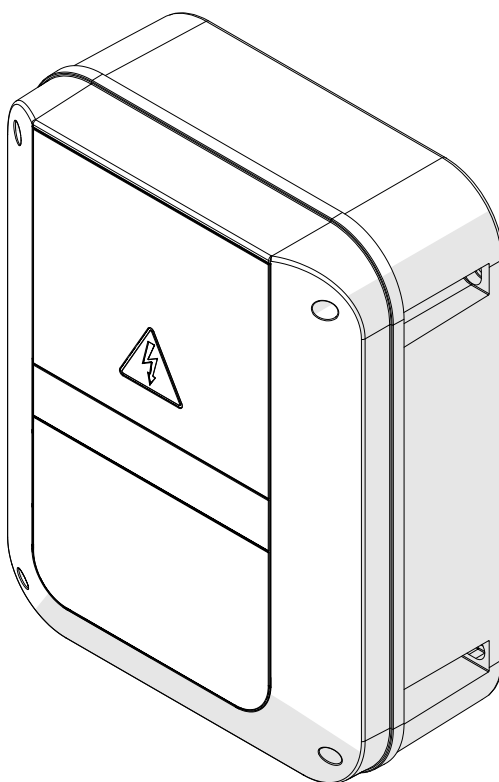
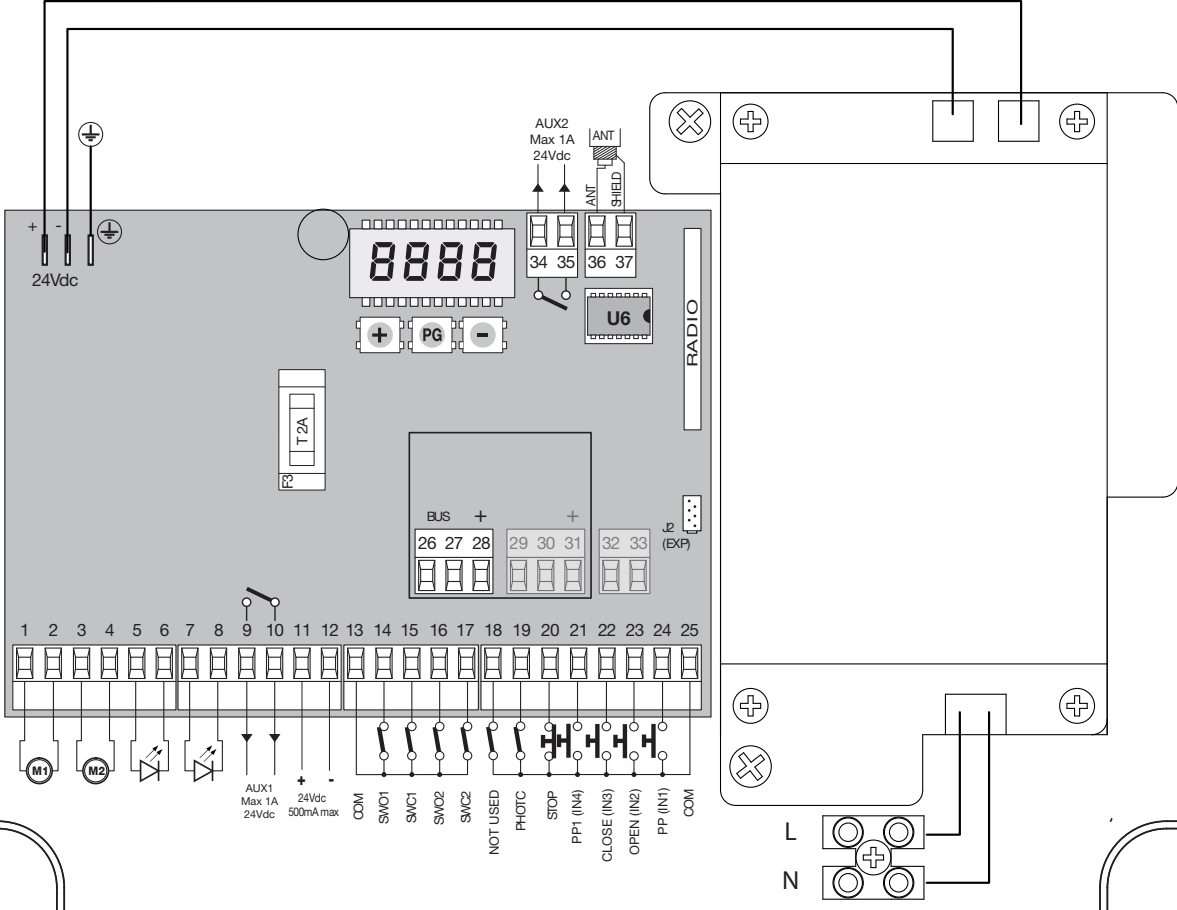
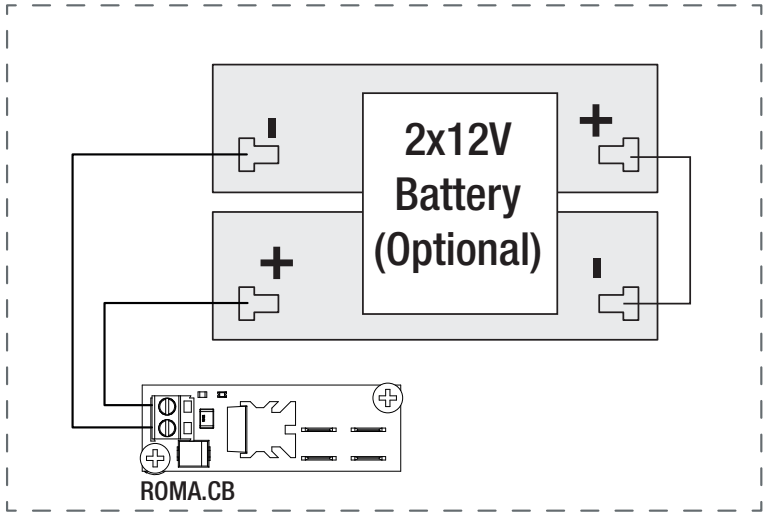


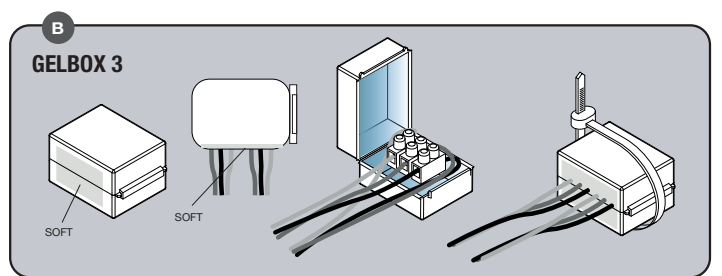
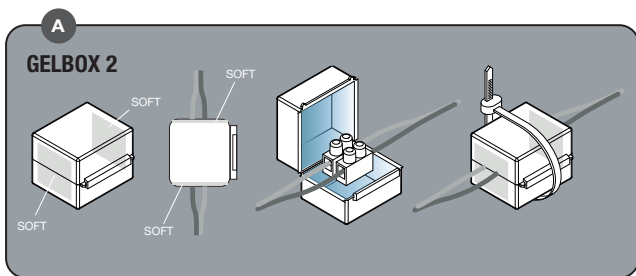
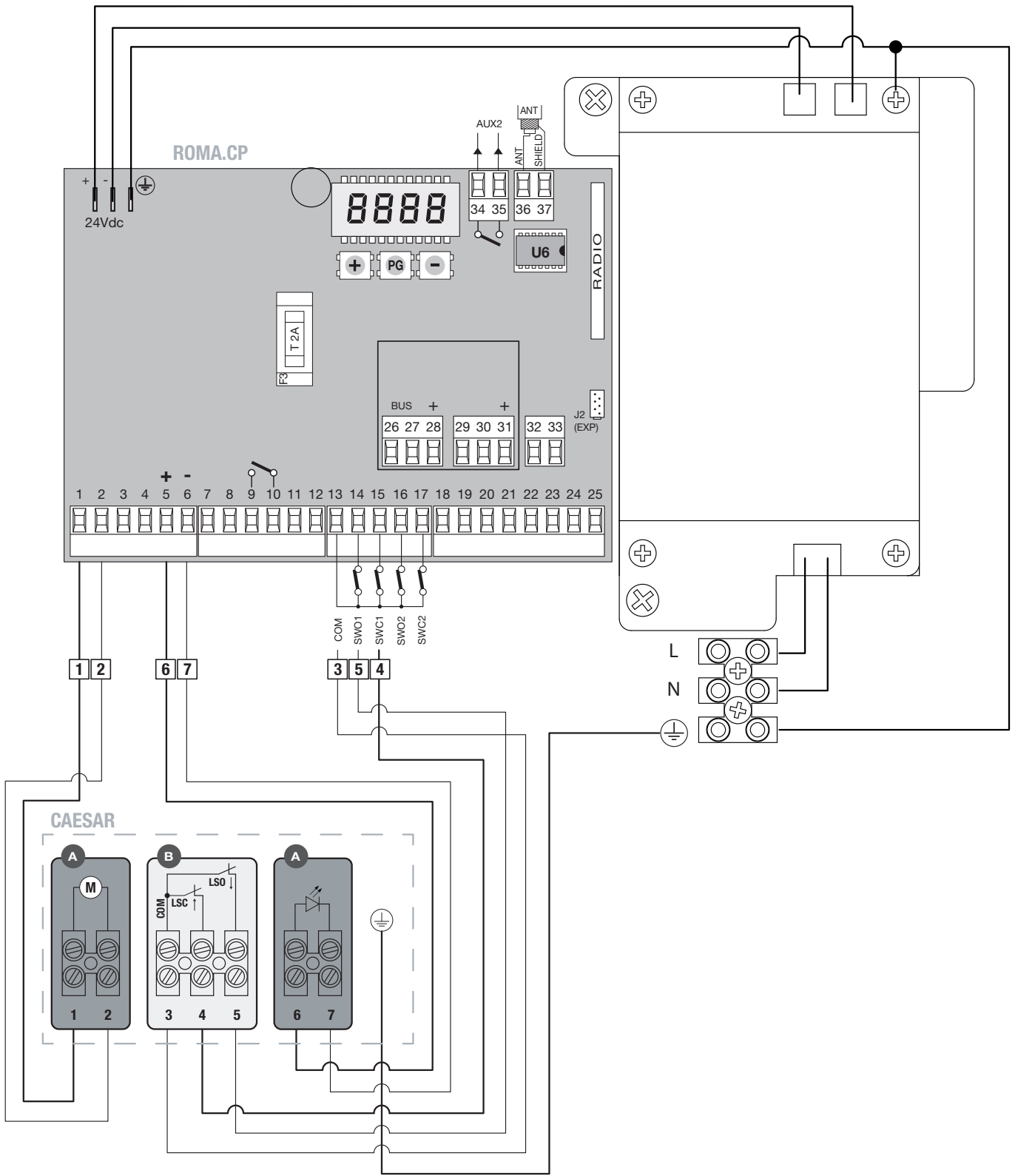
ROMA.CP

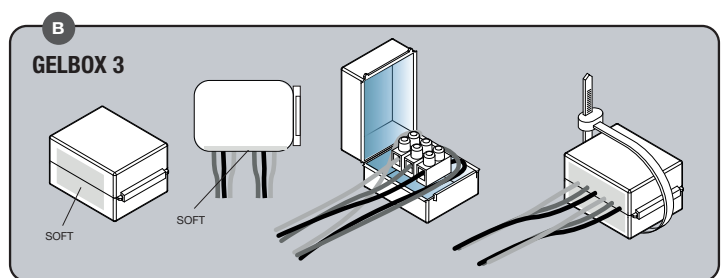
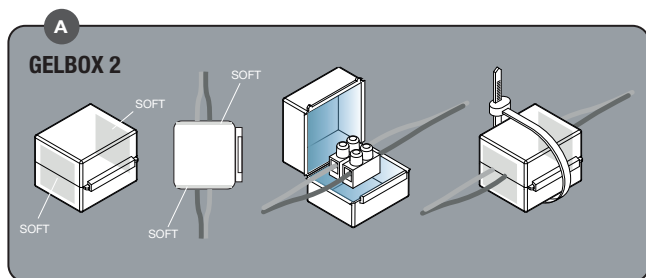
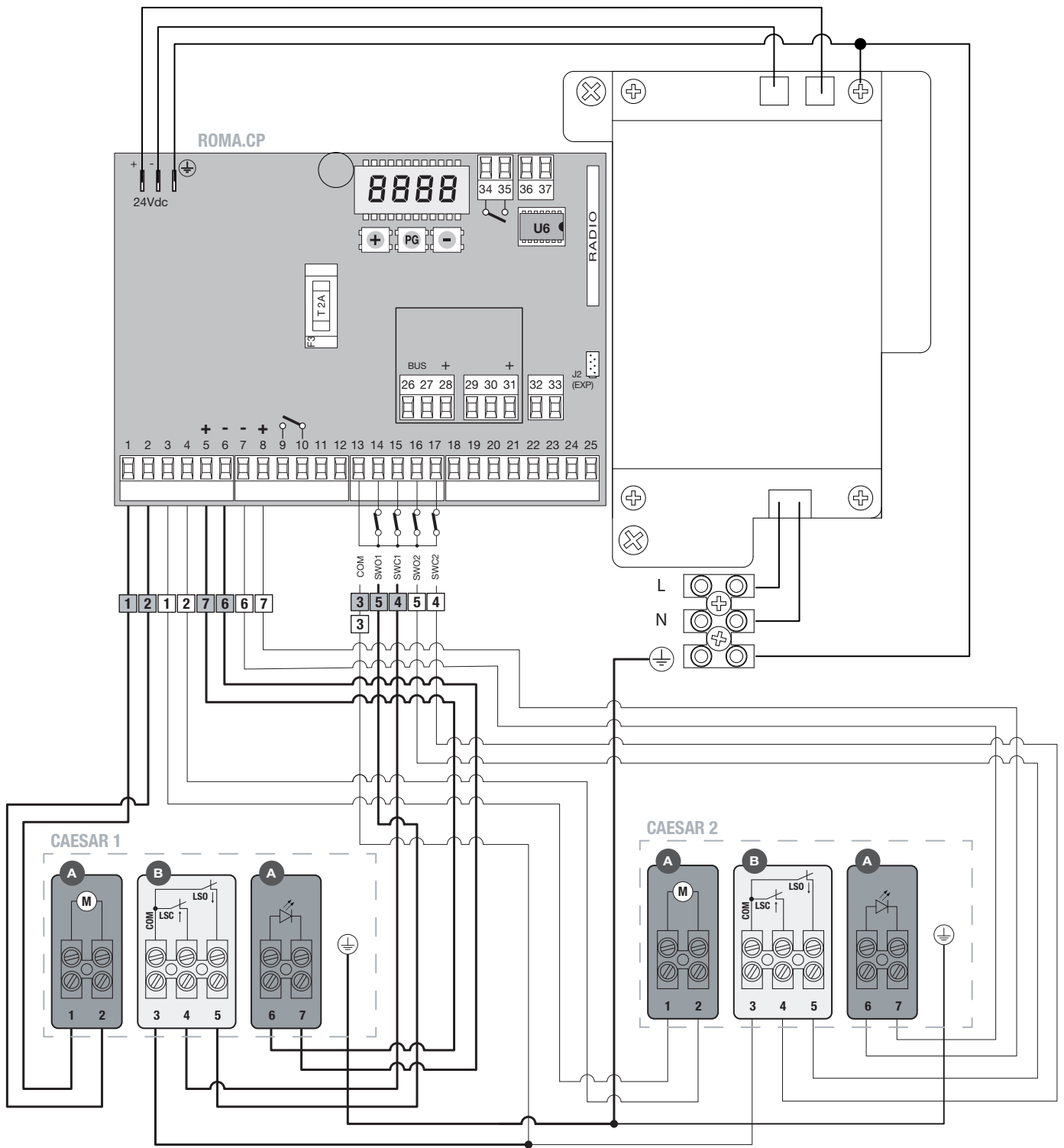


Manuale di installazione
Installation manual
Installationshandbuch
Manuel d'installation
Manual de instalación
Instrukcja instalacji

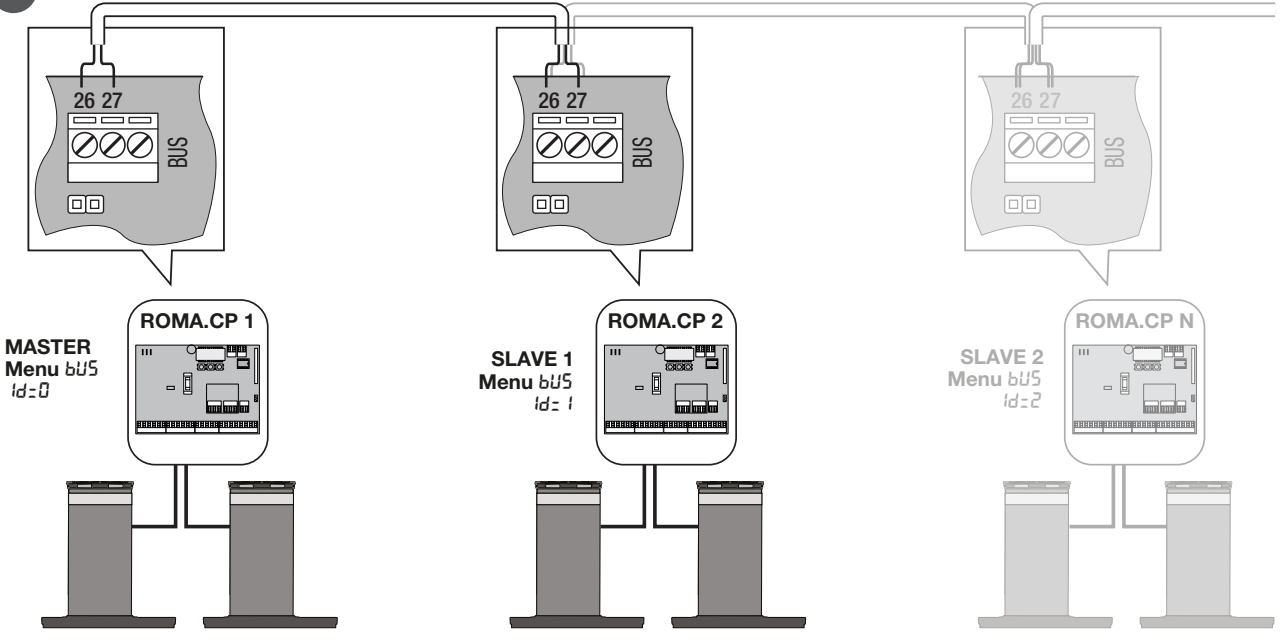
IT	Centrale di comando
GB	Control panel
DE	Steuerzentrale
FR	Unité de commande
ES	Unidad de control
PL	Jednostka sterująca



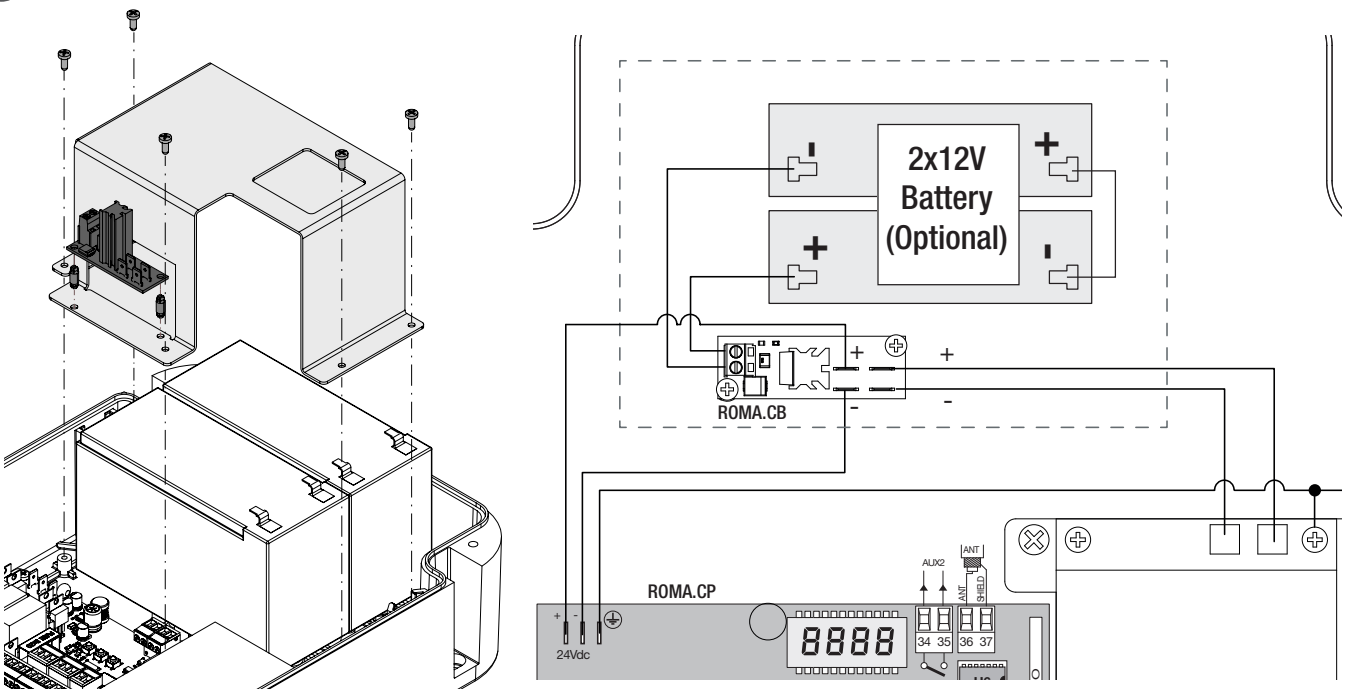




4



5

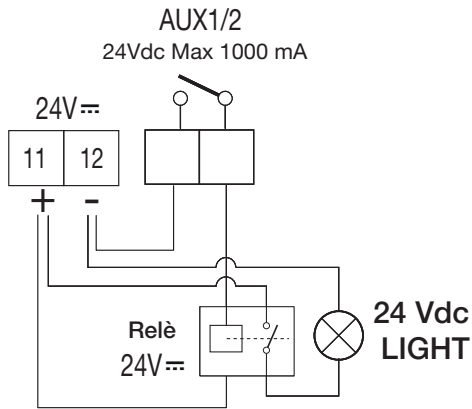
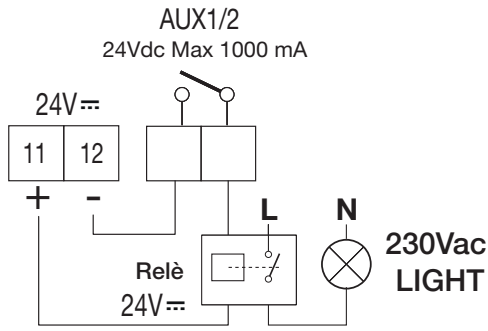


AUX :0001

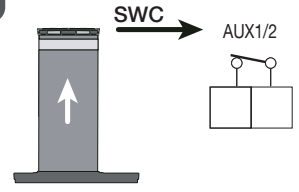
AUX :0002

Service Light (E.L.5 Time)

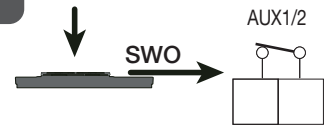
Zone Light



AUX :0003

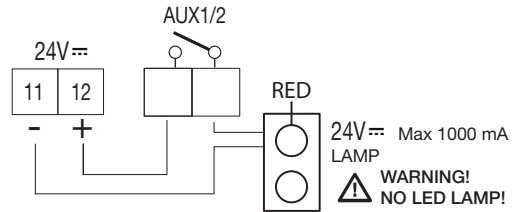


AUX :0004



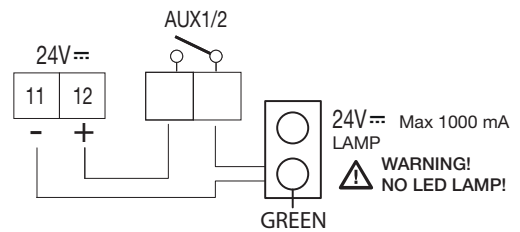
AUX :0005

Traffic Light Red

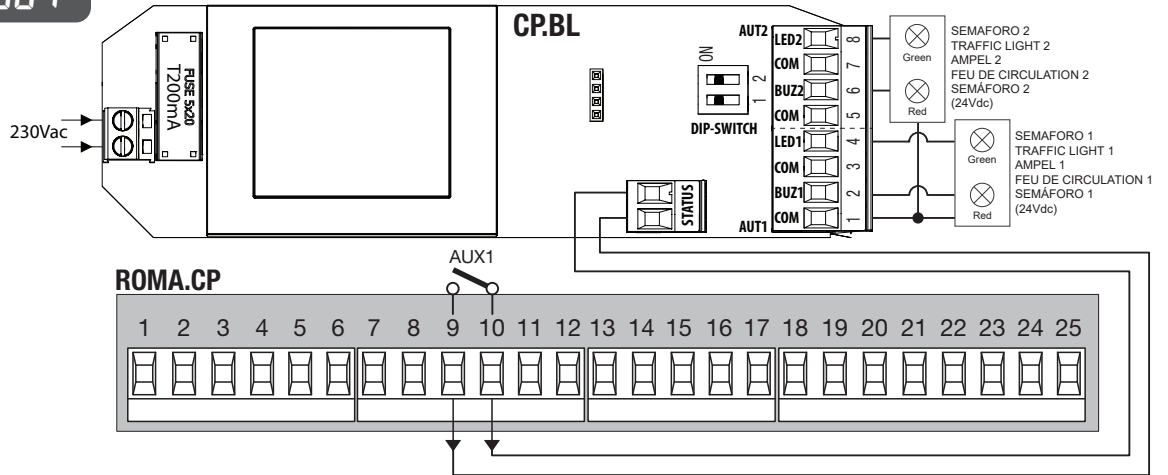


AUX :0006

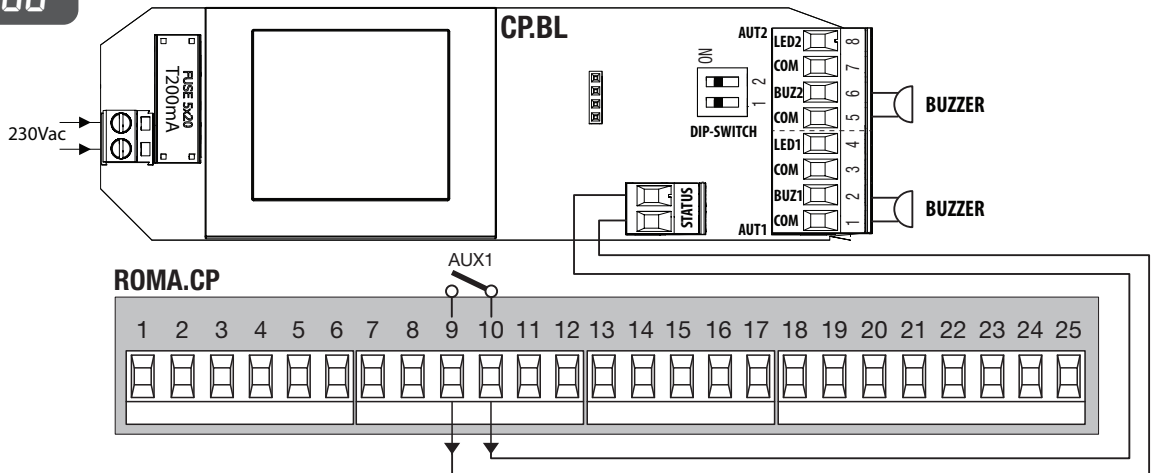
Traffic Light Green



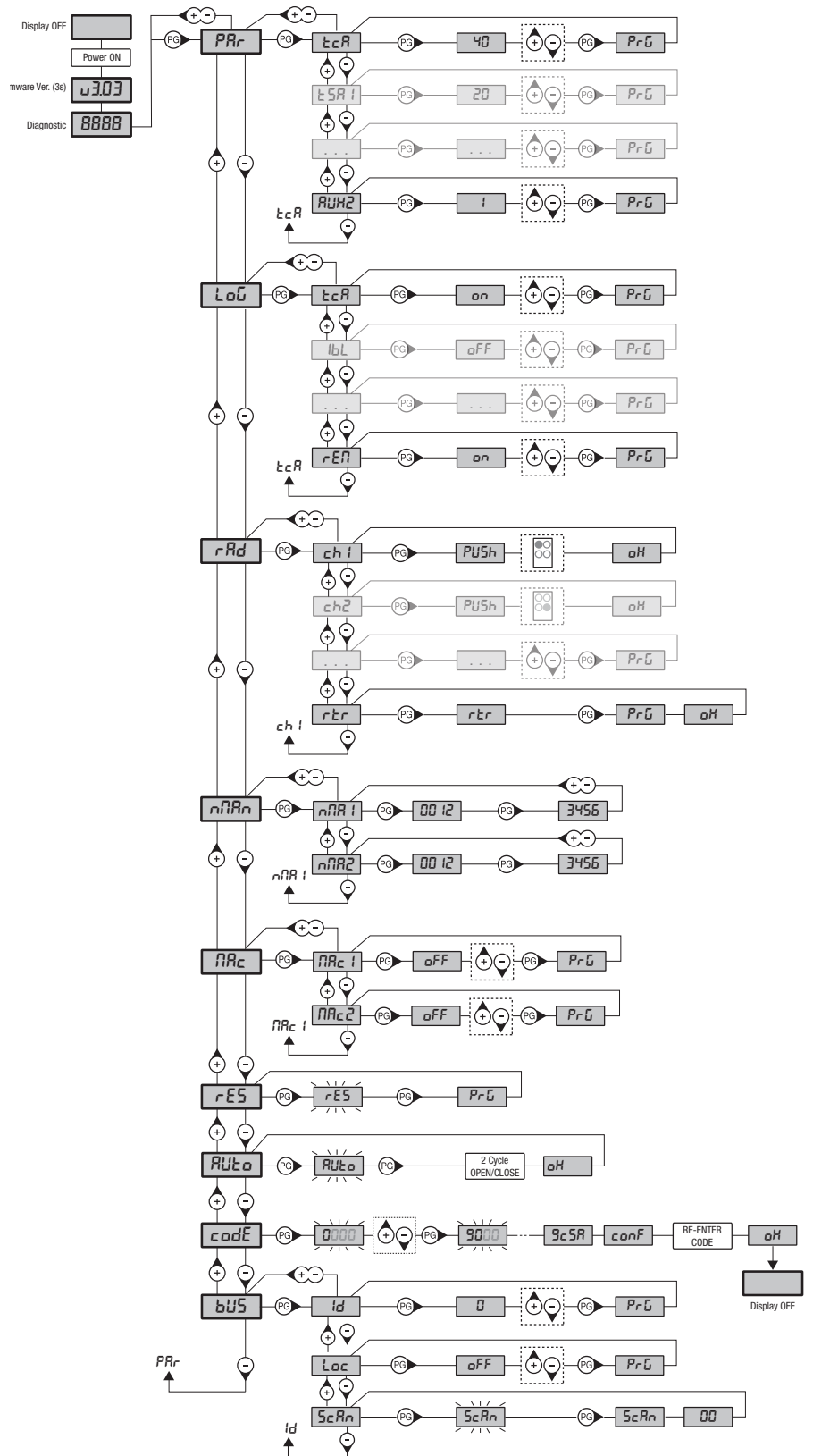
AUX :0007



AUX :0008

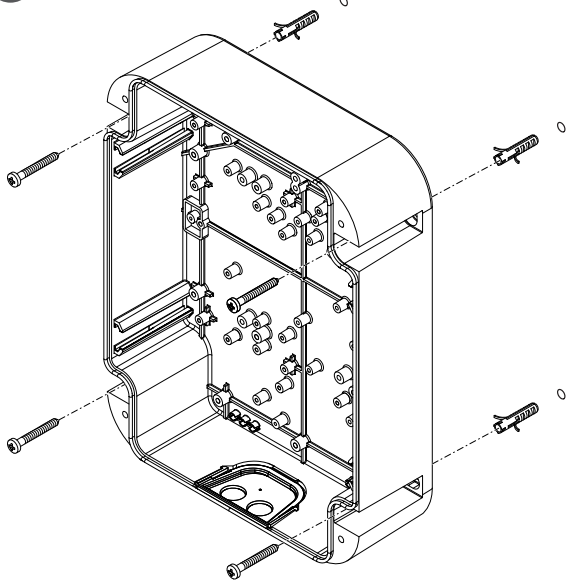


Schema menu di programmazione
 Menu programming layout
 Diagramm Programmiermenü
 Menu de programmation
 Menü de la carta de programación
 Układ menu programowania

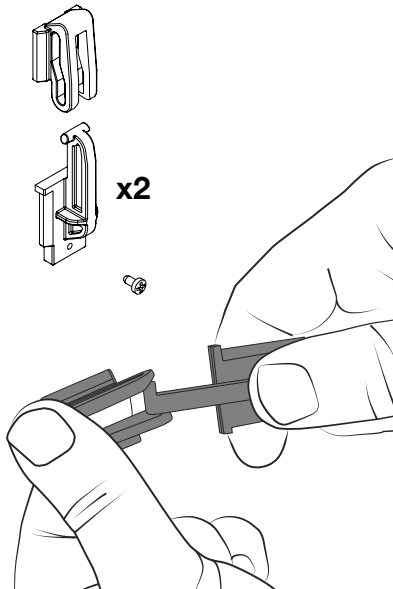


Legenda	
	Premere il tasto (-) / Press key (-) / Die Taste (-) drücken / Appuyez sur la touche (-) / Presionar la tecla (-) / Wcisnąć przycisk (-)
	Premere il tasto (+) / Press key (+) / Die Taste (+) drücken / Appuyez sur la touche (+) / Presionar la tecla (+) / Wcisnąć przycisk (+)
	Premere il tasto (PG) / Press key (PG) / Die Taste (PG) drücken / Appuyez sur la touche (PG) / Presionar la tecla (PG) / Wcisnąć przycisk (PG)
	Premere simultaneamente (+) e (-) / Press simultaneously keys (+) and (-) / Gleichzeitig (+) und (-) drücken Presser simultanément (+) et (-) / Presionar simultáneamente (+) y (-) / Naciskać jednocześnie (+) i (-)
	Selezionare il valore desiderato con i pulsanti (+) e (-) / Increase/decrease the value with keys (+) and (-) Mit den Tasten (+) und (-) kann man eingerichtete Werte ändern / Régler la valeur désirée avec les touches (+) et (-) Establecer con las teclas (+) y (-) el valor deseado / Nastawia przyciskami (+) i (-) obraną wartość
	Selezionare il pulsante del trasmettitore da associare alla funzione / Press the transmitter key, which is to be assigned to function Taste des Sendegeräts drücken, dem diese Funktion zugeteilt werden soll. Appuyer sur la touche du transmetteur qu'e l'on désire affecter à cette fonction. Presionar la tecla del transmisor que se desea asignar a esta función. / Wcisnąć przycisk nadajnika, który zamierza się skojarzyć z tą funkcją.

