

Indice

Argomento		Pagina
1.	Avvertenze generali per la sicurezza	6
2.	Dichiarazione di conformità CE	7
3.	Dati tecnici	7
3.1	Applicazioni	7
4.	Comandi	8
4.1	Costa di sicurezza autocontrollata	9
5.	Uscite ed accessori	9
6.	Regolazioni	11
6.1	Trimmer	11
6.2	Dip-switch	11
6.3	Jumper	12
6.4	Segnalazioni	12
7.	Avviamento	13
8.	Ricerca guasti	14
9.	Esempio di applicazione per automazioni a due ante battenti	15
10.	Esempio di applicazione per automazioni ad una anta battente	17
11.	Esempio di applicazione per cancelli scorrevoli	19
12.	Esempio di applicazione per barriere	19
13.	Esempio di applicazione per automazioni in parallelo	20

Legenda



Questo simbolo indica istruzioni o note relative alla sicurezza a cui prestare particolare attenzione.



Questo simbolo indica informazioni utili al corretto funzionamento del prodotto.

1. Avvertenze generali per la sicurezza

 Il presente manuale di installazione è rivolto esclusivamente a personale qualificato. L'installazione, i collegamenti elettrici e le regolazioni devono essere effettuati nell'osservanza della Buona Tecnica e in ottemperanza alle norme vigenti.

 Leggere attentamente le istruzioni prima di iniziare l'installazione del prodotto. Una errata installazione può essere fonte di pericolo.

I materiali dell'imballaggio (plastica, polistirolo, ecc.) non vanno dispersi nell'ambiente e non devono essere lasciati alla portata dei bambini in quanto potenziali fonti di pericolo.

Prima di iniziare l'installazione verificare l'integrità del prodotto.

Non installare il prodotto in ambiente e atmosfera esplosivi: presenza di gas o fumi infiammabili costituiscono un grave pericolo per la sicurezza.

I dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, stop di emergenza, ecc.) devono essere installati tenendo in considerazione: le normative e le direttive in vigore, i criteri della Buona Tecnica, l'ambiente di installazione, la logica di funzionamento del sistema e le forze sviluppate dall'automazione.

Prima di collegare l'alimentazione elettrica accertarsi che i dati di targa siano rispondenti a quelli della rete di distribuzione 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.

Quando richiesto, collegare l'automazione ad un efficace impianto di messa a terra eseguito come indicato dalle vigenti norme di sicurezza.

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

 La manipolazione delle parti elettroniche deve essere effettuata munendosi di bracciali conduttivi antistatici collegati a terra. Il costruttore della motorizzazione declina ogni responsabilità qualora vengano installati componenti incompatibili ai fini della sicurezza e del buon funzionamento.

Per l'eventuale riparazione o sostituzione dei prodotti dovranno essere utilizzati esclusivamente ricambi originali.

2. Dichiarazione CE di conformità

Il fabbricante Entrematic Group AB con sede in Lodjursgatan 10, SE-261 44 Landskrona, Sweden dichiara che il quadro elettronico tipo Ditec LOGICM è conforme alle condizioni delle seguenti direttive CE:

Direttiva EMC 2004/108/CE;

Direttiva bassa tensione 2006/95/CE.

Landskrona, 29-01-2013

Marco Pietro Zini
(President & CEO)



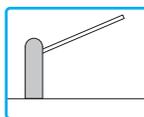
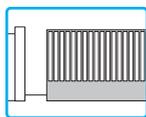
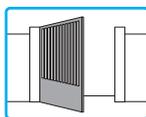
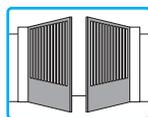
3. Dati tecnici

	LOGICM	LOGICMJ
Alimentazione	230 V- 50/60 Hz	120 V- 60 Hz
Fusibile F1	F6,3A	F6,3A
Fusibile F2	F3,15A	F3,15A
Uscita un motore	230 V- 5A max	120 V- 6,3A max
Uscita due motori	230 V- 2x2,5A max	120 V- 2x3,15A max
Alimentazione accessori	24 V $\bar{=}$ 0,5 A	24 V $\bar{=}$ 0,5 A
Temperatura	min -20 °C max +55 °C	min -20 °C max +55 °C
Grado di protezione	IP55	IP55
Dimensioni	187X261X105	187X261X105



NOTA: la garanzia di funzionamento e le prestazioni dichiarate si ottengono solo con accessori e dispositivi di sicurezza DITEC.

