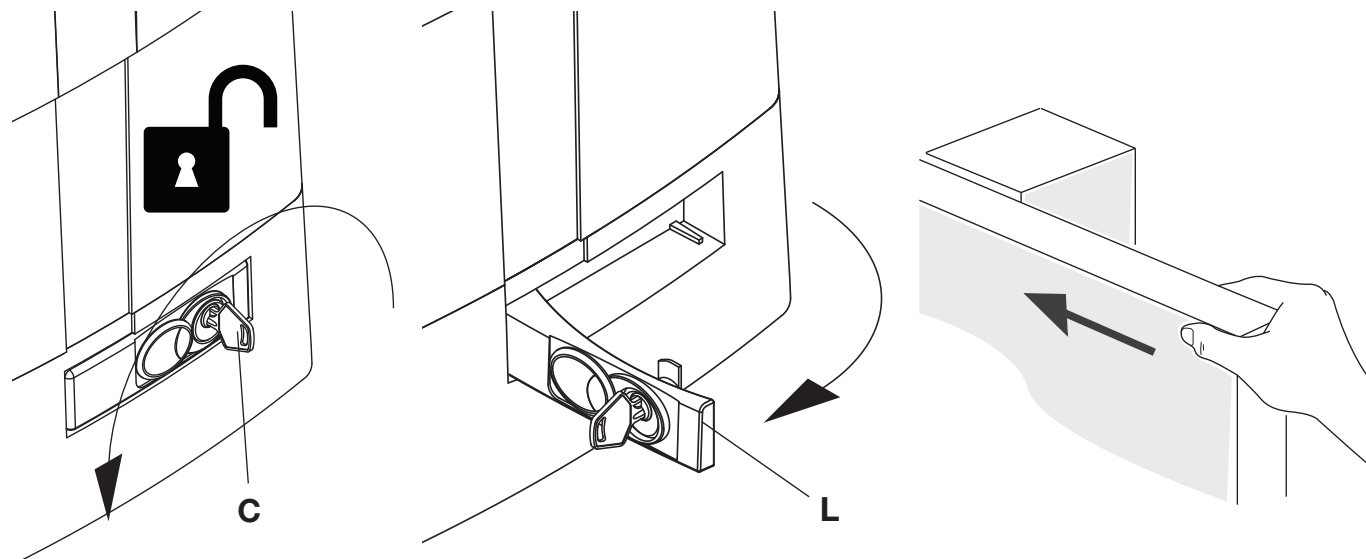
ÚDRŽBA

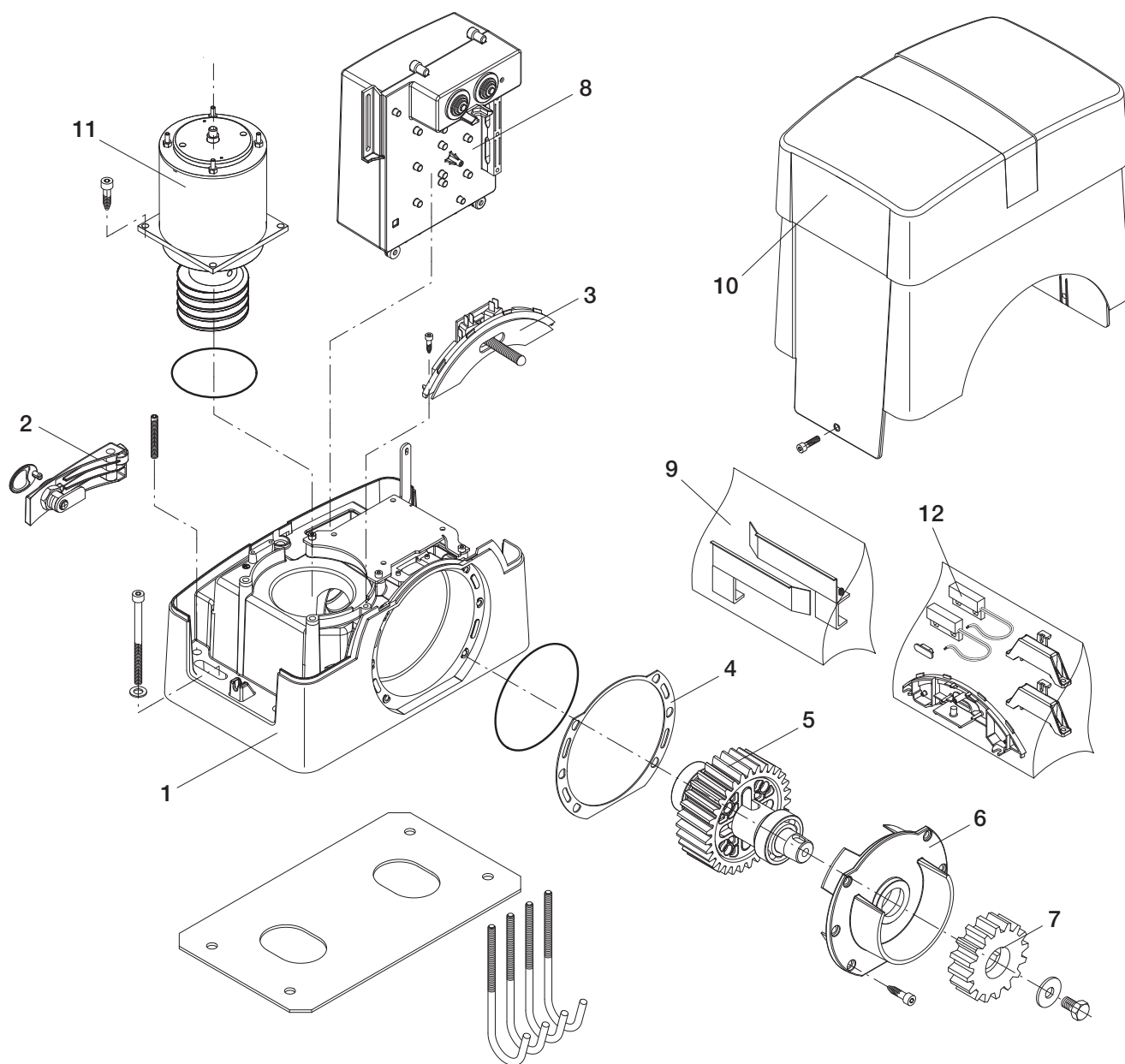
- Každý měsíc kontrolujte správnost funkce nouzového ručního uvolňování.
- Nesmíte provádět mimořádnou údržbu nebo opravy, mohlo by to způsobit nehody. Tyto úkony smí provádět pouze kvalifikovaní pracovníci.
- Pravidelně kontrolujte účinnost bezpečnostních zařízení a dalších částí systému, které by mohly vytvářet nebezpečí v důsledku opotřebení.
- Ovladač je bezúdržbový, je však nutné pravidelně kontrolovat, zda bezpečnostní zařízení a ostatní součásti automatizovaného systému řádně fungují. Opotřebení některých součástí by mohlo způsobit nebezpečí.
- Záznam o údržbě, který vám předá instalační technik, mějte vždy k dispozici a dodržujte údržbový plán.
- Při servisu nebo čistění dílů odpojte systém z napájení.
- Pravidelně kontrolujte pevné zajištění všech částí automatického systému - hledejte známky opotřebení nebo porušení kabeláže, pružin nebo upevňovacích šroubů. Nepoužívejte automatický systém, pokud vyžaduje opravu nebo údržbu.