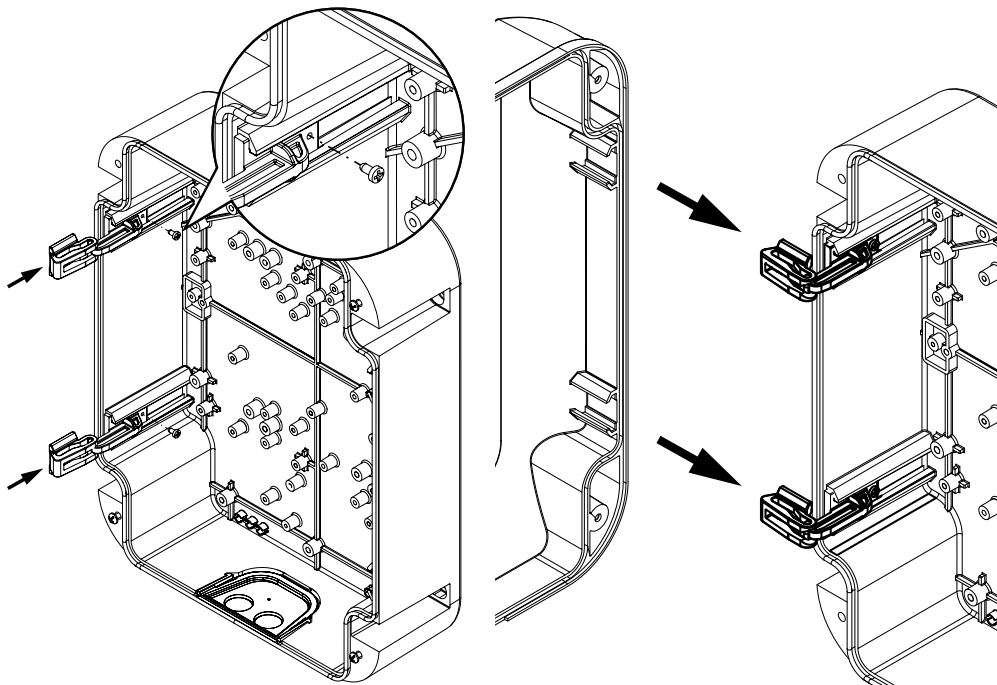
6



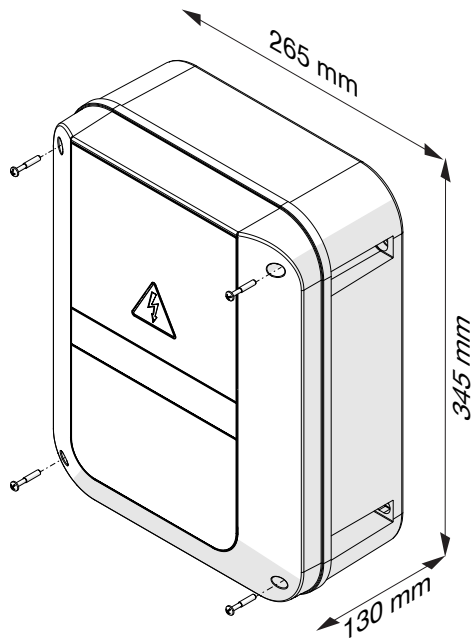
7



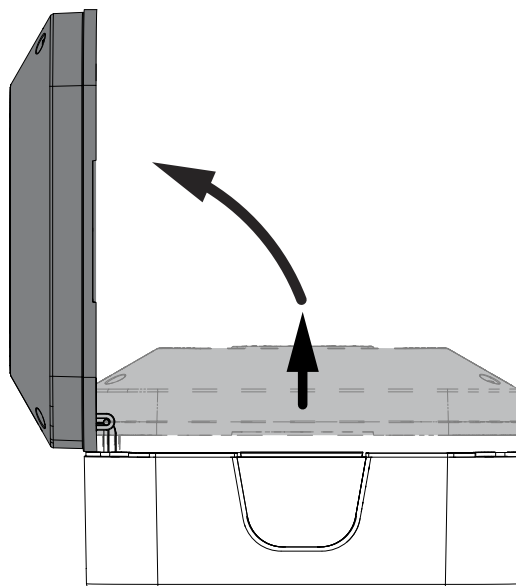
8



9



10



INFORMAZIONI GENERALI

E' vietato l'utilizzo del prodotto per scopi o con modalità non previste nel presente manuale.

Usi non corretti possono essere causa di danni al prodotto e mettere in pericolo persone e cose.

Si declina ogni responsabilità dall'inosservanza della buona tecnica nella costruzione dei cancelli, nonché dalle deformazioni che potrebbero verificarsi durante l'uso.

Conservare questo manuale per futuri utilizzi.

INFORMAZIONI PER L'INSTALLATORE

Questo manuale è destinato esclusivamente a personale qualificato per l'installazione e la manutenzione di aperture automatiche.

L'installazione deve essere effettuata da personale qualificato (installatore professionale, secondo EN12635), nell'osservanza della Buona Tecnica e delle norme vigenti.

Verificare che la struttura del cancello sia adatta ad essere automatizzata.

L'installatore deve fornire tutte le informazioni relative al funzionamento automatico, manuale e di emergenza dell'automazione, e consegnare all'utilizzatore dell'impianto le istruzioni d'uso.

AVVERTENZE GENERALI

I materiali dell'imballaggio non devono essere lasciati alla portata dei bambini in quanto fonte di potenziale pericolo.

Non disperdere nell'ambiente i materiali di imballo, ma separare le varie tipologie (es. cartone, polistirolo) e smaltirle secondo le normative locali.

Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando del prodotto.

Tenere i telecomandi lontano dai bambini.

Questo prodotto non è destinato a essere utilizzato da persone (bambini inclusi) con capacità fisiche, sensoriali o mentali ridotte, o con mancanza di conoscenze adeguate, a meno che non siano sotto supervisione o abbiano ricevuto istruzioni d'uso da persone responsabili della loro sicurezza.

Applicare tutti i dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, ecc.) necessari a proteggere l'area da pericoli di impatto, schiacciamento, convogliamento, cesoiamento.

Tenere in considerazione le normative e le direttive in vigore, i criteri della Buona Tecnica, l'utilizzo, l'ambiente di installazione, la logica di funzionamento del sistema e le forze sviluppate dall'automazione.

L'installazione deve essere fatta utilizzando dispositivi di sicurezza e di comandi conformi alla EN12978 e EN12453.

Raccomandiamo di utilizzare accessori e parti di ricambio originali, utilizzando ricambi non originali il prodotto non sarà più coperto da garanzia.

Tutte le parti meccaniche ed elettroniche che compongono l'automazione soddisfano i requisiti e le norme in vigore e presentano marcatura CE.

**SICUREZZA ELETTRICA**

Prevedere sulla rete di alimentazione un interruttore/sezionatore onnipolare con distanza d'apertura dei contatti uguale o superiore a 3 mm.

Verificare che a monte dell'impianto elettrico vi sia un interruttore differenziale e una protezione di sovracorrente adeguati.

Alcune tipologie di installazione richiedono il collegamento dell'anta ad un impianto di messa a terra rispondente alle vigenti norme di sicurezza.

Durante gli interventi di installazione, manutenzione e riparazione, togliere l'alimentazione prima di accedere alle parti elettriche.

Scollegare anche eventuali batterie tampone se presenti.

L'installazione elettrica e la logica di funzionamento devono essere in accordo con le normative vigenti.

I conduttori alimentati con tensioni diverse, devono essere fisicamente separati, oppure devono essere adeguatamente isolati con isolamento supplementare di almeno 1 mm.

I conduttori devono essere vincolati da un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti.

Ricontrollare tutti i collegamenti fatti prima di dare tensione.

Gli ingressi N.C. non utilizzati devono essere ponticellati.

**SMALTIMENTO**

Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici in quanto alcune parti che lo compongono potrebbero risultare nocive per l'ambiente e la salute umana, se smaltite scorrettamente.

L'apparecchiatura, pertanto, dovrà essere consegnata in adeguati centri di raccolta differenziata, oppure riconsegnata al rivenditore al momento dell'acquisto di una nuova apparecchiatura equivalente.

Lo smaltimento abusivo del prodotto da parte dell'utente comporta l'applicazione delle sanzioni amministrative previste dalla normativa vigente.

Le descrizioni e le illustrazioni presenti in questo manuale non sono impegnative.

Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto il fabbricante si riserva il diritto di apportare qualsiasi modifica di carattere tecnico, costruttivo o commerciale senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.

DATI TECNICI

Alimentazione centrale di comando	24Vdc
Alimentazione di rete	100-250 Vac 50/60 Hz
Uscita Motore	1/2 motore 24Vdc
Corrente massima motore	16+16 A
Uscita alimentazione accessori	24Vdc 500mA max.
Grado di protezione	IP55
Temp. funzionamento	-20°C / +50°C
Ricevitore radio	433,92 MHz incorporato e configurabile
N° codici memorizzabili	64

IMPORTANTE, LEGGERE CON ATTENZIONE:

Il ricevitore radio presente in questo prodotto è compatibile con i trasmettitori ARC (Advanced Rolling Code) i quali, grazie alla codifica a 128 bit, garantiscono una superiore sicurezza anticopiatura.

La memorizzazione dei trasmettitori ARC è del tutto analoga a quella dei normali trasmettitori Rolling Code con codifica HCS.

1) COLLEGAMENTI ELETTRICI

Nella seguente tabella sono descritti i collegamenti elettrici rappresentati in Fig. 1:

ROMA.CP		
N° Morsetti	Funzione	Descrizione
1-2	Motore 1	Collegamento motore 1: 24Vdc 16 A max.
3-4	Motore 2	Collegamento motore 2: 24Vdc 16 A max.
5-6	LUCI DISSUASORE 1	Collegamento LUCI di segnalazione del DISSUASORE 1.
7-8	LUCI DISSUASORE 2	Collegamento LUCI di segnalazione del DISSUASORE 2.
9-10	AUX1	Contatto N.O. libero da tensione configurabile tramite il parametro AUX1 (1A Max 24Vdc)
11-12	24 Vdc	Uscita alimentazione accessori 24Vdc/0,5A max. Verificare il corretto collegamento dei dispositivi (11:+24Vdc - 12:0Vdc).
13	COM	Comune per finecorsa e tutti gli ingressi di comando.
14	SWO1	Ingresso finecorsa APRE motore 1 (contatto N.C.):
15	SWC1	Ingresso finecorsa CHIUDE motore 1 (contatto N.C.).
16	SWO2	Ingresso finecorsa APRE motore 2 (contatto N.C.).
17	SWC2	Ingresso finecorsa CHIUDE motore 2 (contatto N.C.).
18	Non utilizzato	Non utilizzato
19	PHOT C	Ingresso fotocellula attiva solo in chiusura (contatto N.C.).
20	STOP	Ingresso pulsante STOP (contatto N.C.).
21	IN4	Ingresso configurabile tramite il parametro IN4 (Default 1 : PP1)
22	IN3	Ingresso configurabile tramite il parametro IN3 (Default 6 : CLOSE)
23	IN2	Ingresso configurabile tramite il parametro IN2 (Default 3 : OPEN)
24	IN1	Ingresso configurabile tramite il parametro IN1 (Default 0 : PP)
25	COM	Comune per finecorsa e tutti gli ingressi di comando
26	-	Ingresso Comune - BUS
27	BUS	Ingresso Segnale comunicazione BUS
32-33	Non utilizzato	Non utilizzato
34-35	AUX2	Contatto N.O. libero da tensione configurabile tramite il parametro AUX2 (1A Max 24Vdc)
36-37	Antenna	Collegamento antenna scheda radiorecettore integrato (30-segnale/31-schermo).
+ / -	24Vac/dc	Ingresso alimentazione 24Vdc.
U11	MEMORIA DI CONFIGURAZIONE	Memoria Eprom estraibile. Contiene tutte le configurazioni della centrale (logiche, parametri, ecc), inclusi i radiotrasmettitori. In caso di guasto è possibile estrarre la Eprom e inserirla in una diversa centrale, evitando la riprogrammazione. In caso di sostituzione e' indispensabile rispettare il verso di inserimento della Eprom.

La centrale è dotata di un modulo radio incorporato per la ricezione di telecomandi, a codice ARC (Advanced Rolling-Code), con frequenza di 433.92MHz.

CONNESSIONI CON GEL BOX

Per garantire la perfetta sigillatura e messa in sicurezza delle connessioni elettriche vengono forniti alcuni contenitori pre-riempiti di gel isolante (GEL BOX) nei quali inserire i morsetti di connessione.

GELBOX 2 (A di fig. 2 e 3): 30x27x23mm per morsetti a 2 connettori con connessione passante (i conduttori entrano da un lato ed escono dal lato opposto).

GELBOX 3 (B di fig. 2 e 3): 30x24x26mm per morsetti a 3 connettori con connessione non-passante (i conduttori entrano ed escono da un singolo lato). Il lato del GEL BOX da utilizzare per i conduttori è caratterizzato da una parete più morbida che si deforma sui conduttori (zone "SOFT" nelle figure).

Tutti i cavi di collegamento presentano una etichetta che identifica ogni singolo conduttore.

Facendo riferimento alle etichette dei cavi e alle istruzioni della centrale di comando, effettuare tutti i collegamenti, quindi procedere alla chiusura dei GEL BOX, tenendo presente che:

- Utilizzare il GEL BOX di dimensione corretta per la misura del morsetto (per 2 o 3 conduttori).
- Se il GEL BOX è di tipo passante appoggiare semplicemente il morsetto all'interno e procedere alla chiusura.
- Se il GEL BOX è di tipo non-passante i cavi devono uscire tutti dal lato con la parete più morbida.
- Per maggior sicurezza bloccate con una fascetta di cablaggio il box per impedire aperture accidentali.
- Una parte del gel fuorisce dal box, è normale e garantisce la corretta sigillatura.

2) AUTOSSET

Questa funzione va utilizzata per impostare i valori ottimali di funzionamento dell'automazione e, al termine della procedura, vengono regolati i parametri di TEMPO LAVORO e RALLENTAMENTO.

Per effettuare l'autoset, procedere come segue:

1) Accertarsi che nell'area di manovra dei dissuasori non siano presenti ostacoli di nessuna natura, se necessario, transennare l'area in modo da impedire l'accesso a persone, animali, auto, ecc.

Durante la fase di autoset, la funzione di rilevamento ostacoli non è attiva.

3) Premere il pulsante PG, con il pulsante + selezionare la funzione AUTO e premere OK.

5) Premere OK per dare inizio alla fase di autoset.

6) La centrale esegue una sequenza di manovre: aperture e chiusure complete a diverse velocità, ecc.

Durante questa fase il display visualizza alcune sigle che indicano l'operazione che sta compiendo in quel momento:

UP

DOWN

7) Al termine della fase di autoset, viene visualizzato il messaggio OK.

Nota:

Se l'autoset non ha esito positivo viene visualizzato un messaggio di errore ERR, consultate la tabella Messaggi di Errore e intervenite di conseguenza, quindi ripetete l'operazione di autoset.

3) PROGRAMMAZIONE

La programmazione delle varie funzionalità della centrale viene effettuata utilizzando il display LCD presente a bordo della centrale ed impostando i valori desiderati nei menu di programmazione descritti di seguito.

Il menu parametri consente di impostare un valore numerico ad una funzione, in modo analogo ad un trimmer di regolazione.

Il menu logiche consente di attivare o disattivare una funzione, in modo analogo al settaggio di un dip-switch.

Altre funzioni speciali seguono i menu parametri e logiche e possono variare a seconda del tipo di centrale o revisione software.

PER ACCEDERE ALLA PROGRAMMAZIONE:

- 1 - Premere il pulsante <PG>, il display si porta nel primo menu Parametri "PAR".
- 2 - Scegliere con il pulsante <+> o <-> il menu che si intende selezionare (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE>BUS).
- 3 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra la prima funzione disponibile nel menu.
- 4 - Scegliere con il pulsante <+> o <-> la funzione che si intende modificare.
- 5 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra il valore attualmente impostato per la funzione selezionata.
- 6 - Selezionare con il pulsante <+> o <-> il valore che si intende assegnare alla funzione.
- 7 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra il segnale "PRG" che indica l'avvenuta programmazione.

NOTE:

La pressione simultanea di <+> e <-> effettuata all'interno di un menu funzione consente di tornare al menu superiore senza apportare modifiche.

Mantenere la pressione sul tasto <+> o sul tasto <-> per accelerare l'incremento/decremento dei valori.

Dopo un'attesa di 120s la centrale esce dalla modalità programmazione e spegne il display.

La pressione del pulsante <-> a display spento equivale ad un comando passo-passo.

All'accensione della scheda viene visualizzata per circa 5s la versione software.

4) PARAMETRI, LOGICHE E FUNZIONI SPECIALI

Nelle tabelle di seguito vengono descritte le singole funzioni disponibili nella centrale (schema di pag.6).

4.1) PARAMETRI (PRr)			
MENU	FUNZIONE	MIN-MAX-(Default)	MEMO
tCA	Tempo di chiusura automatica. Attivo solo con logica "TCA"=ON. Al termine del tempo impostato la centrale comanda una manovra di chiusura.	1-240-(40s)	
tSA1	Regola la fase di rallentamento in apertura del motore M1. Valore espresso in percentuale sull'intera corsa. Con valore 0 il rallentamento è disabilitato.	0-99 (0%)	
tSc1	Regola la fase di rallentamento in chiusura del motore M1. Valore espresso in percentuale sull'intera corsa. Con valore 0 il rallentamento è disabilitato.	0-99 (0%)	
tSA2	Regola la fase di rallentamento in apertura e chiusura del motore M2. Valore espresso in percentuale sull'intera corsa. Con valore 0 il rallentamento è disabilitato.	0-99 (0%)	
tSc2	Regola la fase di rallentamento in chiusura del motore M2. Valore espresso in percentuale sull'intera corsa. Con valore 0 il rallentamento è disabilitato.	0-99 (0%)	
SPo1	Regola la velocità del motore 1 in APERTURA durante la fase di velocità normale. Valore espresso in percentuale.	30-99 (99%)	
SPc1	Regola la velocità del motore 1 in CHIUSURA durante la fase di velocità normale. Valore espresso in percentuale.	30-99 (99%)	
SPo2	Regola la velocità del motore 2 in APERTURA durante la fase di velocità normale. Valore espresso in percentuale.	30-99 (99%)	
SPc2	Regola la velocità del motore 2 in CHIUSURA durante la fase di velocità normale. Valore espresso in percentuale.	30-99 (99%)	
SLo1	Regola la velocità del motore 1 in APERTURA durante le fasi di rallentamento*. Valore espresso in percentuale.	10-70 (30%)	
SLc1	Regola la velocità del motore 1 in CHIUSURA durante le fasi di rallentamento*. Valore espresso in percentuale.	10-70 (30%)	
SLo2	Regola la velocità del motore 2 in APERTURA durante le fasi di rallentamento*. Valore espresso in percentuale.	20-70 (30%)	
SLc2	Regola la velocità del motore 2 in CHIUSURA durante le fasi di rallentamento*. Valore espresso in percentuale.	20-70 (30%)	
PNo1	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di discesa del dissuasore - Motore 1	1-99-(99%)**	
PNc1	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di salita del dissuasore - Motore 1	1-99-(99%)**	
PNo2	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di discesa del dissuasore - Motore 2	1-99-(99%)**	
PNc2	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di salita del dissuasore - Motore 2	1-99-(99%)**	
PSo1	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di discesa del dissuasore a velocità rallentata - Motore 1	1-99-(99%)**	
PSc1	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di salita del dissuasore a velocità rallentata - Motore 1	1-99-(99%)**	
PSo2	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di discesa del dissuasore a velocità rallentata - Motore 2	1-99-(99%)**	
PSc2	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di salita del dissuasore a velocità rallentata - Motore 2	1-99-(99%)**	
bLc0	Tempo di ricerca battuta meccanica dal momento in cui intercetto il FC di apre. Tempo in decimi di secondo.	0-100-(50)	
bLcC	Tempo di ricerca battuta meccanica dal momento in cui intercetto il FC di chiude. Tempo in decimi di secondo.	0-100-(50)	
tLS	Tempo attivazione contatto SERL (Luce di servizio) morsetti AUX1/AUX2 . Ad ogni manovra il contatto si chiude per il tempo impostato. Vedere schema di collegamento Figura 4	1-240-(60s)	
PrER	Tempo preallarme apertura (valore espresso in secondi)	0-10 (0)	
PrEc	Tempo preallarme chiusura (valore espresso in secondi)	0-10 (0)	

in1	<p>Impostazione ingresso IN1 0 : PP - Funzione Passo-Passo (Apri > Chiude > Apri) riferita a tutto il sistema collegato 1 : PP1 - Funzione Passo-Passo (Apri > Chiude > Apri) riferita a MOT1 2 : PP2 - Funzione Passo-Passo (Apri > Chiude > Apri) riferita a MOT1 3 : OPEN - Funzione Open riferita a tutto il sistema collegato 4 : OPEN1 - Funzione Open riferita a MOT1 5 : OPEN2 - Funzione Open riferita a MOT2 6 : CLOSE - Funzione Close riferita a tutto il sistema collegato 7 : CLOSE1 - Funzione Open riferita a MOT1 8 : CLOSE2- Funzione Close riferita a MOT2</p>	0-8 (0)	
in2	Stesse impostazioni del parametro IN1 ma riferite all'ingresso IN2.	0-8 (3)	
in3	Stesse impostazioni del parametro IN1 ma riferite all'ingresso IN3.	0-8 (6)	
in4	Stesse impostazioni del parametro IN1 ma riferite all'ingresso IN4.	0-8 (1)	
ch1	Stesse impostazioni del parametro IN1 ma riferite al canale radio 1 (CH1).	0-8 (0)	
ch2	Stesse impostazioni del parametro IN1 ma riferite al canale radio 2 (CH2).	0-8 (3)	
ch3	Stesse impostazioni del parametro IN1 ma riferite al canale radio 3 (CH3).	0-8 (6)	
ch4	Stesse impostazioni del parametro IN1 ma riferite al canale radio 4 (CH4).	0-8 (1)	
AUX1	<p>Imposta la modalità di funzionamento dell'uscita AUX1 (contatto N.O.), schemi presenti a pagina 4 del manuale.</p> <p>Parametri da 0 a 7 vanno ad agire su entrambi i dissuasori (dissuasore 1 e 2) 0: contatto 1A Max 24Vdc, chiuso durante la salita dei dissuasori 1: uscita luce di cortesia: tempo di attivazione è impostato dal parametro TLS 2: uscita luce di zona: Il contatto si chiude per tutta la durata della manovra e per tutta la durata dal TCA, si apre solo con i dissuasori alzati. 3: FC chiude: si attiva se il finecorsa di chiusura dei dissuasori è abilitato 4: FC apre: si attiva se il finecorsa di apertura dei dissuasori è abilitato. 5: semaforo luce verde: si attiva quando i dissuasori sono in finecorsa di apertura (dissuasori completamente abbassati) 6: semaforo luce rossa: si attiva quando i dissuasori NON sono in finecorsa di apertura (dissuasori competamente alzati, in chiusura o in apertura) 7: modalita semaforo per accessorio scheda CP.BL riferita all'intero sistema. 8: uscita comando scheda luci-buzzer mod. CP.BL riferita all'intero sistema.</p> <p>Parametri da 10 a 17 vanno ad agire SOLO sul dissuasore 1 10: contatto 1A Max 24Vdc, chiuso durante la salita del dissuasore 1 11: uscita luce di cortesia dissuasore 1: tempo di attivazione è impostato dal parametro TLS 12: uscita luce di zona dissuasore 1: Il contatto si chiude per tutta la durata della manovra e per tutta la durata dal TCA, si apre solo con dissuasore 1 alzato. 13: FC chiude dissuasore 1: si attiva se il finecorsa di chiusura del dissuasore 1 è abilitato 14: FC apre dissuasore 1: si attiva se il finecorsa di apertura del dissuasore 1 è abilitato. 15: semaforo luce verde dissuasore 1: si attiva quando il dissuasore 1 è in finecorsa di apertura (dissuasore 1 completamente abbassato) 16: semaforo luce rossa dissuasore 1: si attiva quando il dissuasore 1 NON è in finecorsa di apertura (dissuasore 1 competamente alzato, in chiusura o in apertura) 17: modalita semaforo per accessorio scheda CP.BL per dissuasore 1 - dissuasore 2 18: uscita comando scheda luci-buzzer mod. CP.BL per dissuasore 1 - dissuasore 2</p> <p>Parametri da 20 a 27 vanno ad agire SOLO sul dissuasore 2 20: contatto 1A Max 24Vdc, chiuso durante la salita del dissuasore 2 21: uscita luce di cortesia dissuasore 2: tempo di attivazione è impostato dal parametro TLS 22: uscita luce di zona dissuasore 2: Il contatto si chiude per tutta la durata della manovra e per tutta la durata dal TCA, si apre solo con dissuasore 2 alzato. 23: FC chiude dissuasore 2: si attiva se il finecorsa di chiusura del dissuasore 2 è abilitato 24: FC apre dissuasore 2: si attiva se il finecorsa di apertura del dissuasore 2 è abilitato. 25: semaforo luce verde dissuasore 2: si attiva quando il dissuasore 2 è in finecorsa di apertura (dissuasore 2 completamente abbassato) 26: semaforo luce rossa dissuasore 2: si attiva quando il dissuasore 2 NON è in finecorsa di apertura (dissuasore 2 competamente alzato, in chiusura o in apertura) 27: modalita semaforo per accessorio scheda CP.BL per dissuasore 1 - dissuasore 2 28: uscita comando scheda luci-buzzer mod. CP.BL per dissuasore 1 - dissuasore 2</p>	0 -26 - (0)	
AUX2	Stesse impostazioni del parametro AUX1 ma riferite all'uscita AUX2 (contatto N.O), schemi presenti a pagina 4 del manuale.	0-26 - (1)	

*** ATTENZIONE:**

**UN'ERRATA IMPOSTAZIONE DI QUESTI PARAMETRI PUÒ RISULTARE PERICOLOSA.
RISPETTARE LE NORMATIVE VIGENTI!**

Con motori privi di finecorsa e/o encoder regola la sensibilità del sensore che provoca l'arresto durante la fase di rallentamento.

** 1: minima forza/coppia - 99: massima forza/coppia.

La centrale dispone di due dispositivi antischiacciamento, il sensore amperometrico (regolato dai parametri PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) e l'encoder (regolato dai parametri SEAV e SEAR).

Tramite la procedura di Autoseg viene regolata di default la sensibilità del sensore amperometrico, mentre l'encoder (con il set di default) si attiva solamente nel caso in cui il cancello si arresti completamente in seguito ad un urto.

Si consiglia di usare solo un sistema alla volta, dando la preferenza al sensore amperometrico, il cui tempo di risposta è minore.

4.2) LOGICHE (LcU)			
MENU	FUNZIONE	ON-OFF-(Default)	MEMO
tca	Abilita o disabilita la chiusura automatica On: chiusura automatica abilitata Off: chiusura automatica disabilitata	(ON)	
ibl	Abilita o disabilita la funzione condominiale. On: funzione condominiale abilitata. L'impulso P.P. o del trasmettitore non ha effetto durante la fase di apertura. Off: funzione condominiale disabilitata.	(OFF)	
ibca	Abilita o disabilita la funzione condominiale durante il conteggio TCA. On: funzione condominiale abilitata. L'impulso P.P. o del trasmettitore non ha effetto durante il conteggio del TCA. Off: funzione condominiale disabilitata.	(OFF)	
scl	Abilita o disabilita la chiusura rapida On: chiusura rapida abilitata. Con cancello aperto o in fase di apertura l'intervento della fotocellula provoca la chiusura automatica dopo 3 s dopo la completa apertura. Attiva solo con TCA:ON Off: chiusura rapida disabilitata.	(OFF)	
htr	Abilita o disabilita la funzione Uomo presente. On: Funzionamento Uomo Presente. La pressione dei pulsanti APRE/CHIUDE deve essere mantenuta durante tutta la manovra. L'apertura dell'ingresso STOP arresta il motore. Tutti gli ingressi di sicurezza sono disattivati, tranne gli ingressi fincorsa /SW01/SW02/SWC1/SWC2). Off: Funzionamento automatico/semiautomatico.	(OFF)	
mot	Seleziona la modalità di funzionamento 1 o 2 motori: On: funzionamento per singolo motore Off: funzionamento per due motori	(OFF)	
cuAr	Abilita o disabilita i trasmettitori ARC clonati. On: I trasmettitori della serie AK clonati da un trasmettitore ARC già memorizzato sono abilitati. Off: Non sono abilitati trasmettitori clonati.	(ON)	
RoPF	Attiva o disattiva la funzione di "Apertura forzata in assenza di rete" (attivabile solo con batterie di emergenza collegate e funzionanti). On: Funzione attiva. In caso di mancanza di alimentazione di rete, prima che la batteria di emergenza si scarichi completamente, la centrale forza una manovra di apertura. L'automazione rimane aperta fino al ripristino dell'alimentazione di rete. Off: Funzione non attiva.	(OFF)	
ren	Abilita o disabilita l'apprendimento remoto dei radiotrasmettitori, come indicato nel paragrafo "Apprendimento remoto trasmettitori". On: Apprendimento remoto abilitato. Off: Apprendimento remoto non abilitato.	(ON)	

ATTENZIONE:

Qualsiasi modifica ad uno di questi parametri/logiche:

TSA1 - TSC1 - TSA2 - TSC2 - SPO1 - SPC1 - SPO2 - SPC2 - SLO1 - SLC1 - SLO2 - SLC2

Sul display viene visualizzato il messaggio PRG.

4.3) RADIO (rRd)

MENU	FUNZIONE
chl	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PUSH) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione impostata al canale 1. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio oH Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio Err.
chl2	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PUSH) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione impostata al canale 2. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio oH Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio Err.
chl3	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PUSH) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione impostata al canale 3. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio oH Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio Err.
chl4	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PUSH) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione impostata al canale 4. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio oH Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio Err.
nH	Selezionando questa funzione il display LCD visualizza il numero di trasmettitori attualmente memorizzati nella ricevente.
clr	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PUSH) di un codice trasmettitore da cancellare dalla memoria. Se il codice è valido, viene cancellato e viene visualizzato il messaggio oH Se il codice non è valido o non è presente in memoria, viene visualizzato il messaggio Err
tr	Cancella completamente la memoria della ricevente. Viene richiesta conferma dell'operazione. Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (PUSH) di una nuova pressione di PGM a conferma dell'operazione. A fine cancellazione viene visualizzato il messaggio oH

4.4) NUMERO MANOVRE (nRn)

MENU	FUNZIONE
nRn1	Visualizza il numero di cicli completi (apre+chiude) effettuate dal dissuasore 1. La prima pressione del pulsante <PG>, visualizza le prime 4 cifre, la seconda pressione le ultime 4. Es. <PG> 00 12 >>> <PG> 3456: effettuati 123.456 cicli.
nRn2	Visualizza il numero di cicli completi (apre+chiude) effettuate dal dissuasore 2. La prima pressione del pulsante <PG>, visualizza le prime 4 cifre, la seconda pressione le ultime 4. Es. <PG> 00 12 >>> <PG> 3456: effettuati 123.456 cicli.

4.5) CICLI MANUTENZIONE (nRc)

MENU	FUNZIONE
nRc1	Questa funzione consente di attivare la segnalazione di richiesta manutenzione per il dissuasore 1 dopo un numero di manovre stabilito dall'installatore. Per attivare e selezionare il numero di manovre, procedere come segue: Premere il pulsante <PG>, il display visualizza OFF, che indica che la funzione è disabilitata (valore di default). Con i pulsanti <+> e <-> selezionare uno dei valori numerici proposti (da OFF a 100). I valori vanno intesi come centinaia di cicli di manovre (ad es.: il valore 50 sta ad indicare 5000 manovre). Premere il pulsante OK per attivare la funzione. Il display visualizza il messaggio PROG. La richiesta di manutenzione viene segnalata all'utente tramite una sequenza di lampeggio a dissuasore chiuso.
nRc2	Questa funzione consente di attivare la segnalazione di richiesta manutenzione per il dissuasore 2 dopo un numero di manovre stabilito dall'installatore. Per attivare e selezionare il numero di manovre, procedere come segue: Premere il pulsante <PG>, il display visualizza OFF, che indica che la funzione è disabilitata (valore di default). Con i pulsanti <+> e <-> selezionare uno dei valori numerici proposti (da OFF a 100). I valori vanno intesi come centinaia di cicli di manovre (ad es.: il valore 50 sta ad indicare 5000 manovre). Premere il pulsante OK per attivare la funzione. Il display visualizza il messaggio PROG. La richiesta di manutenzione viene segnalata all'utente tramite una sequenza di lampeggio a dissuasore chiuso.

4.6) RESET (rE5)

RESET della centrale. ATTENZIONE!: Riporta la centrale ai valori di default.
La prima pressione del pulsante <PG> provoca il lampeggio della scritta rE5, una ulteriore pressione del pulsante <PG> effettua il reset della centrale.
Nota: Non vengono cancellati i trasmettitori dalla ricevente né la password di accesso.
Vengono riportati ai valori di default tutte le logiche e tutti i parametri, è pertanto necessario ripetere la procedura di autosest.

4.7) AUTOSSET (AutO)

Vedi paragrafo 3) AUTOSSET

4.8) PASSWORD DI ACCESSO (codE)

Consente di inserire un codice di protezione di accesso alla programmazione della centrale.

E' possibile inserire un codice alfanumerico di quattro caratteri utilizzando i numeri da 0 a 9 e le lettere A-B-C-D-E-F.

Il valore di default è 0000 (quattro zeri) e indica l'assenza di codice di protezione.

In qualsiasi momento è possibile annullare l'operazione di inserimento del codice, premendo contemporaneamente i tasti + e -. Una volta inserita la password è possibile operare sulla centrale, entrando ed uscendo dalla programmazione per un tempo di circa 10 minuti, in modo da consentire le operazioni di regolazione e test delle funzioni.

Sostituendo il codice 0000 con qualsiasi altro codice si abilita la protezione della centrale, impedendo l'accesso a tutti i menu. Se si desidera inserire un codice di protezione, procedere come segue:

- selezionare il menu Code e premere OK.
- viene visualizzato il codice 0000, anche nel caso sia già stato inserito in precedenza un codice di protezione.
- con i tasti + e - si può variare il valore del carattere lampeggiante.
- con il tasto OK si conferma il carattere lampeggiante e si passa al successivo.
- dopo aver inserito i 4 caratteri compare un messaggio di conferma "CONF".
- dopo alcuni secondi viene ri-visualizzato il codice 0000
- è necessario riconfermare il codice di protezione precedentemente inserito, in modo da evitare inserimenti involontari.

Se il codice corrisponde al precedente, viene visualizzato un messaggio di conferma "oH"

La centrale esce automaticamente dalla fase di programmazione, e per accedere nuovamente ai menu sarà necessario inserire il codice di protezione memorizzato.

IMPORTANTE: ANNOTARE il codice di protezione e CONSERVARLO IN LUOGO SICURO per future manutenzioni. Per rimuovere un codice da una centrale protetta è necessario entrare in programmazione con la password e riportare il codice al valore di default 0000.

IN CASO DI SMARRIMENTO DEL CODICE È NECESSARIO RIVOLGERSI ALL'ASSISTENZA TECNICA AUTORIZZATA, PER IL RESET TOTALE DELLA CENTRALE.

4.9) SINCRONISMO (bus)

MENU	FUNZIONE
Id	Imposta il numero id di sincronismo. E' possibile impostare un valore numerico da 0 a 15. Se impostata con il valore 0 la centrale viene configurata come MASTER, tutti gli altri valori la configurano come SLAVE.
Loc	Consente ad una centrale configurata come SLAVE di accettare comandi locali. Vedi paragrafo "SINCRONIZZAZIONE BUS di centrali ROMA.CP"
ScAn	Funzione valida solo per scheda Master (ID:0), Avviando la scansione la centrale Master visualizza il numero di centrali SLAVE connesse. Procedere come segue: a) Selezionare la funzione SCAN e premere PG. b) la centrale si pone in attesa di conferma di inizio procedura "SCAN" LAMPEGGIANTE c) premere PG per dare inizio alla fase di scansione. d) viene visualizzato il numero di centrali SLAVE connesse. E' INDISPENSABILE effettuare una procedura di SCAN dopo aver connesso e alimentato tutte le schede SLAVE.

Sincronizzazione BUS di centrali ROMA.CP*

E' possibile gestire un sistema formato da più centrali utilizzando collegando tra loro i PIN 26 e 27 della morsettiere BUS (vedi fig.1).

