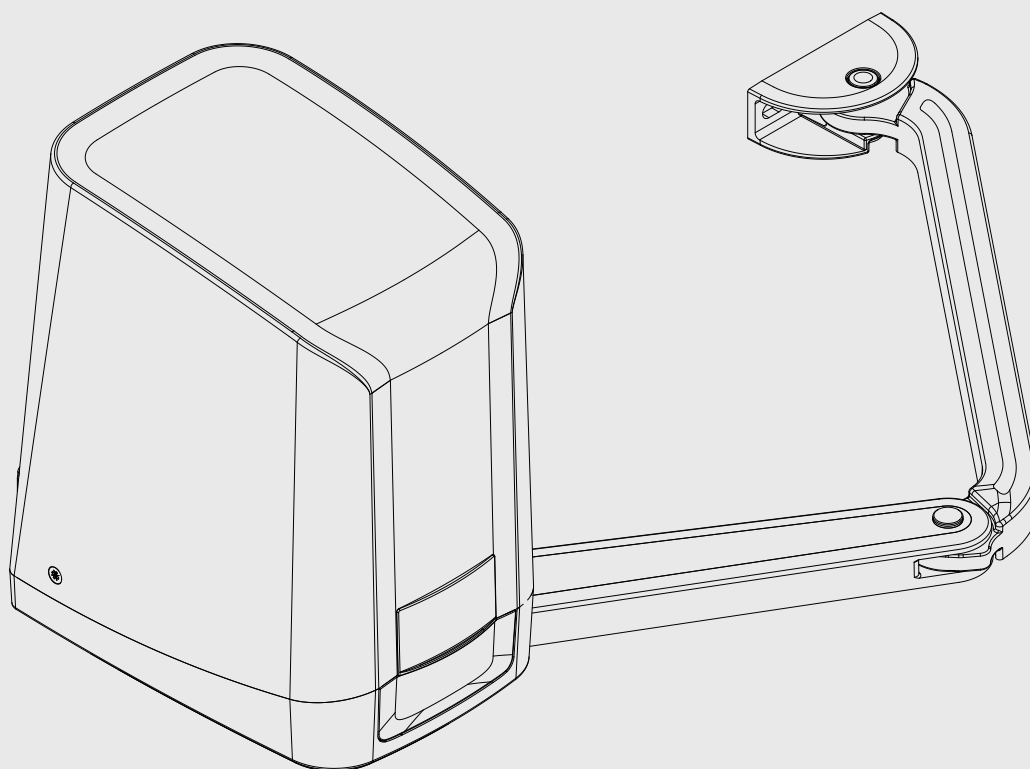


SAM



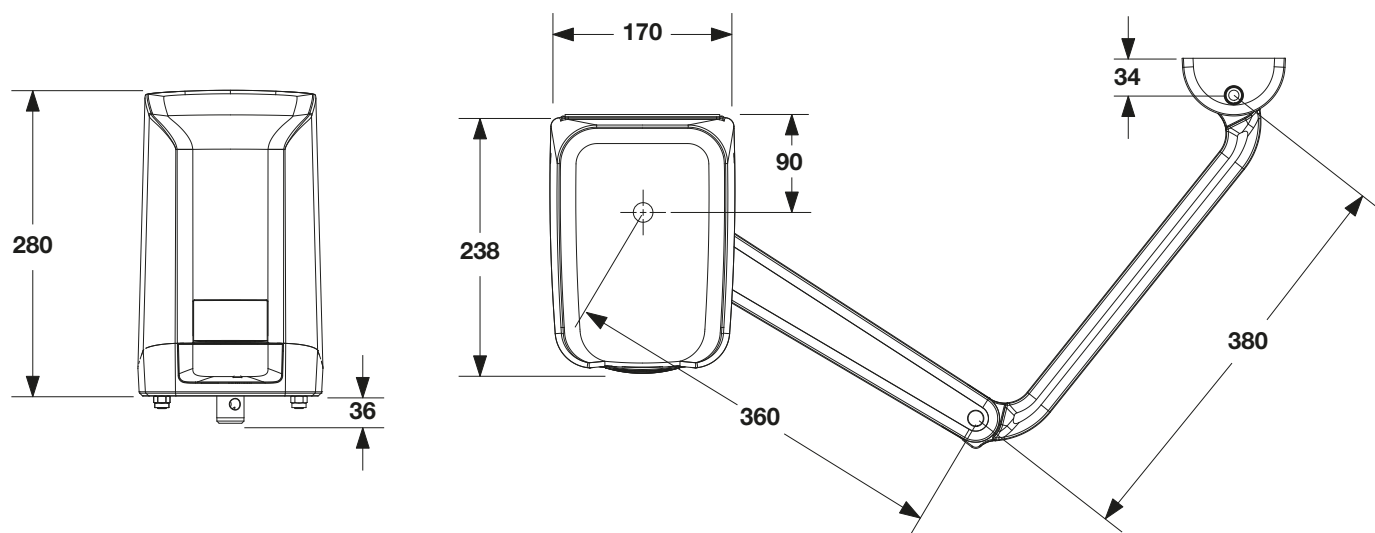
BENINCA[®]
TECHNOLOGY TO OPEN



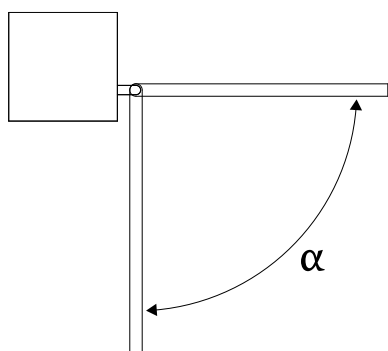
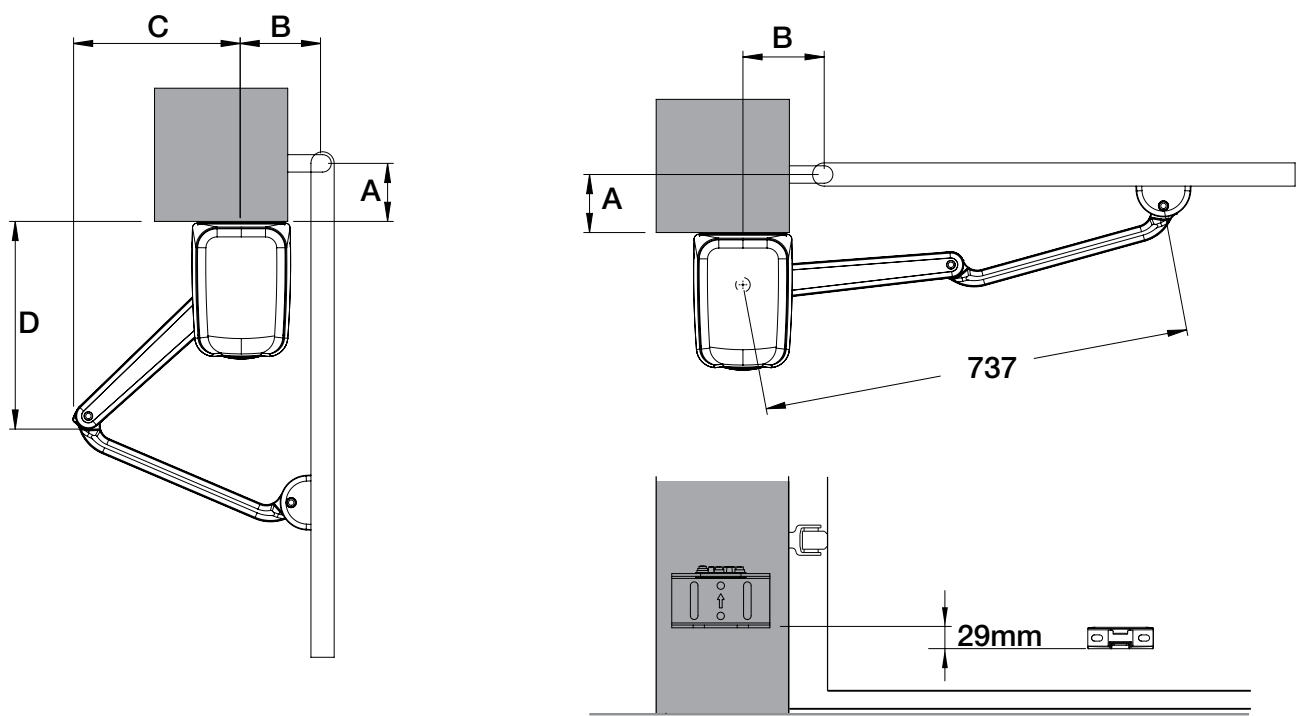
UNIONE NAZIONALE COSTRUTTORI (NATIONALE
UNIE VAN BOUWERS)
AUTOMATISERING VAN POORTEN, DEUREN,
ROLLUIKEN EN DERGELIJKE



1



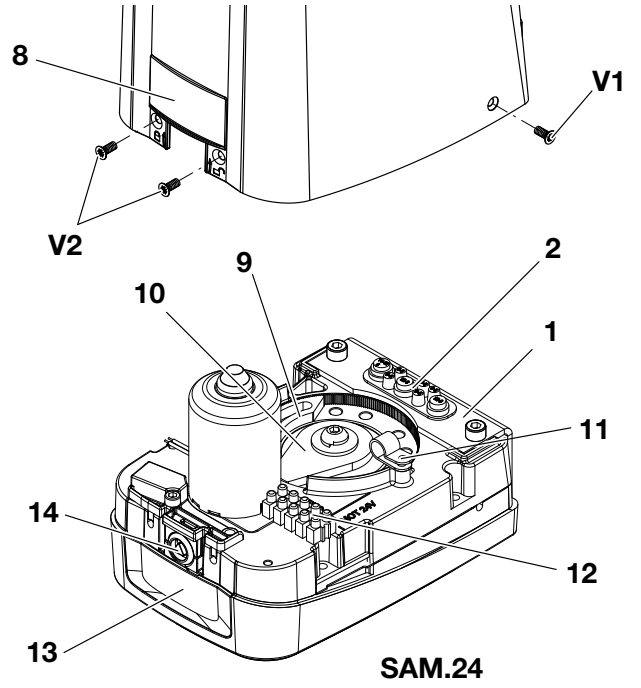
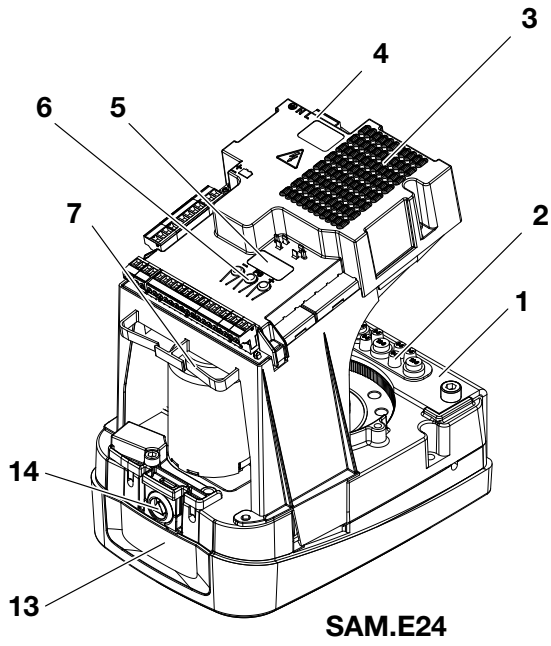
2



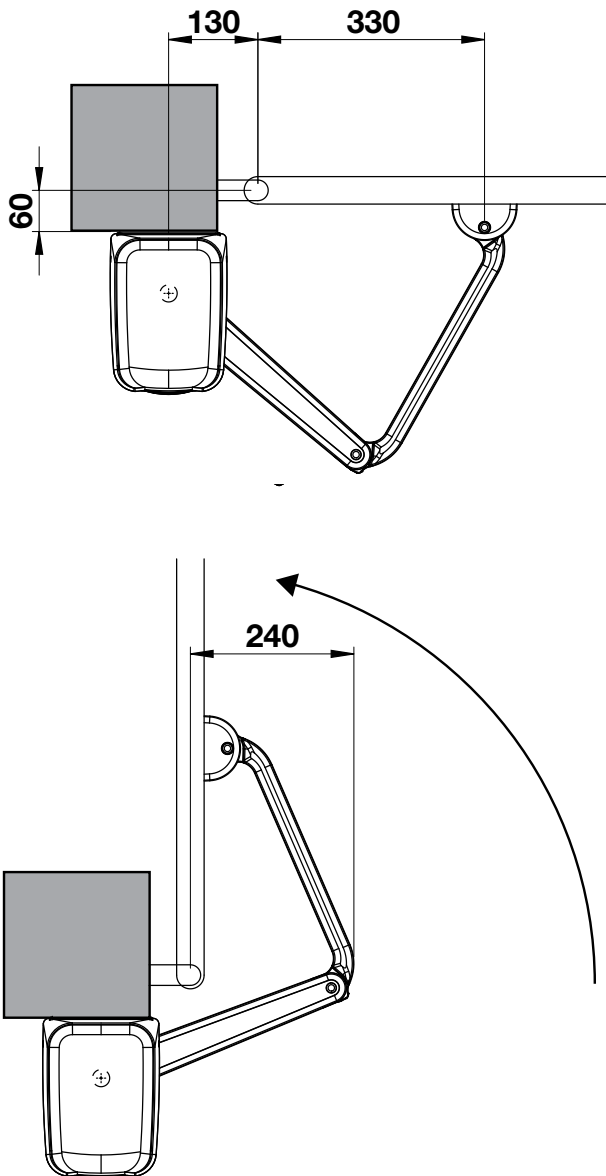
| α ° | A (mm) | B (mm) | C (mm) | D (mm) |
|------------|--------|--------|--------|--------|
| 90° | 20 | 140 | 260 | 390 |
| 90° | 50 | 140 | 270 | 380 |
| 90° | 100 | 140 | 290 | 355 |
| 90° | 120 | 140 | 300 | 350 |
| 90° | 150 | 140 | 305 | 340 |
| 90° | 180 | 140 | 315 | 330 |
| 90° | 200 | 140 | 315 | 330 |
| 90° | 250 | 140 | 315 | 325 |
| 90° | 280 | 150 | 300 | 345 |

| | | | | |
|------|-----|-----|-----|-----|
| 120° | 20 | 250 | 380 | 180 |
| 110° | 20 | 200 | 360 | 260 |
| 100° | 20 | 160 | 330 | 310 |
| 110° | 50 | 210 | 365 | 240 |
| 100° | 50 | 160 | 330 | 305 |
| 105° | 100 | 200 | 360 | 255 |