3.1 Applicazioni



4. Comandi

Comando	Funzione	Descrizione
1  2	N.O. CHIUSURA AUTOMATICA	La chiusura permanente del contatto abilita la chiusura automatica.
1  3	N.O. APERTURA	La chiusura del contatto attiva la manovra di apertura.
1  4	N.O. CHIUSURA	La chiusura del contatto attiva la manovra di chiusura.
1  5	N.O. PASSO PASSO	Con D5=ON la chiusura del contatto attiva una manovra di apertura o chiusura in sequenza: apre-stop-chiude-apre. Con D5=OFF la chiusura del contatto attiva una manovra di apertura o chiusura in sequenza: apre-stop-chiude-stop-apre. NOTA: se la chiusura automatica è abilitata, con S5=ON lo stop non è permanente ma della durata impostata da TC, con S5=OFF lo stop è permanente.
41  6	N.C. SICUREZZA IN APERTURA	L'apertura del contatto di sicurezza arresta e impedisce la manovra di apertura.
41  7	N.C. SICUREZZA IN CHIUSURA	L'apertura del contatto di sicurezza arresta e impedisce la manovra di chiusura.
41  6 7	N.C. ARRESTO DI SICUREZZA	L'apertura del contatto di sicurezza, arresta e impedisce ogni movimento. NOTA: non effettua la manovra di disimpegno. Utilizzare solamente con fotocellule.
41  8	N.C. SICUREZZA DI INVERSIONE	L'apertura del contatto di sicurezza provoca l'inversione del movimento (riapertura) durante la fase di chiusura.
1  9	N.C. STOP	L'apertura del contatto di sicurezza provoca l'arresto del movimento.
1  9	N.C. ARRESTO DI EMERGENZA	Per ottenere un arresto di emergenza (ad esempio mediante l'apposito pulsante rosso) collegare i comandi di apertura e chiusura al morsetto 9 anziché 1 (9-3, 9-4, 9-20).
1  9	N.O. COMANDO A UOMO PRESENTE	L'apertura permanente del contatto di sicurezza abilita la funzione a uomo presente. In questa condizione, i comandi di apertura (1-3, 1-20) e di chiusura (1-4) funzionano solo se mantenuti premuti, al loro rilascio l'automazione si ferma. Le eventuali sicurezze presenti, il comando passo-passo e la chiusura automatica sono disabilitati.
1  20	APERTURA PARZIALE	La chiusura del contatto attiva una manovra di apertura parziale dell'anta comandata dal motore 1, della durata impostata mediante il trimmer RP. Ad automazione ferma il comando di apertura parziale effettua la manovra opposta a quella precedente all'arresto.
0  11	N.C. FINECORSO M2	Con TM=MAX, l'apertura del contatto del finecorsa arresta il movimento di chiusura del motore 2 (M2). Con OM=OFF (modalità 1 motore) e DIP2=OFF, il finecorsa arresta il movimento di chiusura del motore 1 (M1). Con OM=OFF (modalità 1 motore) e DIP2=ON, il finecorsa arresta il movimento di apertura del motore 1 (M1).
0  11	N.O. FINECORSO PROSSIMITA' M2	Vedere capitoli 9-10 esempio 4.
0  12	N.C. FINECORSO M1	Con TM=MAX, l'apertura del contatto del finecorsa arresta il movimento di chiusura del motore 1 (M1). Con OM=OFF (modalità 1 motore) e DIP2=OFF, il finecorsa arresta il movimento di apertura del motore 1 (M1). Con OM=OFF (modalità 1 motore) e DIP2=ON, il finecorsa arresta il movimento di chiusura del motore 1 (M1).
0  12	N.O. FINECORSO PROSSIMITA' M1	Vedere capitoli 9-10 esempio 4.



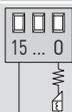
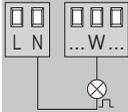
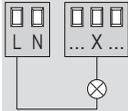
ATTENZIONE: ponticellare tutti i contatti N.C. se non utilizzati.
I morsetti con numero uguale sono equivalenti.

4.1 Costa di sicurezza autocontrollata SOFA1-SOFA2 o GOPAVRS

Comando		Funzione	Descrizione
		SAFETY TEST	Inserire il dispositivo SOFA1-SOFA2 o GOPAVRS nella apposita sede per schede ad innesto AUX. Il morsetto 41 attiva un test della costa di sicurezza prima di ogni manovra. Se il test fallisce il led SA lampeggia e il test viene ripetuto.
1	 6	N.C. SICUREZZA IN APERTURA	Collegare il contatto di uscita del dispositivo SOFA1-SOFA2 ai morsetti 1-6 del quadro elettronico (in serie al contatto di uscita della fotocellula, se presente).
1	 7	N.C. SICUREZZA IN CHIUSURA	Collegare il contatto di uscita del dispositivo SOFA1-SOFA2 ai morsetti 1-7 del quadro elettronico (in serie al contatto di uscita della fotocellula, se presente).
1	 8	N.C. SICUREZZA DI INVERSIONE	Collegare il contatto di uscita del dispositivo SOFA1-SOFA2 ai morsetti 1-8 del quadro elettronico (in serie al contatto di uscita della fotocellula, se presente). ATTENZIONE: per ottenere un intervento rapido della costa di sicurezza, collegarla al contatto 1-6 o al contatto 1-7.