Ogni scheda deve essere interconnessa utilizzando 2 fili da 0,5 mmq, come indicato in Fig.4.

Una delle due schede deve essere impostata come MASTER (ID=0), tutte le altre come SLAVE (ID da 1 a 15)

Tutti i comandi (sia da radiotrasmettitori, sia da ingressi di comando e sicurezze) ricevuti dalla centrale MASTER verranno quindi trasmessi alle centrali SLAVE, che replicheranno istantaneamente il comportamento del MASTER.

La logica LOC del menu BUS può essere settata in due modi:

ON: la centrale SLAVE può accettare un comando locale (OPEN/CLOSE e Passo-Passo) e di conseguenza può effettuare una manovra di apertura e/o chiusura senza che ci sia un effetto sulle altre centrali.

Uno SLAVE con LOC impostato in ON può ad esempio essere utile nel caso sia necessaria l'apertura parziale del passaggio che normalmente viene gestito da tutti i dissuasori.

OFF: la centrale SLAVE non accetta comandi locali, replicherà quindi sempre e comunque lo stato del MASTER.

Nota: i comandi radio inviati ai ricevitori delle centrali Slave hanno sempre effetto locale indipendentemente dalla logica LOC.

I dispositivi di sicurezza possono essere collegati indifferentemente sulla scheda MASTER o SLAVE.

Con LOC ON il comando PP agisce solo sui due dissuasore connessi alla scheda slave, con loc OFF il comando agisce su tutto il sistema(slave+master)

* disponibile solo con versione firmware 1.04 o successiva

5) APPRENDIMENTO REMOTO TRASMETTITORI

Se si dispone di un trasmettitore già memorizzato nella ricevente è possibile effettuare l'apprendimento radio remoto (senza necessità di accedere alla centrale).

IMPORTANTE: La procedura deve essere eseguita con dissuasore abbassato durante la pausa TCA o a dissuasore abbassato se la logica TCA è OFF. La logica REM deve essere ON.

Procedere come segue:

- 1 Premere il tasto nascosto del trasmettitore già memorizzato.
- 2 Premere, entro 5s, il tasto del trasmettitore già memorizzato corrispondente al canale da associare al nuovo trasmettitore. Il lampeggiante si accende.
- 3 Premere entro 10s il tasto nascosto del nuovo trasmettitore.
- 4 Premere, entro 5s, il tasto del nuovo trasmettitore da associare al canale scelto al punto 2. Il lampeggiante si spegne.
- 5 La ricevente memorizza il nuovo trasmettitore ed esce immediatamente dalla programmazione.

6) FUSIBILI

F3 ROMA.CP : T2A - Fusibile di protezione alimentazione accessori.

7) BATTERIA DI EMERGENZA

La centrale ROMA.CP comprende la scheda di alimentazione ROMA.CB predisposta al collegamento in serie di due batterie 12V 2,1Ah DA.BT2 (opzionali) che consentono il funzionamento dell'automazione anche nel caso di temporanea assenza dell'alimentazione di rete (fig.5).

Durante il normale funzionamento di rete la scheda ROMA.CB provvede alla ricarica delle batterie.

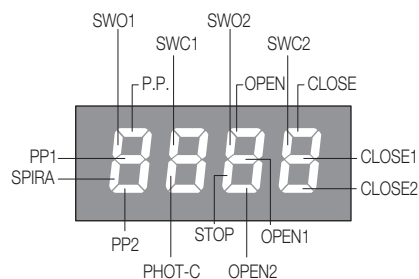
La corrente di carica massima è di 1A, la corrente di carica media è di 300mA. (rispettare la polarità)

Tempo indicativo di ricarica batterie:

1,2 Ah : 2h

6,5 Ah : 8h

8) DIAGNOSTICA



Ad ogni ingresso è associato un segmento del display che in caso di attivazione si accende, secondo il seguente schema.

Gli ingressi N.C. sono rappresentati dai segmenti verticali.

Gli ingressi N.O. sono rappresentati dai segmenti orizzontali.

La centrale visualizza il messaggio AMP1 o AMP2 in caso di intervento del sensore amperometrico antischiacciamento.

9) MESSAGGI DI ERRORE

Di seguito sono elencati alcuni messaggi che vengono visualizzati dal display in caso di anomalie di funzionamento:

AMP1	errore ostacolo motore 1/antischiacciamento	verificare presenza di ostacoli sulla corsa dell'anta motore 1
AMP2	errore ostacolo motore 2/antischiacciamento	verificare presenza di ostacoli sulla corsa dell'anta motore 2
Err1	errore verifica circuito motore 1	verificare collegamenti motore 1
Err2	errore verifica circuito motore 2	verificare collegamenti motore 2
ErrB	errore ingresso attivo (durante autosest)	in fase di autosest è intervenuto un ingresso PP/Open/Close.
thn1	intervento protezione termica motore 1	attendere il raffreddamento del motore M1, nel caso non avvenga il ripristino, può essere necessaria la sostituzione del motore
thn2	intervento protezione termica motore 2	attendere il raffreddamento del motore M2, nel caso non avvenga il ripristino, può essere necessaria la sostituzione del motore
Ecoff	Errore comunicazione	Con BUS attivo, indica un'assenza di comunicazione tra le centrali.
oUL1	Errore overload	Superato limite di corrente disponibile dalla scheda per il motore 1
oUL2	Errore overload	Superato limite di corrente disponibile dalla scheda per il motore 2

GENERAL INFORMATION

It is forbidden to use the product for purposes or in ways not described in this manual.

Incorrect use may cause damage to the product and endanger people and property.

We accept no responsibility for failure to comply with good engineering practice in the construction of gates, or for any deformation that may occur during use.

Keep this manual for future reference.

INFORMATION FOR THE INSTALLER

This manual is intended exclusively for personnel qualified to install and maintain automatic openings.

Installation must be carried out by qualified personnel (professional installer, according to EN12635), in compliance with good practice and current regulations.

Check that the gate structure is suitable for automation.

The installer must provide all information relating to the automatic, manual, and emergency operation of the automation system and deliver the operating instructions to the user of the system.

GENERAL WARNINGS

Packaging materials must not be left within the reach of children as they are a potential source of danger.

Do not dispose of packaging materials in the environment, but separate the various types (e.g., cardboard, polystyrene) and dispose of them in accordance with local regulations.

Do not allow children to play with the product's control devices.

Keep remote controls away from children.



This product is not intended for use by persons (including children) with reduced physical, sensory, or mental capabilities, or lack of knowledge and experience, unless they are supervised or have received instructions on how to use the product from persons responsible for their safety.

Apply all safety devices (photocells, sensitive edges, etc.) necessary to protect the area from the dangers of impact, crushing, conveying, and shearing.

Take into account the regulations and directives in force, the criteria of Good Technique, the use, the installation environment, the operating logic of the system, and the forces developed by the automation.

The installation must be carried out using safety devices and controls that comply with EN12978 and EN12453.

We recommend using original accessories and spare parts; if non-original spare parts are used, the product will no longer be covered by warranty.

All mechanical and electronic parts that make up the automation system meet the requirements and standards in force and bear the CE marking.

ELECTRICAL SAFETY

Provide a multi-pole switch/disconnector on the power supply network with a contact opening distance of 3 mm or more.

Check that there is an adequate differential switch and overcurrent protection upstream of the electrical system.

Some types of installation require the door to be connected to a grounding system that complies with current safety standards.

During installation, maintenance, and repair work, disconnect the power supply before accessing the electrical parts.

Also disconnect any backup batteries, if present.

The electrical installation and operating logic must comply with current regulations.

Conductors supplied with different voltages must be physically separated or adequately insulated with additional insulation of at least 1 mm.

The conductors must be secured with additional fasteners near the terminals.

Recheck all connections before applying voltage.

Unused N.C. inputs must be bridged.

**DISPOSAL**

As indicated by the symbol on the side, this product must not be disposed of with household waste, as some of its components may be harmful to the environment and human health if disposed of incorrectly.

The equipment must therefore be delivered to appropriate separate collection centers or returned to the retailer when purchasing a new equivalent device.

Illegal disposal of the product by the user will result in the application of administrative penalties provided for by current legislation.

The descriptions and illustrations in this manual are not binding.

Without altering the essential characteristics of the product, the manufacturer reserves the right to make any technical, construction, or commercial changes without committing to updating this publication.

TECHNICAL DATA

Central control power supply	24Vdc
Mains power supply	100-250Vac 50/60 Hz
Motor Output	1/2 motor 24Vdc
Maximum motor current	16+16 A
Accessory power output	24Vdc 500mA max.
Protection rating	IP55
Operating temp. Operating	-20°C / +50°C
Built-in and configurable	433.92 MHz built-in and configurable
No. of storable codes	64

ROMA.CP CONTROL UNIT

ARC-COMPATIBLE CONTROL CENTER

IMPORTANT, READ CAREFULLY:

The radio receiver in this product is compatible with ARC (Advanced Rolling Code) transmitters which, thanks to 128-bit encryption, guarantee superior anti-copying security.

The storage of ARC transmitters is completely analogous to that of normal Rolling Code transmitters with HCS encryption.

1) ELECTRICAL CONNECTIONS

The following table describes the electrical connections shown in Fig. 1:

ROME.CP		
No. of terminals	Function	Description
1-2	Motor 1	Motor 1 connection: 24 Vdc 16 A max.
3-4	Motor 2	Motor 2 connection: 24Vdc 16 A max.
5-6	BOLLARD LIGHTS 1	Connection of BOLLARD 1 signal LIGHTS.
7-8	BOLLARD LIGHTS 2	Connection of BOLLARD 2 signal LIGHTS.
9-10	AUX1	Voltage-free N.O. contact configurable via parameter AUX1 (1A Max 24Vdc)
11-12	24 Vdc	Accessory power supply output 24Vdc/0.5A max. Check that the devices are connected correctly (11:+24Vdc - 12:0Vdc).
13	COM	Common for limit switch and all control inputs.
14	SWO1	Motor 1 OPEN limit switch input (N.C. contact):
15	SWC1	Limit switch input CLOSES motor 1 (N.C. contact).
16	SWO2	Motor 2 OPEN limit switch input (N.C. contact).
17	SWC2	Limit switch input CLOSES motor 2 (N.C. contact).
18	Not used	Not used
19	PHOT C	Photocell input active only during closing (N.C. contact).
20	STOP	STOP button input (N.C. contact).
21	IN4	Input configurable via parameter IN4 (Default 1: PP1)
22	IN3	Input configurable via parameter IN3 (Default 6: CLOSE)
23	IN2	Input configurable via parameter IN2 (Default 3: OPEN)
24	IN1	Input configurable via parameter IN1 (Default 0: PP)
25	COM	Common for limit switch and all control inputs
26	-	Common input - BUS
27	BUS	BUS communication signal input
32-33	Not used	Not used
34-35	AUX2	Voltage-free N.O. contact configurable via parameter AUX2 (1A Max 24Vdc)
36-37	Antenna	Integrated radio receiver card antenna connection (30-signal/31-screen).
+ / -	24Vac/dc	24Vdc power supply input.
U11	CONFIGURATION CONFIGURATION	Removable Eprom memory. Contains all control panel configurations (logic, parameters, etc.), including radio transmitters. In the event of a fault, the Eprom can be removed and inserted into a different control panel, avoiding the need for reprogramming. When replacing, it is essential to respect the direction of insertion of the Eprom.

The control panel is equipped with a built-in radio module for receiving remote controls, with ARC (Advanced Rolling Code) and a frequency of 433.92MHz.

CONNECTIONS WITH GEL BOX

Connections with GEL BOX

To ensure that electrical connections are perfectly sealed and secured, a number of containers pre-filled with insulating gel (GEL BOX) are supplied, into which the connection terminals are inserted.

GELBOX 2 (A in Figs. 2 and 3): 30x27x23mm for 2-connector terminals with through-connection (the conductors enter on one side and exit on the opposite side).

GELBOX 3 (B in Figs. 2 and 3): 30x24x26mm for 3-connector terminals with non-through connection (the conductors enter and exit from a single side). The side of the GEL BOX to be used for the conductors is characterised by a softer wall that moulds to the conductors ('SOFT' areas in the figures). All connection cables have a label identifying each individual conductor.

Referring to the cable labels and the control unit instructions, make all connections, then close the GEL BOXES, bearing in mind that:

- Use the GEL BOX of the correct size for the terminal (for 2 or 3 conductors).
- If the GEL BOX is of the through-type, simply place the terminal inside and close it.
- If the GEL BOX is a non-through type, all cables must exit from the side with the softer wall.
- For added safety, secure the box with a cable tie to prevent accidental opening.
- Some gel may ooze out of the box; this is normal and ensures a proper seal.

2) AUTOSET

This function is used to set the optimal operating values for the automation system. At the end of the procedure, the WORK TIME and DECELERATION parameters are adjusted.

To perform the autose, proceed as follows:

1) Make sure that there are no obstacles in the operating area of the bollards, if necessary, cordon off the area to prevent access by people, animals, cars, etc.

During the autose phase, the obstacle detection function is not active.

3) Press the PG button, select the AUTO function with the + button, and press OK.

5) Press OK to start the autose phase.

6) The control unit performs a sequence of maneuvers: complete openings and closings at different speeds, etc.

During this phase, the display shows some codes that indicate the operation being performed at that moment:

UP

DOWN

7) At the end of the autose phase, the message OK is displayed.

Note:

If the autose is not successful, an ERR error message will be displayed. Consult the Error Messages table and take appropriate action, then repeat the autose operation.

3) PROGRAMMING

The various functions of the control unit are programmed using the LCD display on the control unit and by setting the desired values in the programming menus described below.

The parameters menu allows you to set a numerical value for a function, similar to an adjustment trimmer.

The logic menu allows you to enable or disable a function, similar to setting a dip-switch.

Other special functions follow the parameters and logic menus and may vary depending on the type of control unit or software revision.

TO ACCESS PROGRAMMING:

- 1 - Press the <PG> button, the display will go to the first Parameters menu "PAR".
- 2 - Use the <+> or <-> button to select the menu you want (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE>BUS).
- 3 - Press the <PG> button, and the display will show the first function available in the menu.
- 4 - Use the <+> or <-> button to select the function you want to change.
- 5 - Press the <PG> button, and the display will show the value currently set for the selected function.
- 6 - Use the <+> or <-> button to select the value you want to assign to the function.
- 7 - Press the <PG> button, the display shows the "PRG" signal indicating that programming has been completed.

NOTES:

Pressing <+> and <-> simultaneously within a function menu allows you to return to the upper menu without making any changes.

Hold down the <+> or <-> button to speed up the increase/decrease of values.

After a 120-second wait, the control unit exits programming mode and turns off the display.

Pressing the <-> button when the display is off is equivalent to a step-by-step command.

When the board is turned on, the software version is displayed for approximately 5 seconds.

4) PARAMETERS, LOGICS, AND SPECIAL FUNCTIONS

The tables below describe the individual functions available in the control unit (diagram on page 6).

4.1) PARAMETERS (PAr)			
MENU	FUNCTION	MIN-MAX-(Default)	MEMO
tCA	Automatic closing time. Active only with "TCA" logic=ON. At the end of the set time, the control unit commands a closing maneuver.	1-240-(40s)	
tSA1	Adjusts the deceleration phase when opening motor M1. Value expressed as a percentage of the entire stroke. With a value of 0, deceleration is disabled.	0-99 (0%)	
tSc1	Adjusts the deceleration phase when closing motor M1. Value expressed as a percentage of the entire stroke. With a value of 0, deceleration is disabled.	0-99 (0%)	
tSA2	Adjusts the deceleration phase when opening and closing motor M2. Value expressed as a percentage of the entire stroke. With a value of 0, deceleration is disabled.	0-99 (0%)	
tSc2	Adjusts the deceleration phase when closing motor M2. Value expressed as a percentage of the entire stroke. With a value of 0, deceleration is disabled.	0-99 (0%)	
SPo1	Adjusts the speed of motor 1 during OPENING in the normal speed phase. Value expressed as a percentage.	30-99 (99%)	
SPc1	Adjusts the speed of motor 1 during CLOSING in the normal speed phase. Value expressed as a percentage.	30-99 (99%)	
SPo2	Adjusts the speed of motor 2 in OPEN during the normal speed phase. Value expressed as a percentage.	30-99 (99%)	
SPc2	Adjusts the speed of motor 2 in CLOSING mode during the normal speed phase. Value expressed as a percentage.	30-99 (99%)	
SLo1	Adjusts the speed of motor 1 in OPENING during deceleration phases*. Value expressed as a percentage.	10-70 (30%)	
SLc1	Adjusts the speed of motor 1 in CLOSING during deceleration phases*. Value expressed as a percentage.	10-70 (30%)	
SLo2	Adjusts the speed of motor 2 in OPENING mode during deceleration phases*. Value expressed as a percentage.	20-70 (30%)	
SLc2	Adjusts the speed of motor 2 in CLOSING during deceleration phases*. Value expressed as a percentage.	20-70 (30%)	
PNo1	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the lowering phase of the bollard - Motor 1	1-99-(99%)**	
PNc1	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the rising phase of the bollard - Motor 1	1-99-(99%)**	
PNo2	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the lowering phase of the bollard - Motor 2	1-99-(99%)**	
PNc2	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the rising phase of the bollard - Motor 2	1-99-(99%)**	
PSo1	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the lowering phase of the bollard at reduced speed - Motor 1	1-99-(99%)**	
PSc1	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the slow-speed rising phase of the bollard - Motor 1	1-99-(99%)**	
PSo2	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the lowering phase of the bollard at reduced speed - Motor 2	1-99-(99%)**	
PSc2	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the slow-speed rising phase of the bollard - Motor 2	1-99-(99%)**	
bLc0	Mechanical beat search time from the moment the FC opens. Time in tenths of a second.	0-100-(50)	
bLcc	Mechanical strike search time from the moment the FC closes. Time in tenths of a second.	0-100-(50)	
tLS	SERL contact activation time(service light) terminals AUX1/AUX2. . Each time the contact is closed, it remains closed for the set time. See connection diagram Figure 4	1-240-(60s)	
PrEA	Pre-alarm opening time (value expressed in seconds)	0-10 (0)	
PrEc	Pre-alarm closing time (value expressed in seconds)	0-10 (0)	

<i>in1</i>	<p>IN1 input setting</p> <p>0: PP - Step-by-step function (Opens > Closes > Opens) referring to the entire connected system</p> <p>1: PP1 - Step-by-step function (Opens > Closes > Opens) referring to MOT1</p> <p>2 : PP2 - Step-by-Step function (Opens > Closes > Opens) referring to MOT1</p> <p>3 : OPEN - Open function referring to the entire connected system</p> <p>4 : OPEN1 - Open function referring to MOT1</p> <p>5: OPEN2 - Open function referring to MOT2</p> <p>6: CLOSE - Close function referring to the entire connected system</p> <p>7: CLOSE1 - Open function referring to MOT1</p> <p>8: CLOSE2 - Close function referring to MOT2</p>	0-8 (0)	
<i>in2</i>	Same settings as parameter IN1 but referring to input IN2.	0-8 (3)	
<i>in3</i>	Same settings as parameter IN1 but referring to input IN3.	0-8 (6)	
<i>in4</i>	Same settings as parameter IN1 but referring to input IN4.	0-8 (1)	
<i>ch1</i>	Same settings as parameter IN1 but referring to radio channel 1 (CH1).	0-8 (0)	
<i>ch2</i>	Same settings as parameter IN1 but referring to radio channel 2 (CH2).	0-8 (3)	
<i>ch3</i>	Same settings as parameter IN1 but referring to radio channel 3 (CH3).	0-8 (6)	
<i>ch4</i>	Same settings as parameter IN1 but referring to radio channel 4 (CH4).	0-8 (1)	
<i>AUX1</i>	<p>Sets the operating mode of the AUX1 output (N.O. contact), diagrams on page 4 of the manual.</p> <p>Parameters from 0 to 7 act on both bollards (bollard 1 and 2)</p> <p>0: 1A Max 24Vdc contact, closed when the bollards are rising</p> <p>1: courtesy light output: activation time is set by the TLS parameter</p> <p>2: area light output: The contact closes for the entire duration of the maneuver and for the entire duration of the TCA, opening only when the bollards are raised.</p> <p>3: FC closes: activated if the bollard closing limit switch is enabled</p> <p>4: FC opens: activated if the bollard opening limit switch is enabled.</p> <p>5: green traffic light: activated when the bollards are at the opening limit switch (bollards completely lowered)</p> <p>6: Red traffic light: activated when the bollards are NOT at the opening limit switch (bollards completely raised, closing or opening)</p> <p>7: traffic light mode for CP.BL card accessory referring to the entire system.</p> <p>8: light-buzzer card control output mod. CP.BL referring to the entire system.</p> <p>Parameters 10 to 17 ONLY affect bollard 1</p> <p>10: 1A Max 24Vdc contact, closed during the rise of bollard 1</p> <p>11: courtesy light output for bollard 1: activation time is set by parameter TLS</p> <p>12: Bollard 1 area light output: The contact closes for the entire duration of the maneuver and for the entire duration of the TCA, opening only when Bollard 1 is raised.</p> <p>13: FC closes bollard 1: activated if the closing limit switch of bollard 1 is enabled</p> <p>14: FC opens bollard 1: activated if the opening limit switch of bollard 1 is enabled.</p> <p>15: green light traffic light barrier 1: activated when barrier 1 is at the opening limit switch (barrier 1 completely lowered)</p> <p>16: red light for bollard 1: activated when bollard 1 is NOT at the opening limit switch (bollard 1 completely raised, closing or opening)</p> <p>17: traffic light mode for CP.BL card accessory for bollard 1 - bollard 2</p> <p>18: control output for CP.BL light-buzzer card for bollard 1 - bollard 2</p> <p>Parameters 20 to 27 ONLY affect bollard 2</p> <p>20: 1A Max 24Vdc contact, closed during the ascent of bollard 2</p> <p>21: courtesy light output for bollard 2: activation time is set by parameter TLS</p> <p>22: bollard 2 area light output: The contact closes for the entire duration of the maneuver and for the entire duration of the TCA, opening only when bollard 2 is raised.</p> <p>23: FC closes bollard 2: activated if the closing limit switch of bollard 2 is enabled</p> <p>24: FC opens bollard 2: activated if the opening limit switch of bollard 2 is enabled.</p> <p>25: green light traffic light barrier 2: activated when barrier 2 is at the opening limit switch (barrier 2 completely lowered)</p> <p>26: red light for bollard 2: activated when bollard 2 is NOT at the opening limit switch (bollard 2 fully raised, closing or opening)</p> <p>27: traffic light mode for CP.BL card accessory for bollard 1 - bollard 2</p> <p>28: control output for CP.BL light-buzzer board for bollard 1 - bollard 2</p>	0 -26 - (0)	
<i>AUX2</i>	Same settings as parameter AUX1 but referring to output AUX2 (contact No.O), diagrams on page 4 of the manual.	0-26 - (1)	

*** WARNING:**

**INCORRECT SETTING OF THESE PARAMETERS CAN BE DANGEROUS.
COMPLY WITH CURRENT REGULATIONS!**

With motors without limit switches and/or encoders, adjust the sensitivity of the sensor that causes the motor to stop during the deceleration phase.

** 1: minimum force/torque - 99: maximum force/torque.

The control unit has two anti-crushing devices, the amperometric sensor (adjusted by parameters PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) and the encoder (adjusted by parameters SEAV and SEAR). The Autoset procedure adjusts the sensitivity of the amperometric sensor by default, while the encoder (with the default setting) is only activated if the gate stops completely following an impact. We recommend using only one system at a time, giving preference to the amperometric sensor, which has a shorter response time.

4.2) LOGICS (LOG)			
MENU	FUNCTION	ON-OFF-(Default)	MEMO
<i>t c A</i>	Enable or disable automatic closing On: automatic closing enabled Off: automatic closing disabled	(ON)	
<i>i b L</i>	Enable or disable the condominium function. On: condominium function enabled. The P.P. or transmitter pulse has no effect during the opening phase. Off: condominium function disabled.	(OFF)	
<i>i b c A</i>	Enables or disables the condominium function during TCA counting. On: condominium function enabled. The P.P. or transmitter pulse has no effect during the TCA count. Off: condominium function disabled.	(OFF)	
<i>S c L</i>	Enables or disables rapid closing. On: quick closing enabled. When the gate is open or opening, the photocell causes it to close automatically 3 seconds after it is fully open. Active only with TCA:ON Off: quick closing disabled.	(OFF)	
<i>h t r</i>	Enables or disables the Man Present function. On: Dead man's switch operation. The OPEN/CLOSE buttons must be held down throughout the entire operation. Opening the STOP input stops the motor. All safety inputs are disabled, except for the limit switch inputs / SW01/SW02/SWC1/SWC2). Off: Automatic/semi-automatic operation.	(OFF)	
<i>i M o t</i>	Selects operating mode 1 or 2 motors: On: single motor operation Off: dual motor operation	(OFF)	
<i>c u A r</i>	Enables or disables cloned ARC transmitters. On: AK series transmitters cloned from an already stored ARC transmitter are enabled. Off: Cloned transmitters are not enabled.	(ON)	
<i>R o P F</i>	Enables or disables the "Forced opening in the absence of power" function (can only be enabled with emergency batteries connected and working). On: Function active. In the event of a power failure, before the emergency battery is completely discharged, the control unit forces an opening maneuver. The automation remains open until the mains power is restored. Off: Function not active.	(OFF)	
<i>r E n</i>	Enables or disables remote learning of radio transmitters, as indicated in the paragraph "Remote learning of transmitters." On: Remote learning enabled. Off: ARemote learning disabled.	(ON)	

WARNING:

Any change to one of these parameters/logics:

TSA1 - TSC1 - TSA2 - TSC2 - SPO1 - SPC1 - SPO2 - SPC2 - SLO1 - SLC1 - SLO2 - SLC2

The message PRG is shown on the display.

4.3) RADIO (RAD)	
MENU	FUNCTION
<i>c h 1</i>	By selecting this function, the receiver waits (PUSH) for a transmitter code to be assigned to the function set on channel 1. Press the transmitter button you wish to assign to this function. If the code is valid, it is stored and the message oH If the code is invalid, the message Err.
<i>c h 2</i>	By selecting this function, the receiver waits (PUSH) for a transmitter code to be assigned to the function set on channel 2. Press the transmitter button you wish to assign to this function. If the code is valid, it is stored and the message oH If the code is invalid, the message Err.
<i>c h 3</i>	By selecting this function, the receiver waits (PUSH) for a transmitter code to be assigned to the function set on channel 3. Press the transmitter button you wish to assign to this function. If the code is valid, it is stored and the message oH If the code is invalid, the message Err.
<i>c h 4</i>	By selecting this function, the receiver waits (PUSH) for a transmitter code to be assigned to the function set on channel 4. Press the transmitter button you wish to assign to this function. If the code is valid, it is stored and the message oH If the code is invalid, the message Err.
<i>n t H</i>	When this function is selected, the LCD display shows the number of transmitters currently stored in the receiver.
<i>c L r</i>	Selecting this function puts the receiver on standby (PUSH) for a transmitter code to be deleted from the memory. If the code is valid, it is deleted and the message oH If the code is invalid or not present in the memory, the message Err
<i>r t r</i>	Completely erases the receiver's memory. Confirmation of the operation is requested. By selecting this function, the receiver waits (PUSH) for a new PGM press to confirm the operation. At the end of the deletion, the message oH

4.4) NUMBER OF OPERATIONS (nPA_n)

MENU	FUNCTION
nPA _{n1}	Displays the number of complete cycles (opens+closes) performed by bollard 1. Pressing the <PG> button once displays the first 4 digits, pressing it twice displays the last 4 digits. E.g. 00 12 >>> 3456: 123,456 cycles performed.
nPA _{n2}	Displays the number of complete cycles (open+close) performed by bollard 2. Pressing the <PG> button once displays the first 4 digits, pressing it twice displays the last 4 digits. E.g. 00 12 >>> 3456: 123,456 cycles performed.

4.5) MAINTENANCE CYCLES (PA_c)

MENU	FUNCTION
PA _{c1}	This function allows you to activate the maintenance request signal for bollard 1 after a number of operations set by the installer. To activate and select the number of operations, proceed as follows: Press the <PG> button, the display shows OFF, indicating that the function is disabled (default value). Use the <+> and <-> buttons to select one of the available numerical values (from OFF to 100). The values are to be understood as hundreds of operating cycles (e.g., the value 50 indicates 5000 operations). Press the OK button to activate the function. The display shows the message PROG. The maintenance request is signaled to the user by a sequence of flashes when the bollard is closed.
PA _{c2}	This function allows you to activate the maintenance request signal for barrier 2 after a number of maneuvers set by the installer. To activate and select the number of operations, proceed as follows: Press the <PG> button, the display shows OFF, indicating that the function is disabled (default value). Use the <+> and <-> buttons to select one of the available numerical values (from OFF to 100). The values are to be understood as hundreds of operating cycles (e.g., the value 50 indicates 5000 operations). Press the OK button to activate the function. The display shows the message PROG. The maintenance request is signaled to the user by a sequence of flashes when the bollard is closed.

4.6) RESET (rE5)

RESET of the control unit. WARNING!: This resets the control unit to its default settings. Pressing the <PG> button once causes the rE5 message to flash; pressing the <PG> button again resets the control unit. Note: Transmitters are not deleted from the receiver nor the access password. All logic and parameters are reset to their default values, so it is necessary to repeat the autoselect procedure.

4.7) AUTOSET (AUtO)

See paragraph 3) AUTOSET

4.8) ACCESS PASSWORD (codE)

Allows you to enter a security code to access the control unit programming. You can enter a four-character alphanumeric code using the numbers 0 to 9 and the letters A-B-C-D-E-F. The default value is 0000 (four zeros) and indicates that there is no protection code. You can cancel the code entry operation at any time by pressing the + and - keys simultaneously. Once the password has been entered, you can operate the control unit, entering and exiting the programming mode for approximately 10 minutes, in order to allow for adjustment and function testing. Replacing the code 0000 with any other code enables the control unit protection, preventing access to all menus. If you wish to enter a protection code, proceed as follows:

- select the Code menu and press OK.
- The code 0000 is displayed, even if a protection code has already been entered previously.
- Use the + and - keys to change the value of the flashing character.
- Press the OK key to confirm the flashing character and move on to the next one.
- After entering the 4 characters, a confirmation message "CONF" will appear.
- After a few seconds, the code 0000 is displayed again.
- You must reconfirm the previously entered security code to avoid accidental entries.

If the code matches the previous one, a confirmation message "OK" will appear. The control panel automatically exits the programming phase, and you will need to enter the stored security code to access the menus again.

IMPORTANT: WRITE DOWN the security code and KEEP IT IN A SAFE PLACE for future maintenance. To remove a code from a protected control panel, you must enter the programming mode with the password and reset the code to the default value 0000.

IF YOU LOSE THE CODE, YOU MUST CONTACT AUTHORISED TECHNICAL SUPPORT TO PERFORM A TOTAL RESET OF THE CONTROL UNIT.

4.9) SYNCHRONISM (bUS)

MENU	FUNCTION
Id	Set the synchronization ID number. You can set a numerical value from 0 to 15. If set to 0, the control unit is configured as MASTER; all other values configure it as SLAVE.
Loc	Allows a control unit configured as SLAVE to accept local commands. See paragraph "BUS SYNCHRONIZATION of ROMA.CP control units."
ScAn	Function valid only for Master card (ID:0), When scanning starts, the Master control unit displays the number of connected SLAVE control units. Proceed as follows: a) Select the SCAN function and press PG. b) The control panel waits for confirmation to start the "SCAN" procedure FLASHING c) Press PG to start the scan phase. d) The number of connected SLAVE control units is displayed. It is ESSENTIAL to perform a SCAN procedure after connecting and powering all SLAVE cards.

BUS synchronization of ROMA.CP* control units

It is possible to manage a system consisting of multiple control units by connecting pins 26 and 27 of the BUS terminal block (see fig. 1).

Each board must be interconnected using two 0.5 mm² wires, as shown in Fig. 4.

One of the two cards must be set as MASTER (ID=0), all the others as SLAVE (ID from 1 to 15).

All commands (both from radio transmitters and from control and safety inputs) received by the MASTER control unit will then be transmitted to the SLAVE control units, which will instantly replicate the behavior of the MASTER.

The LOC logic of the BUS menu can be set in two ways:

ON: the SLAVE control unit can accept a local command (OPEN/CLOSE and Step-by-Step) and consequently can perform an opening and/or closing maneuver without affecting the other control units.

A SLAVE with LOC set to ON can, for example, be useful if it is necessary to partially open the passage that is normally managed by all the bollards.

OFF: the SLAVE control unit does not accept local commands, so it will always replicate the status of the MASTER.

Note: radio commands sent to the receivers of the Slave control units always have a local effect regardless of the LOC logic.

Safety devices can be connected to either the MASTER or SLAVE board.

With LOC ON, the PP command only acts on the two bollards connected to the slave card; with LOC OFF, the command acts on the entire system (slave + master).

* Only available with firmware version 1.04 or later.

5) REMOTE TRANSMITTER LEARNING

If you have a transmitter already stored in the receiver, you can perform remote radio learning (without needing to access the control unit).

IMPORTANT: The procedure must be performed with the bollard lowered during the TCA pause or with the bollard lowered if the TCA logic is OFF. The REM logic must be ON.

Proceed as follows:

1 Press the hidden button on the transmitter that has already been memorized.

2 Within 5 seconds, press the button on the transmitter already stored that corresponds to the channel to be associated with the new transmitter. The flashing light turns on.

3 Press the hidden button on the new transmitter within 10 seconds.

4 Press the button on the new transmitter to be associated with the channel selected in step 2 within 5 seconds. The flashing light turns off.

5 The receiver stores the new transmitter and immediately exits programming mode.

6) FUSES

F3 ROMA.CP : T2A - Accessory power supply protection fuse.

7) EMERGENCY BATTERY

The ROMA.CP control unit includes the ROMA.CB power supply board designed for the series connection of two 12V 2.1Ah DA.BT2 batteries (optional) that allow the automation to operate even in the event of a temporary power failure (fig.5).

During normal mains operation, the ROMA.CB board recharges the batteries.

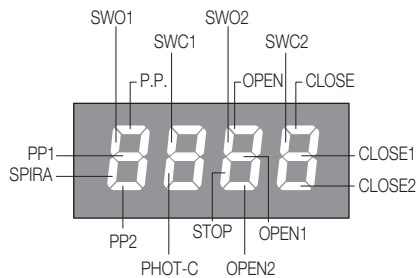
The maximum charging current is 1A, the average charging current is 300mA. (respect the polarity)

Approximate battery recharge time:

1.2 Ah: 2h

6.5 Ah: 8 hours

8) DIAGNOSTICS



Each input is associated with a segment of the display which lights up when activated, according to the following diagram.

N.C. inputs are represented by vertical segments.

N.O. inputs are represented by horizontal segments.

The control unit displays the message AMP1 or AMP2 if the anti-crushing amperometric sensor is activated.

9) ERROR MESSAGES

Below is a list of some of the messages that are displayed in the event of malfunctions:

AMP 1	motor 1/ anti-crushing obstacle erroranti-crushing	check for obstacles in the path of motor 1
AMP2	obstacle error motor 2/anti-crushing	check for obstacles on the travel of motor 2 door
Err 1	motor circuit check error 1	check motor 1 connections
Err2	error checking motor circuit 2	check motor 2 connections
ErrB	active input error (during autose)	A PP/Open/Closeinput was triggered during autose.
Eh1	Motor 1 thermal protection intervention	wait for motor M1 to cool down; if it does not reset, the motor may need to be replaced
Eh2	Motor 2 thermal protection intervention	wait for motor M2 to cool down; if it does not reset, the motor may need to be replaced
Eco1	Communication error	With BUS active, indicates a lack of communication between the control units.
ouL 1	Overload error	Current limit available from the card for motor 1 exceeded
ouL 2	Overload error	Current limit available from the card for motor 2 exceeded

**ALLGEMEINE INFORMATIONEN**

Die Verwendung des Produkts für Zwecke oder in einer Weise, die nicht in dieser Anleitung vorgesehen sind, ist verboten.