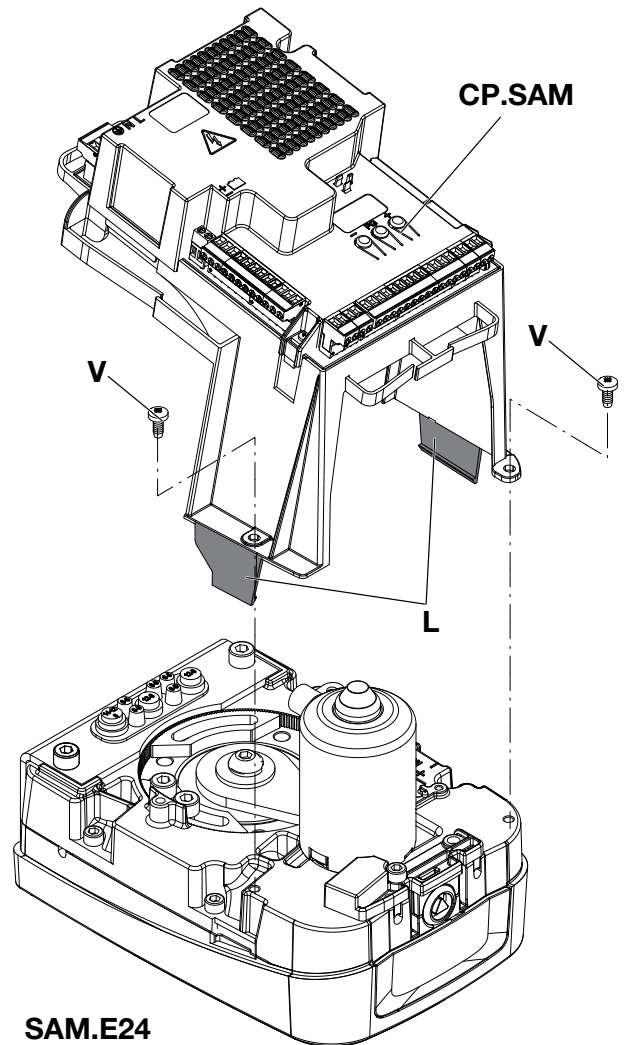
3

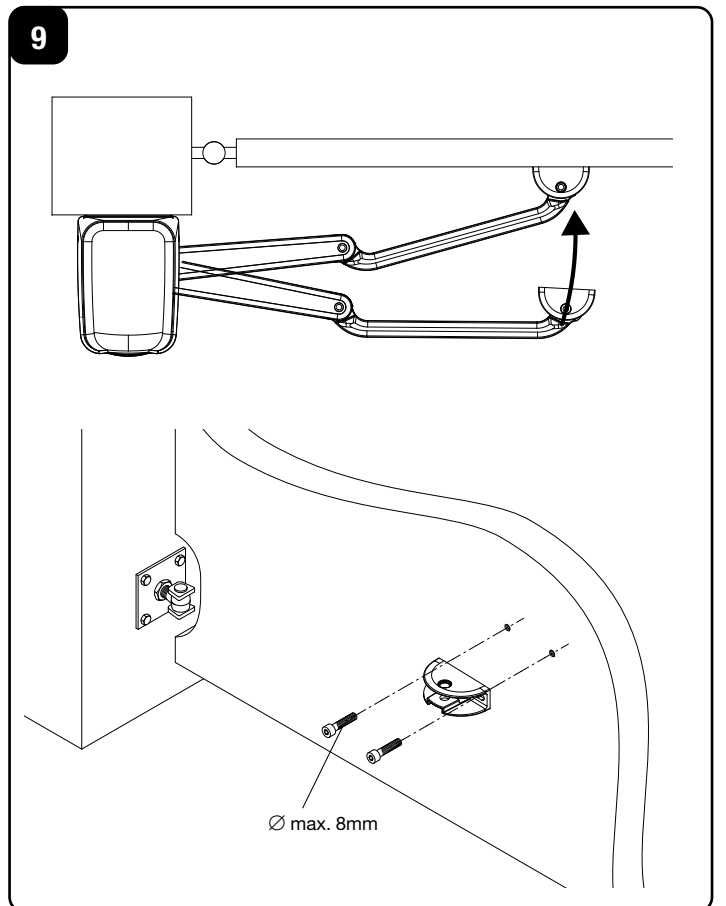
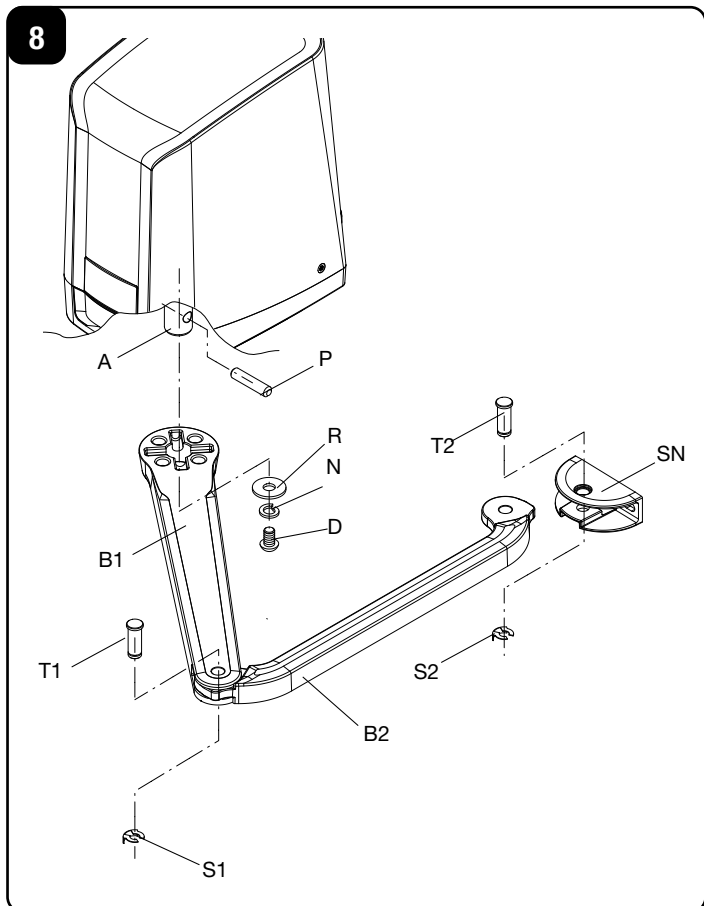
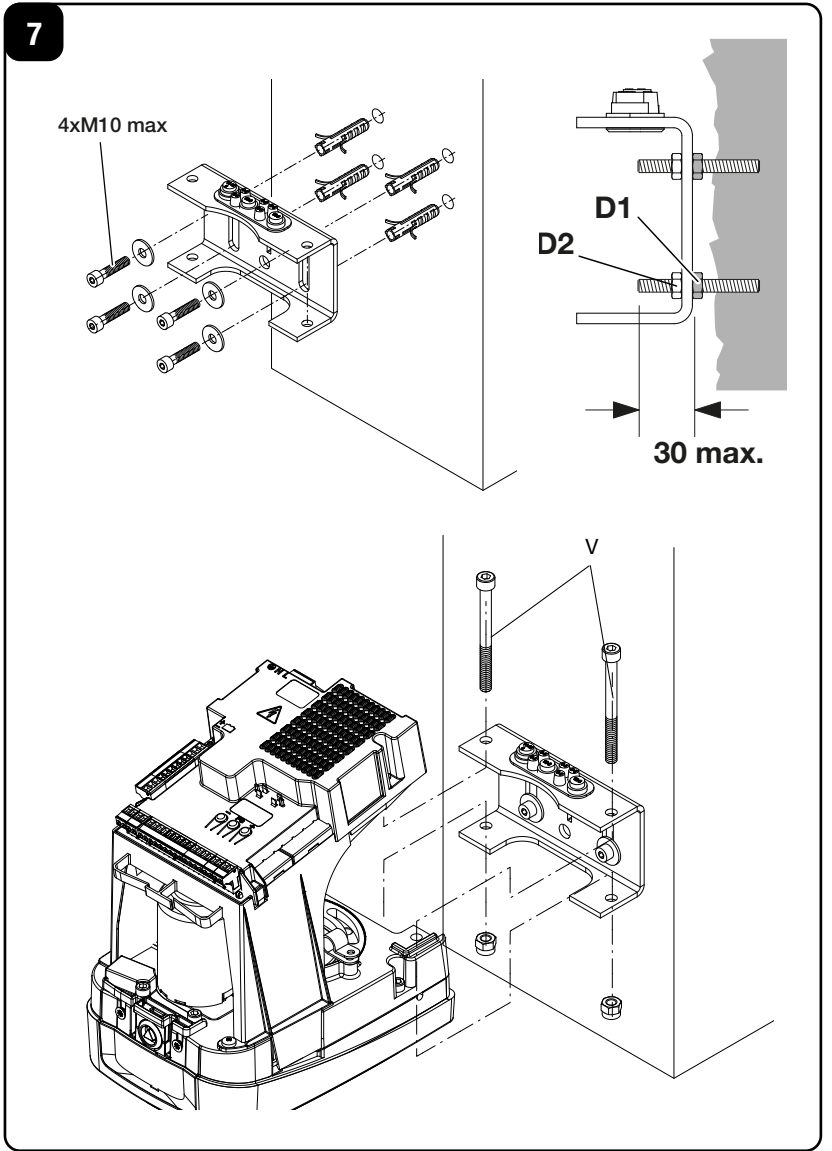
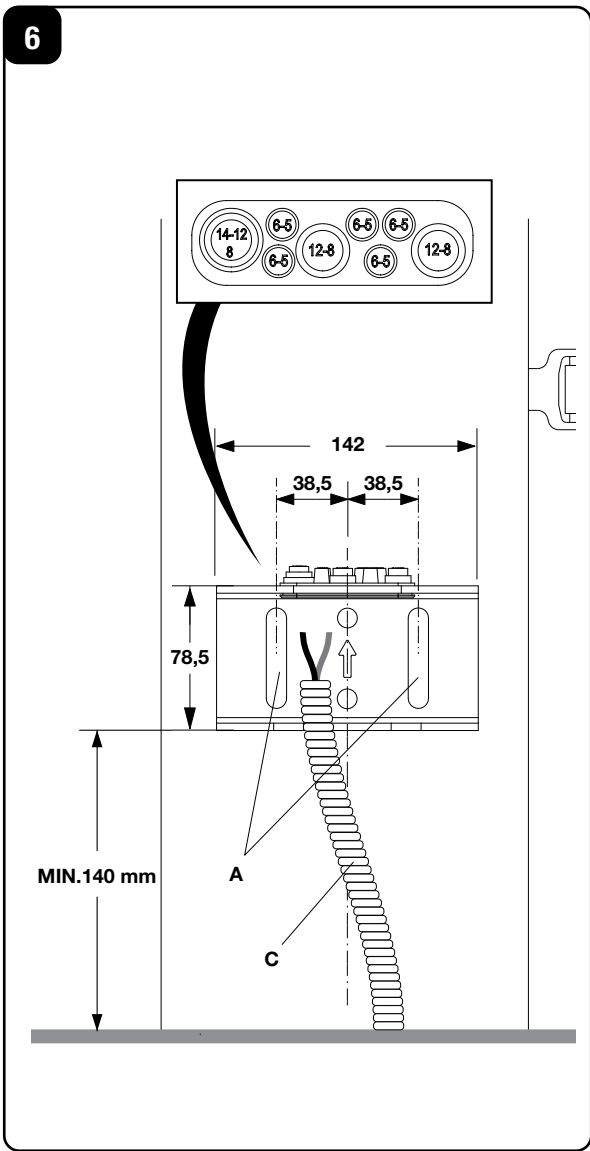


4

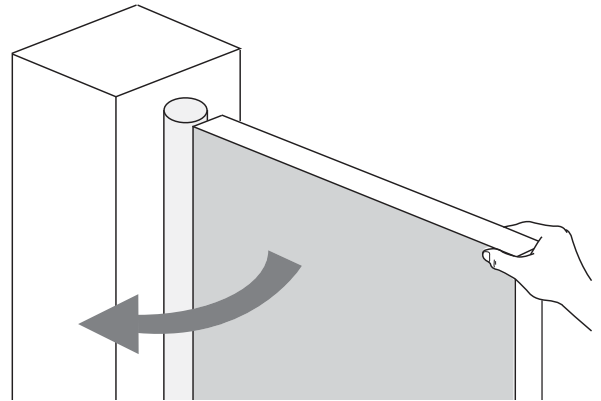
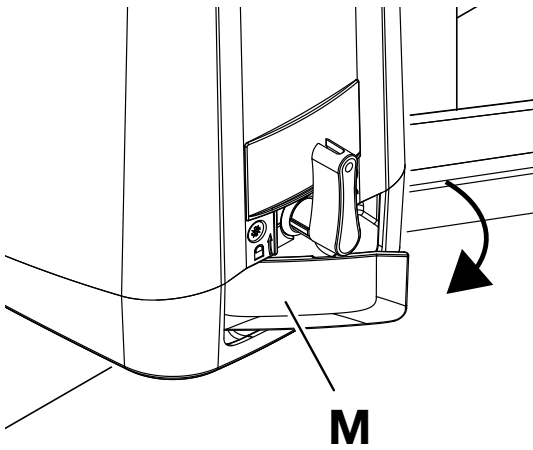
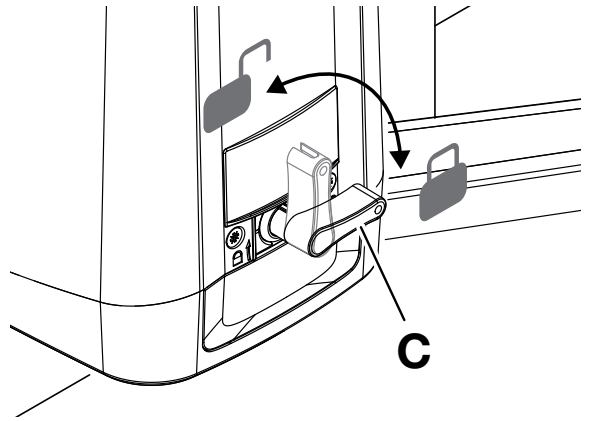
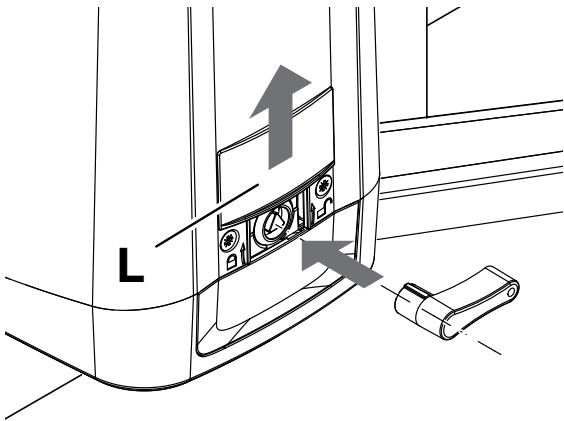


5

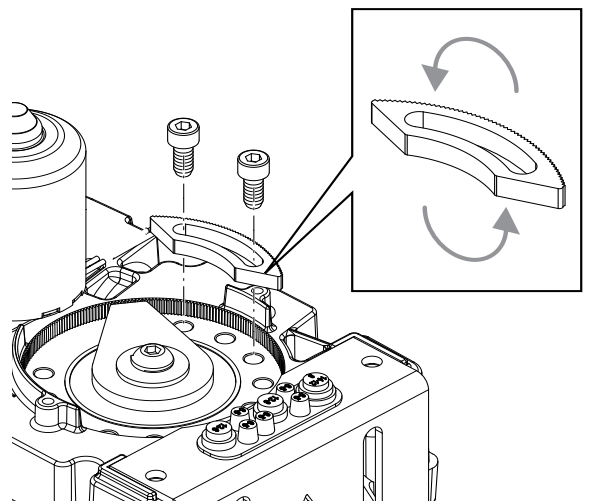
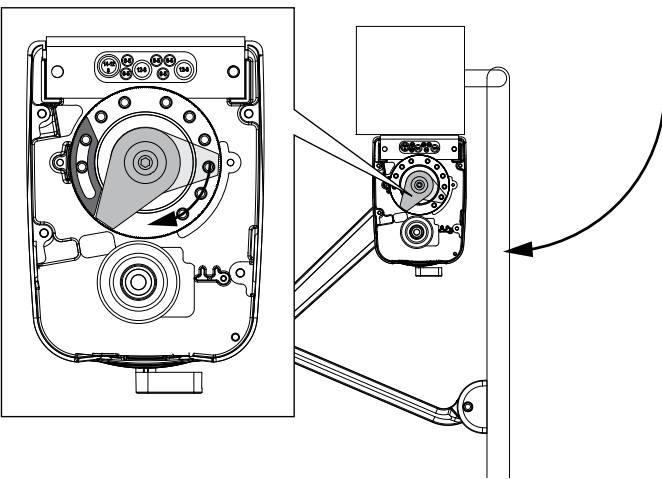
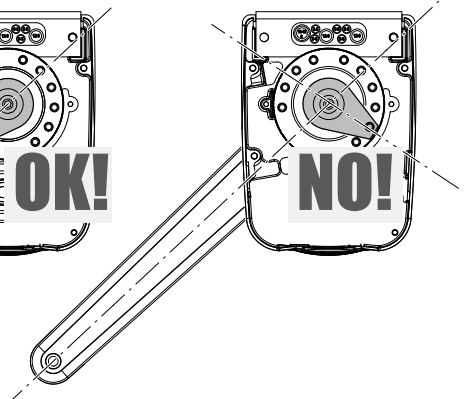
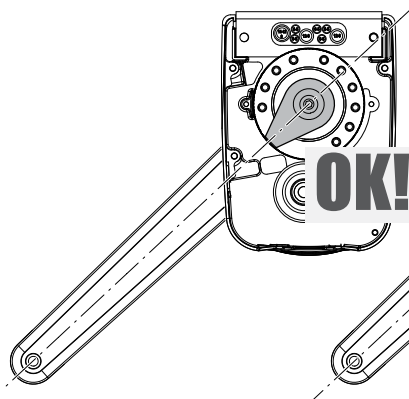
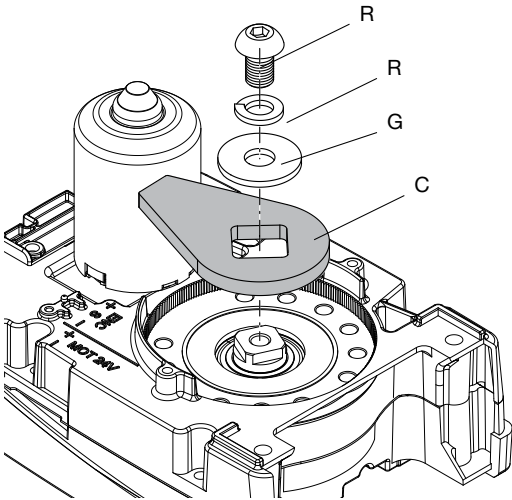