5. Uscite e accessori

Uscita	Valore - Accessori	Descrizione
	24 V= 0,5 A	Alimentazione accessori. Uscita per alimentazioni accessori esterni compresa lampade sta- tizzazione automazione. NOTA: l'assorbimento massimo di 0,5 A corrisponde alla somma di tutti i morsetti 1.
AUX	SOFA1-SOFA2 GOPAV	Il quadro elettronico è provvisto di due sedi per schede ad innesto. Il funzionamento della scheda ad innesto è selezionabile mediante DIP1. ATTENZIONE: l'inserimento e l'estrazione della scheda ad innesto devono essere effettuati in assenza di alimentazione.
	24 V= 3 W	Lampada automazione aperta. Solo con finecorsa 0-11 (N.C.) collegato e in modalità un motore (ponti- cello OM=OFF) la luce si spegne quando l'automazione è chiusa.
	24 V= 3 W	Lampada automazione chiusa. Solo con finecorsa 0-12 (N.C.) collegato e in modalità un motore (ponti- cello OM=OFF) la luce si spegne quando l'automazione è aperta.
	24 V= 3 W	Lampada automazione aperta. Accende una lampada che si spegne solo ad automazione chiusa.
	LAMPH 24 V= 50 W	Lampeggiante. Il lampeggiante si attiva contemporaneamente alla manovra di apertura e chiusura.

Uscita	Valore - Accessori	Descrizione
	24 V= 1,2 A	Elettroblocco 24 V. Si attiva ad ogni comando di apertura. Elettrofreno motore 24 V. Con JR6=OFF, OM=OFF, DIP5=ON, l'uscita è attiva per tutta la durata del movimento sia in apertura che in chiusura. Elettroserratura 24 V. Con EQ=OFF l'uscita è attiva ad automazione chiusa.
	12 V- 15 W	Elettroserratura 12 V. Collegare in serie la resistenza da 8,2 Ω / 5 W in dotazione. Si attiva ad ogni comando di apertura.
	230 V~ 2,5 A 120 V (LOGICMJ)	Motore 1 (M1). Il morsetto W va collegato al comune delle fasi motore. Il condensatore va collegato tra le fasi U e V. NOTA: se la rotazione del motore non corrisponde al corretto senso di marcia invertire le fasi U e V.
	230 V~ 2,5 A 120 V (LOGICMJ)	Motore 2 (M2). Il morsetto Z va collegato al comune delle fasi motore. Il condensatore va collegato tra le fasi X e Y. NOTA: se la rotazione del motore non corrisponde al corretto senso di marcia invertire le fasi X e Y.
	LAMP 230 V~ 100 W 120 V- (LOGICMJ)	Lampeggiante. Il lampeggiante si attiva contemporaneamente alla manovra di apertura e chiusura.
	230 V~ 100 W 120 V- (LOGICMJ)	Luce di cortesia. Solo in modalità 1 motore (ponticello OM=OFF e in assenza di motore collegato ai morsetti X-Z-Y) è possibile collegare una luce di cortesia che si attiva per 180 s al ricevimento di ogni comando di apertura (totale o parziale) e chiusura.
J7 		Pulsantiera a membrana (PT3). Attiva la manovra di apertura. NOTA: per attivare la manovra di chiusura collegare il connettore della pulsantiera a J7 ruotato di 180°.
		Pulsantiera a membrana (PT3). Provoca l'arresto del movimento.
		Pulsantiera a membrana (PT3). Attiva la manovra di chiusura. NOTA: per attivare la manovra di apertura collegare il connettore della pulsantiera a J7 ruotato di 180°.