Eine unsachgemäße Verwendung kann zu Schäden am Produkt führen und Personen und Sachen gefährden.

Wir übernehmen keine Haftung für die Nichtbeachtung der guten Technik beim Bau der Tore sowie für Verformungen, die während des Gebrauchs auftreten können.

Bewahren Sie diese Anleitung für zukünftige Verwendung auf.

**INFORMATIONEN FÜR DEN INSTALLATEUR**

Diese Anleitung ist ausschließlich für Fachpersonal bestimmt, das für die Installation und Wartung von automatischen Öffnungsvorrichtungen qualifiziert ist.

Die Installation muss von qualifiziertem Personal (professioneller Installateur gemäß EN12635) unter Einhaltung der guten Technik und der geltenden Vorschriften durchgeführt werden.

Überprüfen Sie, ob die Torstruktur für eine Automatisierung geeignet ist.

Der Installateur muss alle Informationen zum automatischen, manuellen und Notbetrieb der Automatisierung bereitstellen und dem Benutzer der Anlage die Gebrauchsanweisung aushändigen.

ALLGEMEINE HINWEISE

Das Verpackungsmaterial darf nicht in Reichweite von Kindern gelagert werden, da es eine potenzielle Gefahr darstellt.

Entsorgen Sie die Verpackungsmaterialien nicht in der Umwelt, sondern trennen Sie die verschiedenen Arten (z. B. Karton, Styropor) und entsorgen Sie sie gemäß den örtlichen Vorschriften.

Lassen Sie Kinder nicht mit den Bedienelementen des Produkts spielen.

Halten Sie Fernbedienungen von Kindern fern.

Dieses Produkt ist nicht für die Verwendung durch Personen (einschließlich Kinder) mit eingeschränkten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangelnden Kenntnissen vorgesehen, es sei denn, sie werden beaufsichtigt oder haben von Personen, die für ihre Sicherheit verantwortlich sind, eine Einweisung in die Verwendung erhalten.

Bringen Sie alle erforderlichen Sicherheitsvorrichtungen (Fotozellen, Sicherheitsleisten usw.) an, um den Bereich vor Gefahren durch Stöße, Quetschungen, Einziehen und Scheren zu schützen.

Beachten Sie die geltenden Normen und Richtlinien, die Kriterien der guten Technik, die Verwendung, die Installationsumgebung, die Funktionsweise des Systems und die von der Automatisierung entwickelten Kräfte.

Die Installation muss unter Verwendung von Sicherheits- und Steuerungsvorrichtungen gemäß EN12978 und EN12453 erfolgen.

Wir empfehlen die Verwendung von Originalzubehör und -ersatzteilen. Bei Verwendung von Nicht-Originalersatzteilen erlischt die Garantie für das Produkt.

Alle mechanischen und elektronischen Teile, aus denen die Automatisierung besteht, erfüllen die geltenden Anforderungen und Normen und sind mit der CE-Kennzeichnung versehen.

**ELEKTRISCHE SICHERHEIT**

Das Stromnetz muss mit einem allpoligen Schalter/Trennschalter mit einem Kontaktöffnungsabstand von mindestens 3 mm ausgestattet sein. Vergewissern Sie sich, dass vor der elektrischen Anlage ein geeigneter Fehlerstromschutzschalter und ein Überstromschutz vorhanden sind.

Bei einigen Installationstypen muss der Flügel an eine Erdungsanlage angeschlossen werden, die den geltenden Sicherheitsnormen entspricht. Bei Installations-, Wartungs- und Reparaturarbeiten muss vor dem Zugriff auf elektrische Teile die Stromversorgung unterbrochen werden.

Trennen Sie auch eventuelle Pufferbatterien, falls vorhanden.

Die elektrische Installation und die Funktionslogik müssen den geltenden Vorschriften entsprechen.

Leitungen, die mit unterschiedlichen Spannungen versorgt werden, müssen physisch voneinander getrennt oder mit einer zusätzlichen Isolierung von mindestens 1 mm ausreichend isoliert sein.

Die Leiter müssen in der Nähe der Klemmen durch eine zusätzliche Befestigung gesichert werden.

Überprüfen Sie alle Anschlüsse, bevor Sie die Spannung einschalten.

Nicht verwendete N.C.-Eingänge müssen überbrückt werden.

**ENTSORGUNG**

Wie durch das nebenstehende Symbol angezeigt, darf dieses Produkt nicht in den Hausmüll geworfen werden, da einige seiner Bestandteile bei unsachgemäßer Entsorgung schädlich für die Umwelt und die menschliche Gesundheit sein können.

Das Gerät muss daher in geeigneten Sammelstellen für die getrennte Sammlung abgegeben oder beim Kauf eines neuen gleichwertigen Geräts an den Händler zurückgegeben werden.

Die unsachgemäße Entsorgung des Produkts durch den Benutzer führt zur Verhängung der in den geltenden Vorschriften vorgesehenen Verwaltungsstrafen.



Die Beschreibungen und Abbildungen in diesem Handbuch sind unverbindlich.

Der Hersteller behält sich das Recht vor, technische, konstruktive oder kommerzielle Änderungen vorzunehmen, ohne diese Veröffentlichung zu aktualisieren, sofern die wesentlichen Eigenschaften des Produkts unverändert bleiben.

TECHNISCHE DATEN

Zentrale Steuerungsversorgung	24 Vdc
Netzstromversorgung	100-250Vac 50/60 Hz
Motorausgang	1/2 Motor 24 Vdc
Maximaler Motorstrom	16+16 A
Stromausgang für Zubehör	24 VDC, max. 500 mA.
Schutzart	IP55
Temp. Funktionsweise	-20°C / +50°C
Funkempfänger	433,92 MHz integriert und konfigurierbar
Anzahl speicherbarer Codes	64

STEUERZENTRALE ROMA.CP

ARC-KOMPATIBLE STEUERZENTRALE

WICHTIG, BITTE SORGFÄLTIG LESEN:

Der in diesem Produkt enthaltene Funkempfänger ist kompatibel mit ARC-Sendern (Advanced Rolling Code), die dank ihrer 128-Bit-Verschlüsselung einen höheren Kopierschutz bieten.

Die Speicherung der ARC-Sender erfolgt analog zu den normalen Rolling-Code-Sendern mit HCS-Verschlüsselung.

1) ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

In der folgenden Tabelle sind die in Abb. 1 dargestellten elektrischen Anschlüsse beschrieben:

ROM.CP		
Nr. Klemmen	Funktion	Beschreibung
1-2	Motor 1	Anschluss Motor 1: 24 VDC 16 A max.
3-4	Motor 2	Motoranschluss 2: 24 VDC, max. 16 A.
5-6	Leuchten poller 1	Anschluss der Signalleuchten der poller 1.
7-8	Leuchten poller 2	Anschluss der Signalleuchten der poller 2.
9-10	AUX1	Spannungsfreier Schließer, konfigurierbar über den Parameter AUX1 (1 A max. 24 VDC)
11-12	24 Vdc	Ausgang für Zubehör 24 VDC/0,5 A max. Überprüfen Sie den korrekten Anschluss der Geräte (11:+24 Vdc - 12:0 Vdc).
13	COM	Gemeinsam für Endschalter und alle Steuereingänge.
14	SWO1	Endschalter-Eingang MOTOR 1 ÖFFNEN (N.C.-Kontakt):
15	SWC1	Endschalter-Eingang SCHLIESST Motor 1 (N.C.-Kontakt).
16	SWO2	Ende-Eingang ÖFFNET Motor 2 (N.C.-Kontakt).
17	SWC2	Endschalter-Eingang SCHLIESST Motor 2 (N.C.-Kontakt).
18	Nicht verwendet	Nicht verwendet
19	PHOT C	Eingang für Fotozelle, nur beim Schließen aktiv (N-Kontakt).
20	STOP	Eingang STOP-Taste (Kontakt N.C.).
21	IN4	Eingang konfigurierbar über den Parameter IN4 (Standard 1: PP1)
22	IN3	Eingang konfigurierbar über den Parameter IN3 (Standard 6: CLOSE)
23	IN2	Eingang konfigurierbar über den Parameter IN2 (Standard 3: OPEN)
24	IN1	Eingang konfigurierbar über den Parameter IN1 (Standard 0: PP)
25	COM	Gemeinsam für Endschalter und alle Steuereingänge
26	-	Gemeinsamer Eingang – BUS
27	BUS	Eingang für BUS-Kommunikationssignal
32-33	Nicht verwendet	Nicht verwendet
34-35	AUX2	Spannungsfreier N.O.-Kontakt, konfigurierbar über den Parameter AUX2 (1 A max. 24 VDC)
36-37	Antenne	Antennenanschluss integrierter Radioempfänger (30-Signal/31-Abschirmung).
+ / -	24 VAC/DC	24-VDC-Stromeingang.
U11	KONFIGURATION KONFIGURATION	Herausnehmbarer Eprom-Speicher. Enthält alle Konfigurationen der Zentrale (Logik, Parameter usw.), einschließlich der Funk-Sender. Im Falle einer Störung kann der Eprom herausgenommen und in eine andere Zentrale eingesetzt werden, wodurch eine Neuprogrammierung vermieden wird. Beim Austausch muss unbedingt die Einsteckrichtung des Eprom beachtet werden.

Die Zentrale ist mit einem integrierten Funkmodul für den Empfang von Fernbedienungen mit ARC-Code (Advanced Rolling-Code) und einer Frequenz von 433,92 MHz ausgestattet.

ANSCHLÜSSE MIT GEL BOX

Um eine perfekte Abdichtung und Sicherung der elektrischen Anschlüsse zu gewährleisten, werden einige mit Isoliergel vorgefüllte Behälter (GEL BOX) mitgeliefert, in die die Anschlussklemmen eingesetzt werden.

GELBOX 2 (A in Abb. 2 und 3): 30 x 27 x 23 mm für Klemmen mit 2 Anschlüssen und Durchgangsverbinding (die Leiter werden auf der einen Seite eingeführt und treten auf der gegenüberliegenden Seite wieder aus).

GELBOX 3 (B in Abb. 2 und 3): 30 x 24 x 26 mm für Klemmen mit 3 Anschlüssen und nicht durchgehendem Anschluss (die Leiter treten auf einer einzigen Seite ein und aus).

Die Seite der GEL BOX, die für die Leiter verwendet werden soll, ist durch eine weichere Wand gekennzeichnet, die sich an die Leiter anpasst (Bereiche „SOFT“ in den Abbildungen).

Alle Verbindungskabel sind mit einem Etikett versehen, das jeden einzelnen Leiter kennzeichnet.

Führen Sie unter Bezugnahme auf die Kabeletiketten und die Anweisungen der Steuerzentrale alle Anschlüsse durch und schließen Sie anschließend die GEL BOX, wobei Folgendes zu beachten ist:

- Verwenden Sie die GEL BOX in der für die Klemmengröße passenden Ausführung (für 2 oder 3 Leiter).
- Handelt es sich um eine GEL BOX mit Durchgangsanschluss, legen Sie die Klemme einfach hinein und schließen Sie die Box.
- Handelt es sich um eine GEL BOX vom Typ „nicht durchgehend“, müssen alle Kabel auf der Seite mit der weicheren Wand herausgeführt werden.
- Zur zusätzlichen Sicherheit die Box mit einem Kabelbinder sichern, um ein versehentliches Öffnen zu verhindern.
- Ein Teil des Gels tritt aus der Box aus; dies ist normal und gewährleistet die korrekte Abdichtung.

2) AUTOSET

Diese Funktion dient zur Einstellung der optimalen Betriebswerte der Automatisierung. Am Ende des Vorgangs werden die Parameter ARBEITSZEIT und VERZÖGERUNG eingestellt.

Um die automatische Einstellung durchzuführen, gehen Sie wie folgt vor:

1) Stellen Sie sicher, dass im Manövriertbereich der Poller keinerlei Hindernisse vorhanden sind. Sperren Sie den Bereich gegebenenfalls ab, um den Zugang für Personen, Tiere, Autos usw. zu verhindern.

Während der Selbstkonfiguration ist die Hinderniserkennung nichtaktiv.

3) Drücken Sie die Taste PG, wählen Sie mit der Taste + die Funktion AUTO und drücken Sie OK.

5) Drücken Sie OK, um die Selbstkonfigurationsphase zu starten.

6) Die Zentrale führt eine Reihe von Manövern durch: vollständiges Öffnen und Schließen mit unterschiedlichen Geschwindigkeiten usw.

Während dieser Phase werden auf dem Display einige Abkürzungen angezeigt, die den gerade ausgeführten Vorgang angeben:

UP

DOWN

7) Nach Abschluss der Autoset-Phase wird die Meldung OK angezeigt.

Hinweis:

Wenn die automatische Einstellung nicht erfolgreich ist, wird die Fehlermeldung ERR angezeigt. Konsultieren Sie die Tabelle „Fehlermeldungen“ und ergreifen Sie entsprechende Maßnahmen. Wiederholen Sie anschließend die automatische Einstellung.

3) PROGRAMMIERUNG

Die Programmierung der verschiedenen Funktionen der Zentrale erfolgt über das LCD-Display an der Zentrale und durch Einstellen der gewünschten Werte in den unten beschriebenen Programmiermenüs.

Im Parametermenü kann einer Funktion ein numerischer Wert zugewiesen werden, ähnlich wie bei einem Einstelltrimmer.

Im Menü „Logik“ können Sie eine Funktion aktivieren oder deaktivieren, ähnlich wie bei der Einstellung eines DIP-Schalters.

Weitere Sonderfunktionen folgen auf die Parameter- und Logikmenüs und können je nach Art der Zentrale oder Softwareversion variieren.

SO GREIFEN SIE AUF DIE PROGRAMMIERUNG ZU:

- 1 - Drücken Sie die Taste <PG>, das Display wechselt zum ersten Menü „PAR“ (Parameter).
- 2 - Wählen Sie mit der Taste <+> oder <-> das gewünschte Menü aus (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE>BUS).
- 3 - Drücken Sie die Taste <PG>, das Display zeigt die erste im Menü verfügbare Funktion an.
- 4 - Wählen Sie mit der Taste <+> oder <-> die Funktion, die Sie ändern möchten.
- 5 - Drücken Sie die Taste <PG>, das Display zeigt den aktuell für die ausgewählte Funktion eingestellten Wert an.
- 6 - Wählen Sie mit der Taste <+> oder <-> den Wert aus, den Sie der Funktion zuweisen möchten.
- 7 - Drücken Sie die Taste <PG>, auf dem Display erscheint die Meldung „PRG“, die die erfolgreiche Programmierung anzeigt.

HINWEISE:

Durch gleichzeitiges Drücken von <+> und <-> innerhalb eines Funktionsmenüs können Sie zum übergeordneten Menü zurückkehren, ohne Änderungen vorzunehmen.

Halten Sie die Taste <+> oder <-> gedrückt, um die Werte schneller zu erhöhen/verringern.

Nach einer Wartezeit von 120 Sekunden verlässt die Zentrale den Programmiermodus und schaltet das Display aus.

Das Drücken der Taste <-> bei ausgeschaltetem Display entspricht einem Schrittbefehl.

Beim Einschalten der Karte wird für ca. 5 Sekunden die Softwareversion angezeigt.

4) PARAMETER, LOGIKEN UND SONDERFUNKTIONEN

In den folgenden Tabellen werden die einzelnen Funktionen beschrieben, die in der Zentrale verfügbar sind (Schema auf Seite 6).

4.1) PARAMETER (PRr)			
MENÜ	FUNKTION	MIN-MAX-(Standard)	MEMO
tCA	Automatische Abschaltzeit. Nur aktiv bei „TCA“=ON. Nach Ablauf der eingestellten Zeit steuert die Zentrale einen Schließvorgang.	1-240-(40s)	
tSA1	Regelt die Verlangsamungsphase beim Öffnen des Motors M1. Wert in Prozent des gesamten Hubs. Bei einem Wert von 0 ist die Verlangsamung deaktiviert.	0-99 (0 %)	
tSc1	Regelt die Verzögerungsphase beim Schließen des Motors M1. Wert in Prozent des gesamten Hubs. Bei einem Wert von 0 ist die Verlangsamung deaktiviert.	0-99 (0 %)	
tSA2	Regelt die Verzögerungsphase beim Öffnen und Schließen des Motors M2. Wert in Prozent des gesamten Hubs. Bei einem Wert von 0 ist die Verlangsamung deaktiviert.	0-99 (0 %)	
tSc2	Regelt die Verzögerungsphase beim Schließen des Motors M2. Wert in Prozent des gesamten Hubs. Bei einem Wert von 0 ist die Verlangsamung deaktiviert.	0-99 (0 %)	
SPo1	Regelt die Drehzahl von Motor 1 beim ÖFFNEN während der Normalgeschwindigkeitsphase. Wert in Prozent angegeben.	30-99 (99 %)	
SPc1	Regelt die Geschwindigkeit des Motors 1 beim SCHLIESSEN während der Normalgeschwindigkeitsphase. Wert in Prozent angegeben.	30-99 (99 %)	
SPo2	Regelt die Drehzahl von Motor 2 beim ÖFFNEN während der Normalgeschwindigkeitsphase. Wert in Prozent angegeben.	30-99 (99 %)	
SPc2	Regelt die Drehzahl von Motor 2 beim SCHLIESSEN während der Normalgeschwindigkeitsphase. Wert in Prozent angegeben.	30-99 (99 %)	
SLo1	Regelt die Drehzahl von Motor 1 beim ÖFFNEN während der Verlangsamungsphasen*. Wert in Prozent angegeben.	10-70 (30 %)	
SLc1	Regelt die Drehzahl von Motor 1 beim SCHLIESSEN während der Verlangsamungsphasen*. Wert in Prozent angegeben.	10-70 (30 %)	
SLo2	Regelt die Drehzahl von Motor 2 beim ÖFFNEN während der Verlangsamungsphasen*. Wert in Prozent angegeben.	20-70 (30 %)	
SLc2	Regelt die Drehzahl von Motor 2 beim SCHLIESSEN während der Verlangsamungsphasen*. Wert in Prozent angegeben.	20-70 (30 %)	
PNo1	Regelt den Eingriffsschwellenwert des Last-/Hindernissensors* (amperometrischer Sensor) während der Absenkphase der Schranke – Motor 1	1-99-(99 %)**	
Pnc1	Regelt den Ansprechschwellenwert des Last-/Hindernissensors* (amperometrischer Sensor) während der Aufwärtsbewegung der Schranke – Motor 1	1-99-(99 %)**	
PNo2	Regelt den Ansprechschwellenwert des Last-/Hindernissensors* (amperometrischer Sensor) während der Absenkphase der Poller - Motor 2	1-99-(99 %)**	
Pnc2	Regelt den Ansprechschwellenwert des Last-/Hindernissensors* (amperometrischer Sensor) während der Anhebephase der Poller - Motor 2	1-99-(99 %)**	
PSo1	Regelt den Ansprechschwellenwert des Last-/Hindernissensors* (amperometrischer Sensor) während der Absenkphase der Schranke bei verlangsamer Geschwindigkeit – Motor 1	1-99-(99 %)**	
PSc1	Regelt den Ansprechschwellenwert des Last-/Hindernissensors* (amperometrischer Sensor) während der Aufwärtsbewegung der Poller mit verlangsamer Geschwindigkeit – Motor 1	1-99-(99 %)**	
PSo2	Regelt den Ansprechschwellenwert des Last-/Hindernissensors* (amperometrischer Sensor) während der Absenkphase der Poller mit verlangsamer Geschwindigkeit – Motor 2	1-99-(99 %)**	
PSc2	Regelt den Ansprechschwellenwert des Last-/Hindernissensors* (Amperometersensor) während der Anhebungsphase der Poller mit verlangsamer Geschwindigkeit – Motor 2	1-99-(99 %)**	
bLc0	Suchzeit für mechanischen Anschlag ab dem Zeitpunkt, an dem ich den FC abfange, der sich öffnet. Zeit in Zehntelsekunden.	0-100-(50)	
bLcc	Suchzeit für mechanischen Anschlag ab dem Zeitpunkt, an dem ich den FC schließe. Zeit in Zehntelsekunden.	0-100-(50)	
tLS	Aktivierungszeit desSERL -Kontakts(Servicelicht) Klemmen AUX1/AUX2 . . Bei jedem Manöver schließt der Kontakt für die eingestellte Zeit. Siehe Anschlussplan Abbildung 4	1-240-(60s)	
PrEA	Vorwarnzeit Öffnen (Wert in Sekunden)	0-10 (0)	
PrEc	Vorwarnzeit Schließen (Wert in Sekunden)	0-10 (0)	

<i>in 1</i>	<p>Einstellung Eingang IN1 0 : PP - Schrittfunktion (Öffnen > Schließen > Öffnen) bezogen auf das gesamte angeschlossene System 1 : PP1 - Schritt-für-Schritt-Funktion (Öffnen > Schließen > Öffnen) bezogen auf MOT1 2 : PP2 - Schritt-für-Schritt-Funktion (Öffnen > Schließen > Öffnen) bezogen auf MOT1 3 : OPEN - Open-Funktion bezogen auf das gesamte angeschlossene System 4 : OPEN1 - Open-Funktion bezogen auf MOT1 5 : OPEN2 - Open-Funktion bezogen auf MOT2 6 : CLOSE - Schließfunktion bezogen auf das gesamte angeschlossene System 7 : CLOSE1 - Funktion „Öffnen“ bezogen auf MOT1 8 : CLOSE2- Close-Funktion bezogen auf MOT2</p>	0-8 (0)	
<i>in2</i>	Gleiche Einstellungen wie Parameter IN1, jedoch bezogen auf Eingang IN2.	0-8 (3)	
<i>in3</i>	Gleiche Einstellungen wie für den Parameter IN1, jedoch bezogen auf den Eingang IN3.	0-8 (6)	
<i>in4</i>	Gleiche Einstellungen wie Parameter IN1, jedoch bezogen auf Eingang IN4.	0-8 (1)	
<i>ch 1</i>	Gleiche Einstellungen wie Parameter IN1, jedoch bezogen auf Funkkanal 1 (CH1).	0-8 (0)	
<i>ch2</i>	Gleiche Einstellungen wie Parameter IN1, jedoch bezogen auf Funkkanal 2 (CH2).	0-8 (3)	
<i>ch3</i>	Gleiche Einstellungen wie für den Parameter IN1, jedoch bezogen auf den Funkkanal 3 (CH3).	0-8 (6)	
<i>ch4</i>	Gleiche Einstellungen wie Parameter IN1, jedoch bezogen auf Funkkanal 4 (CH4).	0-8 (1)	
<i>AUX 1</i>	<p>Stellt den Betriebsmodus des Ausgangs AUX1 (Schließer) ein, Schemata siehe Seite 4 des Handbuchs.</p> <p>Die Parameter 0 bis 7 wirken auf beide Poller (Poller 1 und 2) 0: Kontakt 1A Max 24Vdc, geschlossen während des Anhebens der Poller 1: Ausgang Begleitlicht: Die Aktivierungszeit wird durch den Parameter TLS eingestellt 2: Ausgang Bereichsbeleuchtung: Der Kontakt schließt für die gesamte Dauer des Manövers und für die gesamte Dauer des TCA, er öffnet sich nur bei angehobenen Pollern. 3: FC schließt: wird aktiviert, wenn der Endschalter zum Schließen der Poller aktiviert ist 4: FC öffnet: wird aktiviert, wenn der Endschalter zum Öffnen der Poller aktiviert ist. 5: Ampel grün: wird aktiviert, wenn sich die Poller im Endanschlag Öffnen befinden (Poller vollständig abgesenkt) 6: Ampel rot: wird aktiviert, wenn sich die Poller NICHT in der Endposition zum Öffnen befinden (Poller vollständig angehoben, beim Schließen oder Öffnen) 7: Ampelmodus für Zubehörkarte CP.BL bezogen auf das gesamte System. 8: Steuerausgang der Licht-Summer-Karte Mod. CP.BL bezogen auf das gesamte System.</p> <p>Die Parameter 10 bis 17 wirken NUR auf die Poller 1 10: Kontakt 1A Max 24Vdc, geschlossen während des Anhebens der Poller 1 11: Ausgang Begleitlicht Poller 1: Die Aktivierungszeit wird durch den Parameter TLS eingestellt 12: Ausgang Begrenzungsleuchte Poller 1: Der Kontakt schließt für die gesamte Dauer des Manövers und für die gesamte Dauer des TCA, er öffnet sich nur bei angehobenem Poller 1. 13: FC schließt Poller 1: wird aktiviert, wenn der Endschalter zum Schließen von Poller 1 aktiviert ist 14: FC öffnet Poller 1: Wird aktiviert, wenn der Endschalter für das Öffnen von Poller 1 aktiviert ist. 15: Ampel grün für Schranke 1: wird aktiviert, wenn sich die Schranke 1 im Endanschlag zum Öffnen befindet (Schranke 1 vollständig abgesenkt) 16: Ampel rot Schranke 1: wird aktiviert, wenn sich die Schranke 1 NICHT in der Endposition Öffnen befindet (Schranke 1 vollständig angehoben, im Schließen oder Öffnen) 17: Ampelmodus für Zubehörkarte CP.BL für Poller 1 – Poller 2 18: Steuerausgang der Licht-Summer-Karte Mod. CP.BL für Poller 1 - Poller 2</p> <p>Die Parameter 20 bis 27 wirken NUR auf die Schranke 2 20: Kontakt 1A Max 24Vdc, geschlossen während des Anhebens der Schranke 2 21: Ausgang Begleitlicht Poller 2: Die Aktivierungszeit wird durch den Parameter TLS eingestellt 22: Ausgang Begrenzungslicht Poller 2: Der Kontakt schließt für die gesamte Dauer des Manövers und für die gesamte Dauer des TCA, er öffnet sich nur bei angehobenem Poller 2. 23: FC schließt Poller 2: wird aktiviert, wenn der Endschalter zum Schließen von Poller 2 aktiviert ist 24: FC öffnet Poller 2: Wird aktiviert, wenn der Endschalter für das Öffnen von Poller 2 aktiviert ist. 25: Ampel grün für Schranke 2: wird aktiviert, wenn sich die Schranke 2 im Endanschlag zum Öffnen befindet (Schranke 2 vollständig abgesenkt) 26: Ampel rot für Poller 2: wird aktiviert, wenn sich der Poller 2 NICHT in der Endposition Öffnen befindet (Poller 2 vollständig angehoben, im Schließen oder Öffnen) 27: Ampelmodus für Zubehörkarte CP.BL für Poller 1 – Poller 2 28: Steuerausgang der Licht-Summer-Karte Mod. CP.BL für Poller 1 – Poller 2</p>	0 -26 - (0)	
<i>AUX2</i>	Gleiche Einstellungen wie Parameter AUX1, jedoch bezogen auf den Ausgang AUX2 (Kontakt Nr.O), Schaltpläne siehe Seite 4 des Handbuchs.	0-26 - (1)	

*** ACHTUNG:
EINE FALSCH EINSTELLUNG DIESER PARAMETER KANN GEFÄHRLICH SEIN.
BEACHTEN SIE DIE GELTENDEN VORSCHRIFTEN!**

Bei Motoren ohne Endschalter und/oder Encoder regelt er die Empfindlichkeit des Sensors, der während der Verlangsamungsphase den Stopp auslöst.

** 1: minimale Kraft/Drehmoment - 99: maximale Kraft/Drehmoment.

Die Steuerung verfügt über zwei Quetschschutzeinrichtungen, den Stromsensor (eingestellt durch die Parameter PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) und den Encoder (eingestellt durch die Parameter SEAV und SEAR). Über das Autoset-Verfahren wird standardmäßig die Empfindlichkeit des Stromsensors eingestellt, während der Encoder (mit den Standardeinstellungen) nur dann aktiviert wird, wenn das Tor nach einem Aufprall vollständig zum Stillstand kommt. Es wird empfohlen, jeweils nur ein System zu verwenden und dabei dem amperometrischen Sensor den Vorzug zu geben, da dieser eine kürzere Reaktionszeit hat.

4.2) LOGIKEN (L OÜ)

MENÜ	FUNKTION	EIN-AUS-(Standard)	MEMO
t c A	Aktiviert oder deaktiviert das automatische Schließen Ein: Automatisches Schließen aktiviert Aus: automatisches Schließen deaktiviert	(EIN)	
ibL	Aktiviert oder deaktiviert die Gemeinschaftsfunktion. Ein: Gemeinschaftsfunktion aktiviert. Der Impuls P.P. oder des Senders hat während der Öffnungsphase keine Wirkung. Aus: Gemeinschaftsfunktion deaktiviert.	(AUS)	
ibcA	Aktiviert oder deaktiviert die Funktion „Condominiale“ während der TCA-Zählung. Ein: Gemeinschaftsfunktion aktiviert. Der Impuls P.P. oder des Senders hat während der TCA-Zählung keine Wirkung. Aus: Gemeinschaftsfunktion deaktiviert.	(AUS)	
S c L	Aktiviert oder deaktiviert das Schnellschließen. Ein: Schnellschließen aktiviert. Bei geöffnetem Tor oder während des Öffnens bewirkt die Einwirkung der Fotozelle das automatische Schließen 3 Sekunden nach dem vollständigen Öffnen. Nur bei TCA:ON aktiv Aus: Schnellschließung deaktiviert.	(AUS)	
h t r	Aktiviert oder deaktiviert die Funktion „Person anwesend“. Ein: Funktion „Mensch anwesend“. Die Tasten ÖFFNEN/SCHLIESSEN müssen während des gesamten Vorgangs gedrückt gehalten werden. Das Öffnen des Eingangs STOP stoppt den Motor. Alle Sicherheitseingänge sind deaktiviert, mit Ausnahme der Endschalter-Eingänge /SW01/SW02/SWC1/SWC2). Aus: Automatischer/halbautomatischer Betrieb.	(AUS)	
i n o t	Wählen Sie den Betriebsmodus für 1 oder 2 Motoren: Ein: Betrieb mit einem Motor Aus: Betrieb mit zwei Motoren	(AUS)	
c u A r	Aktiviert oder deaktiviert geklonte ARC-Sender. Ein: Die Sender der Serie AK, die von einem bereits gespeicherten ARC-Sender geklont wurden, sind aktiviert. Aus: Geklonte Sender sind nicht aktiviert.	(EIN)	
R o P F	Aktiviert oder deaktiviert die Funktion „Zwangsöffnung bei Netzausfall“ (kann nur bei angeschlossenen und funktionierenden Notbatterien aktiviert werden). Ein: Funktion aktiv. Bei Ausfall der Netzstromversorgung erzwingt die Steuerung eine Öffnungsbewegung, bevor die Notstrombatterie vollständig entladen ist. Die Automatisierung bleibt offen, bis die Netzstromversorgung wiederhergestellt ist. Aus: Funktion nicht aktiv.	(AUS)	
r e n	Aktiviert oder deaktiviert das Fernlernen der Funksender, wie im Abschnitt „Fernlernen der Sender“ beschrieben.. Ein: Fernlernenaktiviert. Aus: AFernlernen nicht aktiviert.	(EIN)	

ACHTUNG:

Jede Änderung an einem dieser Parameter/Logiken:

TSA1 – TSC1 – TSA2 – TSC2 – SPO1 – SPC1 – SPO2 – SPC2 – SLO1 – SLC1 – SLO2 – SLC2

Auf dem Display wird die Meldung PRG angezeigt.

4.3) FUNK (r R d)

MENÜ	FUNKTION
ch 1	Durch Auswahl dieser Funktion wartet der Empfänger (PUSH) auf einen Sendercode, der der auf Kanal 1 eingestellten Funktion zugewiesen werden soll. Drücken Sie die Taste des Senders, den Sie dieser Funktion zuweisen möchten. Wenn der Code gültig ist, wird er gespeichert und die Meldung oH Wenn der Code ungültig ist, wird die Meldung Err.
ch 2	Durch Auswahl dieser Funktion wartet der Empfänger (PUSH) auf einen Sendercode, der der auf Kanal 2 eingestellten Funktion zugewiesen werden soll. Drücken Sie die Taste des Senders, den Sie dieser Funktion zuweisen möchten. Wenn der Code gültig ist, wird er gespeichert und die Meldung oH Wenn der Code ungültig ist, wird die Meldung Err.

ch3	Durch Auswahl dieser Funktion wartet der Empfänger (PUSH) auf einen Sendercode, der der auf Kanal 3 eingestellten Funktion zugewiesen werden soll. Drücken Sie die Taste des Senders, den Sie dieser Funktion zuweisen möchten. Wenn der Code gültig ist, wird er gespeichert und die Meldung oH Wenn der Code ungültig ist, wird die Meldung Err .
ch4	Durch Auswahl dieser Funktion wartet der Empfänger (PUSH) auf einen Sendercode, der der auf Kanal 4 eingestellten Funktion zugewiesen werden soll. Drücken Sie die Taste des Senders, den Sie dieser Funktion zuweisen möchten. Wenn der Code gültig ist, wird er gespeichert und die Meldung oH Wenn der Code ungültig ist, wird die Meldung Err .
ntH	Durch Auswahl dieser Funktion zeigt das LCD-Display die Anzahl der derzeit im Empfänger gespeicherten Sender an.
clr	Durch Auswahl dieser Funktion wartet der Empfänger (PUSH) auf einen Sendercode, der aus dem Speicher gelöscht werden soll. Wenn der Code gültig ist, wird er gelöscht und die Meldung oH Wenn der Code ungültig ist oder nicht im Speicher vorhanden ist, wird die Meldung Err
rtr	Löscht den Speicher des Empfängers vollständig. Der Vorgang muss bestätigt werden. Durch Auswahl dieser Funktion versetzt sich der Empfänger in den Standby-Modus (PUSH) und wartet auf einen erneuten Druck auf PGM zur Bestätigung des Vorgangs. Nach Abschluss des Löschvorgangs wird die Meldung oH

4.4) ANZAHL DER MANÖVER (nPRn)

MENÜ	FUNKTION
nPRn1	Zeigt die Anzahl der vollständigen Zyklen (Öffnen+Schließen) an, die von der Schranke 1 ausgeführt wurden. Beim ersten Drücken der Taste <PG> werden die ersten 4 Ziffern angezeigt, beim zweiten Drücken die letzten 4. Beispiel . 00 i2 >>> <PG> 3456: 123.456 Zyklen durchgeführt.
nPRn2	Zeigt die Anzahl der vollständigen Zyklen (Öffnen+Schließen) an, die von der Absperrvorrichtung 2 durchgeführt wurden. Beim ersten Drücken der Taste <PG> werden die ersten 4 Ziffern angezeigt, beim zweiten Drücken die letzten 4. Beispiel . 00 i2 >>> <PG> 3456: 123.456 Zyklen durchgeführt.

4.5) WARTUNGSZYKLEN (nRC)

MENÜ	FUNKTION
nRC1	Mit dieser Funktion kann die Wartungsanforderung für Poller 1 nach einer vom Installateur festgelegten Anzahl von Manövern aktiviert werden. Um die Anzahl der Manöver zu aktivieren und auszuwählen, gehen Sie wie folgt vor: Drücken Sie die Taste <PG>. Auf dem Display erscheint OFF, was bedeutet, dass die Funktion deaktiviert ist (Standardwert). Wählen Sie mit den Tasten <+> und <-> einen der vorgeschlagenen Zahlenwerte (von OFF bis 100). Die Werte sind als Hunderte von Schaltzyklen zu verstehen (z. B. bedeutet der Wert 50 5000 Schaltvorgänge). Drücken Sie die Taste OK, um die Funktion zu aktivieren. Auf dem Display erscheint die Meldung PROG. Die Wartungsanforderung wird dem Benutzer durch eine Blinksequenz bei geschlossenem Absperrschieber signalisiert.
nRC2	Mit dieser Funktion kann die Wartungsanforderung für die Schranke 2 nach einer vom Installateur festgelegten Anzahl von Betätigungen aktiviert werden. Um die Anzahl der Manöver zu aktivieren und auszuwählen, gehen Sie wie folgt vor: Drücken Sie die Taste <PG>. Auf dem Display erscheint OFF, was bedeutet, dass die Funktion deaktiviert ist (Standardwert). Wählen Sie mit den Tasten <+> und <-> einen der vorgeschlagenen Zahlenwerte (von OFF bis 100). Die Werte sind als Hunderte von Schaltzyklen zu verstehen (z. B. bedeutet der Wert 50 5000 Schaltvorgänge). Drücken Sie die Taste OK, um die Funktion zu aktivieren. Auf dem Display erscheint die Meldung PROG. Die Wartungsanforderung wird dem Benutzer durch eine Blinksequenz bei geschlossenem Absperrschieber signalisiert.