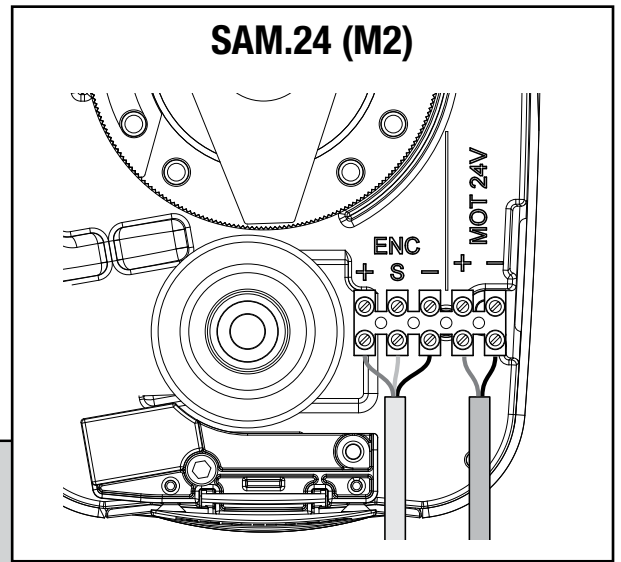
10



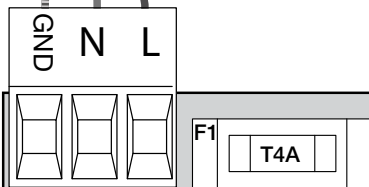
11



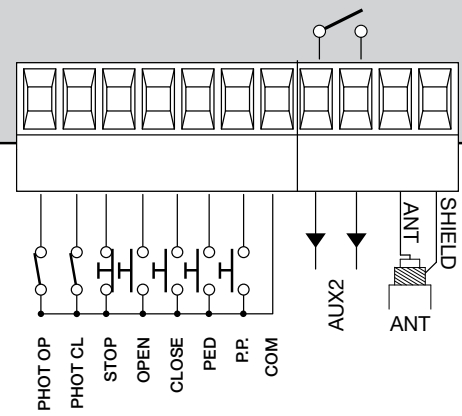
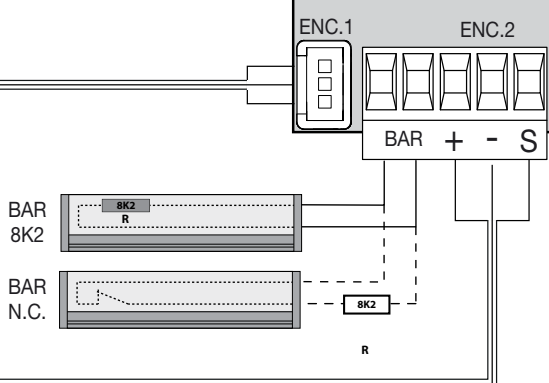
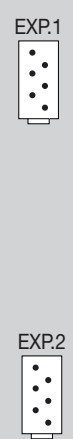
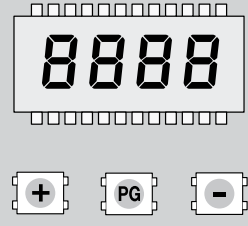
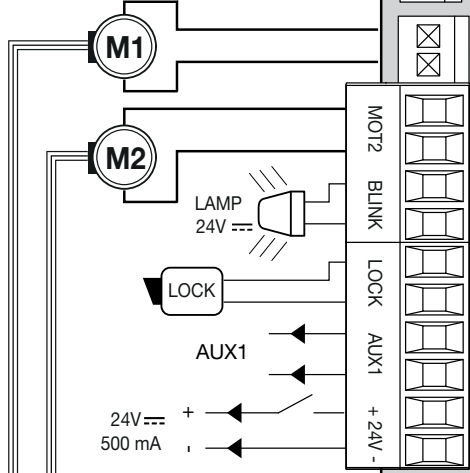
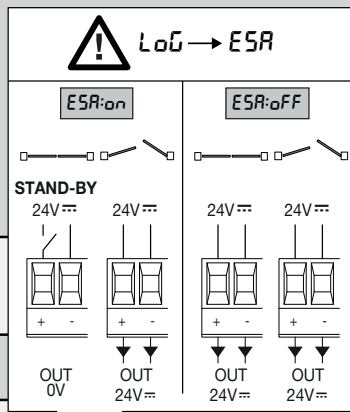
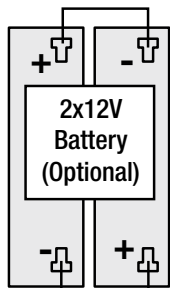
SAM.24 (M2)