6. Regolazioni

6.1 Trimmer

Trimmer	Descrizione
<p>TM</p>  <p>MIN=10 s 60 s MAX=120 s</p>	<p>Regolazione tempo di manovra. Da 10 a 120 s Da 10 a 150 s con OM=OFF e JR6=OFF. NOTA: in presenza di finecorsa N.C. impostare TM=MAX.</p>
<p>TC</p>  <p>MIN=0 s MAX=120 s</p>	<p>Regolazione tempo chiusura automatica. Da 0 a 120 s. Con DIP3=OFF, dopo l'intervento di una sicurezza, il conteggio inizia al rilascio della sicurezza stessa (ad esempio dopo il passaggio attraverso le fotocellule), e dura per la metà del tempo impostato con TC (50%). Con DIP3=ON il conteggio inizia ad automazione aperta e dura per tutta la durata del tempo impostato con TC (100%). NOTA: dopo l'attivazione del comando di stop, alla richiusura del contatto 1-9, la chiusura automatica si abilita solo dopo un comando di apertura totale, parziale o passo-passo.</p>
<p>RP</p>  <p>0 s 30 s</p>	<p>Regolazione apertura parziale motore 1 (M1). Da 0 a 30 s.</p>
<p>TR</p>  <p>3 s 10 s 20 s MIN=0 s 30 s</p>	<p>Regolazione tempo di ritardo in chiusura motore 1 (M1). In chiusura il motore 1 (M1) parte con un ritardo regolabile con TR da 0 a 30 s, rispetto a M2. In apertura il motore 2 (M2) parte con 3 s di ritardo rispetto a M1. Se TR=MIN le ante partono contemporaneamente. NOTA: è consigliato impostare TR=MIN con ante senza sovrapposizione oppure impostare TR>3 s con ante che si sovrappongono.</p>
<p>R1</p>  <p>MIN MAX-disabled</p>	<p>Regolazione spinta sugli ostacoli. Il quadro elettronico è dotato di un dispositivo di sicurezza che in presenza di un ostacolo durante la manovra di apertura arresta il movimento, mentre durante la manovra di chiusura arresta o inverte il movimento. Con R1=MIN si ha la massima sensibilità agli ostacoli (spinta minima). Con R1=MAX la funzione di rilevamento è disabilitata (spinta massima).</p>
<p>RF</p>  <p>CT 1 2 3 4 5</p>	<p>Regolazione forza. Regola la tensione fornita al motore (CT-1=MIN / CT-5=MAX).</p> <p>⚠ ATTENZIONE: scollegare l'alimentazione prima di effettuare la regolazione.</p>

6.2 Dip-switch

DIP	Descrizione	OFF <input type="checkbox"/>	ON <input type="checkbox"/>
DIP1	Modalità radio.	Passo-passo.	Apertura.
DIP2	Selezione senso di marcia con OM=OFF (modalità 1 motore).	Apertura verso destra.	Apertura verso sinistra.
DIP3	Rinnovo tempo chiusura automatica.	50%	100%
DIP4	Stato dell'automazione all'accensione. Indica come il quadro elettronico considera l'automazione al momento dell'accensione.	Aperto. NOTA: in presenza di finecorsa si consiglia di impostare DIP4=OFF.	Chiuso. NOTA: se non viene usata la chiusura automatica si consiglia di impostare DIP4=ON.
DIP5	Sblocco elettroserratura.	Disabilitato.	Abilitato.
DIP6	Prelampeggio fisso di 3 s.	Disabilitato in apertura. Abilitato solo con chiusura automatica con TC maggiore di 3 s.	Abilitato sia in apertura che in chiusura.

6.3 Jumper

Jumper	Descrizione	OFF 	ON 
JR4	Riduzione oltrecorsa. Riduce lo spazio di oltrecorsa dell'anta.	Disabilitato. NOTA: impostare JR4=OFF se il motore è provvisto di elettrofreno.	Abilitato. NOTA: si consiglia di impostare JR4=ON se l'anta effettua un eccessivo oltrecorsa.
JR6	Tipologia applicazione.	Cancello scorrevole.	Altre applicazioni.
NIO	Sistema elettronico antigelo. Mantiene l'efficienza dei motori anche a basse temperature ambiente. NOTA: per un corretto funzionamento il quadro elettronico deve essere alla stessa temperatura ambiente dei motori.	Abilitato. ATTENZIONE: non utilizzare con LOGICMJ.	Disabilitato.
JR10	Partenza massima forza.	Disabilitato. Il motore parte alla tensione impostata con RF.	Abilitato. Il motore parte alla massima tensione per 1 s.
OM	Tipologia automazione.	Automazione ad 1 motore (Solo M1).	Automazione a 2 motori indipendenti.
D5	Sequenza passo-passo.	Apri-stop-chiude-stop-apri.	Apri-stop-chiude-apri.
S5	Durata stop nella sequenza passo-passo.	Permanente. (Chiusura automatica disabilitata).	Temporaneo. (Chiusura automatica abilitata).
JT	Tempo di manovra chiusura.	Impostato con TM+4 s. NOTA: impostare JT=OFF con motoriduttori oleodinamici oppure a frizione.	Automatico.
E0	Funzionamento elettroserratura.	Alimentata ad automazione chiusa.	Alimentata per 1 s all'inizio della manovra di apertura.
S0	Funzionamento sicurezza di inversione.	Ad automazione ferma, se il contatto 41-8 è aperto, è possibile attivare la manovra di apertura.	Ad automazione ferma, se il contatto 41-8 è aperto, viene impedita qualsiasi manovra.