4.6) RESET (rE5)

RESET der Steuerung. ACHTUNG!: Setzt die Zentrale auf die Standardwerte zurück.
Beim ersten Drücken der Taste <PG> blinkt die Anzeige **rE5**, beim erneuten Drücken der Taste <PG> wird die Zentrale zurückgesetzt. Hinweis: Die Sender werden nicht aus dem Empfänger gelöscht und das Zugangspasswort werden nicht gelöscht.
Alle Logiken und Parameter werden auf die Standardwerte zurückgesetzt, daher muss der Autoset-Vorgang wiederholt werden.

4.7) AUTOSET (AutO)

Siehe Abschnitt 3) AUTOSET

4.8) ZUGANGSPASSWORT (codE)

Ermöglicht die Eingabe eines Sicherheitscodes für den Zugriff auf die Programmierung der Zentrale.
Es kann ein vierstelliger alphanumerischer Code mit den Zahlen von 0 bis 9 und den Buchstaben A-B-C-D-E-F eingegeben werden.
Der Standardwert ist 0000 (vier Nullen) und bedeutet, dass kein Schutzcode vorhanden ist.
Die Eingabe des Codes kann jederzeit durch gleichzeitiges Drücken der Tasten + und - abgebrochen werden. Nach Eingabe des Passworts kann die Zentrale für etwa 10 Minuten bedient werden, um Einstellungen vorzunehmen und die Funktionen zu testen.
Durch Ersetzen des Codes 0000 durch einen beliebigen anderen Code wird der Schutz der Zentrale aktiviert, wodurch der Zugriff auf alle Menüs verhindert wird. Wenn Sie einen Schutzcode eingeben möchten, gehen Sie wie folgt vor:

- Wählen Sie das Menü „Code“ und drücken Sie OK.
- Der Code 0000 wird angezeigt, auch wenn zuvor bereits ein Schutzcode eingegeben wurde.
- Mit den Tasten + und - können Sie den Wert des blinkenden Zeichens ändern.
- Mit der Taste OK bestätigen Sie das blinkende Zeichen und gelangen zum nächsten.
- Nach Eingabe der 4 Zeichen erscheint die Bestätigungsmeldung „CONF“.
- Nach einigen Sekunden wird der Code 0000 erneut angezeigt.
- Sie müssen den zuvor eingegebenen Sicherheitscode erneut bestätigen, um unbeabsichtigte Eingaben zu vermeiden.

Wenn der Code mit dem vorherigen übereinstimmt, wird die Bestätigungsmeldung **oH** angezeigt.
Die Zentrale verlässt automatisch die Programmierphase. Um erneut auf die Menüs zugreifen zu können, muss der gespeicherte Sicherheitscode eingegeben werden.

WICHTIG: NOTIEREN Sie den Sicherheitscode und BEWAHREN Sie ihn für zukünftige Wartungsarbeiten AN EINEM SICHEREN ORT AUF. Um einen Code aus einer gesicherten Zentrale zu entfernen, müssen Sie sich mit dem Passwort in die Programmierung einloggen und den Code auf den Standardwert 0000 zurücksetzen .
BEI VERLUST DES CODES MUSS SICH DER BENUTZER AN DEN AUTORISIERTEN TECHNISCHEN KUNDENDIENST WENDEN, UM DIE ZENTRALE VOLLSTÄNDIG ZURÜCKZUSETZEN.

4.9) SYNCHRONISIERUNG (BUS)

MENÜ	FUNKTION
Id	Stellen Sie die Synchronisations-ID-Nummer ein. Es kann ein numerischer Wert zwischen 0 und 15 eingestellt werden. Bei Einstellung auf den Wert 0 wird die Zentrale als MASTER konfiguriert, alle anderen Werte konfigurieren sie als SLAVE.
Loc	Ermöglicht einer als SLAVE konfigurierten Zentrale, lokale Befehle anzunehmen. Siehe Abschnitt „BUS-SYNCHRONISIERUNG von ROMA.CP-Zentralen“
Scan	Diese Funktion ist nur für die Master-Karte (ID:0) gültig. Beim Starten des Scans zeigt die Master-Zentrale die Anzahl der angeschlossenen SLAVE-Zentralen an. Gehen Sie wie folgt vor: a) Wählen Sie die Funktion SCAN und drücken Sie PG. b) Die Zentrale wartet auf die Bestätigung des Starts des Verfahrens „SCAN“ BLINKEND c) Drücken Sie PG, um den Scanvorgang zu starten. d) Die Anzahl der angeschlossenen SLAVE-Zentralen wird angezeigt. Es ist UNERLÄSSLICH, einen SCAN-Vorgang durchzuführen, nachdem alle SLAVE-Karten angeschlossen und mit Strom versorgt wurden.

BUS-Synchronisation der ROMA.CP*-Zentralen

Es ist möglich, ein System aus mehreren Zentralen zu verwalten, indem die Pins 26 und 27 der BUS-Klemmenleiste miteinander verbunden werden (siehe Abb. 1).

Jede Karte muss mit zwei 0,5 mm²-Drähten verbunden werden, wie in Abb. 4 dargestellt.

Eine der beiden Karten muss als MASTER (ID=0) eingestellt werden, alle anderen als SLAVE (ID von 1 bis 15).

Alle Befehle (sowohl von Funksendern als auch von Befehls- und Sicherheitseingängen), die von der MASTER-Zentrale empfangen werden, werden dann an die SLAVE-Zentralen weitergeleitet, die das Verhalten der MASTER-Zentrale sofort replizieren.

Die LOC-Logik des BUS-Menüs kann auf zwei Arten eingestellt werden:

ON: Die SLAVE-Steuerung kann einen lokalen Befehl (OPEN/CLOSE und Schritt für Schritt) akzeptieren und folglich eine Öffnungs- und/oder Schließbewegung ausführen, ohne dass dies Auswirkungen auf die anderen Steuerungen hat.

Ein SLAVE mit LOC auf ON kann beispielsweise nützlich sein, wenn eine teilweise Öffnung des Durchgangs erforderlich ist, der normalerweise von allen Pollern gesteuert wird.

OFF: Die SLAVE-Zentrale akzeptiert keine lokalen Befehle und wiederholt daher immer den Status des MASTER.

Hinweis: Die an die Empfänger der Slave-Steuerungen gesendeten Funkbefehle haben unabhängig von der LOC-Logik immer lokale Wirkung.

Die Sicherheitsvorrichtungen können unterschiedslos an die MASTER- oder SLAVE-Karte angeschlossen werden.

Bei LOC ON wirkt der Befehl PP nur auf die beiden mit der Slave-Karte verbundenen Poller, bei LOC OFF wirkt der Befehl auf das gesamte System (Slave+Master).

* Nur mit Firmware-Version 1.04 oder höher verfügbar.

5) FERNERFASSUNG SENDER

Wenn Sie bereits einen Sender im Empfänger gespeichert haben, können Sie das Fernlernen durchführen (ohne auf die Zentrale zugreifen zu müssen).

WICHTIG: Der Vorgang muss bei gesenkter Schranke während der TCA-Pause oder bei abgesenkter Poller, wenn die TCA-Logik ausgeschaltet ist. Die REM-Logik muss eingeschaltet sein.

Gehen Sie wie folgt vor:

1 Drücken Sie die versteckte Taste des bereits gespeicherten Senders.

2 Drücken Sie innerhalb von 5 Sekunden die Taste des bereits gespeicherten Senders, die dem Kanal entspricht, der dem neuen Sender zugeordnet werden soll. Die Blinkleuchte leuchtet auf.

3 Drücken Sie innerhalb von 10 Sekunden die versteckte Taste des neuen Senders.

4 Drücken Sie innerhalb von 5 Sekunden die Taste des neuen Senders, der dem in Punkt 2 ausgewählten Kanal zugeordnet werden soll. Die Blinkleuchte erlischt.

5 Der Empfänger speichert den neuen Sender und verlässt sofort den Programmiermodus.

6) SICHERUNGEN

F3 ROMA.CP : T2A - Sicherung zum Schutz der Zubehörstromversorgung.

7) NOTSTROMBATTERIE

Die Steuerung ROMA.CP umfasst die Stromversorgungskarte ROMA.CB, die für den Serienanschluss von zwei 12-V-Batterien 2,1 Ah DA.BT2 (optional) ausgelegt ist, die den Betrieb der Automatisierung auch bei vorübergehendem Ausfall der Netzstromversorgung ermöglichen (Abb. 5).

Während des normalen Netzbetriebs sorgt die Karte ROMA.CB für das Aufladen der Batterien.

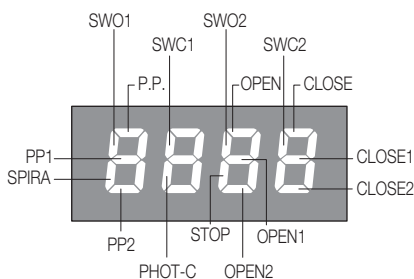
Der maximale Ladestrom beträgt 1 A, der durchschnittliche Ladestrom 300 mA. (Polarität beachten)

Ungefähre Ladezeit der Batterien:

1,2 Ah: 2 h

6,5 Ah: 8 Stunden

8) DIAGNOSE



Jedem Eingang ist ein Segment des Displays zugeordnet, das bei Aktivierung gemäß dem folgenden Schema aufleuchtet.

Die N.C.-Eingänge werden durch vertikale Segmente dargestellt.

Die N.O.-Eingänge werden durch horizontale Segmente dargestellt.

Die Zentrale zeigt die Meldung AMP1 oder AMP2 an, wenn der Quetschschutz-Stromsensor ausgelöst wird.

9) FEHLERMELDUNGEN

Nachfolgend sind einige Meldungen aufgeführt, die bei Betriebsstörungen auf dem Display angezeigt werden:

<i>RNP 1</i>	Fehler Motor 1/Quetschschutz	Auf Hindernisse im Bewegungsbereich des Flügels überprüfen Motor 1
<i>RNP 2</i>	Fehler Hindernis Motor 2/Quetschschutz	Überprüfen Sie, ob sich Hindernisse im Bewegungsbereich des Flügels befinden Motor 2
<i>Err 1</i>	Fehler bei der Überprüfung des Motorstromkreises 1	Motoranschlüsse 1 überprüfen
<i>Err 2</i>	Fehler bei der Überprüfung des Stromkreises Motor 2	Anschlüsse Motor 2 überprüfen
<i>Err B</i>	Fehler aktiver Eingang (während Autoset)	Während der Selbstkonfiguration ist ein PP/Open/ Close-Eingang aufgetreten.
<i>thn 1</i>	Auslösung des thermischen Schutzes von Motor 1	Warten Sie, bis der Motor M1 abgekühlt ist. Wenn keine Wiederherstellung erfolgt, muss der Motor möglicherweise ausgetauscht werden.
<i>thn 2</i>	Auslösung des thermischen Motorschutzes 2	Warten Sie, bis der Motor M2 abgekühlt ist. Wenn keine Wiederherstellung erfolgt, muss der Motor möglicherweise ausgetauscht werden.
<i>Eco n</i>	Kommunikationsfehler	Bei aktivem BUS weist dies auf eine fehlende Kommunikation zwischen den Steuerungen hin.
<i>ouL 1</i>	Überlastungsfehler	Die von der Karte für Motor 1 verfügbare Stromgrenze wurde überschritten.
<i>ouL 2</i>	Überlastungsfehler	Die von der Karte für Motor 2 verfügbare Stromgrenze wurde überschritten.

DE

INFORMATIONS GÉNÉRALES

Il est interdit d'utiliser le produit à des fins ou selon des modalités non prévues dans le présent manuel.

Une utilisation incorrecte peut endommager le produit et mettre en danger les personnes et les biens.

Nous déclinons toute responsabilité en cas de non-respect des bonnes pratiques techniques dans la construction des portails, ainsi qu'en cas de déformations pouvant survenir pendant l'utilisation.

Conservez ce manuel pour une utilisation future.

INFORMATIONS POUR L'INSTALLATEUR

Ce manuel est destiné exclusivement au personnel qualifié pour l'installation et l'entretien des ouvertures automatiques.

L'installation doit être effectuée par du personnel qualifié (installateur professionnel, conformément à la norme EN12635), dans le respect des bonnes pratiques techniques et des normes en vigueur.

Vérifier que la structure du portail est adaptée à l'automatisation.

L'installateur doit fournir toutes les informations relatives au fonctionnement automatique, manuel et d'urgence de l'automatisme, et remettre les instructions d'utilisation à l'utilisateur de l'installation.

AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX

Les matériaux d'emballage ne doivent pas être laissés à la portée des enfants car ils constituent une source de danger potentiel.

Ne pas jeter les matériaux d'emballage dans l'environnement, mais séparer les différents types (par exemple, carton, polystyrène) et les éliminer conformément à la réglementation locale.

Ne laissez pas les enfants jouer avec les dispositifs de commande du produit.

Gardez les télécommandes hors de portée des enfants.

Ce produit n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (y compris des enfants) ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou ne disposant pas des connaissances adéquates, sauf si elles sont surveillées ou ont reçu des instructions d'utilisation de la part de personnes responsables de leur sécurité.



Appliquez tous les dispositifs de sécurité (cellules photoélectriques, barrières immatérielles, etc.) nécessaires pour protéger la zone contre les risques d'impact, d'écrasement, de convoyage et de cisaillement.

Tenir compte des réglementations et directives en vigueur, des critères de bonne technique, de l'utilisation, de l'environnement d'installation, de la logique de fonctionnement du système et des forces développées par l'automatisation.

L'installation doit être effectuée à l'aide de dispositifs de sécurité et de commande conformes aux normes EN12978 et EN12453.

Nous recommandons d'utiliser des accessoires et des pièces de rechange d'origine. L'utilisation de pièces de rechange non d'origine annule la garantie du produit.

Toutes les pièces mécaniques et électroniques qui composent l'automatisme sont conformes aux exigences et aux normes en vigueur et portent le marquage CE.

SÉCURITÉ ÉLECTRIQUE

Prévoir sur le réseau d'alimentation un interrupteur/sectionneur omnipolaire avec une distance d'ouverture des contacts égale ou supérieure à 3 mm.

Vérifier qu'il y a un interrupteur différentiel et une protection contre les surintensités adéquats en amont de l'installation électrique.

Certains types d'installation nécessitent le raccordement du vantail à un système de mise à la terre conforme aux normes de sécurité en vigueur.

Pendant les opérations d'installation, d'entretien et de réparation, coupez l'alimentation avant d'accéder aux parties électriques.

Débranchez également les batteries tampons éventuelles.



L'installation électrique et la logique de fonctionnement doivent être conformes aux normes en vigueur.

Les conducteurs alimentés par des tensions différentes doivent être physiquement séparés ou correctement isolés avec une isolation supplémentaire d'au moins 1 mm.

Les conducteurs doivent être fixés à l'aide d'une fixation supplémentaire à proximité des bornes.

Vérifiez tous les raccordements avant de mettre sous tension.

Les entrées N.C. non utilisées doivent être pontées.

ÉLIMINATION

Comme indiqué par le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les déchets ménagers car certaines de ses composantes peuvent être nocives pour l'environnement et la santé humaine si elles ne sont pas éliminées correctement.

L'appareil doit donc être remis à un centre de collecte sélective approprié ou retourné au revendeur lors de l'achat d'un nouvel appareil équivalent.

Le rejet abusif du produit par l'utilisateur entraîne l'application des sanctions administratives prévues par la réglementation en vigueur.

Les descriptions et illustrations contenues dans ce manuel ne sont pas contractuelles.

Tout en conservant les caractéristiques essentielles du produit, le fabricant se réserve le droit d'apporter toute modification technique, constructive ou commerciale sans s'engager à mettre à jour la présente publication.

DONNÉES TECHNIQUES

Alimentation centrale de commande	24 Vcc
Alimentation secteur	100-250Vca 50/60 Hz
Sortie moteur	1/2 moteur 24 Vcc
Courant maximal du moteur	16+16 A
Sortie d'alimentation des accessoires	24 Vcc 500 mA max.
Degré de protection	IP55
Temp. fonctionnement	-20°C / +50°C
Récepteur radio	433,92 MHz intégré et configurable
Nombre de codes mémorisables	64

CENTRALE DE COMMANDE ROMA.CP

CENTRALE DE COMMANDE COMPATIBLE ARC

IMPORTANT, À LIRE ATTENTIVEMENT :

Le récepteur radio présent dans ce produit est compatible avec les émetteurs ARC (Advanced Rolling Code) qui, grâce au codage 128 bits, garantissent une sécurité anti-copie supérieure.

La mémorisation des émetteurs ARC est tout à fait similaire à celle des émetteurs Rolling Code normaux avec codage HCS.

1) CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

Le tableau suivant décrit les connexions électriques représentées dans la figure 1 :

ROMA.CP		
N° Bornes	Fonction	Description
1-2	Moteur 1	Connexion moteur 1 : 24 Vcc 16 A max.
3-4	Moteur 2	Raccordement moteur 2 : 24 Vcc 16 A max.
5-6	LUMIÈRES bornes 1	Connexion LUMIÈRES de signalisation du bornes 1.
7-8	LUMIÈRES bornes 2	Connexion des LUMIÈRES de signalisation du bornes 2.
9-10	AUX1	Contact N.O. libre de tension configurable via le paramètre AUX1 (1 A max. 24 Vcc)
11-12	24 Vdc	Sortie alimentation accessoires 24 Vcc/0,5 A max. Vérifier le raccordement correct des dispositifs (11 : +24 Vcc - 12 : 0 Vcc).
13	COM	Commun pour fin de course et toutes les entrées de commande.
14	SWO1	Entrée de fin de course OUVRE moteur 1 (contact N.C.):
15	SWC1	Entrée de fin de course FERME moteur 1 (contact N.F.).
16	SWO2	Entrée fin de course OUVRE moteur 2 (contact N.F.).
17	SWC2	Entrée fin de course FERME moteur 2 (contact N.F.).
18	Non utilisé	Non utilisé
19	PHOT C	Entrée photocellule active uniquement en fermeture (contact N.F.).
20	STOP	Entrée bouton STOP (contact N.F.).
21	IN4	Entrée configurable via le paramètre IN4 (par défaut 1 : PP1)
22	IN3	Entrée configurable via le paramètre IN3 (par défaut 6 : CLOSE)
23	IN2	Entrée configurable via le paramètre IN2 (par défaut 3 : OPEN)
24	IN1	Entrée configurable via le paramètre IN1 (par défaut 0 : PP)
25	COM	Commun pour fin de course et toutes les entrées de commande
26	-	Entrée commune - BUS
27	BUS	Entrée signal de communication BUS
32-33	Non utilisé	Non utilisé
34-35	AUX2	Contact N.O. libre de tension configurable via le paramètre AUX2 (1 A max. 24 Vcc)
36-37	Antenne	Connexion antenne carte récepteur radio intégré (30-signal/31-écran).
+ / -	24 Vca/cc	Entrée d'alimentation 24 Vcc.
U11	MÉMOIRE DE CONFIGURATION	Mémoire Eprom amovible. Contient toutes les configurations de la centrale (logiques, paramètres, etc.), y compris les émetteurs radio. En cas de panne, il est possible d'extraire l'Eprom et de l'insérer dans une autre centrale, évitant ainsi la reprogrammation. En cas de remplacement, il est indispensable de respecter le sens d'insertion de l'Eprom.

La centrale est équipée d'un module radio intégré pour la réception de télécommandes, à code ARC (Advanced Rolling-Code), avec une fréquence de 433,92 MHz.

CONNEXIONS AVEC GEL BOX

Afin de garantir une étanchéité parfaite et la sécurité des connexions électriques, des boîtiers préremplis de gel isolant (GEL BOX) sont fournis, dans lesquels il convient d'insérer les bornes de connexion.

GELBOX 2 (A des fig. 2 et 3) : 30 x 27 x 23 mm pour bornes à 2 connecteurs avec connexion traversante (les conducteurs entrent d'un côté et sortent du côté opposé).

GELBOX 3 (B des fig. 2 et 3) : 30 x 24 x 26 mm pour bornes à 3 connecteurs avec connexion non traversante (les conducteurs entrent et sortent par un seul côté).

Le côté du GEL BOX à utiliser pour les conducteurs est caractérisé par une paroi plus souple qui s'adapte aux conducteurs (zones « SOFT » sur les figures).

Tous les câbles de raccordement sont munis d'une étiquette identifiant chaque conducteur.

En vous référant aux étiquettes des câbles et aux instructions de la centrale de commande, effectuez tous les raccordements, puis procédez à la fermeture des GEL BOX, en gardant à l'esprit que :

- Utilisez le GEL BOX de la taille adaptée à la dimension de la borne (pour 2 ou 3 conducteurs).
- Si le GEL BOX est de type traversant, placez simplement la borne à l'intérieur et procédez à la fermeture.
- Si le GEL BOX est de type non traversant, tous les câbles doivent sortir du côté où la paroi est la plus souple.
- Pour plus de sécurité, bloquez le boîtier à l'aide d'un collier de serrage afin d'empêcher toute ouverture accidentelle.
- Une partie du gel s'échappe du boîtier ; c'est normal et cela garantit une étanchéité correcte.

2) AUTOSET

Cette fonction doit être utilisée pour régler les valeurs optimales de fonctionnement de l'automatisme et, à la fin de la procédure, les paramètres TEMPS DE TRAVAIL et RALENTISSEMENT sont réglés.

Pour effectuer l'autoset, procéder comme suit :

1) S'assurer que dans la zone de manœuvre des bornes, si nécessaire, barricader la zone afin d'empêcher l'accès aux personnes, aux animaux, aux voitures, etc.

Pendant la phase d'autoset, la fonction de détection d'obstacles n'est pas active.

3) Appuyez sur le bouton PG, sélectionnez la fonction AUTO à l'aide du bouton + et appuyez sur OK.

5) Appuyez sur OK pour démarrer la phase d'autoset.

6) La centrale effectue une série de manœuvres : ouvertures et fermetures complètes à différentes vitesses, etc.

Pendant cette phase, l'écran affiche quelques sigles qui indiquent l'opération en cours :

UP

DOWN

7) À la fin de la phase d'autoset, le message OK s'affiche.

Remarque :

Si l'autoset n'aboutit pas, un message d'erreur ERR s'affiche. Consultez le tableau Messages d'erreur et intervenez en conséquence, puis répétez l'opération d'autoset.

3) PROGRAMMATION

La programmation des différentes fonctionnalités de la centrale s'effectue à l'aide de l'écran LCD intégré à la centrale et en réglant les valeurs souhaitées dans les menus de programmation décrits ci-dessous.

Le menu Paramètres permet de définir une valeur numérique pour une fonction, de manière similaire à un trimmer de réglage.

Le menu logique permet d'activer ou de désactiver une fonction, de la même manière que le réglage d'un commutateur DIP.

D'autres fonctions spéciales suivent les menus paramètres et logiques et peuvent varier en fonction du type de centrale ou de la révision du logiciel.

POUR ACCÉDER À LA PROGRAMMATION :

1 - Appuyez sur le bouton <PG>, l'écran affiche le premier menu Paramètres « PAR ».

2 - Choisissez à l'aide du bouton <+> ou <-> le menu que vous souhaitez sélectionner (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE>BUS).

3 - Appuyez sur le bouton <PG>, l'écran affiche la première fonction disponible dans le menu.

4 - Sélectionnez la fonction que vous souhaitez modifier à l'aide des boutons <+> ou <->.

5 - Appuyez sur le bouton <PG>, l'écran affiche la valeur actuellement définie pour la fonction sélectionnée.

6 - Sélectionnez à l'aide des boutons <+> ou <-> la valeur que vous souhaitez attribuer à la fonction.

7 - Appuyez sur le bouton <PG>, l'écran affiche le signal « PRG » qui indique que la programmation a été effectuée.

REMARQUES :

En appuyant simultanément sur <+> et <-> dans un menu de fonction, vous pouvez revenir au menu supérieur sans apporter de modifications.

Maintenir la touche <+> ou <-> enfoncée pour accélérer l'augmentation/la diminution des valeurs.

Après une attente de 120 secondes, la centrale quitte le mode de programmation et éteint l'écran.

Appuyer sur le bouton <-> lorsque l'écran est éteint équivaut à une commande pas à pas.

À la mise sous tension de la carte, la version du logiciel s'affiche pendant environ 5 secondes.

4) PARAMÈTRES, LOGIQUES ET FONCTIONS SPÉCIALES

Les tableaux ci-dessous décrivent les différentes fonctions disponibles dans la centrale (schéma de la page 6).

4.1) PARAMÈTRES (PRR)			
MENU	FONCTION	MIN-MAX-(Par défaut)	MEMO
tCA	Temps de fermeture automatique. Actif uniquement avec la logique « TCA » = ON. À la fin du temps défini, la centrale commande une manœuvre de fermeture.	1-240-(40s)	
tSA1	Règle la phase de ralentissement à l'ouverture du moteur M1. Valeur exprimée en pourcentage sur la course totale. Avec une valeur de 0, le ralentissement est désactivé.	0-99 (0 %)	
tSc1	Règle la phase de décélération à la fermeture du moteur M1. Valeur exprimée en pourcentage sur la course totale. Avec une valeur de 0, le ralentissement est désactivé.	0-99 (0 %)	
tSA2	Règle la phase de décélération à l'ouverture et à la fermeture du moteur M2. Valeur exprimée en pourcentage sur la course totale. Avec une valeur de 0, le ralentissement est désactivé.	0-99 (0 %)	
tSc2	Règle la phase de décélération à la fermeture du moteur M2. Valeur exprimée en pourcentage sur la course totale. Avec une valeur de 0, le ralentissement est désactivé.	0-99 (0 %)	
SPo1	Règle la vitesse du moteur 1 en OUVERTURE pendant la phase de vitesse normale. Valeur exprimée en pourcentage.	30-99 (99 %)	
SPc1	Règle la vitesse du moteur 1 en FERMETURE pendant la phase de vitesse normale. Valeur exprimée en pourcentage.	30-99 (99 %)	
SPo2	Règle la vitesse du moteur 2 en OUVERTURE pendant la phase de vitesse normale. Valeur exprimée en pourcentage.	30-99 (99 %)	
SPc2	Règle la vitesse du moteur 2 en FERMETURE pendant la phase de vitesse normale. Valeur exprimée en pourcentage.	30-99 (99 %)	
SLo1	Règle la vitesse du moteur 1 en OUVERTURE pendant les phases de ralentissement*. Valeur exprimée en pourcentage.	10-70 (30 %)	
SLc1	Règle la vitesse du moteur 1 en FERMETURE pendant les phases de ralentissement*. Valeur exprimée en pourcentage.	10-70 (30 %)	
SLo2	Règle la vitesse du moteur 2 en OUVERTURE pendant les phases de ralentissement*. Valeur exprimée en pourcentage.	20-70 (30 %)	
SLc2	Règle la vitesse du moteur 2 en FERMETURE pendant les phases de ralentissement*. Valeur exprimée en pourcentage.	20-70 (30 %)	
PNo1	Règle le seuil d'intervention du capteur de charge/obstacle* (capteur ampèremétrique) pendant la phase de descente de la borne - Moteur 1	1-99-(99 %)**	
Pnc1	Règle le seuil d'intervention du capteur de charge/obstacle* (capteur ampèremétrique) pendant la phase de montée du dissuadeur - Moteur 1	1-99-(99 %)**	
PNo2	Règle le seuil d'intervention du capteur de charge/obstacle* (capteur ampèremétrique) pendant la phase de descente du dissuadeur - Moteur 2	1-99-(99 %)**	
Pnc2	Règle le seuil d'intervention du capteur de charge/obstacle* (capteur ampèremétrique) pendant la phase de montée de la borne - Moteur 2	1-99-(99 %)**	
PSo1	Règle le seuil d'intervention du capteur de charge/obstacle* (capteur ampèremétrique) pendant la phase de descente de la borne à vitesse réduite - Moteur 1	1-99-(99 %)**	
PSc1	Règle le seuil d'intervention du capteur de charge/obstacle* (capteur ampèremétrique) pendant la phase de montée de la borne à vitesse réduite - Moteur 1	1-99-(99 %)**	
PSo2	Règle le seuil d'intervention du capteur de charge/obstacle* (capteur ampèremétrique) pendant la phase de descente du dissuadeur à vitesse réduite - Moteur 2	1-99-(99 %)**	
PSc2	Règle le seuil d'intervention du capteur de charge/obstacle* (capteur ampèremétrique) pendant la phase de montée du dissuadeur à vitesse réduite - Moteur 2	1-99-(99 %)**	
bLc0	Temps de recherche du battement mécanique à partir du moment où j'intercepte le FC qui s'ouvre. Temps en dixièmes de seconde.	0-100-(50)	
bLcc	Temps de recherche de la butée mécanique à partir du moment où j'intercepte le FC qui se ferme. Temps en dixièmes de seconde.	0-100-(50)	
tLS	Temps d'activation du contactSERL (lumière de service) bornes AUX1/AUX2 . . À chaque manœuvre, le contact se ferme pendant le temps défini. Voir le schéma de raccordement Figure 4	1-240-(60s)	
PrEA	Temps de pré-alarme d'ouverture (valeur exprimée en secondes)	0-10 (0)	
PrEc	Temps de pré-alarme de fermeture (valeur exprimée en secondes)	0-10 (0)	

in 1	Réglage entrée IN1 0 : PP - Fonction pas à pas (ouvre > ferme > ouvre) applicable à l'ensemble du système connecté 1 : PP1 - Fonction pas à pas (Ouvre > Ferme > Ouvre) relative à MOT1 2 : PP2 - Fonction pas à pas (Ouvre > Ferme > Ouvre) relative à MOT1 3 : OPEN - Fonction Open se rapportant à l'ensemble du système connecté 4 : OPEN1 - Fonction Open se rapportant à MOT1 5 : OPEN2 - Fonction Open se rapportant à MOT2 6 : CLOSE - Fonction Close relative à l'ensemble du système connecté 7 : CLOSE1 - Fonction Open relative à MOT1 8 : CLOSE2 - Fonction Close se rapportant à MOT2	0-8 (0)	
in2	Mêmes réglages que le paramètre IN1 mais se référant à l'entrée IN2.	0-8 (3)	
in3	Mêmes réglages que le paramètre IN1 mais se référant à l'entrée IN3.	0-8 (6)	
in4	Mêmes réglages que le paramètre IN1 mais se référant à l'entrée IN4.	0-8 (1)	
ch 1	Mêmes réglages que le paramètre IN1 mais référencés au canal radio 1 (CH1).	0-8 (0)	
ch2	Mêmes réglages que le paramètre IN1 mais se référant au canal radio 2 (CH2).	0-8 (3)	
ch3	Mêmes réglages que le paramètre IN1, mais référencés au canal radio 3 (CH3).	0-8 (6)	
ch4	Mêmes réglages que le paramètre IN1 mais référencés au canal radio 4 (CH4).	0-8 (1)	
AUX 1	Définit le mode de fonctionnement de la sortie AUX1 (contact N.O.), schémas disponibles à la page 4 du manuel. Les paramètres de 0 à 7 agissent sur les deux bornes (bornes 1 et 2) 0 : contact 1A Max 24Vdc, fermé pendant la montée des bornes 1 : sortie éclairage de courtoisie : le temps d'activation est défini par le paramètre TLS 2 : sortie éclairage de zone : le contact se ferme pendant toute la durée de la manœuvre et pendant toute la durée du TCA, il ne s'ouvre que lorsque les bornes sont levées. 3 : FC se ferme : s'active si la fin de course de fermeture des bornes est activée 4 : FC s'ouvre : s'active si la fin de course d'ouverture des bornes est activée. 5 : feu vert : s'active lorsque les bornes sont en fin de course d'ouverture (bornes complètement abaissées) 6 : feu rouge : s'active lorsque les bornes ne sont PAS en fin de course d'ouverture (bornes complètement levées, en fermeture ou en ouverture) 7 : mode feu tricolore pour accessoire carte CP.BL se référant à l'ensemble du système. 8 : sortie commande carte lumières-buzzer mod. CP.BL se référant à l'ensemble du système. Les paramètres 10 à 17 agissent UNIQUEMENT sur la borne 1 10 : contact 1A Max 24Vdc, fermé pendant la montée de la borne 1 11 : sortie lumière de courtoisie boudin 1 : le temps d'activation est défini par le paramètre TLS 12 : sortie éclairage de zone de la borne 1 : le contact se ferme pendant toute la durée de la manœuvre et pendant toute la durée du TCA, il ne s'ouvre que lorsque la borne 1 est levée. 13 : FC ferme la borne 1 : s'active si la fin de course de fermeture de la borne 1 est activée 14 : FC ouvre la borne 1 : s'active si la fin de course d'ouverture de la borne 1 est activée. 15 : feu vert boudin 1 : s'active lorsque le boudin 1 est en fin de course d'ouverture (boudin 1 complètement abaissé) 16 : feu rouge barrière 1 : s'active lorsque la barrière 1 n'est PAS en fin de course d'ouverture (barrière 1 complètement relevée, en fermeture ou en ouverture) 17 : mode feu tricolore pour accessoire carte CP.BL pour dissuadeur 1 - dissuadeur 2 18 : sortie commande carte lumières-buzzer mod. CP.BL pour borne 1 - borne 2 Les paramètres 20 à 27 agissent UNIQUEMENT sur la borne 2 20 : contact 1A Max 24Vdc, fermé pendant la montée de la borne 2 21 : sortie éclairage de courtoisie borne 2 : le temps d'activation est défini par le paramètre TLS 22 : sortie éclairage de zone boudoir 2 : le contact se ferme pendant toute la durée de la manœuvre et pendant toute la durée du TCA, il ne s'ouvre que lorsque le boudoir 2 est levé. 23 : FC ferme la borne 2 : s'active si la fin de course de fermeture de la borne 2 est activée 24 : FC ouvre la borne 2 : s'active si la fin de course d'ouverture de la borne 2 est activée. 25 : feu vert barrière 2 : s'active lorsque la barrière 2 est en fin de course d'ouverture (barrière 2 complètement abaissée) 26 : feu rouge batteur 2 : s'active lorsque le batteur 2 n'est PAS en fin de course d'ouverture (batteur 2 complètement relevé, en fermeture ou en ouverture) 27 : mode feu tricolore pour accessoire carte CP.BL pour dissuadeur 1 - dissuadeur 2 28 : sortie commande carte lumières-buzzer mod. CP.BL pour dissuadeur 1 - dissuadeur 2	0 -26 - (0)	
AUX2	Mêmes réglages que le paramètre AUX1 mais se référant à la sortie AUX2 (contact N.O), schémas présents à la page 4 du manuel.	0-26 - (1)	

*** ATTENTION :**
UN RÉGLAGE INCORRECT DE CES PARAMÈTRES PEUT ÊTRE DANGEREUX.
RESPECTEZ LES NORMES EN VIGUEUR !

Avec des moteurs sans fin de course et/ou encodeur, règle la sensibilité du capteur qui provoque l'arrêt pendant la phase de ralentissement.

** 1 : force/couple minimum - 99 : force/couple maximum.

La centrale dispose de deux dispositifs anti-écrasement, le capteur ampèremétrique (réglé par les paramètres PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) et le codeur (réglé par les paramètres SEAV et SEAR).