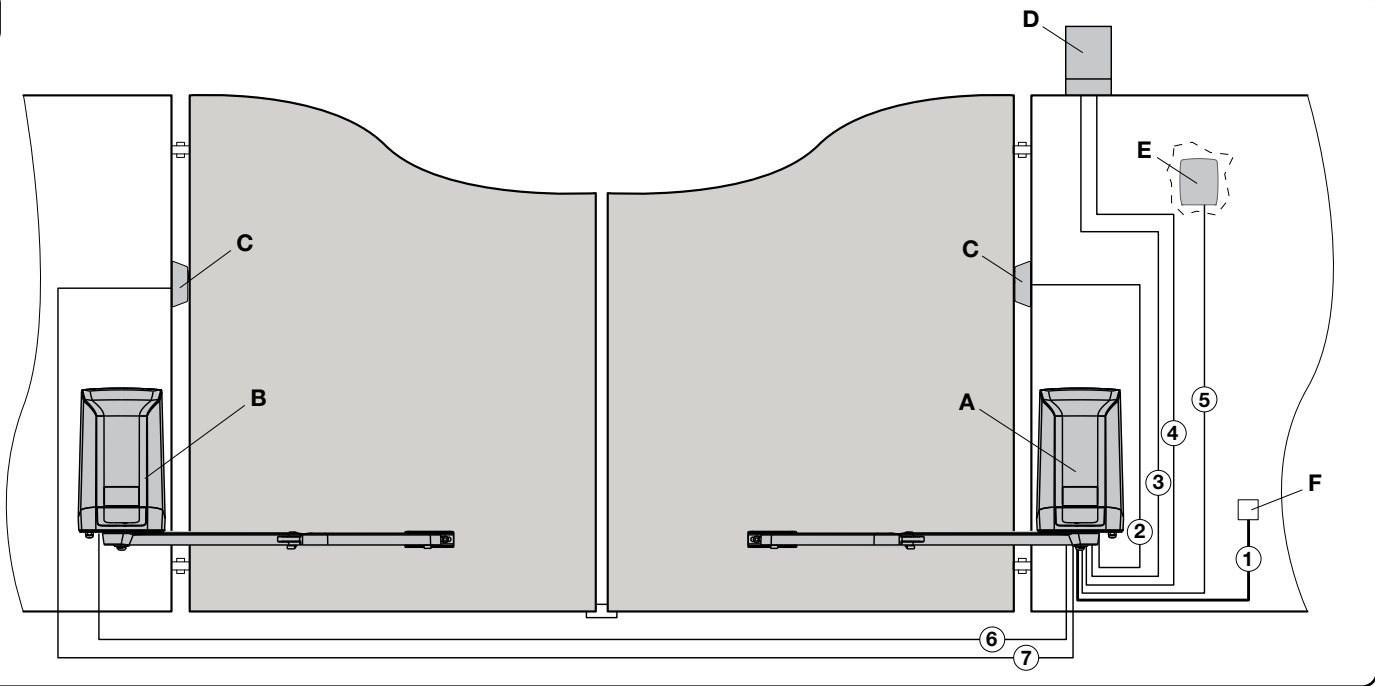
115-230V ~
50/60Hz



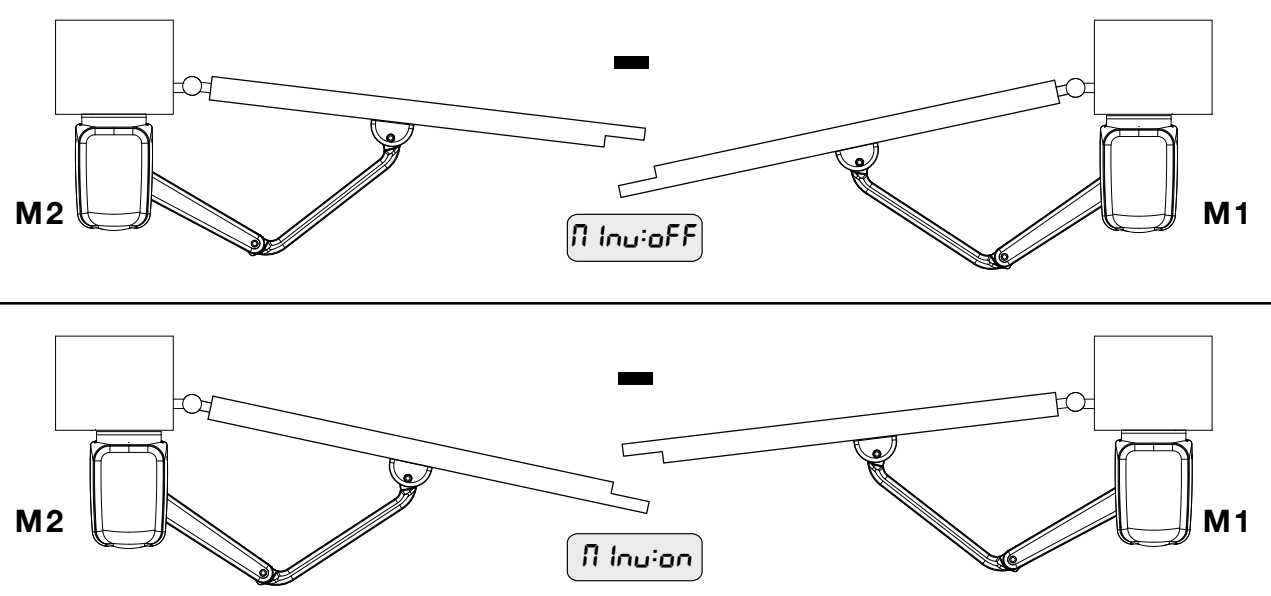
CP.SAM



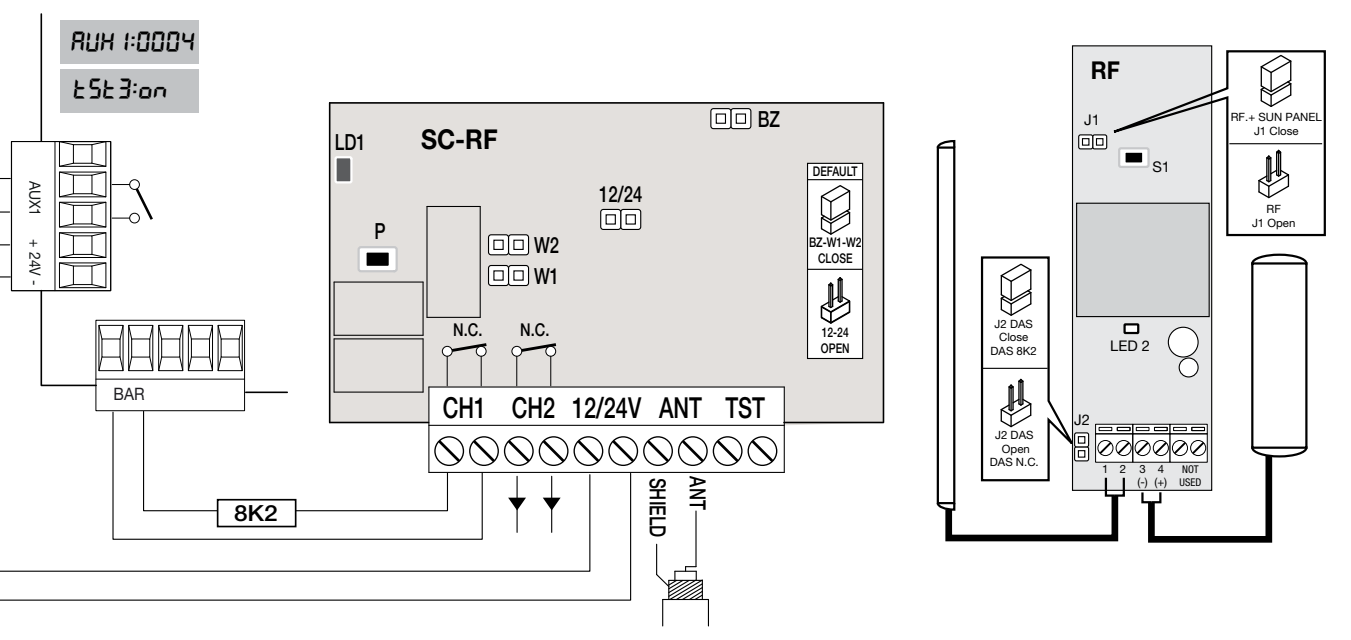
13

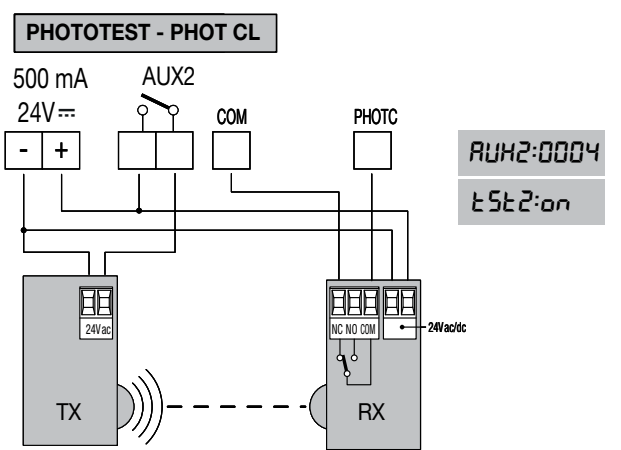
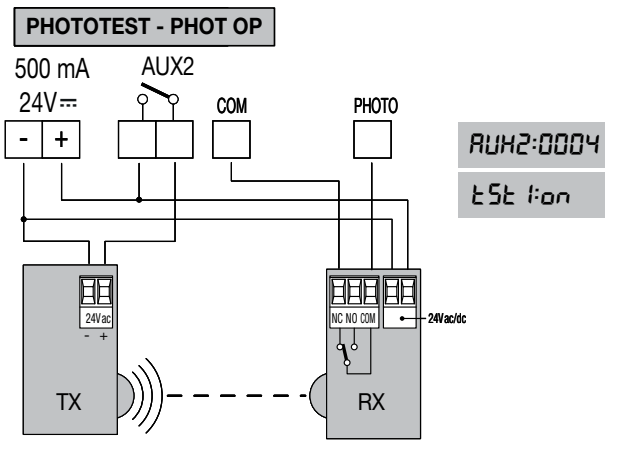
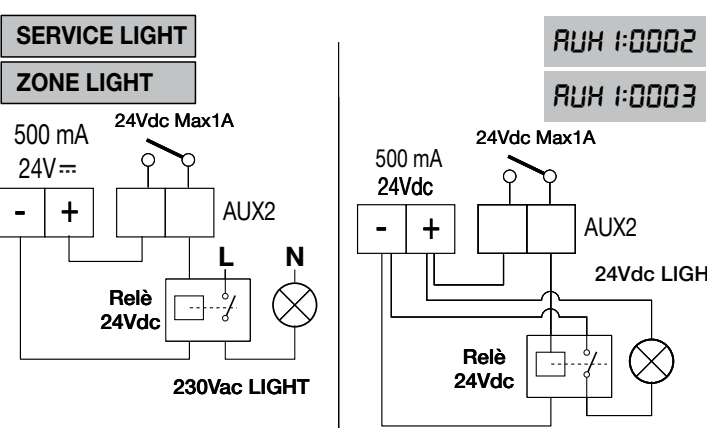
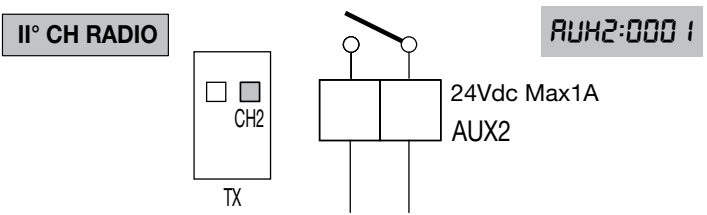
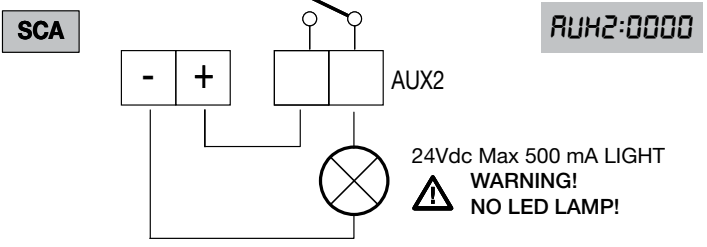
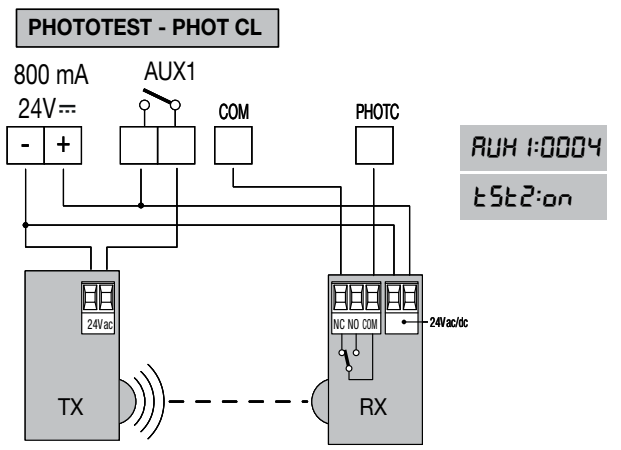
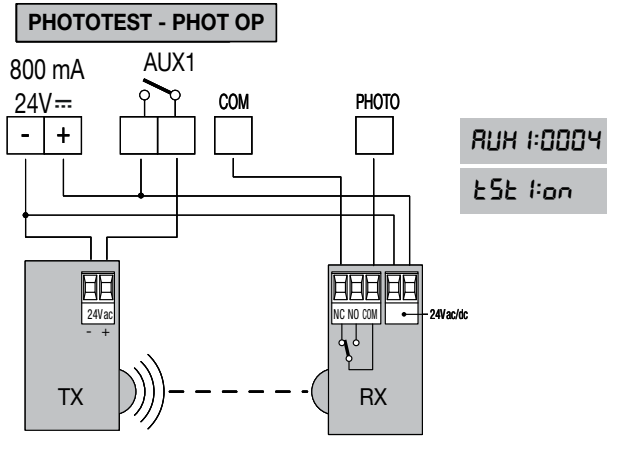
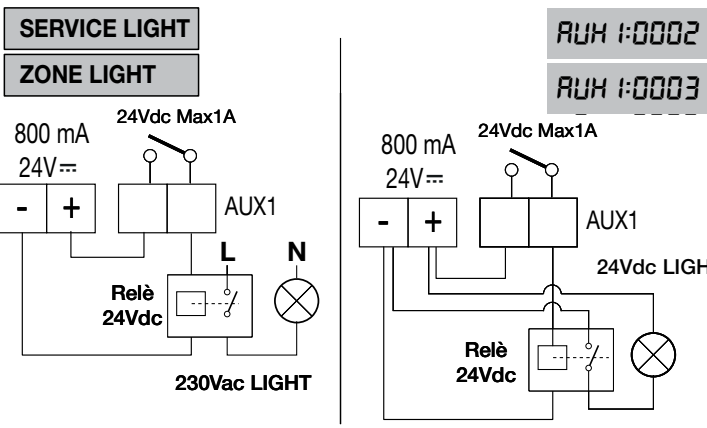
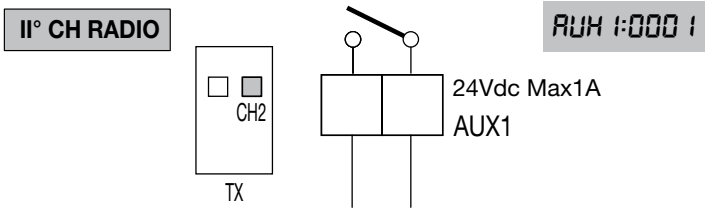
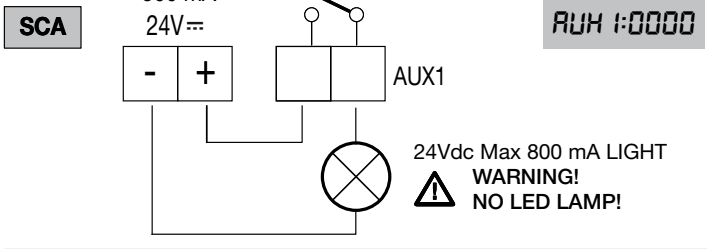


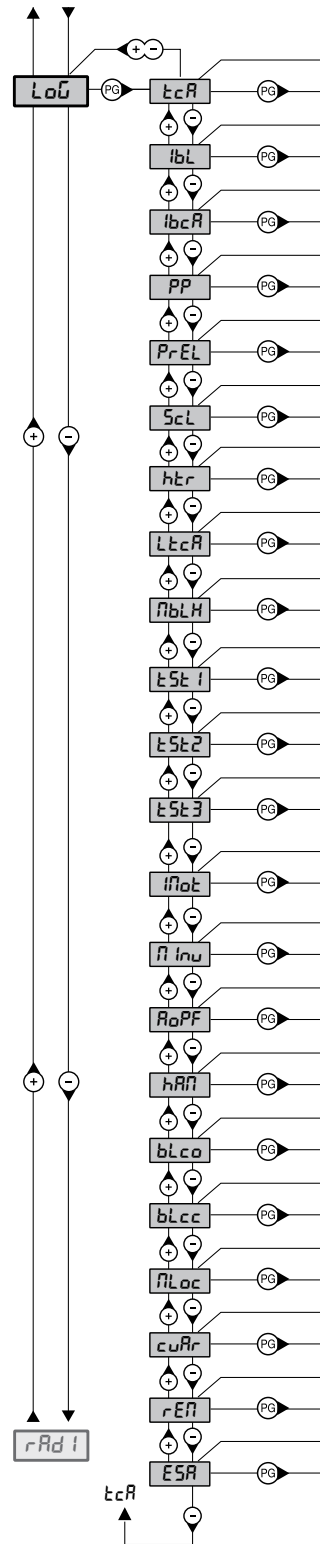
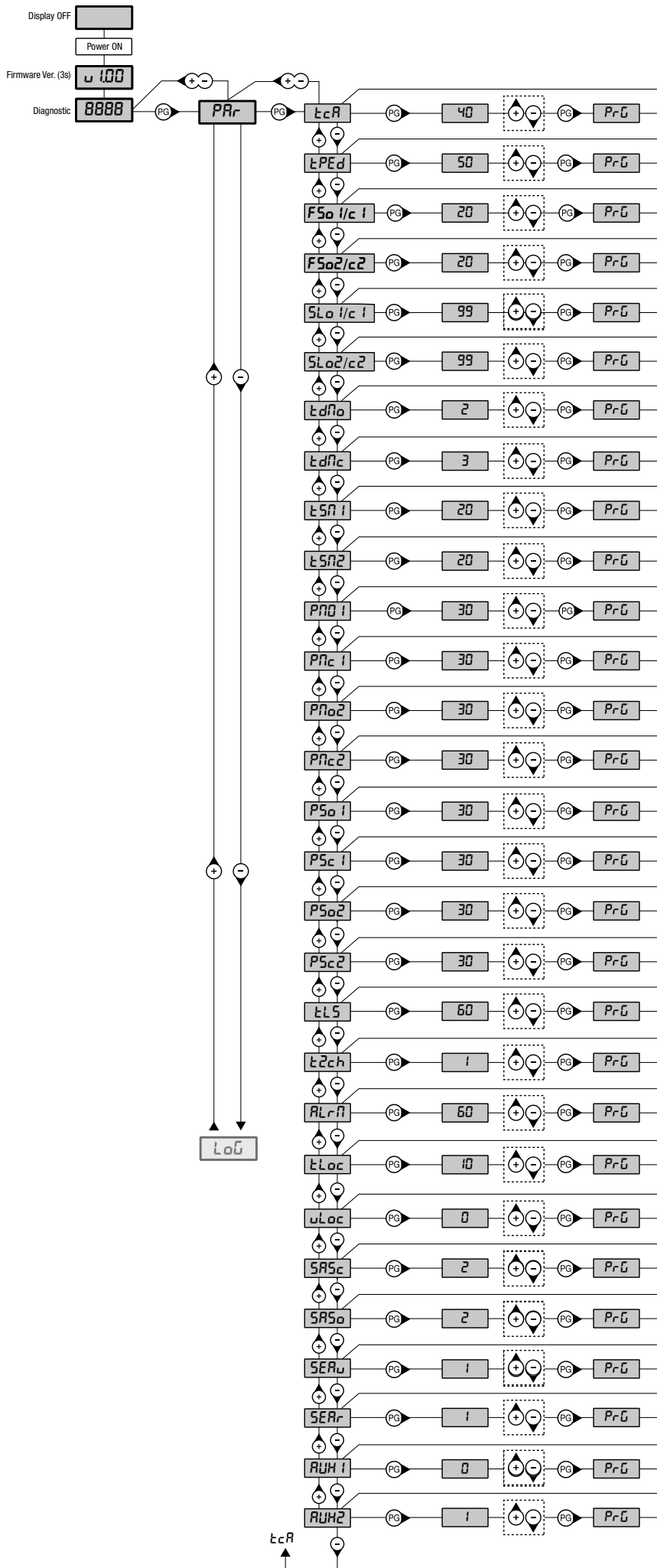
14

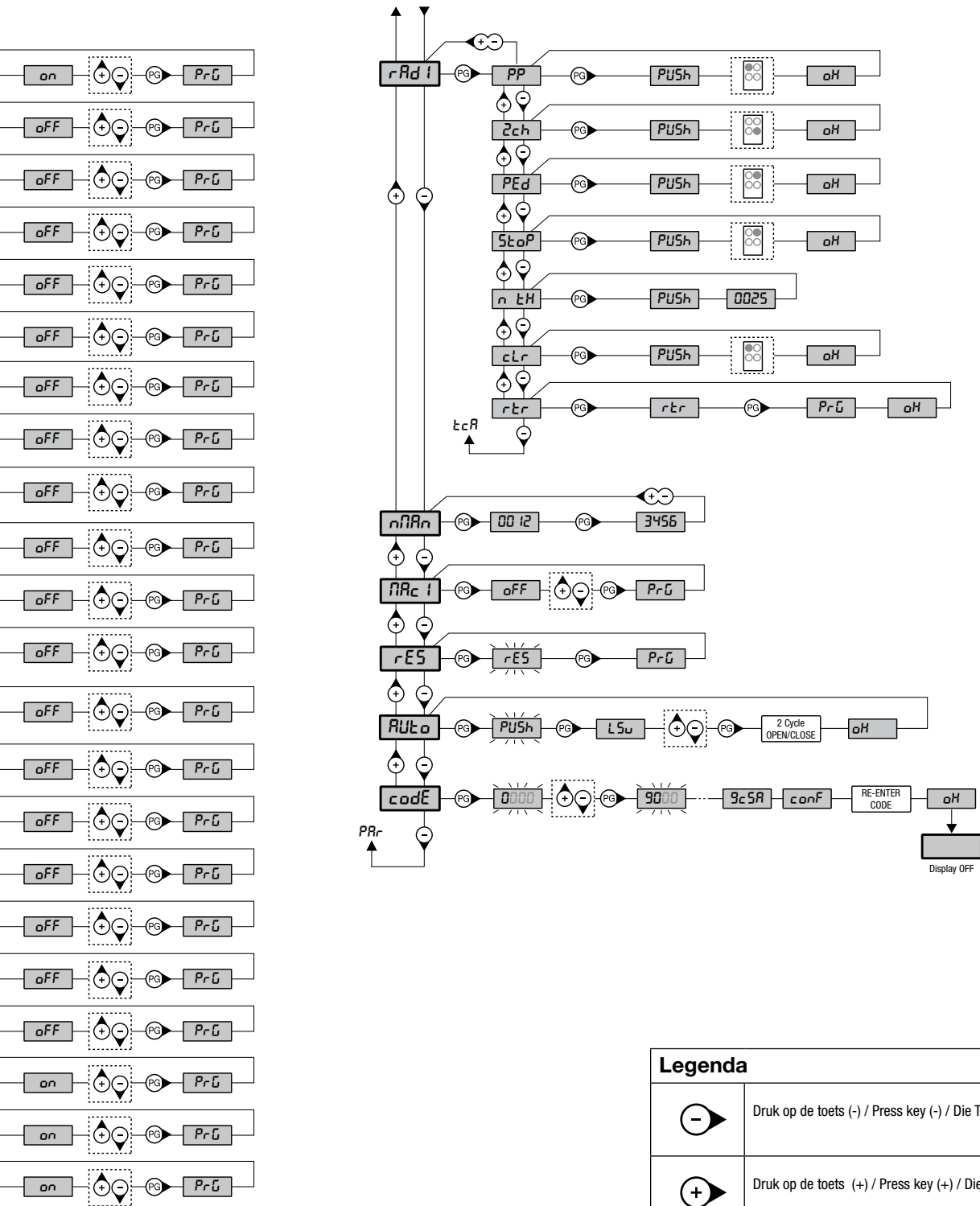


15









SCHEMA PROGRAMMEERMENU

| Legenda | |
|---------|---|
| | Druk op de toets (-) / Press key (-) / Die Taste (-) drücken |
| | Druk op de toets (+) / Press key (+) / Die Taste (+) drücken |
| | Druk op de toets (PG) / |
| | Druk tegelijkertijd op (+) en (-) / |
| | Kies de gewenste waarden via de drukknoppen (+) en (-) |
| | Selecteer de zenderknop die aan de functie moet worden toegewezen |



Het is verboden het product te gebruiken voor doeleinden of op manieren die niet in deze handleiding zijn voorzien. Onjuist gebruik kan schade aan het product veroorzaken en personen en zaken in gevaar brengen. Wij kunnen niet aansprakelijk worden gesteld als bij de constructie van de poorten de praktijkcodes niet in acht worden genomen of als vervormingen optreden tijdens het gebruik. Bewaar deze handleiding voor toekomstig gebruik.



Deze handleiding is uitsluitend bestemd voor personeel dat gekwalificeerd is voor de installatie en het onderhoud van automatiseringen voor het openen van poorten enz.

De installatie moet door gekwalificeerd personeel (professionele installateur, conform EN12635) worden uitgevoerd, met inachtneming van de praktijkcodes en de geldende normen. Controleer of de poortstructuur geschikt is voor automatisering. De installateur moet alle informatie verstrekken over de automatische, manuele en noodbediening van de automatisering en de gebruiksaanwijzing aan de gebruiker van het systeem overhandigen.