6.4 Segnalazioni

LED	Acceso	Lampeggiante
POWER 	Presenza di alimentazione 24 V=.	/
SA 	Indica che almeno uno dei contatti di sicurezza è aperto.	<p>••••• Fallimento del test di sicurezza (morsetto 41).</p> <p>Conteggio manovre effettuate (solo all'accensione del quadro elettronico):</p> <p>• = 1000 manovre</p> <p>••••• = 10000 manovre</p>
IN 	Si accende ad ogni comando e ad ogni variazione di dip-switch e jumper.	/
11 	Indica che il contatto del finecorsa 0-11 è aperto.	/
12 	Indica che il contatto del finecorsa 0-12 è aperto.	/

7. Avviamento

- Ponticellare i contatti di sicurezza N.C.
- Prima di procedere all'avviamento verificare il tipo di applicazione scelta. Se l'automazione è ad una anta impostare OM=OFF. Se l'automazione è un cancello scorrevole impostare JR6=OFF.
- Se si collegano i finecorsa, devono essere regolati in modo da intervenire in prossimità dell'arresto meccanico di apertura e di chiusura. Impostare TM=MAX.

NOTA: i finecorsa devono rimanere premuti sino al completamento della manovra.

- Se non si collegano i finecorsa ponticellare i morsetti 0-11 e 0-12 e impostare TM a metà.
- Impostare RF=3 e R1 a metà.
- Impostare TR>3 s con automazioni a due ante che si sovrappongono.
- Dare alimentazione.



ATTENZIONE: Le manovre avvengono senza sicurezze.

Invertire le polarità del motore in base al corretto senso di marcia delle ante.

NOTA: la prima manovra di chiusura dopo una interruzione di alimentazione, se TR>MIN, viene eseguita un'anta alla volta (prima l'anta mossa dal motore M2 e poi l'anta mossa dal motore M1), se TR=MIN le ante partono contemporaneamente.

- Dare dei comandi di apertura e chiusura e verificare il corretto funzionamento dell'automazione e la corretta regolazione dei finecorsa (se presenti).
- Collegare i dispositivi di sicurezza (rimuovendo i relativi ponticelli) e verificarne il corretto funzionamento.
- Se desiderato, attivare la chiusura automatica e regolarla mediante il trimmer TC.
- Impostare RF nella posizione che assicuri il buon funzionamento dell'automazione e la sicurezza dell'utente in caso d'urto.
- Impostare con R1 la spinta sugli ostacoli.

NOTA: se l'anta che chiude per seconda incontra un ostacolo, entrambe le ante riaprono. La successiva manovra di chiusura avviene un'anta alla volta.

- Verificare che le forze operative delle ante siano conformi a quanto richiesto dalle norme EN12453-EN12445.
- Se desiderato, impostare con RP l'apertura parziale del motore 1.
- Se desiderato, collegare la ricevente radio all'apposito connettore AUX, programmare i trasmettitori come indicato nel relativo manuale e verificarne il funzionamento.



ATTENZIONE: l'inserimento e l'estrazione delle schede ad innesto devono essere effettuate in assenza di alimentazione.

- Collegare eventuali altri accessori e verificarne il funzionamento.
- Terminati l'avviamento e le verifiche richiudere il contenitore.

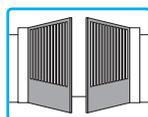


NOTA: nel caso di interventi di manutenzione o nel caso di sostituzione del quadro elettronico, ripetere la procedura di avviamento.

8. Ricerca guasti

Problema	Possibile causa	Intervento
L'automazione non apre e non chiude	Manca alimentazione. (led POWER spento).	Verificare che il quadro elettronico sia correttamente alimentato.
	Accessori in corto circuito. (led POWER spento).	Scollegare tutti gli accessori dai morsetti 0-1 (deve esserci la tensione di 24 V=) e ricollegarli uno alla volta.
	Fusibile di linea bruciato. (led POWER spento).	Sostituire il fusibile.
	I contatti di sicurezza sono aperti. (led SA acceso)	Verificare che i contatti di sicurezza siano correttamente chiusi (N.C.).
	I contatti di sicurezza non sono collegati correttamente oppure la costa di sicurezza autocontrollata SOFA1-SOFA2 non funziona correttamente. (led SA lampeggiante).	Verificare i collegamenti ai morsetti 6-7-8 del quadro elettronico e i collegamenti alla costa di sicurezza autocontrollata SOFA1-SOFA2.
	Microinterruttore di sblocco aperto (dove presente).	Verificare la corretta chiusura dello sportello e il contatto del microinterruttore.
	La termica del motore è aperta.	Verificare che ci sia continuità tra le fasi dei motori scollegati dal quadro elettronico.
L'automazione apre ma non chiude	I contatti di sicurezza sono aperti. (led SA acceso).	Verificare che i contatti di sicurezza siano correttamente chiusi (N.C.).
	I contatti di sicurezza non sono collegati correttamente oppure la costa di sicurezza autocontrollata SOFA1-SOFA2 non funziona correttamente. (led SA lampeggiante).	Verificare i collegamenti ai morsetti 6-7-8 del quadro elettronico e i collegamenti alla costa di sicurezza autocontrollata SOFA1-SOFA2.
	Le fotocellule sono attivate. (led SA acceso).	Verificare la pulizia e il corretto funzionamento delle fotocellule.
	La chiusura automatica non funziona.	Verificare che il contatto 1-2 sia chiuso.
Le sicurezze esterne non intervengono	Collegamenti errati tra le fotocellule e il quadro elettronico.	Collegare i contatti di sicurezza N.C. in serie tra loro e levare gli eventuali ponticelli presenti sulla morsettiera del quadro elettronico.