La procédure Autoset permet de régler par défaut la sensibilité du capteur ampèremétrique, tandis que le codeur (avec le réglage par défaut) ne s'active que si le portail s'arrête complètement à la suite d'un choc.

Il est recommandé de n'utiliser qu'un seul système à la fois, en privilégiant le capteur ampèremétrique, dont le temps de réponse est plus court.

EN

4.2) LOGIQUES (L o ũ)

MENU	FONCTION	ON-OFF-(Par défaut)	MEMO
t c A	Active ou désactive la fermeture automatique On : fermeture automatique activée Off : fermeture automatique désactivée	(ON)	
i b L	Active ou désactive la fonction copropriété. On : fonction condominium activée. L'impulsion P.P. ou du transmetteur n'a aucun effet pendant la phase d'ouverture. Off : fonction copropriété désactivée.	(OFF)	
i b c A	Active ou désactive la fonction copropriété pendant le comptage TCA. On : fonction condominium activée. L'impulsion P.P. ou du transmetteur n'a aucun effet pendant le comptage du TCA. Off : fonction copropriété désactivée.	(OFF)	
S c L	Active ou désactive la fermeture rapide. On : fermeture rapide activée. Lorsque le portail est ouvert ou en cours d'ouverture, l'intervention de la cellule photoélectrique provoque la fermeture automatique 3 secondes après l'ouverture complète. Actif uniquement avec TCA:ON Désactivé : fermeture rapide désactivée.	(OFF)	
h t r	Active ou désactive la fonction « Homme présent ». On : fonctionnement « homme présent ». Les boutons OUVRIER/FERMER doivent rester enfoncés pendant toute la manœuvre. L'ouverture de l'entrée STOP arrête le moteur. Toutes les entrées de sécurité sont désactivées, à l'exception des entrées de fin de course /SW01/SW02/SWC1/SWC2). Désactivé : fonctionnement automatique/semi-automatique.	(OFF)	
i n o t	Sélectionne le mode de fonctionnement 1 ou 2 moteurs : On : fonctionnement pour un seul moteur Off : fonctionnement pour deux moteurs	(OFF)	
c u A r	Active ou désactive les émetteurs ARC clonés. On : les émetteurs de la série AK clonés à partir d'un émetteur ARC déjà mémorisé sont activés. Off : les émetteurs clonés ne sont pas activés.	(ON)	
A o P F	Active ou désactive la fonction « Ouverture forcée en l'absence de réseau » (activable uniquement avec des batteries de secours connectées et en état de marche). On : fonction activée. En cas de coupure de courant, avant que la batterie de secours ne soit complètement déchargée, la centrale force une manœuvre d'ouverture. L'automatisme reste ouvert jusqu'au rétablissement de l'alimentation secteur. Off : fonction désactivée.	(OFF)	
r e n	Active ou désactive l'apprentissage à distance des émetteurs radio, comme indiqué dans le paragraphe « Apprentissage à distance des émetteurs ».. On : apprentissage à distance activé. Off : Apprentissage à distance désactivé.	(ON)	

ATTENTION :

Toute modification apportée à l'un de ces paramètres/logiques :

TSA1 - TSC1 - TSA2 - TSC2 - SPO1 - SPC1 - SPO2 - SPC2 - SLO1 - SLC1 - SLO2 - SLC2

Le message PRG s'affiche à l'écran.

4.3) RADIO (rRd)

MENU	FONCTION
ch1	En sélectionnant cette fonction, le récepteur se met en attente (PUSH) d'un code émetteur à attribuer à la fonction réglée sur le canal 1. Appuyez sur la touche de l'émetteur que vous souhaitez attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est mémorisé et le message oH Si le code n'est pas valide, le message Err.
ch2	En sélectionnant cette fonction, le récepteur se met en attente (PUSH) d'un code émetteur à attribuer à la fonction réglée sur le canal 2. Appuyez sur la touche de l'émetteur que vous souhaitez attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est mémorisé et le message oH Si le code n'est pas valide, le message Err.
ch3	En sélectionnant cette fonction, le récepteur se met en attente (PUSH) d'un code émetteur à attribuer à la fonction réglée sur le canal 3. Appuyez sur la touche de l'émetteur que vous souhaitez attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est mémorisé et le message oH Si le code n'est pas valide, le message Err.
ch4	En sélectionnant cette fonction, le récepteur se met en attente (PUSH) d'un code émetteur à attribuer à la fonction réglée sur le canal 4. Appuyez sur la touche de l'émetteur que vous souhaitez attribuer à cette fonction. Si le code est valide, il est mémorisé et le message oH Si le code n'est pas valide, le message Err.
nEH	En sélectionnant cette fonction, l'écran LCD affiche le nombre d'émetteurs actuellement mémorisés dans le récepteur.
clr	En sélectionnant cette fonction, le récepteur se met en attente (PUSH) d'un code émetteur à effacer de la mémoire. Si le code est valide, il est supprimé et le message oH Si le code n'est pas valide ou n'est pas présent dans la mémoire, le message Err
rEr	Efface complètement la mémoire du récepteur. Une confirmation de l'opération est demandée. En sélectionnant cette fonction, le récepteur se met en attente (PUSH) d'une nouvelle pression sur PGM pour confirmer l'opération. À la fin de la suppression, le message suivant s'affiche oH

4.4) NOMBRE DE MANŒUVRES (nRn)

MENU	FONCTION
nRn1	Affiche le nombre de cycles complets (ouverture + fermeture) effectués par la borne 1. La première pression sur le bouton <PG> affiche les 4 premiers chiffres, la deuxième pression affiche les 4 derniers. Ex. 00 i2 >>> <PG> 3456: 123 456 cycles effectués.
nRn2	Affiche le nombre de cycles complets (ouverture + fermeture) effectués par la borne 2. La première pression sur le bouton <PG> affiche les 4 premiers chiffres, la deuxième pression affiche les 4 derniers. Ex. 00 i2 >>> <PG> 3456: 123 456 cycles effectués.

4.5) CYCLES DE MAINTENANCE (nRc)

MENU	FONCTION
nRc1	Cette fonction permet d'activer le signalement de demande de maintenance pour la borne 1 après un nombre de manœuvres défini par l'installateur. Pour activer et sélectionner le nombre de manœuvres, procéder comme suit : Appuyez sur le bouton <PG>, l'écran affiche OFF, ce qui indique que la fonction est désactivée (valeur par défaut). À l'aide des boutons <+> et <->, sélectionnez l'une des valeurs numériques proposées (de OFF à 100). Les valeurs correspondent à des centaines de cycles de manœuvres (par exemple : la valeur 50 indique 5000 manœuvres). Appuyez sur le bouton OK pour activer la fonction. L'écran affiche le message PROG. La demande de maintenance est signalée à l'utilisateur par une séquence de clignotements lorsque le dissuadeur est fermé.
nRc2	Cette fonction permet d'activer le signal de demande d'entretien pour la borne 2 après un nombre de manœuvres défini par l'installateur. Pour activer et sélectionner le nombre de manœuvres, procéder comme suit : Appuyez sur le bouton <PG>, l'écran affiche OFF, ce qui indique que la fonction est désactivée (valeur par défaut). À l'aide des boutons <+> et <->, sélectionnez l'une des valeurs numériques proposées (de OFF à 100). Les valeurs correspondent à des centaines de cycles de manœuvres (par exemple : la valeur 50 indique 5000 manœuvres). Appuyez sur le bouton OK pour activer la fonction. L'écran affiche le message PROG. La demande de maintenance est signalée à l'utilisateur par une séquence de clignotements lorsque le dissuadeur est fermé.

4.6) RÉINITIALISATION (rE5)

RESET de la centrale. ATTENTION ! : Rétablit les valeurs par défaut de la centrale.

La première pression sur le bouton <PG> provoque le clignotement de l'inscription rE5, une nouvelle pression sur le bouton <PG> effectue la réinitialisation de la centrale. Remarque : les émetteurs ne sont pas supprimés du récepteur ni le mot de passe d'accès.

Toutes les logiques et tous les paramètres sont rétablis à leurs valeurs par défaut, il est donc nécessaire de répéter la procédure d'autoset.

4.7) AUTOSSET (RUto)

Voir paragraphe 3) AUTOSSET

4.8) MOT DE PASSE D'ACCÈS (codE)

Permet de saisir un code de protection pour accéder à la programmation de la centrale.

Il est possible de saisir un code alphanumérique à quatre caractères en utilisant les chiffres de 0 à 9 et les lettres A-B-C-D-E-F.

La valeur par défaut est 0000 (quatre zéros) et indique l'absence de code de protection.

À tout moment, il est possible d'annuler l'opération de saisie du code en appuyant simultanément sur les touches + et -. Une fois le mot de passe saisi, il est possible d'utiliser la centrale, en entrant et en sortant de la programmation pendant environ 10 minutes, afin de permettre les opérations de réglage et de test des fonctions.

En remplaçant le code 0000 par n'importe quel autre code, vous activez la protection de la centrale, empêchant ainsi l'accès à tous les menus. Si vous souhaitez saisir un code de protection, procédez comme suit :

- sélectionnez le menu Code et appuyez sur OK.
- le code 0000 s'affiche, même si un code de protection a déjà été saisi précédemment.
- À l'aide des touches + et -, vous pouvez modifier la valeur du caractère clignotant.
- Appuyez sur la touche OK pour confirmer le caractère clignotant et passer au suivant.
- Après avoir saisi les 4 caractères, un message de confirmation « CONF » s'affiche.
- Après quelques secondes, le code 0000 s'affiche à nouveau.
- il est nécessaire de reconfirmer le code de protection précédemment saisi, afin d'éviter toute saisie involontaire.

Si le code correspond au précédent, un message de confirmation « OK » s'affiche.

La centrale sort automatiquement de la phase de programmation et, pour accéder à nouveau aux menus, il sera nécessaire de saisir le code de protection mémorisé.

IMPORTANT : NOTEZ le code de protection et CONSERVEZ-LE EN SÉCURITÉ pour les futures opérations de maintenance. Pour supprimer un code d'une centrale protégée, il est nécessaire d'entrer en mode programmation avec le mot de passe et de rétablir le code à sa valeur par défaut 0000.

EN CAS DE PERTE DU CODE, IL EST NÉCESSAIRE DE CONTACTER LE SERVICE D'ASSISTANCE TECHNIQUE AGRÉÉ POUR EFFECTUER UNE RÉINITIALISATION COMPLÈTE DE LA CENTRALE.

4.9) SYNCHRONISATION (bus)

MENU	FONCTION
Id	Définit le numéro d'identification de synchronisation. Il est possible de définir une valeur numérique comprise entre 0 et 15. Si la valeur 0 est définie, la centrale est configurée en tant que MASTER, toutes les autres valeurs la configurent en tant que SLAVE.
Loc	Permet à une centrale configurée comme SLAVE d'accepter des commandes locales. Voir le paragraphe « SYNCHRONISATION BUS des centrales ROMA.CP ».
Scan	Fonction valable uniquement pour la carte Master (ID:0), En lançant le scan, la centrale Master affiche le nombre de centrales SLAVE connectées. Procédez comme suit : a) Sélectionner la fonction SCAN et appuyer sur PG. b) La centrale attend la confirmation du démarrage de la procédure « SCAN » CLIGNOTANT c) Appuyez sur PG pour lancer la phase de scan. d) Le nombre de centrales SLAVE connectées s'affiche. IL EST INDISPENSABLE d'effectuer une procédure SCAN après avoir connecté et alimenté toutes les cartes SLAVE.

Synchronisation BUS des centrales ROMA.CP*

Il est possible de gérer un système composé de plusieurs centrales en connectant entre eux les broches 26 et 27 du bornier BUS (voir fig. 1).

Chaque carte doit être interconnectée à l'aide de 2 fils de 0,5 mm², comme indiqué dans la Fig. 4.

L'une des deux cartes doit être configurée comme MASTER (ID=0), toutes les autres comme SLAVE (ID de 1 à 15).

Toutes les commandes (provenant aussi bien des émetteurs radio que des entrées de commande et de sécurité) reçues par la centrale MASTER seront alors transmises aux centrales SLAVE, qui reproduiront instantanément le comportement de la MASTER.

La logique LOC du menu BUS peut être réglée de deux manières :

ON : la centrale SLAVE peut accepter une commande locale (OPEN/CLOSE et Pas à pas) et peut donc effectuer une manœuvre d'ouverture et/ou de fermeture sans que cela ait d'effet sur les autres centrales.

Un SLAVE avec LOC réglé sur ON peut par exemple être utile dans le cas où une ouverture partielle du passage normalement géré par toutes les barrières est nécessaire.

OFF : la centrale SLAVE n'accepte pas les commandes locales, elle reproduira donc toujours et dans tous les cas l'état du MASTER.

Remarque : les commandes radio envoyées aux récepteurs des centrales Slave ont toujours un effet local, indépendamment de la logique LOC.

Les dispositifs de sécurité peuvent être connectés indifféremment sur la carte MASTER ou SLAVE.

Avec LOC ON, la commande PP n'agit que sur les deux dissuasifs connectés à la carte esclave, avec LOC OFF, la commande agit sur l'ensemble du système (esclave + maître).

* disponible uniquement avec la version firmware 1.04 ou ultérieure

5) APPRENTISSAGE À DISTANCE ÉMETTEURS

Si vous disposez d'un émetteur déjà mémorisé dans le récepteur, vous pouvez effectuer l'apprentissage radio à distance (sans avoir besoin d'accéder à la centrale).

IMPORTANT : la procédure doit être effectuée avec dispositif de dissuasion abaissé pendant la pause TCA ou avec la borne abaissée si la logique TCA est désactivée. La logique REM doit être activée.

Procédez comme suit :

1 Appuyez sur la touche cachée de l'émetteur déjà mémorisé.

2 Appuyez, dans les 5 secondes, sur la touche de l'émetteur déjà mémorisé correspondant au canal à associer au nouvel émetteur. Le clignotant s'allume.

3 Appuyez dans les 10 secondes sur la touche cachée du nouvel émetteur.

4 Appuyez, dans les 5 secondes, sur la touche du nouvel émetteur à associer au canal choisi au point 2. Le clignotant s'éteint.

5 Le récepteur mémorise le nouvel émetteur et quitte immédiatement le mode de programmation.

6) FUSIBLES

F3 ROMA.CP : T2A - Fusible de protection de l'alimentation des accessoires.

7) BATTERIE DE SECOURS

La centrale ROMA.CP comprend la carte d'alimentation ROMA.CB prédisposée pour le raccordement en série de deux batteries 12V 2,1Ah DA.BT2 (en option) qui permettent le fonctionnement de l'automatisme même en cas d'absence temporaire d'alimentation secteur (fig. 5).

Pendant le fonctionnement normal du réseau, la carte ROMA.CB assure la recharge des batteries.

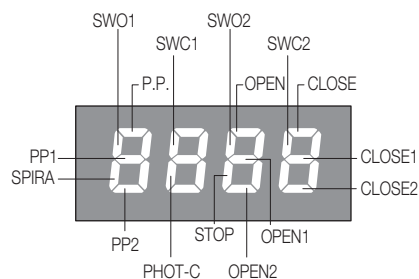
Le courant de charge maximal est de 1 A, le courant de charge moyen est de 300 mA. (respecter la polarité)

Temps de recharge indicatif des batteries :

1,2 Ah : 2 h

6,5 Ah : 8 h

8) DIAGNOSTIC



Chaque entrée est associée à un segment de l'affichage qui s'allume en cas d'activation, selon le schéma suivant.

Les entrées N.C. sont représentées par les segments verticaux.

Les entrées N.O. sont représentées par les segments horizontaux.

La centrale affiche le message AMP1 ou AMP2 en cas d'intervention du capteur ampèremétrique anti-écrasement.

9) MESSAGES D'ERREUR

Voici quelques messages qui s'affichent à l'écran en cas d'anomalies de fonctionnement :

AMP1	erreur obstacle moteur 1/anti-écrasement	vérifier la présence d'obstacles sur la course de la porte moteur 1
AMP2	erreur obstacle moteur 2/anti-écrasement	vérifier la présence d'obstacles sur la course du vantail moteur 2
Err1	erreur de vérification du circuit moteur 1	vérifier les connexions du moteur 1
Err2	erreur de vérification du circuit moteur 2	vérifier les connexions du moteur 2
ErrB	erreur entrée active (pendant l'autoset)	une entrée PP/Open/Closeest intervenue pendant la phase d'autoset.
thn1	intervention de la protection thermique du moteur 1	attendre le refroidissement du moteur M1, si la réinitialisation ne se produit pas, le remplacement du moteur peut être nécessaire
thn2	intervention de la protection thermique du moteur 2	attendre le refroidissement du moteur M2 ; si la réinitialisation ne se produit pas, il peut être nécessaire de remplacer le moteur
Ecoff	Erreur de communication	Avec le BUS actif, indique une absence de communication entre les centrales.
oul1	Erreur de surcharge	Limite de courant disponible par la carte pour le moteur 1 dépassée
oul2	Erreur de surcharge	Limite de courant disponible par la carte pour le moteur 2 dépassée

INFORMACIÓN GENERAL

Está prohibido utilizar el producto para fines o de formas no previstos en este manual.

Un uso incorrecto puede causar daños al producto y poner en peligro a personas y cosas.

Se declina toda responsabilidad por el incumplimiento de las buenas prácticas en la construcción de las puertas, así como por las deformaciones que puedan producirse durante su uso.

Conserve este manual para su uso futuro.

INFORMACIÓN PARA EL INSTALADOR

Este manual está destinado exclusivamente a personal cualificado para la instalación y el mantenimiento de aperturas automáticas.

La instalación debe ser realizada por personal cualificado (instalador profesional, según la norma EN12635), respetando las buenas prácticas técnicas y la normativa vigente.

Compruebe que la estructura de la puerta sea adecuada para su automatización.

El instalador debe proporcionar toda la información relativa al funcionamiento automático, manual y de emergencia de la automatización, y entregar al usuario de la instalación las instrucciones de uso.

ADVERTENCIAS GENERALES

Los materiales de embalaje no deben dejarse al alcance de los niños, ya que son una fuente de peligro potencial.

No tire los materiales de embalaje al medio ambiente, sino sepárelos por tipos (por ejemplo, cartón, poliestireno) y deséchelos según la normativa local.

No permita que los niños jueguen con los dispositivos de control del producto.

Mantenga los mandos a distancia fuera del alcance de los niños.

Este producto no está destinado a ser utilizado por personas (incluidos niños) con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o con falta de conocimientos adecuados, a menos que estén bajo supervisión o hayan recibido instrucciones de uso por parte de personas responsables de su seguridad.



Aplique todos los dispositivos de seguridad (fotocélulas, bordes sensibles, etc.) necesarios para proteger la zona de peligros de impacto, aplastamiento, arrastre y cizallamiento.

Tenga en cuenta las normas y directivas vigentes, los criterios de buena técnica, el uso, el entorno de instalación, la lógica de funcionamiento del sistema y las fuerzas desarrolladas por la automatización.

La instalación debe realizarse utilizando dispositivos de seguridad y mandos conformes con las normas EN12978 y EN12453.

Recomendamos utilizar accesorios y piezas de repuesto originales, ya que si se utilizan piezas de repuesto no originales, el producto dejará de estar cubierto por la garantía.

Todas las piezas mecánicas y electrónicas que componen la automatización cumplen los requisitos y las normas vigentes y llevan el marcado CE.

SEGURIDAD ELÉCTRICA

Prever en la red de alimentación un interruptor/seccionador omnipolar con una distancia de apertura de los contactos igual o superior a 3 mm.

Compruebe que haya un interruptor diferencial y una protección contra sobrecorriente adecuados aguas arriba de la instalación eléctrica.

Algunos tipos de instalación requieren la conexión de la hoja a un sistema de puesta a tierra que cumpla con las normas de seguridad vigentes.

Durante las operaciones de instalación, mantenimiento y reparación, desconecte la alimentación antes de acceder a las partes eléctricas.

Desconecte también las baterías de reserva, si las hay.

La instalación eléctrica y la lógica de funcionamiento deben cumplir con la normativa vigente.

Los conductores alimentados con tensiones diferentes deben estar físicamente separados o debidamente aislados con un aislamiento adicional de al menos 1 mm.

Los conductores deben estar sujetos con una fijación adicional cerca de los bornes.

Compruebe todas las conexiones realizadas antes de conectar la tensión.

Las entradas N.C. no utilizadas deben puentearse.

**ELIMINACIÓN**

Como indica el símbolo adjunto, está prohibido desechar este producto con la basura doméstica, ya que algunas de sus piezas podrían ser perjudiciales para el medio ambiente y la salud humana si se eliminan de forma incorrecta.

Por lo tanto, el equipo deberá entregarse en centros de recogida selectiva adecuados o devolverse al distribuidor en el momento de la compra de un equipo nuevo equivalente.

La eliminación indebida del producto por parte del usuario conllevará la aplicación de las sanciones administrativas previstas por la normativa vigente.



Las descripciones e ilustraciones que figuran en este manual no son vinculantes.

Sin alterar las características esenciales del producto, el fabricante se reserva el derecho de realizar cualquier modificación de carácter técnico, constructivo o comercial sin comprometerse a actualizar la presente publicación.

DATOS TÉCNICOS

Alimentación central de mando	24 V CC
Alimentación de red	100-250VCA 50/60 Hz
Salida motor	1/2 motor 24 V CC
Corriente máxima del motor	16+16 A
Salida de alimentación de accesorios	24 V CC 500 mA máx.
Grado de protección	IP55
Temp. Funcionamiento	-20°C / +50°C
Receptor de radio	433,92 MHz incorporado y configurable
N.º de códigos memorizables	64

CENTRAL DE MANDO ROMA.CP

CENTRAL DE MANDO COMPATIBLE ARC

IMPORTANTE, LÉASE ATENTAMENTE:

El receptor de radio presente en este producto es compatible con los transmisores ARC (Advanced Rolling Code) que, gracias a la codificación de 128 bits, garantizan una mayor seguridad contra la copia.

El almacenamiento de los transmisores ARC es totalmente análogo al de los transmisores Rolling Code normales con codificación HCS.

1) CONEXIONES ELÉCTRICAS

En la siguiente tabla se describen las conexiones eléctricas representadas en la Fig. 1:

ROMA.CP		
N.º de bornes	Función	Descripción
1-2	Motor 1	Conexión motor 1: 24 V CC 16 A máx.
3-4	Motor 2	Conexión motor 2: 24 V CC 16 A máx.
5-6	LUZ bolardo 1	Conexión LUZES de señalización del bolardo 1.
7-8	LUZ bolardo 2	Conexión LUZES de señalización del bolardo 2.
9-10	AUX1	Contacto N.O. libre de tensión configurable mediante el parámetro AUX1 (1 A máx. 24 V CC)
11-12	24 Vdc	Salida de alimentación de accesorios 24 V CC/0,5 A máx. Compruebe la conexión correcta de los dispositivos (11:+24 V CC - 12:0 V CC).
13	COM	Común para fin de carrera y todas las entradas de mando.
14	SWO1	Entrada de fin de carrera ABRE motor 1 (contacto N.C.):
15	SWC1	Entrada de fin de carrera CIERRA motor 1 (contacto N.C.).
16	SWO2	Entrada de fin de carrera ABRE motor 2 (contacto N.C.).
17	SWC2	Entrada de fin de carrera CIERRA motor 2 (contacto N.C.).
18	No utilizado	No utilizado
19	PHOT C	Entrada fotocélula activa solo en cierre (contacto N.C.).
20	STOP	Entrada del pulsador STOP (contacto N.C.).
21	IN4	Entrada configurable mediante el parámetro IN4 (por defecto 1: PP1)
22	IN3	Entrada configurable mediante el parámetro IN3 (predeterminado 6: CLOSE)
23	IN2	Entrada configurable mediante el parámetro IN2 (predeterminado 3: OPEN)
24	IN1	Entrada configurable mediante el parámetro IN1 (predeterminado 0: PP)
25	COM	Común para fin de carrera y todas las entradas de control
26	-	Entrada común - BUS
27	BUS	Entrada de señal de comunicación BUS
32-33	No utilizado	No utilizado
34-35	AUX2	Contacto N.O. libre de tensión configurable mediante el parámetro AUX2 (1 A máx. 24 Vcc)
36-37	Antena	Conexión de la antena de la tarjeta receptora de radio integrada (30-senal/31-pantalla).
+ / -	24 V CA/CC	Entrada de alimentación 24 V CC.
U11	MEMORIA DE CONFIGURACIÓN	Memoria Eprom extraíble. Contiene todas las configuraciones de la central (lógicas, parámetros, etc.), incluidos los radiotransmisores. En caso de avería, es posible extraer la Eprom e insertarla en otra central, evitando así la reprogramación. En caso de sustitución, es imprescindible respetar el sentido de inserción de la Eprom.

La centralita está equipada con un módulo de radio incorporado para la recepción de mandos a distancia, con código ARC (Advanced Rolling-Code), con una frecuencia de 433,92 MHz.

CONEXIONES CON GEL BOX

Para garantizar un sellado perfecto y la seguridad de las conexiones eléctricas, se suministran unas cajas precargadas con gel aislante (GEL BOX) en las que se deben introducir los bornes de conexión.

GELBOX 2 (A de las fig. 2 y 3): 30 x 27 x 23 mm para bornes de 2 conectores con conexión pasante (los conductores entran por un lado y salen por el lado opuesto).

GELBOX 3 (B de las fig. 2 y 3): 30 x 24 x 26 mm para bornes de 3 conectores con conexión no pasante (los conductores entran y salen por un solo lado).

El lado del GEL BOX que se debe utilizar para los conductores se caracteriza por una pared más blanda que se deforma sobre los conductores (zonas «SOFT» en las figuras).

Todos los cables de conexión llevan una etiqueta que identifica cada uno de los conductores.

Teniendo en cuenta las etiquetas de los cables y las instrucciones de la central de mando, realice todas las conexiones y, a continuación, proceda al cierre de las GEL BOX, teniendo en cuenta que:

- Utilice la GEL BOX del tamaño adecuado para el tamaño del terminal (para 2 o 3 conductores).
- Si la GEL BOX es de tipo pasante, simplemente coloque el terminal en su interior y proceda al cierre.
- Si la GEL BOX es de tipo no pasante, todos los cables deben salir por el lado con la pared más blanda.
- Para mayor seguridad, fije la caja con una brida de cableado para evitar aperturas accidentales.
- Es normal que salga una parte del gel de la caja; esto garantiza un sellado correcto.

2) AUTOSET

Esta función se utiliza para configurar los valores óptimos de funcionamiento de la automatización y, al final del procedimiento, se ajustan los parámetros de TIEMPO DE TRABAJO y RETARDO.

Para realizar el autosest, proceda de la siguiente manera:

1) Asegúrese de que en la zona de maniobra de las barreras no haya obstáculos de ningún tipo; si es necesario, acordonar la zona para impedir el acceso a personas, animales, coches, etc.

Durante la fase de autosest, la función de detección de obstáculos no está activa.

3) Pulse el botón PG, seleccione la función AUTO con el botón + y pulse OK.

5) Pulse OK para iniciar la fase de autosest.

6) La centralita realiza una secuencia de maniobras: aperturas y cierres completos a diferentes velocidades, etc.

Durante esta fase, la pantalla muestra algunas siglas que indican la operación que se está realizando en ese momento:

UP

DOWN

7) Al finalizar la fase de autosest, se muestra el mensaje OK.

Nota:

Si el autosest no tiene un resultado positivo, se muestra un mensaje de error ERR. Consulte la tabla Mensajes de error e intervenga en consecuencia, luego repita la operación de autosest.

3) PROGRAMACIÓN

La programación de las diversas funciones de la central se realiza utilizando la pantalla LCD integrada en la central y estableciendo los valores deseados en los menús de programación que se describen a continuación.

El menú de parámetros permite establecer un valor numérico para una función, de forma similar a un trimmer de ajuste.

El menú Lógicas permite activar o desactivar una función, de forma similar al ajuste de un dip-switch.

Otras funciones especiales siguen a los menús de parámetros y lógica y pueden variar según el tipo de central o la revisión del software.

PARA ACCEDER A LA PROGRAMACIÓN:

- 1 - Pulse el botón <PG>, la pantalla se desplazará al primer menú de parámetros «PAR».
- 2 - Seleccione con el botón <+> o <-> el menú que desea seleccionar (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE>BUS).
- 3 - Pulse el botón <PG> y la pantalla mostrará la primera función disponible en el menú.
- 4 - Seleccione con el botón <+> o <-> la función que desea modificar.
- 5 - Pulse el botón <PG> y la pantalla mostrará el valor actualmente establecido para la función seleccionada.
- 6 - Seleccione con el botón <+> o <-> el valor que desea asignar a la función.
- 7 - Pulse el botón <PG> y la pantalla mostrará la señal «PRG», que indica que la programación se ha realizado correctamente.

NOTAS:

Al pulsar simultáneamente <+> y <-> dentro de un menú de funciones, se vuelve al menú superior sin realizar cambios.

Mantenga pulsada la tecla <+> o la tecla <-> para acelerar el incremento/decremento de los valores.

Tras una espera de 120 s, la central sale del modo de programación y apaga la pantalla.

Pulsar el botón <-> con la pantalla apagada equivale a un comando paso a paso.

Al encender la tarjeta, se muestra la versión del software durante unos 5 segundos.

4) PARÁMETROS, LÓGICAS Y FUNCIONES ESPECIALES

En las tablas siguientes se describen las funciones individuales disponibles en la central (esquema de la página 6).

4.1) PARÁMETROS (PRR)			
MENÚ	FUNCIÓN	MÍN-MÁX- (Predeterminado)	MEMO
t_{cA}	Tiempo de cierre automático. Activo solo con lógica «TCA»=ON. Al finalizar el tiempo establecido, la centralita ordena una maniobra de cierre.	1-240-(40 s)	
t_{SA1}	Regula la fase de desaceleración en la apertura del motor M1. Valor expresado en porcentaje sobre el recorrido completo. Con un valor 0, la desaceleración está desactivada.	0-99 (0 %)	
t_{Sc1}	Regula la fase de desaceleración al cerrar el motor M1. Valor expresado en porcentaje sobre el recorrido completo. Con un valor 0, la desaceleración está desactivada.	0-99 (0 %)	
t_{SA2}	Regula la fase de desaceleración en la apertura y el cierre del motor M2. Valor expresado en porcentaje sobre el recorrido completo. Con un valor 0, la desaceleración está desactivada.	0-99 (0 %)	
t_{Sc2}	Regula la fase de desaceleración al cerrar el motor M2. Valor expresado en porcentaje sobre el recorrido completo. Con un valor 0, la desaceleración está desactivada.	0-99 (0 %)	
SPo1	Regula la velocidad del motor 1 en APERTURA durante la fase de velocidad normal. Valor expresado en porcentaje.	30-99 (99 %)	
SPc1	Regula la velocidad del motor 1 en CIERRE durante la fase de velocidad normal. Valor expresado en porcentaje.	30-99 (99 %)	
SPo2	Regula la velocidad del motor 2 en APERTURA durante la fase de velocidad normal. Valor expresado en porcentaje.	30-99 (99 %)	
SPc2	Regula la velocidad del motor 2 en CIERRE durante la fase de velocidad normal. Valor expresado en porcentaje.	30-99 (99 %)	
SLo1	Regula la velocidad del motor 1 en APERTURA durante las fases de desaceleración*. Valor expresado en porcentaje.	10-70 (30 %)	
SLc1	Regula la velocidad del motor 1 en CIERRE durante las fases de desaceleración*. Valor expresado en porcentaje.	10-70 (30 %)	
SLo2	Ajusta la velocidad del motor 2 en APERTURA durante las fases de desaceleración*. Valor expresado en porcentaje.	20-70 (30 %)	
SLc2	Regula la velocidad del motor 2 en CIERRE durante las fases de desaceleración*. Valor expresado en porcentaje.	20-70 (30 %)	
PNo1	Ajusta el umbral de intervención del sensor de carga/obstáculo* (sensor amperométrico) durante la fase de descenso del bolardo - Motor 1	1-99-(99 %)**	
PNc1	Regula el umbral de intervención del sensor de carga/obstáculo* (sensor amperométrico) durante la fase de subida de la barrera - Motor 1	1-99-(99 %)**	
PNo2	Ajusta el umbral de intervención del sensor de carga/obstáculo* (sensor amperométrico) durante la fase de descenso del bolardo - Motor 2	1-99-(99 %)**	
PNc2	Regula el umbral de intervención del sensor de carga/obstáculo* (sensor amperométrico) durante la fase de subida de la barrera - Motor 2	1-99-(99 %)**	
PSo1	Regula el umbral de intervención del sensor de carga/obstáculo* (sensor amperométrico) durante la fase de descenso del disuasor a velocidad reducida - Motor 1	1-99-(99 %)**	
PSc1	Regula el umbral de intervención del sensor de carga/obstáculo* (sensor amperométrico) durante la fase de subida del disuasor a velocidad reducida - Motor 1	1-99-(99 %)**	
PSo2	Regula el umbral de intervención del sensor de carga/obstáculo* (sensor amperométrico) durante la fase de descenso del disuasor a velocidad reducida - Motor 2	1-99-(99 %)**	
PSc2	Ajusta el umbral de intervención del sensor de carga/obstáculo* (sensor amperométrico) durante la fase de subida del disuasor a velocidad reducida - Motor 2	1-99-(99 %)**	
bLc0	Tiempo de búsqueda del golpe mecánico desde el momento en que se intercepta la apertura del FC. Tiempo en décimas de segundo.	0-100-(50)	
bLcc	Tiempo de búsqueda del golpe mecánico desde el momento en que se intercepta el FC de cierre. Tiempo en décimas de segundo.	0-100-(50)	
tLS	Tiempo de activación del contactoSERL (luz de servicio) bornes AUX1/AUX2. . En cada maniobra, el contacto se cierra durante el tiempo establecido. Véase el esquema de conexión de la figura 4.	1-240-(60 s)	
PrER	Tiempo de prealarma de apertura (valor expresado en segundos)	0-10 (0)	
PrEc	Tiempo de prealarma de cierre (valor expresado en segundos)	0-10 (0)	

<i>in1</i>	Configuración de la entrada IN1 0 : PP - Función paso a paso (abre > cierra > abre) referida a todo el sistema conectado 1 : PP1 - Función paso a paso (Abre > Cierra > Abre) referida a MOT1 2 : PP2 - Función paso a paso (Abre > Cierra > Abre) referida a MOT1 3 : OPEN - Función Open referida a todo el sistema conectado 4 : OPEN1 - Función Open referida a MOT1 5 : OPEN2 - Función Abrir referida a MOT2 6 : CLOSE - Función Cerrar referida a todo el sistema conectado 7 : CLOSE1 - Función Abrir referida a MOT1 8 : CLOSE2- Función Close referida a MOT2	0-8 (0)	
<i>in2</i>	Mismos ajustes que el parámetro IN1, pero referidos a la entrada IN2.	0-8 (3)	
<i>in3</i>	Mismos ajustes que el parámetro IN1, pero referidos a la entrada IN3.	0-8 (6)	
<i>in4</i>	Mismos ajustes que el parámetro IN1, pero referidos a la entrada IN4.	0-8 (1)	
<i>ch1</i>	Mismos ajustes que el parámetro IN1, pero referidos al canal de radio 1 (CH1).	0-8 (0)	
<i>ch2</i>	Mismos ajustes que el parámetro IN1, pero referidos al canal de radio 2 (CH2).	0-8 (3)	
<i>ch3</i>	Mismos ajustes del parámetro IN1, pero referidos al canal de radio 3 (CH3).	0-8 (6)	
<i>ch4</i>	Mismos ajustes que el parámetro IN1, pero referidos al canal de radio 4 (CH4).	0-8 (1)	
<i>AUX1</i>	Configura el modo de funcionamiento de la salida AUX1 (contacto N.O.), esquemas disponibles en la página 4 del manual. Los parámetros de 0 a 7 actúan sobre ambos disuadores (disuasor 1 y 2) 0: contacto 1A máx. 24 V CC, cerrado durante la subida de los disuadores 1: salida de luz de cortesía: el tiempo de activación se establece mediante el parámetro TLS 2: salida de luz de zona: el contacto se cierra durante toda la maniobra y durante todo el tiempo del TCA, solo se abre con los disuadores levantados. 3: FC se cierra: se activa si el final de carrera de cierre de los disuadores está habilitado 4: FC abre: se activa si el final de carrera de apertura de las barreras está habilitado. 5: semáforo luz verde: se activa cuando las barreras están en el final de carrera de apertura (barreras completamente bajadas) 6: semáforo en rojo: se activa cuando las barreras NO están en el final de carrera de apertura (barreras completamente levantadas, en cierre o en apertura). 7: modo semáforo para accesorio tarjeta CP.BL referido a todo el sistema. 8: salida de comando de la tarjeta luces-zumbador mod. CP.BL referida a todo el sistema. Los parámetros del 10 al 17 actúan SOLO sobre la barrera 1 10: contacto 1A máx. 24 Vcc, cerrado durante la subida del disuasor 1 11: salida de luz de cortesía del disuasor 1: el tiempo de activación se configura mediante el parámetro TLS 12: salida luz de zona del disuasor 1: el contacto se cierra durante toda la maniobra y durante todo el tiempo del TCA, solo se abre con el disuasor 1 levantado. 13: FC cierra el disuasor 1: se activa si el final de carrera de cierre del disuasor 1 está habilitado 14: FC abre el disuasor 1: se activa si el final de carrera de apertura del disuasor 1 está habilitado. 15: semáforo luz verde barrera 1: se activa cuando la barrera 1 está en el final de carrera de apertura (barrera 1 completamente bajada) 16: semáforo luz roja disuasor 1: se activa cuando el disuasor 1 NO está en el final de carrera de apertura (disuasor 1 completamente levantado, en cierre o en apertura) 17: modo semáforo para accesorio tarjeta CP.BL para disuasor 1 - disuasor 2 18: salida de control de la tarjeta luces-zumbador mod. CP.BL para bolardo 1 - bolardo 2 Los parámetros del 20 al 27 actúan ÚNICAMENTE sobre la barrera 2 20: contacto 1 A máx. 24 V CC, cerrado durante la subida del disuasor 2 21: salida de luz de cortesía del disuasor 2: el tiempo de activación se establece mediante el parámetro TLS 22: salida luz de zona bolardo 2: el contacto se cierra durante toda la maniobra y durante todo el tiempo del TCA, solo se abre con el bolardo 2 levantado. 23: FC cierra el disuasor 2: se activa si el final de carrera de cierre del disuasor 2 está habilitado 24: FC abre el disuasor 2: se activa si el final de carrera de apertura del disuasor 2 está habilitado. 25: semáforo luz verde barrera 2: se activa cuando la barrera 2 está en el final de carrera de apertura (barrera 2 completamente bajada) 26: semáforo luz roja del disuasor 2: se activa cuando el disuasor 2 NO está en el final de carrera de apertura (disuasor 2 completamente levantado, en cierre o en apertura). 27: modo semáforo para accesorio tarjeta CP.BL para disuasor 1 - disuasor 2 28: salida de comando de la tarjeta luces-zumbador mod. CP.BL para disuasor 1 - disuasor 2	0 -26 - (0)	
<i>AUX2</i>	Mismos ajustes que el parámetro AUX1, pero referidos a la salida AUX2 (contacto N.O), esquemas presentes en la página 4 del manual.	0-26 - (1)	

*** ATENCIÓN:
UNA CONFIGURACIÓN INCORRECTA DE ESTOS PARÁMETROS PUEDE RESULTAR PELIGROSA.
¡RESPECTE LAS NORMAS VIGENTES!**

Con motores sin fin de carrera y/o encoder, regula la sensibilidad del sensor que provoca la parada durante la fase de desaceleración.