Het verpakkingsmateriaal mag niet binnen het bereik van kinderen blijven daar het een bron van potentieel gevaar is. Gooi het verpakkingsmateriaal niet in het milieu maar scheid de verschillende materialen (bv. karton, polystyreen) en verwijder volgens de plaatselijke voorschriften.

Laat kinderen niet spelen met de bedieningselementen van het product.

Houd de afstandsbedieningen uit de buurt van kinderen.

Het product mag niet gebruikt worden door personen (inclusief kinderen) met beperkte lichamelijke, zintuiglijke of geestelijke vermogens of zonder de nodige ervaring of kennis, tenzij onder toezicht of nadat ze de aanwijzingen hebben gekregen in verband met het veilig gebruik ervan en de gevaren hebben begrepen die ermee zijn verbonden.

Breng alle veiligheidsvoorzieningen aan (fotocellen, veiligheidslijsten, enz.) die nodig zijn om het gebied te beschermen tegen gevaren zoals stoten, beknellen, meesleuren, afknellen.

Houd rekening met de huidige voorschriften en richtlijnen, de praktijkcodes, het gebruik, de installatieomgeving, de wer logica van het systeem en de door de automatisering ontwikkelde krachten.

Voer de installatie uit met veiligheidsvoorzieningen en bedieningselementen die voldoen aan EN12978 en EN12453.

Wij adviseren het gebruik van originele accessoires en reserveonderdelen; bij gebruik van niet-originele reserveonderdelen vervalft de garantie.

Alle mechanische en elektronische onderdelen van de automatisering voldoen aan de geldende eisen en normen en zijn voorzien van een CE-markering.



Op het stroomnet moet een meerpolige schakelaar/scheider worden voorzien met een openingsafstand van de contacten gelijk aan of groter dan 3 mm.

Controleer of er stroomopwaarts van het elektrisch systeem een geschikte aardlekschakelaar en overstroombeveiliging aanwezig is.

Bij sommige installaties moet de poortvleugel op een aardingssysteem worden aangesloten, dat voldoet aan de geldende veiligheidsvoorschriften.

Bij installatie-, onderhouds- en reparatiewerkzaamheden de stroom uitschakelen alvorens de elektrische onderdelen te naderen. Koppel ook eventuele bufferbatterijen los.

De elektrische installatie en de werkingslogica moeten in overeenstemming zijn met de geldende voorschriften. Geleiders met verschillende spanningen moeten fysiek van elkaar gescheiden zijn of moeten toereikend geïsoleerd zijn, met een extra isolatie van ten minste 1 mm.

De geleiders moeten in de buurt van de klemmen met behulp van een extra bevestiging worden vastgezet.

Controleer alle aansluitingen voor het bekrachtigen. De niet gebruikte NC-ingangen moet worden overbrugd.



VERWIJDERING

Zoals aangegeven door het symbool op de zijkant is het verboden dit product met huishoudelijke afval te dumpen daar sommige onderdelen schadelijk kunnen zijn voor het milieu en de gezondheid.

De apparatuur moet daarom worden ingeleverd bij de daarvoor bestemde inzamelingscentra of bij uw dealer, indien u een gelijkwaardig apparaat aankoopt.

Ongeoorloofde verwijdering van het product leidt tot de toepassing van de administratieve sancties waarin de geldende regelgeving voorziet.



De beschrijvingen en illustraties in deze handleiding zijn niet bindend. De fabrikant behoudt zich het recht voor om, mits behoud van de essentiële productkenmerken, wijzigingen van technische, constructieve of commerciële aard aan te brengen zonder zich ertoe te verbinden deze publicatie bij te werken.

ALGEMENE INFORMATIE

Automatisering voor de motorisering van poorten waarvan de afmetingen, staanders of grote kolommen het gebruik van traditionele actuators onmogelijk maken.

SAM heeft een scharnierarm die zorgt voor gelijkmatige en geluidloze bewegingen, is eenvoudig aan te brengen en voldoet met zijn fraaie ontwerp aan de meest veeleisende verwachtingen.

- De reactie op schokken is mogelijk dankzij de amperometrische detectie die in de besturingseenheid is geïntegreerd.
- Het stoppen tijdens de opening kan geregeld worden via de mechanische blokkering die in de actuator is geïntegreerd.
- Het stoppen tijdens de sluiting is standaard dankzij de bijzondere vorm van de scharnierarm, maar er is ook een optionele mechanische stop verkrijgbaar die in de actuator kan worden gemonteerd.
- De noodontgrendeling wordt bediend door een hendel met een specifieke sleutel en maakt het mogelijk om de poort handmatig te bewegen in geval van een stroomstoring.

VOORAFGAANDE CONTROLES

Voor een goede werking van de automatisering moet de te automatiseren deur aan de volgende kenmerken voldoen:

- Goede stevigheid en hardheid van de deuren.
- Efficiënte scharnieren.
- De vleugels bewegen handmatig en moeiteloos tijdens de volledige slag.

Indien dit niet het geval is moet u de defecte onderdelen vervangen.

De betrouwbaarheid en veiligheid van de automatisering zijn afhankelijk van de staat van de poortconstructie.

TECHNISCHE GEGEVENS EN GEBRUIKSBEPERKINGEN

| TECHNISCHE GEGEVENS | SAM.24 | SAM.E24 |
|--|--|------------------------------|
| Netvoeding | -- | 115-230 V~ (50-60 Hz) |
| Voeding motor | 24 V $\overline{\text{---}}$ (schakelende voeding) | |
| Geabsorbeerd vermogen: | 115 W | 135 W |
| Absorptie | 5 A | 230V~: 1,9 A 115V~: 3,5 A |
| Koppel | 220 Nm. | |
| Snelheid uitgaande as | 2 t/min | |
| Max. aantal manoeuvres zonder onderbreking | 30 manoeuvres/uur | |
| Aantal manoeuvres in 24 uur | 60 | |
| Beschermingsgraad | IP44 | |
| Bedrijfstemperatuur | -20°C / +50°C | |
| Openingstijd (90°) | 14s (inclusief vertraging) | |
| Geluidsniveau | L _{pn} < 70 dB (A) | |
| Smering | Vet | |
| Ingebouwde besturingseenheid | NEE | JA |
| Afmetingen | Zie Fig.1 | |
| Gewicht | 6 kg | 7,9 kg |

| GEBRUIKSLIMIETEN | |
|-------------------|------------------------------|
| VLEUGELLENGTE (m) | MAXIMAAL VLEUGELGEWICHT (kg) |
| 1.0 | 300 |
| 1.5 | 285 |
| 2.0 | 250 |
| 2.3* | 200 |
| 2.5* | 150 |

**WAARSCHUWING: elektrisch slot verplicht*

AFMETINGEN - FIG.1

Totale afmetingen in millimeters.

VERSIES EN ACCESSOIRES

- SAM.E24** Onomkeerbare reductiemotor 24Vdc met ingebouwde besturingseenheid CP.SAM.
SAM.24 Onomkeerbare reductiemotor 24Vdc
SAM.BA: Scharnierarm voor SAM

Optionele accessoires

- SAM.CB:** Set beugels en kabels voor batterijen (verpakking van 5 stuks)
SAM.STOP: Extra mechanische stop (verpakking van 2 stuks)
SAM.LOCK: Slot met specifieke sleutel
SAM.SE : Ontgrendeling met kabel voor noodopening van buitenaf
SAM.BS Schuifarm
SAM.SN Gelede arm voor hellende poorten

BESCHRIJVING - FIG.3

Figuur 3 toont de verschillen tussen de twee versies, die u kunt zien door de behuizing te verwijderen via de twee schroeven aan de zijkant (V1) en de twee schroeven aan de voorkant (V2) die u bereikt door klep 8 op te tillen:

- 1 Wandmontagebeugel (op beide versies)
- 2 Rubberen kabelwartel voorbereid voor diverse kabelsecties (op beide versies)
- 3 CP.SAM besturingseenheid met verwijderbare steun
- 4 Netvoedingsklem CP.SAM
- 5 LCD-scherm voor programmering van besturingseenheid
- 6 Programmeertoetsen voor besturingseenheid
- 7 Kabelgeleiders
- 8 Schuifklep voor toegang tot de sleutel voor handmatige ontgrendeling (op beide versies)
- 9 Instelbare mechanische stop (op beide versies)
- 10 Vergrendelingshendel gekoppeld aan de uitgaande as (op beide versies)
- 11 Kabelklem SAM.24
- 12 Klemmenbord voeding motor en encoder SAM.24
- 13 Ontgrendelingshendel voor handmatige bediening (op beide versies)
- 14 Ontgrendelingsleutel

INSTALLATIE

AFMETINGEN VOOR DE INSTALLATIE - FIG. 2

Bepaal afmeting A en, op basis van de gewenste openingshoek (τOT), verkrijgt u afmeting B (bevestigingsas van de beugel aan de kolom). Dankzij de speciale vorm van de arm wordt de keuze van de plaats, waar de beugel op de vleugel moet worden bevestigd, eenvoudiger. Zodra deze afmetingen zijn bepaald, controleert u of u de nodige manoeuvreerruimte voor de arm hebt om de openingsbeweging te voltooien (afmetingen C en D).

OPENING NAAR BUITEN- FIG. 4

Bij naar buiten opengaande vleugels monteren volgens de afmetingen in Fig.4.

AANDACHT!: Bij dit type installatie bevindt de gelede arm zich in de doorgangszone als de deur open is. Zorg voor geschikte bescherming en signalering.

VERWIJDERING BESTURINGSEENHEID CP.SAM - FIG. 5

Om de bedrading, afstelling van de aanslagknokken en bevestiging van de reductiemotor te vergemakkelijken, is het raadzaam om de centrale besturingseenheid van de SAM.E24 reductiemotor te verwijderen.

De centrale eenheid is aan de motor bevestigd en kan worden losgemaakt door eenvoudig op de koppelvinnen L te drukken.

Zodra de handeling is voltooid, zet u de centrale eenheid weer op zijn plaats. Als u het nodig acht, kunt u de twee schroeven V in Fig.5 vastzetten.

WANDBEUGELS - AFB. 6

Markeer aan de hand van de afbeelding de 4 gaten voor de bevestiging van de reductiemotor aan de kolom.

Houd u aan de aangegeven richting (pijl wijst naar boven).

Neem de aangegeven minimumhoogte van 140 mm in acht om te voorkomen dat de reductiemotor te dicht bij de grond wordt geïnstalleerd. Voorzie de kabelgoot voor de kabeldoorvoer. De SAM-motorreductor is uitgerust met een praktische en innovatieve rubberen kabelwartel voor de doorvoer van aansluitkabels. Gebruik een schaar om de doorgangen voor de gebruikte kabel te openen; op de kabelwartel staan de kabeldiameters in mm aangegeven.

BEVESTIGING WANDBEUGEL - FIG. 7

Boor 4 gaten met een diameter die geschikt is voor de pluggen, gebruikt om de reductiemotor aan de kolom te bevestigen.

Het is niet aan te raden om de reductiemotor te dicht bij de grond te installeren (zie minimale hoogte 140 mm).

Als de installatiehoogte in elk geval minder dan 250 mm is, wordt aanbevolen om de gelede arm vooraf te monteren om de installatie te vergemakkelijken (zie "MONTAGE VAN DE SAM.BA GELEDE ARM").

Als de bevestigingszones niet stevig genoeg zijn, moet u ze verstevigen.

Als het bevestigingsoppervlak nogal oneffen is (bv. stenen metselwerk), gebruikt u draadstangen met chemische bevestiging en creëert u met behulp van 4 goed passende contramoeren (D1) een perfect verticale basis voor de plaat.

Neem de aangegeven 30 mm in acht om interferentie tussen de draadstang en de basis van de reductiemotor te voorkomen.

Zet de plaat vervolgens vast met de vier moeren D2.

Nadat de beugel aan de muur is bevestigd, kan de actuator worden vastgezet met behulp van de twee meegeleverde V-schroeven, zoals aangegeven op de tekening.

SAM.BA GELEDE ARM - FIG. 8

- Ontgrendel de reductiemotor (zie paragraaf "Handbediening in noodgevallen")
- Steek pen P in gat A van de motoras
- Verbind arm B1 met arm B2 en zet deze vast met pin T1 en borgring S1
- Bevestig ze op de motoras A en zet ze vast met schroef D en tussenringen R en N.
- Haak de arm aan de beugel SN en vergrendel deze met pin T2 en ontgrendelring S2.

Installeer de reductiemotor op dezelfde manier op de andere vleugel.

Controleer, met de motorreductor ontgrendeld, de manoeuvreerruimtes van de twee gelede armen.

BEVESTIGING VAN DE ARM AAN DE VLEUGEL FIG. 9

De SAM.BA arm heeft een speciaal mechanisch vergrendelingsstelsel dat het plaatsen op de vleugel eenvoudiger maakt.

Strek de SAM.B arm volledig uit als de reductiemotor is ontgrendeld.

Zet de beugel tegen de vleugel als de vleugel in de gesloten stand staat, dit is het juiste bevestigingspunt.

Markeer de twee boorpunten en bevestig de beugel met pluggen of een ander geschikt systeem.

Het mechanische vergrendelingsstelsel van de arm voorkomt ook mechanische stops op de grond, als het eventueel niet mogelijk is om deze te installeren.

HANDMATIG NOODMANOEUVRE - FIG.10

Voor het handmatig verplaatsen van de deur tijdens de installatie of in geval van een stroomstoring:

- Open schuifklep L
- Steek de specifieke sleutel C in en draai deze ongeveer 90° LINKSOM.

AANDACHT: De sleutel ontgrendelt de hendel maar niet de motor (forceer de sleutel niet).

- Trek aan hendel M om de automatisering te ontgrendelen, de hendel blijft spontaan in de ontgrendelde positie staan
- Duw de poort handmatig om de poortvleugel te openen en te sluiten.
- Om de normale werking te herstellen, zet u hendel M terug in de uitgangspositie en terwijl u deze met een lichte druk op zijn plaats houdt, draait u sleutel C ongeveer 90° NAAR RECHTS om hendel M in de uitgangspositie te vergrendelen.
- Beweeg de poort met de hand totdat deze vastklikt.
- Sluit schuifklep L.

AFSTELLING VAN DE MECHANISCHE AANSLAGEN - FIG.11

Beide SAM-reductiemotoren zijn uitgerust met een instelbare mechanische stop, die moet worden geïnstalleerd zoals in Fig. 11 om de vleugel in de gewenste openingspositie te stoppen.

Wij raden aan om de mechanische stop op de grond te monteren; als dit niet mogelijk is, is er een extra stop (SAM.STOP) verkrijgbaar die ook gebruikt kan worden om de sluitbeweging te stoppen.

De eindaanslagen mogen pas worden geïnstalleerd nadat de SAM.BA armen en de SAM aan de kolom zijn bevestigd.

Bevestig hendel C aan de rotatieas zoals getoond in Fig. 11 met behulp van de M10-schroef R, de platte ring G en de getande ring R. Het is belangrijk om de nok in dezelfde richting als de rechte arm te monteren, zoals in de afbeelding, zodat de mechanische stop in de juiste positie kan worden vastgezet.

Terwijl de reductiemotor is ontgrendeld zet u de vleugel in de gewenste openingspositie.

Bevestig de mechanische stop met behulp van de bijgeleverde schroeven en ringen, zodat de hendel in het gewenste stoppunt tegen de mechanische stop wordt gedrukt.

Er zijn verschillende gaten in de behuizing van de reductiemotor die hiervoor gebruikt kunnen worden.

Ga indien nodig op dezelfde manier te werk voor de mechanische sluitstop

De vertanding van de mechanische stop maakt in de meeste gevallen een voldoende fijne afstelling mogelijk (openingsstappen van 1°). Indien nodig is het mogelijk om de stop 180° te draaien; de asymmetrische vorm van de stop maakt het mogelijk om op tussenliggende punten te stoppen.

BEDRADING - FIG.13

Fig.13 toont de bedrading voor een typische installatie.