9. Esempio di applicazione per automazioni a due ante battenti

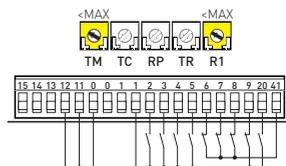


Quando il quadro elettronico LOGICM viene usato in applicazioni per automazioni a due ante battenti è possibile scegliere una delle seguenti modalità di funzionamento.

Esempio 1 - Le ante si fermano sulle battute meccaniche e sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2-3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta (TM<MAX) e ponticellare i morsetti 0-11-12.

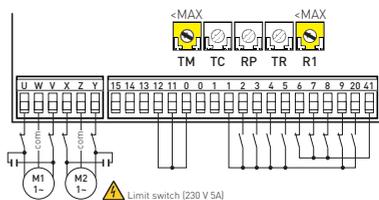
Con questi collegamenti, ciascuna anta si ferma sulla battuta meccanica di apertura e chiusura, e in caso di rilevamento ostacolo.



Esempio 2 - Le ante si fermano sui finecorsa e sugli ostacoli.

I contatti N.C. dei finecorsa di apertura e chiusura sono in serie alle fasi dei motori.

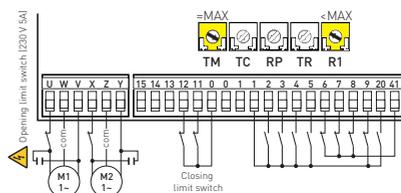
Impostare il tempo di manovra TM<MAX e ponticellare i morsetti 0-11-12. Con questi collegamenti, ciascuna anta si ferma sul finecorsa di apertura e chiusura e in caso di rilevamento ostacolo.



Esempio 3 - Le ante si fermano sui finecorsa ed invertono sugli ostacoli.

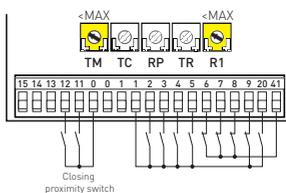
Impostare il tempo di manovra TM=MAX e collegare i contatti N.C. dei finecorsa di chiusura ai morsetti 0-11-12 e i contatti N.C. dei finecorsa di apertura in serie alla fase apre di ciascun motore. Con questi collegamenti, ciascuna anta si ferma quando intervengono i finecorsa.

In caso di rilevamento ostacolo, durante la manovra di apertura solo l'anta che ha rilevato l'ostacolo si ferma con manovra di disimpegno, durante la manovra di chiusura entrambe le ante riaprono.



Esempio 4 - Le ante si fermano sulle battute meccaniche ed invertono sugli ostacoli.

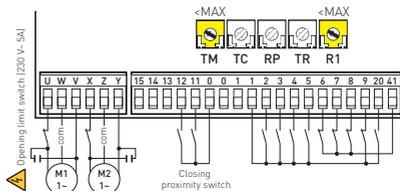
Impostare il tempo di manovra 2-3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta (TM<MAX) e collegare i contatti N.O. dei finecorsa di prossimità chiude ai morsetti 0-11-12 e posizionarli 2-3 s prima della battuta meccanica. Con questi collegamenti, ciascuna anta si ferma sulla propria battuta meccanica di chiusura e apertura. In caso di rilevamento ostacolo, durante la manovra di apertura solo l'anta che ha rilevato l'ostacolo si ferma con manovra di disimpegno. Durante la manovra



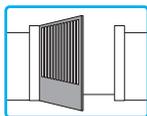
di chiusura, in caso di rilevamento ostacolo prima dell'intervento del finecorsa di prossimità, le ante riaprono; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità, le ante si arrestano sull'ostacolo.

Esempio 5 - Le ante si fermano sui finecorsa in apertura e sulle battute meccaniche in chiusura ed invertono sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2-3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta (TM<MAX), collegare i finecorsa di prossimità chiude ai morsetti 0-11-12 e posizionarli 2-3 s prima della battuta meccanica. Collegare i finecorsa N.C. di apertura in serie alla fase apre di ciascun motore. Con questi collegamenti, l'anta si ferma sulla battuta meccanica di chiusura e in apertura quando interviene il relativo finecorsa. Durante la manovra di apertura, in caso di rilevamento ostacolo l'anta si ferma con manovra di disimpegno. Durante la manovra di chiusura, in caso di rilevamento ostacolo prima dell'intervento del finecorsa di prossimità, le ante riaprono; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità, le ante si arrestano sull'ostacolo.