** 1: fuerza/par mínimo - 99: fuerza/par máximo.

La centralita dispone de dos dispositivos anticizamiento, el sensor amperométrico (regulado por los parámetros PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) y el encoder (regulado por los parámetros SEAV y SEAR).

Mediante el procedimiento Autosest se ajusta por defecto la sensibilidad del sensor amperométrico, mientras que el encoder (con el ajuste por defecto) solo se activa en caso de que la puerta se detenga completamente tras un impacto.

Se recomienda utilizar solo un sistema a la vez, dando preferencia al sensor amperométrico, cuyo tiempo de respuesta es menor.

4.2) LÓGICAS (L o U)			
MENÚ	FUNCIÓN	ON-OFF- (Predeterminado)	MEMO
t c A	Activa o desactiva el cierre automático On: cierre automático habilitado Apagado: cierre automático desactivado	(ON)	
i b L	Activa o desactiva la función condominial. On: función condominial habilitada. El impulso P.P. o del transmisor no tiene efecto durante la fase de apertura. Apagado: función condominial desactivada.	(OFF)	
i b c A	Activa o desactiva la función condominial durante el recuento TCA. On: función condominial habilitada. El impulso P.P. o del transmisor no tiene efecto durante el recuento del TCA. Apagado: función condominial desactivada.	(OFF)	
S c L	Activa o desactiva el cierre rápido. On: cierre rápido habilitado. Con la puerta abierta o en fase de apertura, la intervención de la fotocélula provoca el cierre automático 3 segundos después de la apertura completa. Activo solo con TCA:ON Off: cierre rápido desactivado.	(OFF)	
h t r	Activa o desactiva la función «Hombre presente». On: Funcionamiento Hombre presente. Se debe mantener pulsado el botón APERTURA/CIERRE durante toda la maniobra. La apertura de la entrada STOP detiene el motor. Todas las entradas de seguridad están desactivadas, excepto las entradas de fin de carrera /SW01/SW02/SWC1/SWC2). Apagado: Funcionamiento automático/semiautomático.	(OFF)	
i n o t	Selecciona el modo de funcionamiento de 1 o 2 motores: On: funcionamiento para un solo motor Apagado: funcionamiento con dos motores	(OFF)	
c u A r	Activa o desactiva los transmisores ARC clonados. Activado: los transmisores de la serie AK clonados a partir de un transmisor ARC ya memorizado están habilitados. Off: No se habilitan los transmisores clonados.	(ON)	
R o P F	Activa o desactiva la función de «Apertura forzada en ausencia de red» (solo se puede activar con baterías de emergencia conectadas y en funcionamiento). On: Función activa. En caso de falta de alimentación de red, antes de que la batería de emergencia se descargue completamente, la central fuerza una maniobra de apertura. La automatización permanece abierta hasta que se restablece la alimentación de red. Off: Función desactivada.	(OFF)	
r e n	Activa o desactiva el aprendizaje remoto de los radiotransmisores, tal y como se indica en el apartado «Aprendizaje remoto de transmisores».. On: Aprendizaje remoto habilitado. Off: Aprendizaje remoto no habilitado.	(ON)	

ATENCIÓN:

Cualquier modificación en uno de estos parámetros/lógicas:

TSA1 - TSC1 - TSA2 - TSC2 - SPO1 - SPC1 - SPO2 - SPC2 - SLO1 - SLC1 - SLO2 - SLC2

En la pantalla aparece el mensaje PRG.

4.3) RADIO (rRd)

MENÚ	FUNCIÓN
ch1	Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera (PUSH) de un código transmisor que se asignará a la función configurada en el canal 1. Pulse la tecla del transmisor que desea asignar a esta función. Si el código es válido, se memoriza y se muestra el mensaje oH Si el código no es válido, se muestra el mensaje Err.
ch2	Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera (PUSH) de un código transmisor que se asignará a la función configurada en el canal 2. Pulse la tecla del transmisor que desea asignar a esta función. Si el código es válido, se memoriza y se muestra el mensaje oH Si el código no es válido, se muestra el mensaje Err.
ch3	Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera (PUSH) de un código transmisor para asignarlo a la función configurada en el canal 3. Pulse la tecla del transmisor que desea asignar a esta función. Si el código es válido, se memoriza y se muestra el mensaje oH Si el código no es válido, se muestra el mensaje Err.
ch4	Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera (PUSH) de un código transmisor que se asignará a la función configurada en el canal 4. Pulse la tecla del transmisor que desea asignar a esta función. Si el código es válido, se memoriza y se muestra el mensaje oH Si el código no es válido, se muestra el mensaje Err.
nEH	Al seleccionar esta función, la pantalla LCD muestra el número de transmisores actualmente memorizados en el receptor.
CLr	Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera (PUSH) de un código transmisor que se va a borrar de la memoria. Si el código es válido, se borra y se muestra el mensaje oH Si el código no es válido o no está presente en la memoria, se muestra el mensaje Err
rEr	Borra completamente la memoria del receptor. Se solicita la confirmación de la operación. Al seleccionar esta función, el receptor queda a la espera (PUSH) de una nueva pulsación de PGM para confirmar la operación. Al finalizar el borrado, se muestra el mensaje oH

4.4) NÚMERO DE MANIOBRAS (nRRn)

MENÚ	FUNCIÓN
nRRn1	Muestra el número de ciclos completos (abre+cierra) realizados por el disuasor 1. Al pulsar por primera vez el botón <PG>, se muestran los 4 primeros dígitos; al pulsarlo por segunda vez, se muestran los 4 últimos. Ej. 00 12 >>> 3456: 123 456 ciclos realizados.
nRRn2	Muestra el número de ciclos completos (apertura+cierre) realizados por el disuasor 2. Al pulsar por primera vez el botón <PG>, se muestran los 4 primeros dígitos; al pulsarlo por segunda vez, se muestran los 4 últimos. Ej. 00 12 >>> 3456: 123 456 ciclos realizados.

4.5) CICLOS DE MANTENIMIENTO (nRc)

MENÚ	FUNCIÓN
nRc1	Esta función permite activar la señalización de solicitud de mantenimiento para el disuasor 1 tras un número de maniobras establecido por el instalador. Para activar y seleccionar el número de maniobras, proceda de la siguiente manera: Pulse el botón <PG> y la pantalla mostrará OFF, lo que indica que la función está desactivada (valor predeterminado). Con los botones <+> y <->, seleccione uno de los valores numéricos propuestos (de OFF a 100). Los valores deben entenderse como cientos de ciclos de maniobras (por ejemplo: el valor 50 indica 5000 maniobras). Pulse el botón OK para activar la función. La pantalla muestra el mensaje PROG. La solicitud de mantenimiento se indica al usuario mediante una secuencia de parpadeos con el disuasor cerrado.
nRc2	Esta función permite activar la señalización de solicitud de mantenimiento para el disuasor 2 después de un número de maniobras establecido por el instalador. Para activar y seleccionar el número de maniobras, proceda de la siguiente manera: Pulse el botón <PG> y la pantalla mostrará OFF, lo que indica que la función está desactivada (valor predeterminado). Con los botones <+> y <->, seleccione uno de los valores numéricos propuestos (de OFF a 100). Los valores deben entenderse como cientos de ciclos de maniobras (por ejemplo: el valor 50 indica 5000 maniobras). Pulse el botón OK para activar la función. La pantalla muestra el mensaje PROG. La solicitud de mantenimiento se indica al usuario mediante una secuencia de parpadeos con el disuasor cerrado.

4.6) RESET (rE5)

RESET de la central. ATENCIÓN: Restablece los valores predeterminados de la centralita.

Al pulsar por primera vez el botón <PG>, parpadeará la inscripción rE5; al pulsar de nuevo el botón <PG>, se reiniciará la central. Nota: No se borran los transmisores del receptor ni la contraseña de acceso.

Todos los parámetros y lógicas se restablecen a los valores predeterminados, por lo que es necesario repetir el procedimiento de autosest.

4.7) AUTOSSET (Rúto)

Véase el apartado 3) AUTOSSET

4.8) CONTRASEÑA DE ACCESO (codE)

Permite introducir un código de protección para acceder a la programación de la central.

Es posible introducir un código alfanumérico de cuatro caracteres utilizando los números del 0 al 9 y las letras A-B-C-D-E-F.

El valor predeterminado es 0000 (cuatro ceros) e indica la ausencia de código de protección.

En cualquier momento es posible cancelar la operación de introducción del código pulsando simultáneamente las teclas + y -. Una vez introducida la contraseña, es posible operar en la central, entrando y saliendo de la programación durante unos 10 minutos, para permitir las operaciones de ajuste y prueba de las funciones.

Al sustituir el código 0000 por cualquier otro código, se habilita la protección de la central, impidiendo el acceso a todos los menús. Si desea introducir un código de protección, proceda de la siguiente manera:

- Seleccione el menú Código y pulse OK.
- Se muestra el código 0000, incluso si ya se ha introducido previamente un código de protección.
- Con las teclas + y - se puede modificar el valor del carácter parpadeante.
- Con la tecla OK se confirma el carácter parpadeante y se pasa al siguiente.
- Después de introducir los 4 caracteres, aparecerá un mensaje de confirmación «CONF».
- Tras unos segundos, vuelve a aparecer el código 0000.
- Es necesario volver a confirmar el código de protección introducido anteriormente, para evitar entradas involuntarias.

Si el código coincide con el anterior, aparecerá un mensaje de confirmación «OK».

La central sale automáticamente de la fase de programación y, para volver a acceder a los menús, será necesario introducir el código de protección memorizado.

IMPORTANTE: ANOTE el código de protección y GUÁRDELO EN UN LUGAR SEGURO para futuros mantenimientos. Para eliminar un código de una central protegida, es necesario entrar en la programación con la contraseña y restablecer el código al valor predeterminado 0000.

EN CASO DE PÉRDIDA DEL CÓDIGO, ES NECESARIO ACUDIR AL SERVICIO TÉCNICO AUTORIZADO PARA REALIZAR UN RESET TOTAL DE LA CENTRAL.

4.9) SINCRONIZACIÓN (bus)

MENÚ	FUNCIÓN
Id	Configura el número de identificación de sincronización. Es posible establecer un valor numérico de 0 a 15. Si se establece con el valor 0, la central se configura como MASTER, todos los demás valores la configuran como SLAVE.
Loc	Permite que una central configurada como ESCLAVA acepte comandos locales. Véase el apartado «SINCRONIZACIÓN DEL BUS de las centrales ROMA.CP».
Scan	Función válida solo para la tarjeta Master (ID:0). Al iniciar el escaneo, la central Master muestra el número de centrales SLAVE conectadas. Proceda de la siguiente manera: a) Seleccione la función SCAN y pulse PG. b) La central espera la confirmación del inicio del procedimiento «SCAN» PARPADEANDO c) Pulse PG para iniciar la fase de escaneo. d) Se muestra el número de centrales SLAVE conectadas. Es IMPRESCINDIBLE realizar un procedimiento de SCAN después de haber conectado y alimentado todas las tarjetas SLAVE.

Sincronización BUS de centrales ROMA.CP*

Es posible gestionar un sistema formado por varias centrales conectando entre sí los PIN 26 y 27 de la regleta de bornes BUS (véase la fig. 1).

Cada tarjeta debe estar interconectada mediante 2 cables de 0,5 mm², tal y como se indica en la Fig. 4.

Una de las dos tarjetas debe configurarse como MASTER (ID=0) y todas las demás como SLAVE (ID del 1 al 15).

Todos los comandos (tanto de los radiotransmisores como de las entradas de comando y seguridad) recibidos por la central MASTER se transmitirán a las centrales SLAVE, que replicarán instantáneamente el comportamiento de la MASTER.

La lógica LOC del menú BUS se puede configurar de dos maneras:

ON: la central SLAVE puede aceptar un comando local (OPEN/CLOSE y Paso a paso) y, en consecuencia, puede realizar una maniobra de apertura y/o cierre sin que ello afecte a las demás centrales.

Un SLAVE con LOC configurado en ON puede ser útil, por ejemplo, en caso de que sea necesaria la apertura parcial del paso que normalmente es gestionado por todos los bolardos.

OFF: la central SLAVE no acepta comandos locales, por lo que siempre replicará el estado del MASTER.

Nota: los comandos de radio enviados a los receptores de las centrales esclavas siempre tienen efecto local, independientemente de la lógica LOC.

Los dispositivos de seguridad pueden conectarse indistintamente a la tarjeta MASTER o SLAVE.

Con LOC ON, el comando PP solo actúa sobre los dos disuasores conectados a la tarjeta esclava, con LOC OFF, el comando actúa sobre todo el sistema (esclavo + maestro).

* Disponible solo con la versión de firmware 1.04 o posterior.

5) APRENDIZAJE REMOTO TRANSMISORES

Si ya se dispone de un transmisor memorizado en el receptor, es posible realizar el aprendizaje por radio remoto (sin necesidad de acceder a la central).

IMPORTANTE: El procedimiento debe realizarse con el disuasión bajado durante la pausa TCA o con la barrera bajada si la lógica TCA está desactivada. La lógica REM debe estar activada.

Proceda de la siguiente manera:

1 Pulse la tecla oculta del transmisor ya memorizado.

2 Pulse, en un plazo de 5 s, la tecla del transmisor ya memorizado correspondiente al canal que se va a asociar al nuevo transmisor. El indicador luminoso se enciende.

3 Pulse en un plazo de 10 segundos la tecla oculta del nuevo transmisor.

4 Pulse, en un plazo de 5 segundos, la tecla del nuevo transmisor que desea asociar al canal seleccionado en el punto 2. El indicador luminoso se apaga.

5 El receptor memoriza el nuevo transmisor y sale inmediatamente del modo de programación.

6) FUSIBLES

F3 ROMA.CP : T2A - Fusible de protección de la alimentación de los accesorios.

7) BATERÍA DE EMERGENCIA

La central ROMA.CP incluye la tarjeta de alimentación ROMA.CB preparada para la conexión en serie de dos baterías de 12 V y 2,1 Ah DA.BT2 (opcionales) que permiten el funcionamiento de la automatización incluso en caso de ausencia temporal de alimentación de red (fig. 5).

Durante el funcionamiento normal de la red, la tarjeta ROMA.CB se encarga de recargar las baterías.

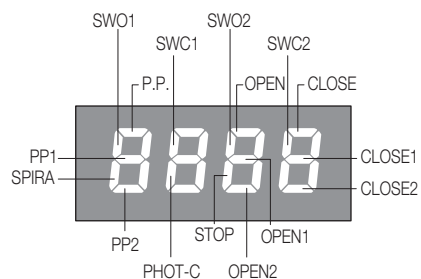
La corriente de carga máxima es de 1 A, la corriente de carga media es de 300 mA. (respetar la polaridad)

Tiempo aproximado de recarga de las baterías:

1,2 Ah: 2 h

6,5 Ah: 8 h

8) DIAGNÓSTICO



A cada entrada se le asocia un segmento de la pantalla que, en caso de activación, se ilumina según el siguiente esquema.

Las entradas N.C. están representadas por los segmentos verticales.

Las entradas N.O. están representadas por los segmentos horizontales.

La central muestra el mensaje AMP1 o AMP2 en caso de intervención del sensor amperométrico antiplastamiento.

9) MENSAJES DE ERROR

A continuación se enumeran algunos mensajes que se muestran en la pantalla en caso de anomalías de funcionamiento:

AMP1	error obstáculo motor 1/antiplastamiento	comprobar la presencia de obstáculos en el recorrido de la hoja motor 1
AMP2	error obstáculo motor 2/antiplastamiento	comprobar la presencia de obstáculos en el recorrido de la hoja motor 2
Err1	error de verificación del circuito del motor 1	comprobar conexiones motor 1
Err2	Error en la comprobación del circuito del motor 2	verificar conexiones motor 2
ErrB	error de entrada activa (durante el autoreset)	Durante la fase de autoconfiguración se ha producido una entrada PP/Abrir/Cerrar.
thn1	intervención de la protección térmica del motor 1	esperar a que se enfríe el motor M1; si no se restablece, puede ser necesario sustituir el motor
thn2	Intervención de la protección térmica del motor 2	esperar a que se enfríe el motor M2; si no se restablece, puede ser necesario sustituir el motor
Ecoff	Error de comunicación	Con el BUS activo, indica una ausencia de comunicación entre las centrales.
oul1	Error de sobrecarga	Se ha superado el límite de corriente disponible en la tarjeta para el motor 1.
oul2	Error de sobrecarga	Se ha superado el límite de corriente disponible en la tarjeta para el motor 2.

INFORMACJE OGÓLNE

Zabrania się używania produktu do celów lub w sposób nieprzewidziany w niniejszej instrukcji.

Nieprawidłowe użytkowanie może spowodować uszkodzenie produktu i stanowić zagrożenie dla osób i rzeczy.

Nie ponosimy odpowiedzialności za nieprzestrzeganie zasad prawidłowej techniki budowy bram, a także za deformacje, które mogą wystąpić podczas użytkowania.

Niniejszą instrukcję należy zachować do wykorzystania w przyszłości.

INFORMACJE DLA INSTALATORA

Niniejsza instrukcja jest przeznaczona wyłącznie dla personelu wykwalifikowanego do montażu i konserwacji automatycznych urządzeń otwierających.

Instalacja musi być wykonana przez wykwalifikowany personel (profesjonalny instalator, zgodnie z normą EN12635), z zachowaniem zasad prawidłowej techniki i obowiązujących norm.

Należy sprawdzić, czy konstrukcja bramy nadaje się do automatyzacji.

Instalator musi dostarczyć wszystkie informacje dotyczące automatycznego, ręcznego i awaryjnego działania automatyki oraz przekazać użytkownikowi instalacji instrukcję obsługi.

OGÓLNE OSTRZEŻENIA

Materiały opakowaniowe nie powinny być pozostawiane w zasięgu dzieci, ponieważ stanowią potencjalne zagrożenie.

Nie wyrzucać materiałów opakowaniowych do środowiska, ale rozdzielić różne rodzaje (np. karton, styropian) i utylizować je zgodnie z lokalnymi przepisami.

Nie należy pozwalać dzieciom bawić się elementami sterującymi produktu.

Piloty należy przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.

Ten produkt nie jest przeznaczony do użytku przez osoby (w tym dzieci) o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub umysłowych lub nieposiadające odpowiedniej wiedzy, chyba że są one pod nadzorem lub otrzymały instrukcje obsługi od osób odpowiedzialnych za ich bezpieczeństwo.

Należy zastosować wszystkie urządzenia zabezpieczające (fotokomórki, listwy czułe itp.) niezbędne do ochrony obszaru przed niebezpieczeństwem uderzenia, zgniecenia, wciągnięcia, ścinania.

Należy uwzględnić obowiązujące przepisy i dyrektywy, kryteria dobrej praktyki technicznej, zastosowanie, środowisko instalacji, logikę działania systemu i siły wywierane przez automatykę.

Instalacja musi być wykonana przy użyciu urządzeń zabezpieczających i sterujących zgodnych z normami EN12978 i EN12453.

Zalecamy stosowanie oryginalnych akcesoriów i części zamiennych, ponieważ w przypadku użycia nieoryginalnych części produkt nie będzie objęty gwarancją.

Wszystkie części mechaniczne i elektroniczne składające się na automatykę spełniają obowiązujące wymagania i normy oraz posiadają oznaczenie CE.

BEZPIECZEŃSTWO ELEKTRYCZNE

W sieci zasilającej należy przewidzieć wielobiegunowy wyłącznik/rozłącznik o odległości otwarcia styków równej lub większej niż 3 mm.

Należy sprawdzić, czy przed instalacją elektryczną znajduje się odpowiedni wyłącznik różnicowoprądowy i zabezpieczenie nadprądowe.

Niektóre rodzaje instalacji wymagają podłączenia skrzydła do instalacji uziemiającej zgodnej z obowiązującymi normami bezpieczeństwa.

Podczas instalacji, konserwacji i napraw należy odłączyć zasilanie przed przystąpieniem do prac przy częściach elektrycznych.

Należy również odłączyć ewentualne baterie buforowe, jeśli są obecne.

Instalacja elektryczna i logika działania muszą być zgodne z obowiązującymi przepisami.

Przewody zasilane napięciem o różnej wartości muszą być fizycznie oddzielone lub odpowiednio izolowane dodatkową izolacją o grubości co najmniej 1 mm.

Przewody muszą być dodatkowo zamocowane w pobliżu zacisków.

Przed podłączeniem zasilania należy ponownie sprawdzić wszystkie połączenia.

Niewykorzystane wejścia N.C. należy zmostkować.

UTYLIZACJA

Jak wskazuje symbol obok, nie wolno wyrzucać tego produktu do odpadów komunalnych, ponieważ niektóre jego części mogą być szkodliwe dla środowiska i zdrowia ludzkiego, jeśli zostaną nieprawidłowo zutylizowane.

Urządzenie należy zatem dostarczyć do odpowiednich punktów zbiórki odpadów lub zwrócić sprzedawcy przy zakupie nowego, równoważnego urządzenia.

Niewłaściwe usuwanie produktu przez użytkownika skutkuje nałożeniem sankcji administracyjnych przewidzianych w obowiązujących przepisach.

Opisy i ilustracje zawarte w niniejszej instrukcji nie są wiążące.

Nie zmieniając zasadniczych cech produktu, producent zastrzega sobie prawo do wprowadzania wszelkich zmian technicznych, konstrukcyjnych lub handlowych bez zobowiązania do aktualizacji niniejszej publikacji.

DANE TECHNICZNE

Zasilanie centralnego sterowania	24 V DC
Zasilanie sieciowe	100-250V AC 50/60 Hz
Wyjście silnika	1/2 silnika 24 V DC
Maksymalny prąd silnika	16+16 A
Wyjście zasilania akcesoriów	24 V DC 500 mA maks.
Stopień ochrony	IP55
Temp. Działanie	-20°C / +50°C
Odbiornik radiowy	433,92 MHz wbudowany i konfigurowalny
Liczba kodów, które można zapisać	64

CENTRALA STERUJĄCA ROMA.CP

CENTRALA STERUJĄCA KOMPATYBILNA Z ARC

WAŻNE, PROSIMY O UWAŻNE PRZECZYTANIE:

Odbiornik radiowy w tym produkcie jest kompatybilny z nadajnikami ARC (Advanced Rolling Code), które dzięki 128-bitowemu kodowaniu zapewniają wyższy poziom bezpieczeństwa przed kopiowaniem.

Zapamiętywanie nadajników ARC jest całkowicie analogiczne do zapamiętywania zwykłych nadajników Rolling Code z kodowaniem HCS.

1) POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

W poniższej tabeli opisano połączenia elektryczne przedstawione na rys. 1:

ROMA.CP		
Nr Zaciski	Funkcja	Opis
1-2	Silnik 1	Podłączenie silnika 1: 24 V DC 16 A maks.
3-4	Silnik 2	Podłączenie silnika 2: 24 V DC 16 A maks.
5-6	ŚWIATŁA slupk 1	Podłączenie ŚWIATEŁ sygnalizacyjnych slupk 1.
7-8	ŚWIATŁA slupk 2	Podłączenie ŚWIATEŁ sygnalizacyjnych slupk 2.
9-10	AUX1	Styk N.O. bez napięcia, konfigurowalny za pomocą parametru AUX1 (1 A maks. 24 V DC)
11-12	24 Vdc	Wyjście zasilania akcesoriów 24 V DC/0,5 A maks. Sprawdzić prawidłowość podłączenia urządzeń (11:+24Vdc - 12:0Vdc).
13	COM	Wspólny dla krańcowego i wszystkich wejść sterujących.
14	SWO1	Wejście krańcowe OTWÓRZ silnik 1 (styk N.C.):
15	SWC1	Wejście krańcowe ZAMKNIJ silnik 1 (styk N.C.).
16	SWO2	Wejście krańcowe OTWÓRZ silnik 2 (styk N.C.).
17	SWC2	Wejście krańcowe ZAMYKA silnik 2 (styk N.C.).
18	Niewykorzystany	Niewykorzystany
19	PHOT C	Wejście fotokomórki aktywne tylko podczas zamykania (styk N.C.).
20	STOP	Wejście przycisku STOP (styk N.C.).
21	IN4	Wejście konfigurowalne za pomocą parametru IN4 (domyślnie 1: PP1)
22	IN3	Wejście konfigurowalne za pomocą parametru IN3 (domyślnie 6: CLOSE)
23	IN2	Wejście konfigurowalne za pomocą parametru IN2 (domyślnie 3: OPEN)
24	IN1	Wejście konfigurowalne za pomocą parametru IN1 (domyślnie 0: PP)
25	COM	Wspólny dla wyłącznika krańcowego i wszystkich wejść sterujących
26	-	Wejście wspólne - BUS
27	BUS	Wejście sygnału komunikacyjnego BUS
32-33	Niewykorzystany	Niewykorzystany
34-35	AUX2	Styk N.O. bez napięcia, konfigurowalny za pomocą parametru AUX2 (1 A maks. 24 Vdc)
36-37	Antena	Podłączenie anteny zintegrowanej karty odbiornika radiowego (30-sygnal/31-ekran).
+ / -	24 V AC/DC	Wejście zasilania 24 V DC.
U11	PAMIĘĆ KONFIGURACJI	Wymienna pamięć Eprom. Zawiera wszystkie konfiguracje centrali (logiczne, parametry itp.), w tym nadajniki radiowe. W przypadku awarii można wyjąć pamięć Eprom i włożyć ją do innej centrali, unikając konieczności ponownego programowania. W przypadku wymiany należy bezwzględnie przestrzegać kierunku włożenia pamięci Eprom.

Centrala jest wyposażona we wbudowany moduł radiowy do odbioru pilotów zdalnego sterowania, z kodem ARC (Advanced Rolling-Code), o częstotliwości 433,92 MHz.

POŁĄCZENIA Z GEL BOX

Aby zapewnić doskonale uszczelnienie i zabezpieczenie połączeń elektrycznych, w zestawie znajdują się pojemniki wypełnione żelą izolacyjnym (GEL BOX), w których należy umieścić zaciski połączeniowe.

GELBOX 2 (A na rys. 2 i 3): 30x27x23 mm dla zacisków z 2 złączami z połączeniem przelotowym (przewody wchodzą z jednej strony i wychodzą z drugiej).

GELBOX 3 (B na rys. 2 i 3): 30x24x26 mm dla zacisków z 3 złączami z połączeniem nieprzelotowym (przewody wchodzą i wychodzą z jednej strony).

Strona GEL BOX przeznaczona do przewodów charakteryzuje się bardziej miękką ścianką, która odkształca się pod wpływem przewodów (obszary „SOFT” na rysunkach).

Wszystkie kable połączeniowe posiadają etykietę identyfikującą każdy pojedynczy przewód.

Kierując się etykietami na kablach i instrukcjami centrali sterującej, należy wykonać wszystkie połączenia, a następnie zamknąć GEL BOX, pamiętając, że:

- Należy użyć GEL BOX o rozmiarze odpowiednim do wielkości zacisku (na 2 lub 3 przewody).
- Jeśli GEL BOX jest typu przelotowego, wystarczy umieścić zacisk w środku i zamknąć obudowę.
- Jeśli GEL BOX jest typu nieprzelotowego, wszystkie kable muszą wychodzić od strony z bardziej miękką ścianką.
- Dla większego bezpieczeństwa zablokuj skrzynkę opaską kablową, aby zapobiec przypadkowemu otwarciu.
- Część żelu wycieka ze skrzynki, jest to normalne i gwarantuje prawidłowe uszczelnienie.

2) AUTOSSET

Funkcja ta służy do ustawiania optymalnych wartości działania automatyki, a po zakończeniu procedury regulowane są parametry CZAS PRACY i SPOWOLNIENIE.

Aby wykonać autoset, należy postępować w następujący sposób:

1) Upewnij się, że w obszarze manewrowym słupków nie ma żadnych przeszkód, w razie potrzeby należy ogrodzić obszar, aby uniemożliwić dostęp osobom, zwierzętom, samochodom itp.

Podczas fazy autoset funkcja wykrywania przeszkód nie jestaktywna.

3) Nacisnąć przycisk PG, przyciskiem + wybraćfunkcję AUTO i nacisnąć OK.

5) Naciśnij OK, aby rozpocząć fazę autoset.

6) Centrala wykonuje sekwencję manewrów: całkowite otwarcia i zamknięcia z różnymi prędkościami itp.

Podczas tej fazy na wyświetlaczu pojawiają się symbole wskazujące aktualnie wykonywaną operację:

UP

DOWN

7) Po zakończeniu fazy autoset wyświetlany jest komunikat OK.

Uwaga:

Jeśli autoset nie zakończy się powodzeniem, wyświetli się komunikat o błędzie ERR. Należy zapoznać się z tabelą komunikatów o błędach i podjąć odpowiednie działania, a następnie powtórzyć operację autoset.

3) PROGRAMOWANIE

Programowanie różnych funkcji centrali odbywa się za pomocą wyświetlacza LCD znajdującego się na płycie głównej centrali i poprzez ustawienie żądanych wartości w menu programowania opisanym poniżej.

Menu parametrów pozwala ustawić wartość liczbową dla danej funkcji, podobnie jak w przypadku trymera regulacyjnego.

Menu logiczne pozwala włączyć lub wyłączyć funkcję, podobnie jak w przypadku ustawiania przełącznika DIP.

Inne funkcje specjalne znajdują się po menu parametrów i logiki i mogą się różnić w zależności od typu centrali lub wersji oprogramowania.

ABY UZYSKAĆ DOSTĘP DO PROGRAMOWANIA:

1 - Nacisnąć przycisk <PG>, wyświetlacz przechodzi do pierwszego menu Parametry „PAR”.

2 - Za pomocą przycisku <+> lub <-> wybierz menu, które chcesz wybrać (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE>BUS).

3 - Naciśnij przycisk <PG>, a wyświetlacz pokaże pierwszą funkcję dostępną w menu.

4 - Za pomocą przycisku <+> lub <-> wybierz funkcję, którą chcesz zmienić.

5 - Naciśnij przycisk <PG>, na wyświetlaczu pojawi się aktualna wartość ustawiona dla wybranej funkcji.

6 - Przyciskiem <+> lub <-> wybrać wartość, którą chcesz przypisać do funkcji.

7 - Naciśnij przycisk <PG>, na wyświetlaczu pojawi się sygnał „PRG” wskazujący, że programowanie zostało zakończone.

UWAGI:

Jednoczesne naciśnięcie przycisków <+> i <-> w menu funkcji pozwala powrócić do wyższego menu bez wprowadzania zmian.

Przytrzymaj przycisk <+> lub <->, aby przyspieszyć zwiększanie/zmniejszanie wartości.

Po upływie 120 sekund centrala wychodzi z trybu programowania i wyłącza wyświetlacz.

Naciśnięcie przycisku <-> przy wyłączonym wyświetlaczu odpowiada poleceniu krok po kroku.

Po włączeniu karty przez około 5 sekund wyświetlana jest wersja oprogramowania.

4) PARAMETRY, LOGIKA I FUNKCJE SPECJALNE

W poniższych tabelach opisano poszczególne funkcje dostępne w centrali (schemat na str. 6).