Controleer het type bedrading dat nodig is voor de accessoires die daadwerkelijk worden gebruikt voordat u de kabels doorvoert.

| LEGENDA | |
|---------|--|
| A | SAM.E24 reductiemotor met ingebouwde CP.SAM besturingseenheid. |
| B | SAM.24 reductiemotor |
| C | Koppel fotocellen |
| D | Zwaailicht met ingebouwde antenne |
| E | Sleutelschakelaar of digitaal drukknoppaneel |
| F | Netvoeding |

| Lijst kabels | | | |
|--|--|--|---------------------------------------|
| | Aansluiting | Soort | Maximale lengte |
| 1 | SAM.E24 netvoeding | 3x1,5mm ² | 30m |
| B | SAM.24 motoraansluiting | 2x1,5mm ² 3x0,5mm ² | 24V Motor 10 m max Encoder 10m max |
| C | Aansluiting zender fotocel | 2x0,5mm ² | 20m |
| D | Aansluiting ontvanger fotocel | 4x0,5mm ² | 20m |
| E | Aansluiting sleutelschakelaar voor externe bediening | 4x0,5mm ² | 20m |
| F | Aansluiting zwaailicht voor signalering | 2x1,0mm ² | 10m |
| G | Antenneaansluiting geïntegreerd in het zwaailicht | RG 58 | |
|  | De gebruikte kabels moeten geschikt zijn voor het type aansluiting. Voor aansluitingen met doorvoerbescherming gebruikt u bijvoorbeeld kabeltype H03VV-F, voor externe kabels gebruikt u kabeltype H07RN-F. | | |

De **SAM.E24** motor is uitgerust met een besturingseenheid waarop de reductiemotor **SAM.24**, de accessoires (zwaailicht, fotocellen, enz.) en de bedieningselementen drukknoppen, sleutelschakelaars, enz.) worden aangesloten.

Leid de kabels, op de juiste manier gekanaliseerd, door de voorbereide rubberen kabelwartel P.

Bij het aansluiten van de SAM.24 motor op de besturingseenheid moet de kabeldoorsnede voldoen aan de volgende waarden:

| Afstand tussen de SAM.24 motor en de CP.SAM besturingseenheid | Kabeltype |
|---|----------------------|
| Tot 5m | 2x1,5mm ² |
| van 5m tot 7,5m | 2x2,5mm ² |
| van 7.5 tot 10m | 2x4mm ² |
| Meer dan 10m | Niet aanbevolen |

CP.SAM BESTURINGSEENHEID

ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN

In de volgende tabel worden de elektrische aansluitingen beschreven, getoond op afb. 12:

| Klemmen | Functie | Beschrijving |
|------------|-----------------------------|---|
| L-N-GND | Voeding | Ingang netvoeding 115-230Vac 50-60Hz |
| + BATT - | Batterijen | Ingang voor het aansluiten van bufferbatterijen (accessoire) |
| MOT1 | Motor 1 | Snelkoppeling voor 24Vdc MOT1 motoraansluiting (SAM.E24). |
| MOT2 | Motor 2 | Koppeling voor 24Vdc MOT2 motoraansluiting (SAM.24). |
| BLINK | Knipperend | Aansluiting zwaailicht max. 24Vdc 4W |
| LOCK | Elektrisch slot | Aansluiting elektrisch slot. |
| AUX1 | Hulpuitgang AUX 1 | Uitgang met N.O. contact instelbaar via bedrijfsparameter AUX1. Max. belasting 500 mA. |
| + 24V - | Uitgang 24Vdc | Uitgang accessoirevoeding 24Vdc/0,5A max AANDACHT: Met ESA:ON logica wordt de stroomtoevoer naar de accessoires onderbroken tijdens de stand-by fase. Zie ESA-logica |
| ENC1 | MOT1 Encoder | Snelkoppeling voor het aansluiten van de encoder van MOT1 (SAM.E24). |
| BAR | Veiligheidslijst | Contactingang veiligheidslijst; een weerstand van 8,2 KOhm is al geïnstalleerd op de aansluitklemmen. Resistieve veiligheidslijst 8K2: sluit de lijst aan op de klemmen en verwijder de vooraf geïnstalleerde weerstand, zoals getoond in Figuur 12. Mechanische veiligheidslijst: Sluit de lijst in serie met de weerstand aan zoals getoond in Figuur 12. Door interventie van de veiligheidslijst stopt de poortvleugel zijn beweging en keert deze ongeveer 3 seconden om. |
| ENC2 | MOT2 Encoder | Koppeling voor het aansluiten van de encoder van MOT2 (SAM.E24). Gebruik een kabel 3x0,5mm ² met max. lengte van 10m. |
| PHOT OP | Fotocel OPEN | Ingang fotocel actief in OPENEN en SLUITEN (NC-contact). |
| PHOT CL | Fotocellula SLUIT | Ingang fotocel actief in SLUITEN (NC-contact). |
| STOP | STOP | Ingang STOP-knop (NC-contact). |
| OPEN | OPENT | Ingang OPEN-knop (NO-contact) Het is mogelijk om een timer aan te sluiten voor tijdgestuurd openen. |
| CLOSE | SLUIT | Ingang SLUIT-knop (NO-contact) |
| PED | VOETGANGER | Ingang voetgangersdrukknop (NO-contact), regelt het openen van motor 1, zie parameter TPED. Het is mogelijk om een timer aan te sluiten voor tijdgestuurd openen. |
| P.P. | Stappen | Ingang impulsdrukknop (NO-contact) . |
| COM | Gemeenschappelijke ingangen | Gemeenschappelijk voor de ingangen voor bediening, fotocellen en STOP |
| AUX2 | Hulpuitgang AUX 2 | Uitgang met NO-contact instelbaar via bedrijfsparameter AUX1. Max. belasting 500 mA. |
| ANT-SHIELD | Antenne | Antenneaansluiting geïntegreerde radio-ontvangstkaart (ANT: Signaal - SHIELD: Scherm) |
| EXP1 | Uitbreiding 1 | Connector voor KNX of pro.UP seriële uitbreiding |
| EXP2 | Uitbreiding 2 | Connector voor pro.UP seriële uitbreiding |

CONTROLE VAN DE AANSLUITINGEN

- Schakel de stroomtoevoer uit.
- Ontgrendel de poortvleugels handmatig, breng deze tot ongeveer halverwege de slag en vergrendel ze weer.
- Schakel de stroomtoevoer weer in
- Geef een impulscommando via een drukknop die is aangesloten op de PP-ingang, radiografische bediening of knop <->.
- De vleugels moeten in de openingsrichting bewegen.**
Mocht dit niet het geval zijn, dan kunt u de draden van de motor omwisselen door de MOT1 connector op de SAM.E24 180° te draaien en de MOT2 draden voor de SAM.24 motor om te keren.
- Selecteer met behulp van de MINV logica de motor die bij het openen als eerste het manoeuvre moet starten, zie Fig.14.
- Voer een autosetprocedure uit (zie menu AUTOSET).
Volgens de fabrieksinstelling wordt de motor met besturingseenheid (SAM.E24) op de rechter vleugel geïnstalleerd (zoals in Fig.13), waarbij de rechter vleugel als eerste start (MINV:OFF logica).

AUTOSET

Deze functie wordt gebruikt om de optimale bedrijfswaarden voor de automatisering in te stellen. Na deze procedure worden de parameters SHIFTING, WORK TIME en SLOWING ingesteld.

Ga als volgt te werk om de autoset uit te voeren:

- 1) Zorg ervoor dat er zich geen obstakels in het werkgebied van de deur bevinden.
Zet indien nodig het gebied af om te voorkomen dat personen, dieren, auto's, enz. het gebied binnenkomen.
Tijdens deze automatische instelling is de anti-beknellingsfunctie niet actief.
- 2) Druk op de PG toets om de programmering te openen, gebruik de + toets om de functie AUTO te selecteren en druk op PG.
- 3) Selecteer het gebruikte motortype:
ENC Motoren met standaard encoder
LSU Motoren met elektromechanische eindschakelaars (niet bruikbaar op SAM- reductiemotoren).
NLSU Motoren zonder eindschakelaars en encoders (tijdsturing automatisch berekend tussen de mechanische stops door amperometrische detectie)
- 4) Druk op OK om de autoset te starten.
- 5) De besturingseenheid voert een reeks manoeuvres uit: afzonderlijke gedeeltelijke openingen, volledige openingen en sluitingen met verschillende snelheden, enz.
Tijdens deze fase toont het scherm enkele letters die het manoeuvre aangeven dat op dat moment wordt uitgevoerd:
OPM1/2: bij het openen motor 1 of 2
CLM1/2: bij het sluiten motor 1 of 2.
Als de motor in tegengestelde richting beweegt t.o.v. wat op het scherm wordt getoond, onderbreek dan de autoset door op een willekeurige programmeertoets te drukken, wissel de +/- motorkabels om en herhaal de autoset.
- 6) Aan het einde van de autoset wordt het bericht OK weergegeven.
Opmerking:
Als de autoset mislukt, wordt het foutbericht ERR weergegeven: zie de tabel met foutberichten en handel dienovereenkomstig, herhaal vervolgens de autosetprocedure.

PROGRAMMERING

Het programmeren van de functies van de regeleenheid gebeurt via de LCD-display, door instelling van de gewenste waarden in de hieronder beschreven programmeringsmenu's.

Via het parametermenu kunt u voor een functie een numerieke waarde instellen, vergelijkbaar met een afsteltrimmer.

Met het logicamenu kunt u een functie activeren of deactiveren, vergelijkbaar met het instellen van een dipswitch.

Andere speciale functies volgen de parameter- en logicamenu's en kunnen variëren afhankelijk van de softwareversie.

TOEGANG TOT DE PROGRAMMERING:

- 1 - Druk op de knop <PG>, u gaat naar het eerste parametermenu "PAR" op de display
- 2 - Gebruik de <+> of <-> toets om het gewenste menu te selecteren (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE).
- 3 - Druk op de <PG> toets, de display toont de eerste beschikbare functie in het menu.
- 4 - Gebruik de <+> of <-> toets om de functie te selecteren die u wilt wijzigen.
- 5 - Druk op de <PG> toets, de display toont de huidig ingestelde waarde voor de geselecteerde functie.
- 6 - Gebruik de <+> of <-> toets om de waarde te selecteren die u aan de functie wilt toekennen.
- 7 - Druk op de <PG> toets, de display toont het 'PRG' signaal dat een succesvolle programmering aangeeft.

OPMERKINGEN:

Door in een functiemenu gelijktijdig op <+> en <-> te drukken, kunt u terugkeren naar het hogere menu zonder wijzigingen aan te brengen.

Houd de <+> toets of de <-> toets ingedrukt om de waarden sneller te verhogen/verlagen.

Na een wachttijd van 60s verlaat de regeleenheid de programmeermodus en schakelt de display uit.

Het indrukken van de <-> toets met uitgeschakelde display komt overeen met een stappencommando.

Wanneer de kaart wordt ingeschakeld, wordt de softwareversie gedurende ongeveer 5 seconden weergegeven.

PARAMETERS, LOGICA EN SPECIALE FUNCTIES

De onderstaande tabellen beschrijven de afzonderlijke functies die in de regeleenheid beschikbaar zijn.

| PARAMETERS (PR_r) | | | |
|------------------------------------|--|-------------------|------|
| MENU | FUNCTIE | MIN-MAX-(Default) | MEMO |
| <i>t_{cA}</i> | Automatische sluitingstijd. Alleen actief met logica 'TCA'=ON. Aan het einde van de ingestelde tijd geeft de regeleenheid opdracht tot een sluitingsmanoeuvre. | 3-240-(40s) | |
| <i>t_{PEd}</i> | Past het openingspercentage van motor 1 (voetgangersfunctie) aan. De waarde wordt uitgedrukt als een percentage (99% volledige vleugelopening). | 1-99 (50) | |
| <i>FS_{o1}</i> | Regelt de snelheid van motor 1 in OPENING tijdens de normale snelheidsfase. Waarde uitgedrukt in percentage. | 50-99 (99%) | |
| <i>FS_{c1}</i> | Regelt de snelheid van motor 1 in SLUITING tijdens de normale snelheidsfase. Waarde uitgedrukt in percentage. | 50-99 (99%) | |
| <i>FS_{o2}</i> | Regelt de snelheid van motor 2 in OPENING tijdens de normale snelheidsfase. Waarde uitgedrukt in percentage. | 50-99 (99%) | |
| <i>FS_{c2}</i> | Regelt de snelheid van motor 2 in SLUITING tijdens de normale snelheidsfase. Waarde uitgedrukt in percentage. | 50-99 (99%) | |
| <i>SL_{o1}</i> | Regelt de snelheid van motor 1 in OPENING tijdens de vertragingstadien. Waarde uitgedrukt in percentage. | 10-50 (25%) | |
| <i>SL_{c1}</i> | Regelt de snelheid van motor 1 in SLUITING tijdens de vertragingstadien*. Waarde uitgedrukt in percentage. | 10-50 (25%) | |
| <i>SL_{o2}</i> | Regelt de snelheid van motor 2 in OPENING tijdens de vertragingstadien*. Waarde uitgedrukt in percentage. | 10-50 (25%) | |
| <i>SL_{c2}</i> | Regelt de snelheid van motor 2 in SLUITING tijdens de vertragingstadien*. Waarde uitgedrukt in percentage. | 10-50 (25%) | |
| <i>t_{dNo}</i> | Vertragingstijd opening Mot.2 Stelt de vertragingstijd voor opening van motor 2 af ten opzichte van motor 1 | 0-15-(2s) | |
| <i>t_{dNc}</i> | Vertragingstijd sluiting Mot.1 Stelt de vertragingstijd voor sluiting van motor 1 af ten opzichte van motor 2 | 0-40-(3s) | |
| <i>t_{SN1}</i> | Stelt de vertragingstadien van motor M1 in bij opening en sluiting. De waarde wordt uitgedrukt als een percentage van de volledige slag. | 1-99 (20%) | |
| <i>t_{SN2}</i> | Stelt de vertragingstadien van motor M2 in bij opening en sluiting. De waarde wordt uitgedrukt als een percentage van de volledige slag. | 1-99 (20%) | |
| <i>PN_{o1}</i> | Regelt de interventiedrempel van de voorziening tegen beknelling* (amperometrische sensor) tijdens de openingsfase op normale snelheid - Motor 1 | 1-99-(30%)** | |
| <i>PN_{c1}</i> | Regelt de interventiedrempel van de voorziening tegen beknelling* (amperometrische sensor) tijdens de sluitingsfase op normale snelheid - Motor 1 | 1-99-(30%)** | |
| <i>PN_{o2}</i> | Regelt de interventiedrempel van de voorziening tegen beknelling* (amperometrische sensor) tijdens de openingsfase op normale snelheid - Motor 2 | 1-99-(30%)** | |
| <i>PN_{c2}</i> | Regelt de interventiedrempel van de voorziening tegen beknelling* (amperometrische sensor) tijdens de sluitingsfase op normale snelheid - Motor 2 | 1-99-(30%)** | |
| <i>PS_{o1}</i> | Regelt de interventiedrempel van de voorziening tegen beknelling* (amperometrische sensor) tijdens de openingsfase op vertraagde snelheid - Motor 1 | 1-99-(30%)** | |
| <i>PS_{c1}</i> | Regelt de interventiedrempel van de voorziening tegen beknelling* (amperometrische sensor) tijdens de sluitingsfase op vertraagde snelheid - Motor 1 | 1-99-(30%)** | |
| <i>PS_{o2}</i> | Regelt de interventiedrempel van de voorziening tegen beknelling* (amperometrische sensor) tijdens de openingsfase op vertraagde snelheid - Motor 2 | 1-99-(30%)** | |
| <i>PS_{c2}</i> | Regelt de interventiedrempel van de voorziening tegen beknelling* (amperometrische sensor) tijdens de sluitingsfase op vertraagde snelheid - Motor 2 | 1-99-(30%)** | |
| <i>t_{LS}</i> | Activeringstijd SERL-contact (Servicelampje) AUX1/AUX2-uitgangen. Bij elk manoeuvre wordt het contact gedurende de ingestelde tijd gesloten. Zie aansluitschema Figuur 16/17 | 1-240-(60s) | |
| <i>t_{2ch}</i> | Activeringstijd van AUX1/AUX2-uitgangen wanneer ingesteld als tweede radiokanaal. 0: Bistabiele uitgang, de uitgangstatus verandert bij elk ontvangen commando. 1-250: omschakeltijd in seconden | 0-250-(1s) | |
| <i>AL_{rN}</i> | Activeert de alarmuitgang als ten minste één van de volgende ingangen gedurende de ingestelde tijd actief blijft (STOP - PHOT OP - PHOT CL - BAR - SWO+SWC). Een van de AUX-parameters moet zijn ingesteld op 7 (alarmuitgang). Waarde uitgedrukt in seconden. | 10-240 (60s) | |