10. Esempio di applicazione per automazioni ad una anta battente

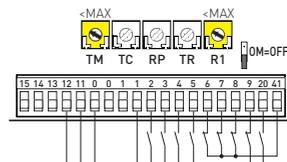


Quando il quadro elettronico LOGICM viene usato in applicazioni per automazioni ad una anta battente è possibile scegliere una delle seguenti modalità di funzionamento.

Esempio 1 - L'anta si ferma sulle battute meccaniche e sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2-3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta (TM<MAX) e ponticellare i morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma sulla battuta meccanica di apertura e chiusura e in caso di rilevamento ostacolo.

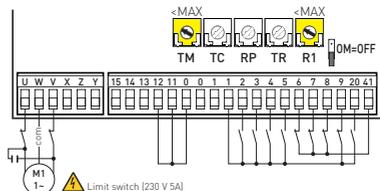


Esempio 2 - L'anta si ferma sui finecorsa e sugli ostacoli.

I contatti N.C. dei finecorsa di apertura e chiusura sono in serie alle fasi del motore.

Impostare il tempo di manovra TM<MAX e ponticellare i morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma sul finecorsa di apertura e chiusura e in caso di rilevamento ostacolo.

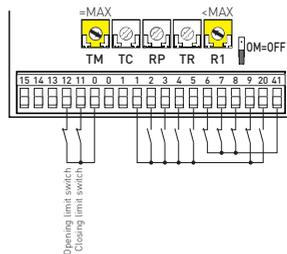


Esempio 3 - L'anta si ferma sui finecorsa ed inverte sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra TM=MAX e collegare i contatti N.C. dei finecorsa di apertura e chiusura ai morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma quando intervengono i finecorsa.

In caso di rilevamento ostacolo, durante la manovra di apertura l'anta si ferma con manovra di disimpegno, durante la manovra di chiusura l'anta riapre.

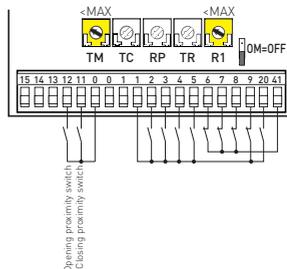


Esempio 4 - L'anta si ferma sulle battute meccaniche ed inverte sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2-3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta (TM<MAX) e posizionare i finecorsa di prossimità 2-3 s prima della battuta meccanica.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma sulla propria battuta meccanica di apertura e chiusura.

Durante la manovra di apertura, in caso di rilevamento ostacolo prima dell'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta si ferma con manovra di disimpegno; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità l'anta si arresta.



sull'ostacolo.

Durante la manovra di chiusura, in caso di rilevamento ostacolo prima dell'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta riapre; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta si arresta sull'ostacolo.

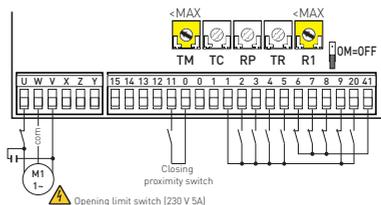
Esempio 5 - L'anta si ferma sul finecorsa in apertura e sulla battuta meccanica in chiusura ed inverte sugli ostacoli.

Impostare il tempo di manovra 2-3 s maggiore del reale tempo impiegato dall'anta ($TM < MAX$) e posizionare i finecorsa di prossimità di chiusura 2-3 s prima della battuta meccanica e collegare il finecorsa N.C. di apertura in serie alla fase apre del motore.

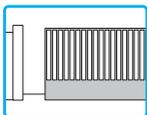
Con questi collegamenti, l'anta si ferma sulla battuta meccanica di chiusura e in apertura quando interviene il relativo finecorsa.

Durante la manovra di apertura, in caso di rilevamento ostacolo, l'anta si ferma con manovra di disimpegno.

Durante la manovra di chiusura, in caso di rilevamento ostacolo prima dell'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta riapre; dopo l'intervento del finecorsa di prossimità, l'anta si arresta sull'ostacolo.



11. Esempio di applicazione per cancelli scorrevoli



Quando il quadro elettronico LOGICM viene usato in applicazioni per automazioni scorrevoli:

- impostare OM=OFF
- impostare JR6=OFF
- impostare TM=MAX (150 s).

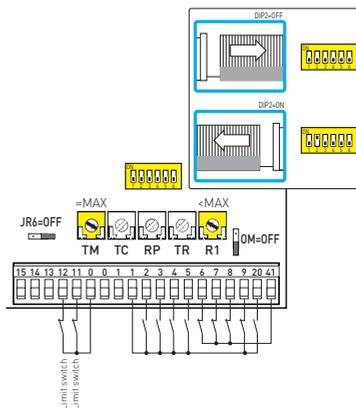
Collegare i contatti N.C. dei finecorsa di apertura e chiusura ai morsetti 0-11-12.