LIKVIDACE ODPADU



Jak označuje uvedený symbol, je zakázáno likvidovat tento výrobek jako běžný komunální, protože některé součásti mohou při nesprávné likvidaci poškodit životní prostředí a lidské zdraví. Z tohoto důvodu je nutné zařízení dopravit do speciálních sběrných dvorů, popř. vrátit prodejci, pokud kupujete nové a podobné zařízení. Při nesprávné likvidaci zařízení může být uživateli dle platných předpisů udělena pokuta.





BULL 1524 / BULL 1524.S					
Ref.	Kód	Po- známka	Ref.	Kód	Po- známka
1	9686327		7	9686032	
2	9686328		8	9688346	
3	9686329		9	9686337	
4	9686333		10	9686331	
5	9686341		11	9688347	
6	9686335		12	9688102	

EU Declaration of Conformity (DOC)

Manufacturer's name:

Postal Address:

Post code and City:

Telephone number:

E-mail address:

Automatismi Benincà SpA

Via Capitello, 45

36066 - Sandrigo (VI) - Italia

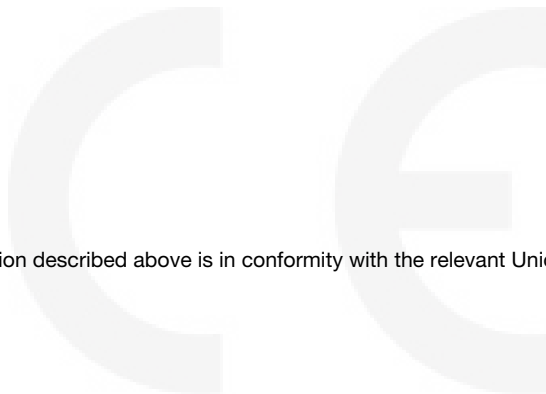
+39 0444 751030

sales@beninca.it

Declare that the DOC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Model/Product: BULL 1524 / BULL 1524.S

Type: Electromechanical actuator 24Vdc for sliding gates



The object of the declaration described above is in conformity with the relevant Union harmonization legislation:

Directive 2014/53/EU

Directive 2011/65/EU

Directive 2006/42/CE

The following harmonized standards and technical specifications have been applied:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1

ETSI EN 300 220-2 V3.1.1

ETSI EN 301 489-1 V2.1.1

ETSI EN 301 489-3 V2.1.1

EN 60950-1:2006 + A11:2009 + A1:2010 + A12:2011 + AC:2011 + A2:2013

EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011

EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

50581:2012

EN 13241-1:2003

EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003 (as applicable)

Notified body (where applicable):

Additional information:

Signed for and on behalf of:

Sandrigo, 25/10/2018

Luigi Benincà, Responsabile legale



AUTOMATISMI BENINCA SpA - Via Capitello, 45 - 36066 Sandrigo (VI) - Tel. 0444 751030 r.a. - Fax 0444 759728

www.beninca.com - sales@beninca.it