| | | | |
|-------------|---|-----------------|--|
| tLoc | Activeringstijd elektrisch slot. Waarde uitgedrukt in 1/10s (0=0s - 50=5s) | 0-50 (10=1s) | |
| uLoc | Voedingsspanning elektrisch slot. 0: 12V - 1:24V | 0-1-(0) | |
| SASc | Het stelt een korte omkering in zodra het eindpunt van de sluiting is bereikt. Het kan van nut zijn om de handmatige ontgrendeling van de deur te vergemakkelijken. Waarde uitgedrukt in 1/10s (0=0s - 40=4s) | 0-40 (10) | |
| SASo | Het stelt een korte omkering in zodra het eindpunt van de opening is bereikt. Het kan van nut zijn om de handmatige ontgrendeling van de deur te vergemakkelijken. Waarde uitgedrukt in 1/10s (0=0s - 40=4s) | 0-40 (5) | |
| SEAV | Regelt de interventiedrempel van de beknellingsbeveiliging (Encoder) tijdens de fase op normale snelheid*. 0:Off -1: minimale gevoeligheid - 99: maximale gevoeligheid | 0-99-(1%) | |
| SEAR | Regelt de interventiedrempel van de beknellingsbeveiliging (Encoder) tijdens de vertragingfase*. 0:Off -1: minimale gevoeligheid - 99: maximale gevoeligheid | 0-99-(1%) | |
| AUX1 | Configureert de bedrijfsmodus van de AUX1 uitgang: 0: uitgang SCA (standaard) 1: uitgang 2ch radio. 2: uitgang bijverlichting (ingesteld door parameter TLS op basis van de tijd) Zie Fig.16 3: uitgang zonelicht (altijd actief als de motor in beweging is en tijdens de TCA telling). Zie Fig.16. 4: Fototest. Wordt gebruikt om fotocelzenders in TEST-modus van stroom te voorzien. 5: Uitgang zwaailicht, herhaalt het gedrag van de BLINK-uitgang 6: Alarmuitgang. Als de fotocellen langer bezet blijven dan tweemaal de ingestelde TCA, sluit het contact. 7: alarmuitgang NC-ingangen of kaartfout (contact open bij alarm) AANDACHT: Vanwege de inschakelstroom kunnen 24Vdc LED lampen niet rechtstreeks worden aangesloten op de AUX-uitgangen. Gebruik een ontkoppelingsrelais. | 0-7 (0) | |
| AUX2 | Hiermee configureert u de bedrijfsmodus van de AUX2-uitgang: 0: uitgang SCA (standaard) 1: uitgang 2ch radio. 2: uitgang bijverlichting (ingesteld door parameter TLS op basis van de tijd) Zie Fig.17 3: uitgang zonelicht (altijd actief als de motor in beweging is en tijdens de TCA telling). Zie Fig.17. 4: Fototest. Wordt gebruikt om fotocelzenders in TEST-modus van stroom te voorzien. 5: Uitgang zwaailicht, herhaalt het gedrag van de BLINK-uitgang 6: Alarmuitgang. Als de fotocellen langer bezet blijven dan tweemaal de ingestelde TCA, sluit het contact. 7: alarmuitgang NC-ingangen of kaartfout (contact open bij alarm) AANDACHT: Vanwege de inschakelstroom kunnen 24Vdc LED lampen niet rechtstreeks worden aangesloten op de AUX-uitgangen. Gebruik een ontkoppelingsrelais. | 0-7 (1) | |

***AANDACHT: EEN VERKEERDE INSTELLING VAN DEZE PARAMETERS KAN GEVAARLIJK ZIJN.
NEEM DE GELDENDE NORMEN IN ACHT!**

Bij motoren zonder eindschakelaars en/of encoders past het de gevoeligheid van de sensor aan die de stop tijdens de vertragingfase veroorzaakt.

** 1: minimale kracht/koppel - 99: maximale kracht/koppel.

De besturingseenheid heeft twee voorzieningen tegen beknelling, de amperometrische sensor (ingesteld door de parameters PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) en de encoder (ingesteld door de parameters SEAV en SEAR).

Door middel van de Autoset-procedure wordt de gevoeligheid van de amperometrische sensor standaard ingesteld, terwijl de encoder (met de standaardinstelling) alleen geactiveerd wordt als de poort na een botsing volledig tot stilstand komt.

Het wordt aanbevolen om slechts één systeem tegelijk te gebruiken, waarbij de voorkeur wordt gegeven aan de amperometrische sensor, waarvan de reactietijd korter is.

| LOGICA (L00) | | | |
|---------------|---|------------------|------|
| MENU | FUNCTIE | ON-OFF-(Default) | MEMO |
| <i>t c A</i> | Activeert of deactiveert de automatische sluiting On: automatische sluiting geactiveerd Off: automatische sluiting gedeactiveerd | (ON) | |
| <i>ibL</i> | Activeert of deactiveert de condo-functie. On: condo-functie geactiveerd. De P.P.- of zenderimpuls heeft geen effect tijdens de openingsfase. Off: condo-functie gedeactiveerd. | (OFF) | |
| <i>ibcA</i> | Schakelt de condo-functie in of uit tijdens de TCA-telling. On: condo-functie geactiveerd. De P.P.- of zenderimpuls heeft geen effect tijdens de TCA-telling. Off: condo-functie gedeactiveerd. | (OFF) | |
| <i>PP</i> | Selecteert de bedrijfsmodus van de "P.P. knop" en de zender. On: Werking: OPENT > SLUIT > OPENT > Off: Werking: OPENT > STOP > SLUIT > STOP > | (OFF) | |
| <i>PrE</i> | Activeert of deactiveert het voorflitsen.. On: Voorflitsen geactiveerd. Het flitslicht gaat 3s aan voordat de motor start. Off: Voorflitsen gedeactiveerd. | (OFF) | |
| <i>ScL</i> | Activeert of deactiveert de snelsluiting On: snelsluiting geactiveerd. Als de poort open is of geopend wordt, zorgt de tussenkomst van de fotocel ervoor dat de poort automatisch sluit na 3 s dat ze volledig is geopend. Alleen actief met TCA:ON Off: snelsluiting gedeactiveerd. | (OFF) | |
| <i>htr</i> | Activeert of deactiveert de dodemanfunctie On: Dodeman-functie Gedurende het volledige manoeuvre moet de knop OPENEN/SLUITEN ingedrukt blijven. Het openen van de STOP-ingang stopt de motor. Alle veiligheidsingangen zijn gedeactiveerd. Off: Automatische/halfautomatische werking. | (OFF) | |
| <i>Lt c A</i> | Selecteert de bedrijfsmodus voor het flitsen tijdens de TCA-tijd On: Flitsen aan tijdens TCA Off: Flitsen uit tijdens TCA | (OFF) | |
| <i>nBLH</i> | Stelt de bedrijfsmodus van de uitgang voor het flitslicht in BLINK. On: De uitgang levert met tussenpozen spanning tijdens de manoeuvreerfase (2 flitsen per seconde). Off: De uitgang levert continu spanning tijdens de manoeuvreerfase | (OFF) | |
| <i>tSt 1</i> | Activeert of deactiveert de fotocelcontrole op de PHOT OP ingang, actief zowel bij sluiten als openen. On: Controle geactiveerd. Als de controle een negatief resultaat heeft, wordt er geen manoeuvre uitgevoerd. Zie Fig.16/17 - "PHOTO TEST". (AUX=4) Off: Controle van de fotocellen bij elk gedeactiveerd manoeuvre. Deze instelling maakt het onderhoud van de fotocellen elke 6 maanden verplicht. | (OFF) | |
| <i>tSt 2</i> | Activeert of deactiveert de fotocelcontrole op de PHOT CL ingang, actief zowel bij sluiten als openen. On: Controle geactiveerd. Als de controle een negatief resultaat heeft, wordt er geen manoeuvre uitgevoerd. Zie Fig.16/17 - "PHOTO TEST". (AUX=4) Off: Controle van de fotocellen bij elk gedeactiveerd manoeuvre. Deze instelling maakt het onderhoud van de fotocellen elke 6 maanden verplicht. | (OFF) | |
| <i>tSt 3</i> | Activeert of deactiveert de TEST van de ingang VEILIGHEIDSLIJST (BAR). De TEST functie kan alleen worden geactiveerd bij gebruik van de SC.RF en RF/RF.SUN items, zie specifieke instructies. On: Controle geactiveerd. Als de controle een negatief resultaat heeft, wordt er geen manoeuvre uitgevoerd. Zie Fig.15 - "BAR TEST". (AUX=4) Off: Controle uitgeschakeld. | (OFF) | |
| <i>iMot</i> | Selecteert de werkingsmodus 1 of 2 motoren: On: Gebruik in het geval van een enkele motor, aangesloten op uitgang M1 Off: Te gebruiken in het geval van twee motoren. | (OFF) | |
| <i>n Inu</i> | Startvolgorde van de motoren: On: Motor 2 start als eerste in de opening. Off: Motor 1 start als eerste in de opening. | (OFF) | |
| <i>RoPF</i> | Activeert of deactiveert de functie "Geforceerde opening bij stroomuitval" (kan alleen worden geactiveerd als de noodbatterijen zijn aangesloten en werken). On: Functie actief. Bij een stroomstoring forceert de besturingseenheid, voordat de noodbatterij volledig leeg is, een openingsmanoeuvre. De automatisering blijft open totdat de netvoeding hersteld is. Off: Functie niet actief. | (OFF) | |

| | | | |
|-------------|---|-------|--|
| hAn | Schakel de functie voor omgekeerde slag in of uit On: Functie ingeschakeld. Vóór elk openingsmanoeuvre geeft de besturingseenheid opdracht tot een manoeuvre van 2s in de tegenovergestelde richting, om de ontgrendeling van het elektrische slot te vergemakkelijken. Off: Functie gedeactiveerd. | (OFF) | |
| blco | Activeert of deactiveert de openingsvergrendelingsfunctie. On: Vergrendelingsfunctie ingeschakeld. Niet gebruiken op SAM-reductiemotors. Off: Vergrendelingsfunctie uitgeschakeld. | (OFF) | |
| blcc | Activeert of deactiveert de sluitingsvergrendelingsfunctie. On: Vergrendelingsfunctie ingeschakeld. Niet gebruiken op SAM-reductiemotors. Off: Vergrendelingsfunctie uitgeschakeld. | (OFF) | |
| nLoc | Kiest het type elektrisch slot dat gebruikt wordt. On: Magnetisch elektrisch slot, normaal gevoed volgens Vloc-instelling. Uitgang actief wanneer poort gesloten is. Off: Elektromechanisch slot, normaliter niet van stroom voorzien. Vóór elke openingsmanoeuvre wordt er stroom geleverd volgens de Vloc-instelling gedurende de tijd die door de TLOC-parameter is ingesteld. | (OFF) | |
| cuAr | Activeert of deactiveert de gekloonde ARC-zenders. On: De zenders van de AK serie, gekloond door een reeds opgeslagen ARC-zender zijn geactiveerd. Off: Er zijn geen gekloonde zenders geactiveerd. | (ON) | |
| rEn | Activeert of deactiveert het op afstand inleren van de radiozenders, zoals aangegeven in de paragraaf "Zenders op afstand inleren". On: Op afstand inleren geactiveerd. Off: Op afstand inleren gedeactiveerd. | (ON) | |
| ESA | Activeert of deactiveert de energiebesparingsfunctie "ESA". On: Zodra het manoeuvre is voltooid en de activeringstijd van het servicelampje is verstreken, schakelt de besturingseenheid de voeding van de accessoire-uitgang uit en gaat in stand-by. <i>De accessoirevoeding blijft echter alleen zo lang actief als nodig is, als de AUX1/AUX2 parameterinstellingen dit vereisen.</i> Off: Energiebesparing uitgeschakeld. Te gebruiken als u de uitgang voor de voeding van de accessoires altijd ingeschakeld wilt hebben, bv. bij gebruik van 24 Vdc-toetsenborden of andere apparaten die altijd van stroom moeten worden voorzien. | (ON) | |

RADIO (rRd)

| MENU | FUNCTIE |
|-------------|---|
| pp | Door deze functie te selecteren wacht de ontvanger (PUSH) voor een zendercode die aan de stappenfunctie moet worden toegewezen. Druk op de toets van de zender die aan deze functie moet worden toegewezen. Als de code geldig is, wordt hij opgeslagen en verschijnt het bericht aH |
| 2ch | Door deze functie te selecteren, wacht de ontvanger (PUSH) voor een zendercode die aan het tweede radiokanaal moet worden toegewezen. Druk op de toets op van de zender die aan deze functie moet worden toegewezen. Als de code geldig is, wordt hij opgeslagen en verschijnt het bericht aH |
| PEd | Door deze functie te kiezen, wacht (PUSH) de ontvanger op een zendercode die aan de voetgangersopeningsfunctie wordt toegewezen (zie TPED parameter). Druk op de toets van de zender die u deze functie wilt toewijzen. Als de code geldig is, wordt hij opgeslagen en verschijnt het bericht aH |
| StoP | Door deze functie te selecteren, wacht de ontvanger (PUSH) op een zendercode die aan de STOP-functie moet worden toegewezen. Druk op de toets van de zender die aan deze functie moet worden toegewezen. Als de code geldig is, wordt hij opgeslagen en verschijnt het bericht aH |
| n tH | Door deze functie te selecteren, toont het LCD-scherm het aantal zenders dat momenteel in de ontvanger is opgeslagen. |
| clr | Door deze functie te selecteren, wacht de ontvanger (PUSH) voor een zendercode die uit het geheugen moet worden gewist. Als de code geldig is, wordt hij gewist en verschijnt het bericht aH |
| rEr | Wist het geheugen van de ontvanger volledig. Er wordt in dit geval een bevestiging gevraagd. Door deze functie te selecteren, wacht de ontvanger (PUSH) op een nieuwe druk op PGM om de handeling te bevestigen. Na het wissen verschijnt het bericht aH |

AANTAL MANOEUVRES (nRRn)

Toont het aantal volledige cycli (openen+sluiten), uitgevoerd door de automatisering. De eerste druk op de <PG> toets toont de eerste 4 cijfers, de tweede druk toont de laatste 4. Vb. <PG> 00 12 >>> <PG> 3456: 123.456 cycli uitgevoerd.

ONDERHOUDSCYCLI (RRc I)

Met deze functie kan het bericht over het verzoek om onderhoud geactiveerd worden na een aantal door de installateur ingestelde handelingen. Ga als volgt te werk om het aantal manoeuvres te activeren en te selecteren:
Druk op de toets <PG>, op het scherm verschijnt OFF, wat aangeeft dat de functie is gedeactiveerd (standaardwaarde).
Gebruik de toetsen <+> en <-> om een van de voorgestelde numerieke waarden (van OFF tot 100) te selecteren. De waarden moeten worden opgevat als honderden manoeuvre-cycli (bv.: de waarde 50 staat voor 5000 manoeuvres). Druk op de OK-toets om de functie te activeren. De display toont het bericht PROG. Het verzoek om onderhoud wordt aan de gebruiker gemeld door het flitslicht nog 10 seconden na het openings- of sluitingsmanoeuvre aan te laten.

RESET (rE5)

RESET van de besturingseenheid. AANDACHT!: Reset de besturingseenheid op de standaardwaarden.

Als u de <PG> toets voor de eerste keer indrukt, gaat het rE5-bericht knipperen; als u nogmaals op de <PG> toets drukt, wordt de besturingseenheid gereset. Opmerking: De zenders worden niet van de ontvanger verwijderd evenmin als het toegangswachtwoord. Alle logica en parameters worden teruggezet op hun standaardwaarden, dus moet de automatische instellingsprocedure worden herhaald.

AUTOSET (RUto)

Deze functie wordt gebruikt om de optimale waarden voor de werking van de automatisering in te stellen en aan het einde van de procedure worden de parameters FASEVERSCHIL, WERKTIJD en VERTRAGING ingesteld.