Con questi collegamenti, l'anta si ferma quando intervengono i finecorsa.

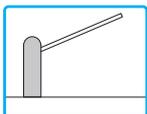
In caso di rilevamento ostacolo, durante la manovra di apertura l'anta si ferma con manovra di disimpegno, durante la manovra di chiusura l'anta riapre.

Selezionare il corretto senso di apertura mediante DIP2.

- In caso di automazione con apertura a destra vista lato automazione (DIP2=OFF), collegare il finecorsa di apertura ai morsetti 0-12 e il finecorsa di chiusura ai morsetti 0-11.
- In caso di automazione con apertura a sinistra vista lato automazione (DIP2=ON), collegare il finecorsa di apertura ai morsetti 0-11 e il finecorsa di chiusura ai morsetti 0-12.



12. Esempio di applicazione per barriere

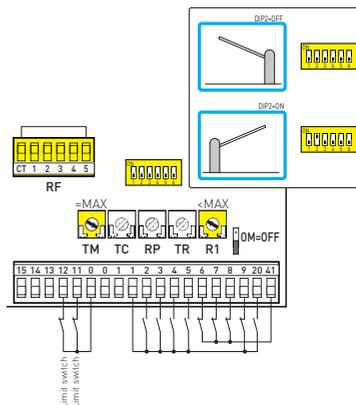


Quando il quadro elettronico LOGICM viene usato in applicazioni per barriere:

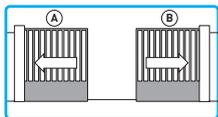
- impostare OM=OFF
- impostare RF=5 (MAX)
- impostare TM=MAX

Selezionare il corretto senso di apertura mediante DIP2.

- In caso di automazione con apertura a destra vista lato automazione (DIP2=OFF), collegare il finecorsa di apertura ai morsetti 0-12 e il finecorsa di chiusura ai morsetti 0-11.
- In caso di automazione con apertura a sinistra vista lato automazione (DIP2=ON), collegare il finecorsa di apertura ai morsetti 0-11 e il finecorsa di chiusura ai morsetti 0-12.



13. Esempio di automazioni in parallelo



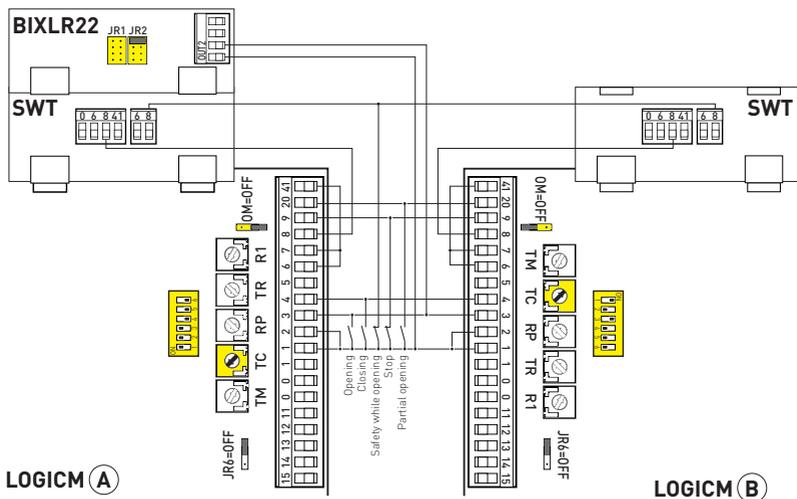
E' possibile comandare due automazioni [A] e [B] in parallelo, facendo i collegamenti indicati in figura.

I comandi 1-3 e i comandi radio (con DIP1=ON) equivalgono ad un comando di apertura totale.

La chiusura automatica si ottiene regolando il trimmer TC non al massimo e nella stessa posizione in entrambi i quadri elettronici.

i **NOTA:** i movimenti di apertura e chiusura non sono sincronizzati, compresa la riapertura dopo l'intervento delle fotocellule.

! **ATTENZIONE:** in assenza di costa di sicurezza SOFA1-SOFA2 collegare il comando 1-8 alla scheda SWT. I comandi 41-6 e 41-7 possono essere collegati solo sul rispettivo quadro elettronico.



Tutti i diritti relativi a questo materiale sono di proprietà esclusiva di Entrematic Group AB. Sebbene i contenuti di questa pubblicazione siano stati redatti con la massima cura, Entrematic Group AB non può assumersi alcuna responsabilità per danni causati da eventuali errori o omissioni in questa pubblicazione. Ci riserviamo il diritto di apportare eventuali modifiche senza preavviso. Copie, scansioni, ritocchi o modifiche sono espressamente vietate senza un preventivo consenso scritto di Entrematic Group AB.

ENTRE//MATIC



Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44, Landskrona
Sweden
www.ditecentrematic.com