4.1) PARAMETRY (PRr)			
MENU	FUNKCJA	MIN-MAX- (Domyślnie)	MEMO
ŁcA	Czas automatycznego wyłączania. Aktywne tylko przy logice „TCA”=ON. Po upływie ustawionego czasu centrala steruje zamknięciem.	1-240-(40s)	
ŁSA1	Reguluje fazę zwalniania podczas otwierania silnika M1. Wartość wyrażona w procentach całego skoku. Przy wartości 0 spowolnienie jest wyłączone.	0-99 (0%)	
ŁSc1	Reguluje fazę zwalniania podczas zamykania silnika M1. Wartość wyrażona w procentach całego skoku. Przy wartości 0 spowolnienie jest wyłączone.	0-99 (0%)	
ŁSA2	Reguluje fazę spowolnienia podczas otwierania i zamykania silnika M2. Wartość wyrażona w procentach całego skoku. Przy wartości 0 spowolnienie jest wyłączone.	0-99 (0%)	
ŁSc2	Reguluje fazę zwalniania podczas zamykania silnika M2. Wartość wyrażona w procentach całego skoku. Przy wartości 0 spowolnienie jest wyłączone.	0-99 (0%)	
SPo1	Reguluje prędkość silnika 1 podczas OTWIERANIA w fazie normalnej prędkości. Wartość wyrażona w procentach.	30-99 (99%)	
SPc1	Reguluje prędkość silnika 1 podczas ZAMYKANIA w fazie normalnej prędkości. Wartość wyrażona w procentach.	30-99 (99%)	
SPo2	Reguluje prędkość silnika 2 podczas OTWIERANIA w fazie normalnej prędkości. Wartość wyrażona w procentach.	30-99 (99%)	
SPc2	Reguluje prędkość silnika 2 podczas ZAMYKANIA w fazie normalnej prędkości. Wartość wyrażona w procentach.	30-99 (99%)	
SLo1	Reguluje prędkość silnika 1 podczas OTWIERANIA w fazach zwalniania*. Wartość wyrażona w procentach.	10-70 (30%)	
SLc1	Reguluje prędkość silnika 1 podczas ZAMYKANIA w fazach zwalniania*. Wartość wyrażona w procentach.	10-70 (30%)	
SLo2	Reguluje prędkość silnika 2 podczas OTWIERANIA w fazach zwalniania*. Wartość wyrażona w procentach.	20-70 (30%)	
SLc2	Reguluje prędkość silnika 2 podczas ZAMYKANIA w fazach zwalniania*. Wartość wyrażona w procentach.	20-70 (30%)	
PNo1	Reguluje próg zadziałania czujnika obciążenia/przeszkody* (czujnik amperometryczny) podczas fazy opuszczania słupka - Silnik 1	1-99-(99%)**	
PNc1	Reguluje próg zadziałania czujnika obciążenia/przeszkody* (czujnik amperometryczny) podczas fazy podnoszenia słupka - Silnik 1	1-99-(99%)**	
PNo2	Reguluje próg zadziałania czujnika obciążenia/przeszkody* (czujnik amperometryczny) podczas fazy opuszczania słupka - Silnik 2	1-99-(99%)**	
PNc2	Reguluje próg zadziałania czujnika obciążenia/przeszkody* (czujnik amperometryczny) podczas fazy podnoszenia słupka - Silnik 2	1-99-(99%)**	
PSo1	Reguluje próg zadziałania czujnika obciążenia/przeszkody* (czujnik amperometryczny) podczas fazy opuszczania słupka przy zmniejszonej prędkości - Silnik 1	1-99-(99%)**	
PSc1	Reguluje próg zadziałania czujnika obciążenia/przeszkody* (czujnik amperometryczny) podczas fazy podnoszenia słupka przy zmniejszonej prędkości - Silnik 1	1-99-(99%)**	
PSo2	Reguluje próg zadziałania czujnika obciążenia/przeszkody* (czujnik amperometryczny) podczas fazy opuszczania słupka przy zmniejszonej prędkości - Silnik 2	1-99-(99%)**	
PSc2	Reguluje próg zadziałania czujnika obciążenia/przeszkody* (czujnik amperometryczny) podczas fazy podnoszenia słupka przy zmniejszonej prędkości - Silnik 2	1-99-(99%)**	
BLc0	Czas wyszukiwania uderzenia mechanicznego od momentu przechwycenia otwarcia FC. Czas w dziesiątych sekundy.	0-100-(50)	
BLcc	Czas wyszukiwania uderzenia mechanicznego od momentu przechwycenia zamknięcia FC. Czas w dziesiątych sekundy.	0-100-(50)	
ŁLS	Czas aktywacji stykuSERL (światło serwisowe) zaciski AUX1/AUX2 . . Przy każdym manewrze styk zamyka się na ustawiony czas. Zobacz schemat połączeń na rysunku 4.	1-240-(60s)	
PrER	Czas wstępnego alarmu otwarcia (wartość wyrażona w sekundach)	0-10 (0)	
PrEc	Czas wstępnego alarmu zamknięcia (wartość wyrażona w sekundach)	0-10 (0)	

ln 1	<p>Ustawienie wejścia IN1 0 : PP - Funkcja krokowa (otwiera > zamyka > otwiera) odnosząca się do całego podłączonego systemu 1 : PP1 - Funkcja krokowa (otwiera > zamyka > otwiera) odnosząca się do MOT1 2 : PP2 - Funkcja krokowa (otwórz > zamknij > otwórz) odnosząca się do MOT1 3 : OPEN - Funkcja Open odnosząca się do całego podłączonego systemu 4 : OPEN1 - Funkcja otwierania odnosząca się do MOT1 5 : OPEN2 - Funkcja otwierania odnosząca się do MOT2 6 : CLOSE - Funkcja Close odnosząca się do całego podłączonego systemu 7 : CLOSE1 - Funkcja otwierania odnosząca się do MOT1 8 : CLOSE2 - Funkcja Close odnosząca się do MOT2</p>	0-8 (0)	
ln2	Te same ustawienia co parametr IN1, ale odnoszące się do wejścia IN2.	0-8 (3)	
ln3	Te same ustawienia co parametr IN1, ale odnoszące się do wejścia IN3.	0-8 (6)	
ln4	Te same ustawienia co parametr IN1, ale odnoszące się do wejścia IN4.	0-8 (1)	
ch 1	Te same ustawienia co parametr IN1, ale odnoszące się do kanału radiowego 1 (CH1).	0-8 (0)	
ch2	Te same ustawienia co parametr IN1, ale odnoszące się do kanału radiowego 2 (CH2).	0-8 (3)	
ch3	Te same ustawienia parametru IN1, ale odnoszące się do kanału radiowego 3 (CH3).	0-8 (6)	
ch4	Te same ustawienia co parametr IN1, ale odnoszące się do kanału radiowego 4 (CH4).	0-8 (1)	
AUX 1	<p>Ustawia tryb pracy wyjścia AUX1 (styk N.O.), schematy znajdują się na stronie 4 instrukcji.</p> <p>Parametry od 0 do 7 działają na oba słupki (słupki 1 i 2) 0: styk 1A Max 24Vdc, zamknięty podczas podnoszenia słupków 1: wyjście oświetlenia kurtuazyjnego: czas aktywacji jest ustawiany przez parametr TLS 2: wyjście oświetlenia strefowego: styk jest zamknięty przez cały czas trwania manewru i przez cały czas trwania TCA, otwiera się tylko przy podniesionych słupkach. 3: FC zamyka: aktywuje się, jeśli wyłącznik krańcowy zamykania słupków jest włączony 4: FC otwiera się: aktywuje się, jeśli wyłącznik krańcowy otwierania słupków jest włączony. 5: zielone światło sygnalizacyjne: aktywuje się, gdy słupki są w położeniu końcowym otwarcia (słupki całkowicie opuszczone) 6: światło czerwone: aktywuje się, gdy słupki NIE znajdują się w położeniu końcowym otwarcia (słupki całkowicie podniesione, w trakcie zamykania lub otwierania) 7: tryb sygnalizacji świetlnej dla akcesorium karty CP.BL odnoszący się do całego systemu. 8: wyjście sterujące kartą świateł-brzęczyka mod. CP.BL odnoszące się do całego systemu.</p> <p>Parametry od 10 do 17 działają WYŁĄCZNIE na słupki 1 10: styk 1A Max 24Vdc, zamknięty podczas podnoszenia słupka 1 11: wyjście światła uprzejmości słupki 1: czas aktywacji jest ustawiony przez parametr TLS 12: wyjście światła strefowego słupka 1: Styk zamyka się na cały czas trwania manewru i na cały czas trwania TCA, otwiera się tylko przy podniesionym słupku 1. 13: FC zamyka słupki 1: aktywuje się, jeśli wyłącznik krańcowy zamykania słupka 1 jest włączony 14: FC otwiera słupki 1: aktywuje się, jeśli wyłącznik krańcowy otwarcia słupka 1 jest włączony. 15: zielone światło sygnalizacyjne szlaban 1: aktywuje się, gdy szlaban 1 znajduje się w położeniu krańcowym otwarcia (szlaban 1 całkowicie opuszczony) 16: sygnalizacja świetlna czerwona szlaban 1: aktywuje się, gdy szlaban 1 NIE znajduje się w położeniu końcowym otwarcia (szlaban 1 całkowicie podniesiony, w trakcie zamykania lub otwierania) 17: tryb sygnalizacji świetlnej dla akcesorium karty CP.BL dla słupka 1 - słupka 2 18: wyjście sterujące kartą świateł-brzęczyka mod. CP.BL dla słupka 1 - słupka 2</p> <p>Parametry od 20 do 27 działają WYŁĄCZNIE na słupki 2 20: styk 1A Max 24Vdc, zamknięty podczas podnoszenia słupka 2 21: wyjście światła uprzejmości słupka 2: czas aktywacji jest ustawiony przez parametr TLS 22: wyjście światła strefowego słupka blokującego 2: Styk jest zamknięty przez cały czas trwania manewru i przez cały czas trwania TCA, otwiera się tylko przy podniesionym słupku blokującym 2. 23: FC zamyka słupki 2: aktywuje się, jeśli wyłącznik krańcowy zamknięcia słupka 2 jest włączony 24: FC otwiera słupki 2: aktywuje się, jeśli wyłącznik krańcowy otwarcia słupka 2 jest włączony. 25: zielone światło sygnalizacyjne szlabanu 2: aktywuje się, gdy szlaban 2 znajduje się w położeniu krańcowym otwarcia (szlaban 2 całkowicie opuszczony) 26: sygnalizacja świetlna czerwone światło słupki 2: aktywuje się, gdy słupki 2 NIE znajdują się w położeniu krańcowym otwarcia (słupki 2 całkowicie podniesione, w trakcie zamykania lub otwierania) 27: tryb sygnalizacji świetlnej dla akcesorium karty CP.BL dla słupka 1 - słupka 2 28: wyjście sterujące kartą świateł-brzęczyka mod. CP.BL dla słupka 1 - słupka 2</p>	0 -26 - (0)	
AUX2	Te same ustawienia co parametr AUX1, ale odnoszące się do wyjścia AUX2 (styk nr.O), schematy znajdują się na stronie 4 instrukcji.	0-26 - (1)	

*** UWAGA:
BŁĘDNE USTAWIENIE TYCH PARAMETRÓW MOŻE BYĆ NIEBEZPIECZNE.
PRZESTRZEGAJ OBOWIĄZUJĄCYCH PRZEPISÓW!**

W przypadku silników bez krańcówników i/lub enkoderów reguluje czułość czujnika, który powoduje zatrzymanie podczas fazy zwalniania.

** 1: minimalna siła/moment obrotowy - 99: maksymalna siła/moment obrotowy.

Centrala posiada dwa urządzenia zapobiegające przygnieceniu: czujnik amperometryczny (regulowany parametrami PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) oraz enkoder (regulowany parametrami SEAV i SEAR).

Za pomocą procedury Autoset domyślnie regulowana jest czułość czujnika amperometrycznego, natomiast enkoder (z domyślnym zestawem) aktywuje się tylko w przypadku całkowitego zatrzymania bramy w wyniku uderzenia.

Zaleca się stosowanie tylko jednego systemu naraz, preferując czujnik amperometryczny, którego czas reakcji jest krótszy.

4.2) LOGIKA (LOG)			
MENU	FUNKCJA	ON-OFF-(Domyślnie)	MEMO
ŁcA	Włącza lub wyłącza automatyczne zamykanie On: automatyczne zamykanie włączone Wyłączone: automatyczne zamykanie wyłączone	(ON)	
IBL	Włącza lub wyłącza funkcję wspólnoty mieszkaniowej. Włączone: funkcja wspólnoty mieszkaniowej włączona. Impuls P.P. lub nadajnika nie ma wpływu podczas fazy otwierania. Wyłączone: funkcja wspólnoty mieszkaniowej wyłączona.	(WYŁ.)	
IBC A	Włącza lub wyłącza funkcję wspólnoty mieszkaniowej podczas zliczania TCA. Włączone: funkcja wspólnoty mieszkaniowej włączona. Impuls P.P. lub nadajnika nie ma wpływu podczas liczenia TCA. Wyłączone: funkcja wspólnoty mieszkaniowej wyłączona.	(WYŁ.)	
ScL	Włącza lub wyłącza szybkie zamykanie. On: szybkie zamykanie włączone. Gdy brama jest otwarta lub w trakcie otwierania, zadziałanie fotokomórki powoduje automatyczne zamknięcie po 3 sekundach od całkowitego otwarcia. Aktywne tylko przy TCA:ON Wył.: szybkie zamykanie wyłączone.	(WYŁ.)	
htr	Włącza lub wyłącza funkcję „Człowiek obecny”. Włączone: działanie funkcji „Człowiek obecny”. Przyciski OTWÓRZ/ZAMKNIJ należy przytrzymać przez cały czas trwania manewru. Otwarcie wejścia STOP powoduje zatrzymanie silnika. Wszystkie wejścia bezpieczeństwa są wyłączone, z wyjątkiem wejść krańcowych /SW01/SW02/SWC1/SWC2). Wyłączone: Tryb automatyczny/półautomatyczny.	(WYŁ.)	
iNot	Wybierz tryb pracy 1 lub 2 silniki: Wł.: praca z jednym silnikiem Wył.: praca na dwa silniki	(WYŁ.)	
cuAr	Włącza lub wyłącza sklonowane nadajniki ARC. Włączone: nadajniki serii AK sklonowane z nadajnika ARC już zapisanego w pamięci są włączone. Wyłączone: sklonowane nadajniki nie są włączone.	(ON)	
RoPF	Włącza lub wyłącza funkcję „Wymuszone otwarcie przy braku zasilania” (można ją włączyć tylko przy podłączonych i działających bateriach awaryjnych). Włączone: funkcja aktywna. W przypadku braku zasilania sieciowego, zanim bateria awaryjna całkowicie się wyczerpie, centrala wymusza otwarcie. Automatyka pozostaje otwarta do momentu przywrócenia zasilania sieciowego. Wył.: Funkcja nieaktywna.	(WYŁ.)	
rEN	Włącza lub wyłącza zdalne programowanie nadajników radiowych, zgodnie z opisem w paragrafie „Zdalne programowanie nadajników”.. Włączone: zdalne uczenie się włączone. Wył.: Azdalnego programowania nie jest włączone.	(WŁĄCZONE)	

UWAGA:

Wszelkie zmiany jednego z poniższych parametrów/logik:

TSA1 - TSC1 - TSA2 - TSC2 - SPO1 - SPC1 - SPO2 - SPC2 - SLO1 - SLC1 - SLO2 - SLC2

Na wyświetlaczu pojawia się komunikat PRG.

4.3) RADIO (rRd)

MENU	FUNKCJA
chl	Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w stan oczekiwania (PUSH) na kod nadajnika, który ma zostać przypisany do funkcji ustawionej na kanale 1. Nacisnąć przycisk nadajnika, który ma zostać przypisany do tej funkcji. Jeśli kod jest prawidłowy, zostanie on zapisany w pamięci i wyświetli się komunikat oH Jeśli kod jest nieprawidłowy, wyświetlony zostanie komunikat Err.
chl2	Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w stan oczekiwania (PUSH) na kod nadajnika, który ma zostać przypisany do funkcji ustawionej na kanale 2. Nacisnąć przycisk nadajnika, który ma zostać przypisany do tej funkcji. Jeśli kod jest prawidłowy, zostanie on zapisany w pamięci i wyświetli się komunikat oH Jeśli kod jest nieprawidłowy, wyświetlony zostanie komunikat Err.
chl3	Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w stan oczekiwania (PUSH) na kod nadajnika, który zostanie przypisany do funkcji ustawionej na kanale 3. Nacisnąć przycisk nadajnika, który ma zostać przypisany do tej funkcji. Jeśli kod jest prawidłowy, zostanie on zapisany w pamięci i wyświetli się komunikat oH Jeśli kod jest nieprawidłowy, wyświetlony zostanie komunikat Err.
chl4	Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w stan oczekiwania (PUSH) na kod nadajnika, który zostanie przypisany do funkcji ustawionej na kanale 4. Nacisnąć przycisk nadajnika, który ma zostać przypisany do tej funkcji. Jeśli kod jest prawidłowy, zostanie on zapisany w pamięci i wyświetli się komunikat oH Jeśli kod jest nieprawidłowy, wyświetlony zostanie komunikat Err.
nEH	Po wybraniu tej funkcji na wyświetlaczu LCD pojawia się liczba nadajników aktualnie zapisanych w odbiorniku.
clr	Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w stan oczekiwania (PUSH) na kod nadajnika, który ma zostać usunięty z pamięci. Jeśli kod jest prawidłowy, zostanie on usunięty i wyświetli się komunikat oH Jeśli kod jest nieprawidłowy lub nie ma go w pamięci, wyświetlany jest komunikat Err
etr	Całkowicie usuwa pamięć odbiornika. Wymagane jest potwierdzenie operacji. Po wybraniu tej funkcji odbiornik przechodzi w stan oczekiwania (PUSH) na ponowne naciśnięcie przycisku PGM w celu potwierdzenia operacji. Po zakończeniu kasowania wyświetla się komunikat oH

4.4) LICZBA MANEWROW (nRn)

MENU	FUNKCJA
nRn1	Wyświetla liczbę pełnych cykli (otwarcie+zamknięcie) wykonanych przez słupek 1. Pierwsze naciśnięcie przycisku <PG> powoduje wyświetlenie pierwszych 4 cyfr, drugie naciśnięcie – ostatnich 4 cyfr. Np. 00 12 >>> <PG> 3456: wykonano 123 456 cykli.
nRn2	Wyświetla liczbę pełnych cykli (otwarcie+zamknięcie) wykonanych przez słupek 2. Pierwsze naciśnięcie przycisku <PG> powoduje wyświetlenie pierwszych 4 cyfr, drugie naciśnięcie – ostatnich 4 cyfr. Np. 00 12 >>> <PG> 3456: wykonano 123 456 cykli.

4.5) CYKLE KONSERWACYJNE (nRc)

MENU	FUNKCJA
nRc1	Ta funkcja umożliwia aktywację sygnalizacji zapotrzebowania na konserwację słupka 1 po określonej przez instalatora liczbie manewrów. Aby aktywować i wybrać liczbę manewrów, należy postępować w następujący sposób: Nacisnąć przycisk <PG>, na wyświetlaczu pojawi się komunikat OFF, co oznacza, że funkcja jest wyłączona (wartość domyślna). Za pomocą przycisków <+> i <-> wybierz jedną z proponowanych wartości liczbowych (od OFF do 100). Wartości należy rozumieć jako setki cykli manewrów (np. wartość 50 oznacza 5000 manewrów). Naciśnij przycisk OK, aby aktywować funkcję. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat PROG. Żądanie konserwacji jest sygnalizowane użytkownikowi poprzez sekwencję migania przy zamkniętej barierze.
nRc2	Funkcja ta pozwala aktywować sygnalizację konieczności konserwacji słupka 2 po wykonaniu określonej przez instalatora liczby manewrów. Aby aktywować i wybrać liczbę manewrów, należy postępować w następujący sposób: Nacisnąć przycisk <PG>, na wyświetlaczu pojawi się komunikat OFF, co oznacza, że funkcja jest wyłączona (wartość domyślna). Za pomocą przycisków <+> i <-> wybierz jedną z proponowanych wartości liczbowych (od OFF do 100). Wartości należy rozumieć jako setki cykli manewrów (np. wartość 50 oznacza 5000 manewrów). Naciśnij przycisk OK, aby aktywować funkcję. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat PROG. Żądanie konserwacji jest sygnalizowane użytkownikowi poprzez sekwencję migania przy zamkniętej barierze.

4.6) RESET (rE5)

RESET centrali. UWAGA!: Przywraca domyślne wartości centrali.

Pierwsze naciśnięcie przycisku <PG> powoduje miganie napisu rE5, kolejne naciśnięcie przycisku <PG> powoduje reset centrali. Uwaga: Nadajniki nie są usuwane z odbiornika ani hasła dostępu.

Wszystkie logiki i parametry zostaną przywrócone do wartości domyślnych, dlatego konieczne jest powtórzenie procedury autotest.

4.7) AUTOSET (AUto)

Patrz punkt 3) AUTOSET

4.8) HASŁO DOSTĘPU (code)

Umożliwia wprowadzenie kodu zabezpieczającego dostęp do programowania centrali.

Można wprowadzić czteroznakowy kod alfanumeryczny, używając cyfr od 0 do 9 oraz liter A-B-C-D-E-F.

Wartość domyślna to 0000 (cztery zera) i oznacza brak kodu zabezpieczającego.

W dowolnym momencie można anulować operację wprowadzania kodu, naciskając jednocześnie przyciski + i -. Po wprowadzeniu hasła można obsługiwać centralę, wchodząc i wychodząc z programowania przez około 10 minut, aby umożliwić regulację i testowanie funkcji.

Zastąpienie kodu 0000 dowolnym innym kodem włącza zabezpieczenie centrali, uniemożliwiając dostęp do wszystkich menu. Aby wprowadzić kod zabezpieczający, należy postępować w następujący sposób:

- wybierz menu Code i naciśnij OK.
- wyświetli się kod 0000, nawet jeśli wcześniej wprowadzono już kod zabezpieczający.
- za pomocą przycisków + i - można zmieniać wartość migającego znaku.
- przyciskiem OK potwierdza się migający znak i przechodzi do następnego.
- po wprowadzeniu 4 znaków pojawi się komunikat potwierdzający „CONF”.
- po kilku sekundach ponownie wyświetla się kod 0000
- należy ponownie potwierdzić wprowadzony wcześniej kod zabezpieczający, aby uniknąć przypadkowych wprowadzeń.

Jeśli kod jest zgodny z poprzednim, wyświetli się komunikat potwierdzający αH .

Centrala automatycznie wychodzi z fazy programowania i aby ponownie uzyskać dostęp do menu, konieczne będzie wprowadzenie zapamiętanego kodu zabezpieczającego.

WAŻNE: NALEŻY ZAPISAĆ kod zabezpieczający i PRZECHOWYWAĆ GO W BEZPIECZNYM MIEJSCU na potrzeby przyszłych konserwacji. Aby usunąć kod z chronionej centrali, należy wejść w tryb programowania za pomocą hasła i przywrócić kod do wartości domyślnej 0000. W PRZYPADKU ZGUBENIA KODU NALEŻY SKONTAKTOWAĆ SIĘ Z AUTORYZOWANYM SERWISEM TECHNICZNYM W CELU CAŁKOWITEGO ZRESETOWANIA CENTRALI.

4.9) SYNCHRONIZACJA (BUS)

MENU	FUNKCJA
Id	Ustaw numer identyfikacyjny synchronizacji. Można ustawić wartość liczbową od 0 do 15. Jeśli ustawiono wartość 0, centrala jest skonfigurowana jako MASTER, wszystkie inne wartości konfiguruje ją jako SLAVE.
Loc	Pozwala centrali skonfigurowanej jako SLAVE na przyjmowanie poleceń lokalnych. Zobacz paragraf „SYNCHRONIZACJA BUS centrali ROMA.CP”
SCAN	Funkcja dostępna tylko dla karty Master (ID:0). Po uruchomieniu skanowania centrala Master wyświetla liczbę podłączonych central SLAVE. Postępuj w następujący sposób: a) Wybierz funkcję SCAN i naciśnij PG. b) centrala oczekuje na potwierdzenie rozpoczęcia procedury „SCAN” MIGA c) Naciśnij PG, aby rozpocząć fazę skanowania. d) Wyświetlana jest liczba podłączonych centrali SLAVE. KONIECZNE jest przeprowadzenie procedury SCAN po podłączeniu i zasileniu wszystkich kart SLAVE.

Synchronizacja magistrali BUS central ROMA.CP*

Możliwe jest zarządzanie systemem złożonym z wielu centrali poprzez połączenie ze sobą pinów 26 i 27 listwy zaciskowej BUS (patrz rys. 1).

Każda karta musi być połączona za pomocą 2 przewodów o przekroju 0,5 mm², jak pokazano na rys. 4.

Jedna z dwóch kart musi być ustawiona jako MASTER (ID=0), a wszystkie pozostałe jako SLAVE (ID od 1 do 15).

Wszystkie polecenia (zarówno z nadajników radiowych, jak i wejść sterujących i zabezpieczeń) otrzymane przez centralę MASTER będą następnie przekazywane do central SLAVE, które natychmiast powielią zachowanie MASTER.

Logikę LOC menu BUS można ustawić na dwa sposoby:

ON: centrala SLAVE może przyjąć polecenie lokalne (OPEN/CLOSE i krok po kroku) i w konsekwencji może wykonać manewr otwierania i/lub zamykania bez wpływu na inne centrale.

SLAVE z LOC ustawionym na ON może być na przykład przydatny w przypadku konieczności częściowego otwarcia przejścia, które normalnie jest obsługiwane przez wszystkie słupki.

OFF: centrala SLAVE nie akceptuje poleceń lokalnych, dlatego zawsze powieli stan MASTER.

Uwaga: polecenia radiowe wysyłane do odbiorników centrali Slave mają zawsze działanie lokalne, niezależnie od logiki LOC.

Urządzenia zabezpieczające mogą być podłączone zarówno do karty MASTER, jak i SLAVE.

Przy LOC ON polecenie PP działa tylko na dwa słupki blokujące podłączone do karty slave, przy LOC OFF polecenie działa na cały system (slave+master).

** dostępne tylko w wersji oprogramowania 1.04 lub nowszej*

5) ZDALNE UCZENIE SIĘ NADAJNIKÓW

Jeśli nadajnik jest już zapisany w odbiorniku, można przeprowadzić zdalne programowanie radiowe (bez konieczności dostępu do centrali).

WAŻNE: Procedura musi być wykonana przy opuszczonym słupkiem podczas przerwy TCA lub przy opuszczonym słupku, jeśli logika TCA jest wyłączona. Logika Logika REM musi być włączona.

Postępuj w następujący sposób:

1 Naciśnij ukryty przycisk już zapisanego nadajnika.

2 W ciągu 5 sekund naciśnij przycisk nadajnika już zapisanego w pamięci, odpowiadający kanałowi, który ma być powiązany z nowym nadajnikiem. Zacznie migać lampka.

3 W ciągu 10 sekund naciśnij ukryty przycisk nowego nadajnika.

4 W ciągu 5 sekund naciśnij przycisk nowego nadajnika, który chcesz powiązać z kanałem wybranym w punkcie 2. Lampka kontrolna gaśnie.

5 Odbiornik zapamiętuje nowy nadajnik i natychmiast wychodzi z trybu programowania.

6) BEZPIECZNIKI

F3 ROMA.CP : T2A - Bezpiecznik zabezpieczający zasilanie akcesoriów.

7) BATERIA AWARYJNA

Centrala ROMA.CP zawiera płytke zasilającą ROMA.CB przystosowaną do szeregowego podłączenia dwóch baterii 12V 2,1Ah DA.BT2 (opcjonalnych), które umożliwiają działanie automatyki nawet w przypadku chwilowej awarii zasilania sieciowego (rys. 5).

Podczas normalnego działania sieci karta ROMA.CB zapewnia ładowanie akumulatorów.

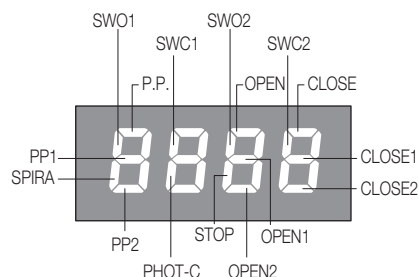
Maksymalny prąd ładowania wynosi 1 A, średni prąd ładowania wynosi 300 mA. (należy przestrzegać polaryzacji)

Orientacyjny czas ładowania akumulatorów:

1,2 Ah : 2 godz.

6,5 Ah : 8h

8) DIAGNOSTYKA



Każdemu wejściu przypisany jest segment wyświetlacza, który w przypadku aktywacji zapala się zgodnie z poniższym schematem.

Wejścia N.C. są reprezentowane przez segmenty pionowe.

Wejścia N.O. są reprezentowane przez segmenty poziome.

Centrala wyświetla komunikat AMP1 lub AMP2 w przypadku zadziałania czujnika amperometrycznego zabezpieczającego przed przygnieciem.

9) KOMUNIKATY BŁĘDÓW

Poniżej wymieniono niektóre komunikaty wyświetlane na wyświetlaczu w przypadku nieprawidłowości w działaniu:

AMP 1	błąd przeszkody silnika 1/zabezpieczenie przed przygnieciem	sprawdzić obecność przeszkód na torze ruchu skrzydła silnika 1
AMP 2	błąd przeszkody silnika 2/zabezpieczenie przed przytrzaśnięciem	sprawdzić obecność przeszkód na drodze ruchu skrzydła silnika 2
Err 1	błąd sprawdź obwód silnika 1	sprawdzić połączenia silnika 1
Err 2	błąd sprawdzania obwodu silnika 2	sprawdzić połączenia silnika 2
b dB	błąd wejścia aktywnego (podczas autosek)	podczas autokonfiguracji nastąpiło wejście PP/Open/Close.
Łh1 1	zadziałało zabezpieczenie termiczne silnika 1	poczekaj na ostygnięcie silnika M1, jeśli nie nastąpi przywrócenie, może być konieczna wymiana silnika
Łh1 2	zadziałało zabezpieczenie termiczne silnika 2	poczekaj, aż silnik M2 ostygnie; jeśli nie nastąpi przywrócenie, może być konieczna wymiana silnika
Łco1	Błąd komunikacji	Przy aktywnym magistrali BUS oznacza brak komunikacji między centralami.
ouL 1	Błąd przeciążenia	Przekroczono limit prądu dostępnego na karcie dla silnika 1
ouL 2	Błąd przeciążenia	Przekroczono limit prądu dostępnego z karty dla silnika 2

Dichiarazione di Conformità UE

Nome del produttore: RISE S.r.l
Indirizzo: Via Capitello, 45
Codice postale e Città: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telefono: +39 0444 751401
E-mail: info@riseweb.it

Dichiara che il documento è rilasciato sotto la propria responsabilità e appartiene al seguente prodotto:

Modello/Tipo: ROMA.CP
Tipo di prodotto: Centrale di comando 230Vac

Il produttore dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto sopraindicato risulta conforme alle disposizioni imposte dalle seguenti direttive:

Direttiva 2014/53/EU (RED)
Direttiva 2017/2102/EU (RoHS II)

Sono state applicate le norme armonizzate e le specifiche tecniche descritte di seguito:

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 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Luogo e data:

Sandrigo, 01/08/2025

Firmato per conto di:

Luigi Benincà, Responsabile legale



La documentazione tecnica è gestita da:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico



* Persona autorizzata a redigere la documentazione tecnica a nome del fabbricante.

Declaration of Conformity UE

Manufacturer's name: RISE S.r.l
Postal Address: Via Capitello, 45
Post code and City: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telephone number: +39 0444 751401
E-mail address: info@riseweb.it

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

Model/Product: ROMA.CP
Type: Control box 230Vac

The manufacturer declares under his own responsibility that the above mentioned product complies with the provisions of the following directives:

Directive 2014/53/EU
Directive 2017/2102/EU

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 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Place and date:

Sandrigo, 01/08/2025

Signed on behalf of:

Luigi Benincà, Responsabile legale



Technical documentation is handled by:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico



* Person authorised to draw up the technical documentation on behalf of the manufacturer.

EG-Konformitätserklärung (DOC)

Name des Herstellers: RISE S.r.l.
Adresse: Via Capitello, 45
Postleitzahl und Stadt: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telefon: +39 0444 751401
E-mail: info@riseweb.it

Erklären Sie, dass der DOC unter unserer alleinigen Verantwortung ausgestellt wird und zu dem folgenden Produkt gehört:

Modell/Produkt: ROMA.CP
Type: Steuerung 230Vac

Der Hersteller erklärt auf eigene Verantwortung, dass das oben genannte Produkt mit den Bestimmungen der folgenden Richtlinien übereinstimmt:

Richtlinie 2014/53/EU
Richtlinie 2017/2102/EU (RoHS II)

Die harmonisierten Normen und technischen Spezifikationen, die unten beschrieben werden, wurden angewandt:

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 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Ort und Datum:

Sandrigo, 01/08/2025

Unterszeichnet im Namen von:

Luigi Benincà, Responsabile legale



Für die technische Dokumentation ist zuständig:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico



* Person, die befugt ist, die technischen Unterlagen im Namen des Herstellers zu erstellen.

Déclaration CE de conformité (DOC)

Nom du producteur : RISE S.r.l.
Adresse: Via Capitello, 45
Ville et code postal: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Téléphone: +39 0444 751401
E-mail: info@riseweb.it

Je déclare que le document est émis sous ma propre responsabilité et qu'il appartient au produit suivant :

Modèle/Type: ROMA.CP
Type de produit: Centrale de commande 230Vac

Le fabricant déclare sous sa propre responsabilité que le produit mentionné ci-dessus est conforme aux dispositions des directives suivantes :

Directive 2014/53/EU
Directive 2017/2102/EU (RoHS II)

Les normes harmonisées et les spécifications techniques décrites ci-dessous ont été appliquées:

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 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Lieu et date :

Sandrigo, 01/08/2025

Signé au nom de :

Luigi Benincà, Responsabile legale



La documentation technique est gérée par :

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico



* Personne autorisée à établir la documentation technique au nom du fabricant.

Declaración CE de conformidad (DOC)

Nombre del productor: RISE S.r.l.
Dirección: Via Capitello, 45
Ciudad y código postal: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Teléfono: +39 0444 751401
E-mail: info@riseweb.it

Declaro que el documento se expide bajo mi propia responsabilidad y pertenece al siguiente producto:

Modelo/Tipo: ROMA.CP
Tipo de producto: Central de mando 230Vac

El fabricante declara bajo su responsabilidad que dicho producto cumple las disposiciones de las siguientes directivas:

Directiva 2014/53/EU
Directiva 2017/2102/EU (RoHS II)

Han sido aplicadas las normas armonizadas y las especificaciones técnicas que se describen a continuación:

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 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Lugar y fecha:

Sandrigo, 01/08/2025

Firmado en nombre de:

Luigi Benincà, Responsabile legale

La gestión de la documentación técnica corre a cargo de:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Persona autorizada para redactar la documentación técnica en nombre del fabricante.

Deklaracja zgodności CE (DOC)

Nazwa producenta: RISE S.r.l.
Adres: Via Capitello, 45
Kod pocztowy i miasto: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telefon: +39 0444 751401
Adres e-mail: info@riseweb.it

Oświadczam, że dokument został wydany na własną odpowiedzialność i dotyczy produktu:

Model/Typ: ROMA.CP
Rodzaj produktu: Centralka sterowania 230Vac

Producent oświadcza na własną odpowiedzialność, że niniejszy produkt jest zgodny z postanowieniami następujących dyrektyw:

Dyrektywy 2014/53/EU
Dyrektywy 2017/2102/EU (RoHS II)

Zastosowano zharmonizowane normy i specyfikacje techniczne opisane poniżej:

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 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Podpisano w imieniu:

Sandrigo, 01/08/2025

Podpisano w imieniu:

Luigi Benincà, Responsabile legale

Dokumentacja techniczna jest zarządzana przez:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Osoba upoważniona do sporządzania dokumentacji technicznej w imieniu producenta.

UKCA Declaration of Incorporation

Manufacturer's name: RISE S.r.l
Postal Address: Via Capitello, 45
Post code and City: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telephone number: +39 0444 751401
E-mail address: info@riseweb.it

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

Model/Product: ROMA,CP
Type: Control box 230Vac



The object of the declaration described above is in conformity with the relevant Union harmonization legislation:
Radio Equipment Regulations 2017
Equipment regulation 2012

The following designated 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 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
- EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Signed for and on behalf of:
Sandrigo, 01/08/2025

Luigi Benincà, Responsabile legale

Technical documentation is handled by:
Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Person authorised to draw up the technical documentation on behalf of the manufacturer.



RISE S.r.l. - Via Capitello, 45 - 36066 - Sandrigo (VI) Italy - Tel.: +39 0444 751401
www.riseweb.it - info@riseweb.it