Ga als volgt te werk om de autoset uit te voeren:

a) Zorg ervoor dat er in de manoeuvreerruimte van de vleugel geen obstakels aanwezig zijn; baken zo nodig de ruimte af om toegang door personen, dieren, auto's enz. te voorkomen.

Tijdens deze automatische instelling is de anti-beknellingsfunctie niet actief.

b) Selecteer de functie RUto en druk op OK.

c) selecteer via de toets <+> o <-> het submenu nL5U, L5U of Enc naargelang de aanwezigheid van eindschakelaars en/of encoders:

nL5U: als de motor geen eindschakelaars en encoder heeft

L5U: als de motor eindschakelaars en geen encoder heeft

Enc: als de motor een encoder en geen eindschakelaars heeft

d) druk na de selectie op OK om de autoset te starten.

De besturingseenheid voert een reeks manoeuvres uit om de slag van de vleugels te leren en de parameters te configureren.

In eerste instantie worden beide vleugels in de open stand geplaatst, waarna de besturingseenheid na een aantal openings- en sluitingsmanoeuvres met verschillende snelheden van één of van beide vleugels het bericht OK weergeeft. Als de procedure mislukt, wordt het bericht Err weergegeven. Herhaal de procedure na controle van de bedrading en de aanwezigheid obstakels.

Tijdens de manoeuvres toont het scherm enkele afkortingen: aPEn tijdens het openen van motor 1 of 2 en cL05 tijdens het sluiten van motor 1 of 2.

TOEGANGSWACHTWOORD (codE)

Hiermee kunt u een beveiligingscode invoeren voor toegang tot de programmering van de besturingseenheid.

Er kan een alfanumerieke code van vier tekens worden ingevoerd met de cijfers 0 tot en met 9 en de letters A-B-C-D-E-F.

De standaardwaarde is 0000 (vier nullen) en geeft aan dat er geen beveiligingscode is.

De invoer van de code kan op elk moment worden geannuleerd door de toetsen + en - tegelijk in te drukken. Zodra het wachtwoord is ingevoerd, kunt u op de regeleenheid werken en gedurende ongeveer 10 minuten in en uit de programmering te gaan, zodat de functies kunnen worden afgesteld en getest.

Door de code 0000 te vervangen door een andere code kan de regeleenheid worden beveiligd, waardoor de toegang tot alle menu's wordt verhinderd.

Als u een beveiligingscode wilt invoeren, gaat u als volgt te werk:

- selecteer het menu Code en druk op OK.

- de code 0000 wordt weergegeven, ook al werd reeds een beveiligingscode ingevoerd.

- met d toetsen + en - kan de waarde van het knipperend teken worden gewijzigd.

- Met de toets OK bevestigt u het knipperende teken en gaat u naar het volgende.

- Na het invoeren van de 4 tekens verschijnt er een bevestigingsbericht 'CONF'.

- na enkele seconden wordt de code 0000 opnieuw weergegeven

- de eerder ingevoerde beveiligingscode moet opnieuw worden bevestigd om onbedoeld invoeren te voorkomen.

Als de code overeenstemt met de vorige, verschijnt de bevestiging "oH"

De regeleenheid verlaat automatisch de programmeringsfase. Om weer toegang te krijgen tot de menu's moet de opgeslagen beveiligingscode worden ingevoerd.

BELANGRIJK: NOTEER de beveiligingscode en BEWAAR DEZE OP EEN VEILIGE PLAATS voor toekomstige onderhoudswerkzaamheden. Om een code van een beveiligde regeleenheid te verwijderen, moet u via het wachtwoord naar de programmering gaan en de code terug op de standaardwaarde 0000 zetten.

ALS U DE CODE VERLIEST, NEEM DAN CONTACT OP MET DE ASSISTENTIE OF EEN BEVOEGDE TECHNICUS, VOOR EEN VOLLEDIGE RESET VAN DE BESTURINGSEENHEID.

ZENDERS INLEREN OP AFSTAND

Als u al een zender in de ontvanger hebt opgeslagen, is radiografisch inleren op afstand mogelijk (zonder toegang tot de besturingseenheid).

BELANGRIJK: De procedure moet worden uitgevoerd met de poortvleugel in openingsfase tijdens de TCA-pauze of met de poort open als de TCA-logica uit is. De REM-logica moet AAN zijn.

Ga als volgt te werk:

1 Druk op de verborgen toets van de reeds opgeslagen zender.

2 Druk binnen 5 seconden op de toets van de reeds opgeslagen zender, die overeenstemt met het kanaal dat met de nieuwe zender moet worden verbonden. Het flitslicht gaat aan.

3 Druk binnen 10s op de verborgen toets van de nieuwe zender.

4 Druk binnen 5s op de toets van de nieuwe zender, die moet worden gekoppeld aan het in punt 2 gekozen kanaal. Het flitslicht gaat uit.

5 De ontvanger slaat de nieuwe zender op en verlaat onmiddellijk de programmering.

ZEKERINGEN EN BEVEILIGINGEN

F1: T4A - Algemene beveiligingszekering

F2: Herstelbare zekering die de accessoirevoeding beschermt.

Komt tussenbeide in geval van overbelasting of kortsluiting op de 24Vdc-uitgang. In dit geval de regeleenheid uitschakelen en de aansluitingen controleren of het aantal accessoires die op de 24Vdc-uitgang zijn aangesloten. Zodra de aansluitingen correct hersteld zijn, wordt de accessoirevoeding automatisch weer ingeschakeld.

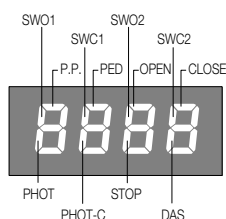
NOODBATTERIJ

De besturingseenheid CP.SAM bevat de voedingskaart die is voorzien voor de serieschakeling van twee 12V 2.1Ah DA.BT2 batterijen (optioneel), waardoor de automatisering zelfs bij een tijdelijke stroomstoring blijft werken.

Tijdens de normale werking van het net laadt de CP.SAM-kaart de batterijen op.

De maximale laadstroom is 1A, de gemiddelde laadstroom is 300mA. (let op de polariteit). Raadpleeg de instructies bij de SM.CB kit om de batterij te installeren.

DIAGNOSTIEK



Elke ingang is geassocieerd met een displaysegment dat volgens het volgende schema oplicht wanneer hij wordt geactiveerd.

De NC-ingangen worden weergegeven door de verticale segmenten.

De NO-ingangen worden weergegeven door de horizontale segmenten.

De besturingseenheid geeft het bericht AMP1 of AMP2 weer als de amperometrische sensor tegen beknelling is geactiveerd.

FOUTBERICHTEN

Hieronder staan enkele berichten die bij storingen op de display verschijnen:

| | | |
|-------------|---|--|
| AMP1 | Fout obstakel motor 1/anti-beknelling | Controleer of er obstakels aanwezig zijn op de vleugelslag motor 1 |
| AMP2 | Fout obstakel motor 2/anti-beknelling | Controleer of er obstakels aanwezig zijn op de vleugelslag motor 2 |
| ENC1 | Fout encoder 1/detectie obstakel | Controleer de juiste aansluiting van de motorencoder 1 op de besturingseenheid, de aanwezigheid van obstakels op de vleugelslag en de juiste werking van de encoder. |
| ENC2 | Fout encoder 2/detectie obstakel | Controleer de juiste aansluiting van de motorencoder 2 op de besturingseenheid, de aanwezigheid van obstakels op de vleugelslag en de juiste werking van de encoder. |
| ERR | Fout AUTOSET | Herhaal de AUTOSET-procedure |
| ERR1 | Fout controle motorcircuit 1 | Controleer de aansluitingen motor 1. Motor losgekoppeld of werkt niet. Probleem op besturingseenheid. |
| ERR2 | Fout controle motorcircuit 2 | Controleer de aansluitingen motor 2. Motor losgekoppeld of werkt niet. Probleem op besturingseenheid. |
| ERR4 | Fout controle fotocel PHOT OP | Controleer de aansluitingen, de uitlijning van de fotocel PHOT OP of de aanwezigheid van obstakels. |
| ERR5 | Fout controle fotocel PHOT CL | Controleer de aansluitingen, de uitlijning van de fotocel PHOT CL of de aanwezigheid van obstakels. |
| ERR8 | Fout activering ingangen | Tijdens de autoset is een ingang (PP/Open/Close/PED) of een van de toetsen (+/-/PG) tussenbeide gekomen. Herhaal de Autoset-procedure |
| BAR | Ingrep van de BAR-ingang (veiligheidslijst) | Tijdens het manoeuvre detecteerde de veiligheidslijst een obstakel |
| THR1 | Ingrep thermische motorbeveiliging | Oververhitting door permanente obstakels. Ontgrendel de poort en controleer op wrijvingspunten. |
| OD1 | Overbelasting M1 | Overschrijding van het maximale vermogen. Controleer de motor en of er geen wrijving is. |
| OD2 | Overbelasting M2 | Overschrijding van het maximale vermogen. Controleer de motor en of er geen wrijving is. |

ONDERHOUD

De volgende tabel dient om de door de gespecialiseerde technicus uitgevoerde onderhouds-, verbeterings- of reparatiewerkzaamheden te registreren.

| | | |
|--------------------------|------------------------------|---------|
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie | | |
| _____ | | |
| _____ | | |

| | | |
|--|---------------------------------------|---------|
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |
| Datum _____ | Handtekening technicus _____ _____ | Stempel |
| Beschrijving interventie _____ _____ | | |

VEILIGHEIDSNORMEN

- Ga niet in het gebied staan waarin de vleugel beweegt.
- Laat kinderen niet spelen met de bediening of in de buurt van de vleugel.
- Probeer in geval van storingen deze niet zelf te verhelpen, maar waarschuw een gespecialiseerde technicus.

HANDMATIG NOODMANOEUVRE

Ga bij een stroomstoring of -uitval als volgt te werk om de poort handmatig te activeren:

- Til de schuifklep L op
- Steek de specifieke sleutel C erin en draai deze ongeveer 90° LINKSOM.

AANDACHT: De sleutel ontgrendelt de hendel maar niet de motor (forceer de sleutel niet).

- Trek aan hendel M om de automatisering te ontgrendelen, de hendel blijft spontaan in de ontgrendelde positie staan
- Duw de poort handmatig om de poortvleugel te openen en te sluiten.
- Om de normale werking te herstellen, zet u hendel M terug in de uitgangspositie en terwijl u deze met een lichte druk op zijn plaats houdt, draait u sleutel C ongeveer 90° NAAR RECHTS om hendel M in de uitgangspositie te vergrendelen.
- Beweeg de poort met de hand totdat deze vastklikt.
- Sluit schuifklep L.

ONDERHOUD

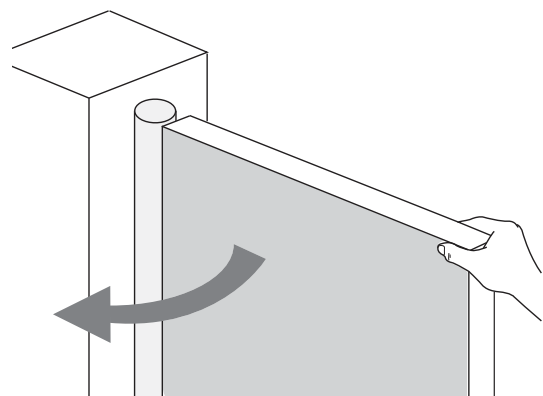
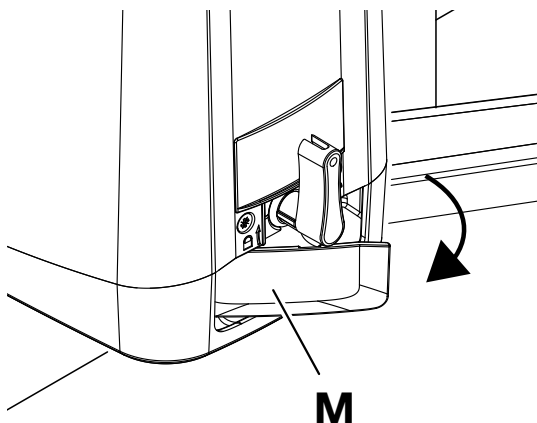
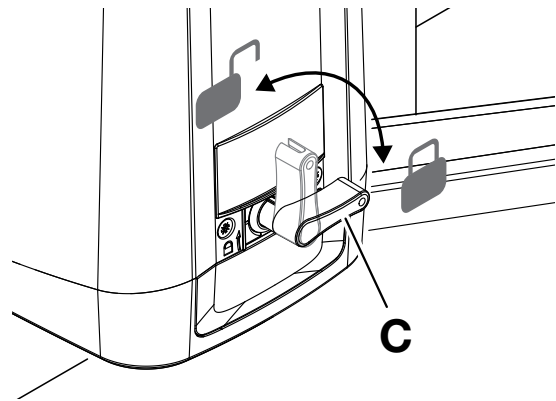
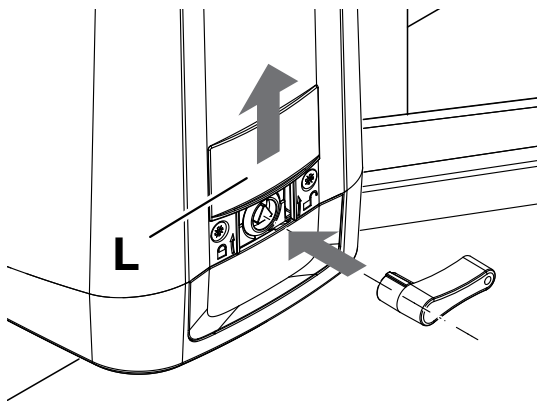
- Controleer regelmatig de doeltreffendheid van de handmatige noodontgrendeling.
- Probeer in geen geval zelf reparaties uit te voeren, aangezien dit tot ongelukken kan leiden; neem voor deze werkzaamheden contact op met een gespecialiseerde technicus.

- **Controleer regelmatig de efficiëntie van veiligheidsvoorzieningen en andere onderdelen van het systeem die door slijtage gevaar kunnen opleveren.**
- Controleer de efficiëntie van de fotocellen minstens om de 6 maanden.
- **Houd zorgvuldig het onderhoudsregister bij, dat de installateur u moet geven, en houd u aan het onderhoudsschema.**
- **Koppel de voeding los bij onderhoud of reiniging van onderdelen.**
- **Controleer regelmatig of alle onderdelen van de automatisering goed vastzitten en controleer op slijtage of schade aan kabels, veren en bevestigingsmiddelen. Gebruik de automatisering niet als er reparaties of onderhoud vereist zijn.**

VERWIJDERING



Zoals aangegeven door het symbool op de zijkant is het verboden dit product met huishoudelijke afval te dumpen daar sommige onderdelen schadelijk kunnen zijn voor het milieu en de gezondheid. De apparatuur moet daarom worden ingeleverd bij de daarvoor bestemde inzamelingscentra of bij uw dealer, indien u een gelijkwaardig apparaat aankoopt. Ongeoorloofde verwijdering van het product leidt tot de toepassing van de administratieve sancties waarin de geldende regelgeving voorziet.



EU Certificato di Conformità (DOC)

Nome del produttore: Automatismi Benincà SpA
Indirizzo: Via Capitello, 45
Codice postale e Città: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telefono: +39 0444 751030
E-mail: sales@beninca.it

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

Modello/Tipo: SAM.24 / SAM.E24

Tipo di prodotto: Attuatore elettromeccanico 24Vdc per cancelli a battente

Il prodotto sopraindicato risulta conforme alle disposizioni imposte dalle seguenti direttive:

Direttiva 2014/53/EU
Direttiva 2011/65/EU

Inoltre il prodotto risulta essere conforme alla seguente direttiva secondo i requisiti previsti per le quasi macchine:
Direttiva 2006/42/CE

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 62368-1:2014 + A11:2017 + AC:2017
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015
50581:2012
EN 13241-1:2016
EN 12453:2017, EN 12978:2008 (se applicabile)

Organismo notificato (se applicabile):

Ulteriori informazioni:

Firmato per conto di:
Sandrigo, 03/05/2022

Luigi Benincà, Responsabile legale



BENINCA

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