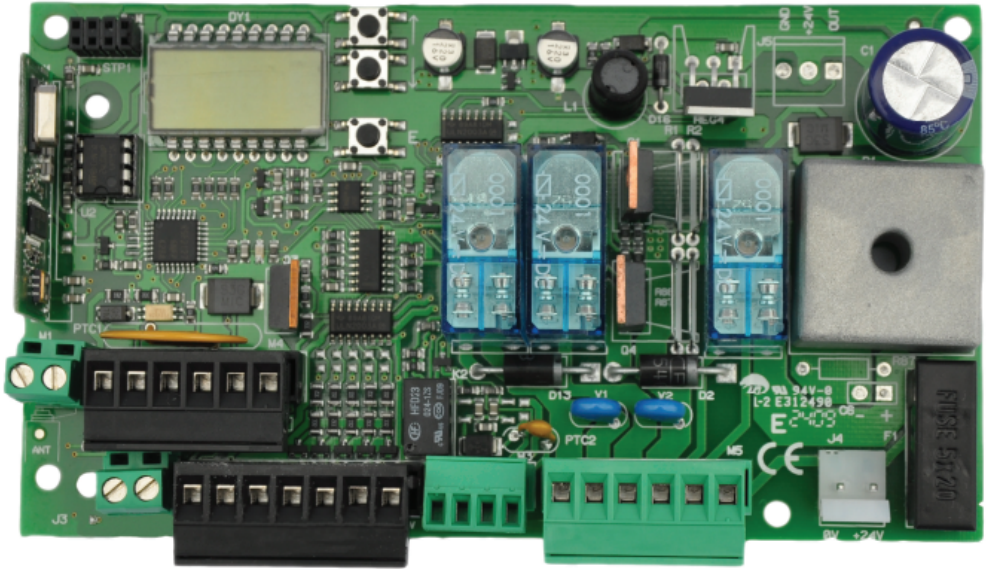


E24



- I Centrale di comando per motori battenti a 24V
- GB Control board for 24V swing motors
- F Centrale de commande pour moteurs battants à 24V
- D Steuerzentrale für Schwingflügelmotoren von 24V
- E Central de mando para motores batientes a 24V

F

Le **E24** de **Stagnoli** est la centrale de commande étudiée pour les moteurs battants à 24V et accessoires correspondants.

Réalisée seulement avec des matériels de premier choix, elle a été projetée pour avoir des absorptions basses au repos pour permettre une consommation d'énergie électrique basse.

Des professionnels du secteur ont porté une attention particulière pour faciliter la programmation de la centrale grâce à un display en plusieurs langues.

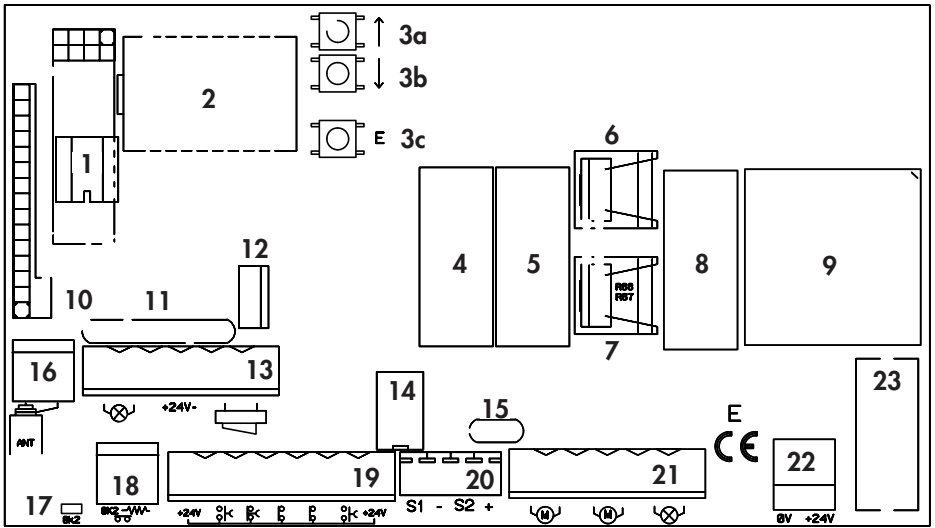
AVERTISSEMENTS ET CONSIGNES DE SECURITE

- **Le présent manuel a été réalisé par Stagnoli pour une utilisation spécifique de la part d'un personnel professionnel et qualifié.**
- **Nous conseillons de lire intégralement le manuel d'instructions avant de procéder à l'installation du produit.**
- **Durant le câblage, la tension doit être coupée sur l'installation.**
- **Les installations de portails automatiques doivent être effectuées par un personnel technique qualifié et dans le respect des normes de la loi.**



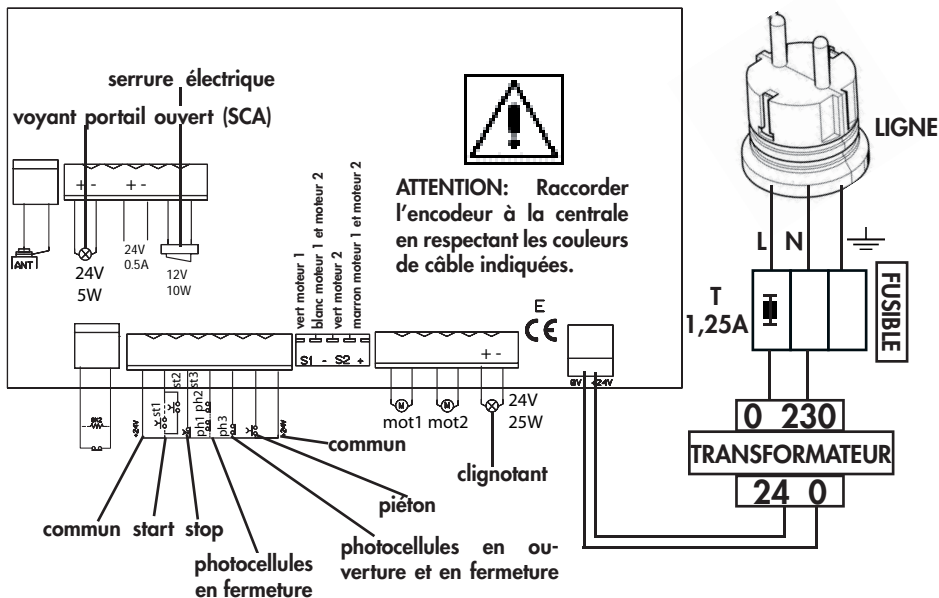
Bien informer l'utilisateur final sur les modalités d'utilisation, sur le danger résiduel, sur la nécessité d'entretien et sur la nécessité d'un contrôle des dispositifs de sécurité au moins tous les six mois.

F



- 1 Mémoire installation
- 2 Display
- 3 Touches de programmation
- 4 Relais directionnel moteur 1
- 5 Relais directionnel moteur 2
- 6 Mosfet moteur 1
- 7 Mosfet moteur 2
- 8 Relais clignotant
- 9 Pont diodes
- 10 Module récepteur
- 11 PTC 3A pour serrure électrique à 12V
- 12 Mosfet serrure électrique
- 13 Borne de sortie voyant portail ouvert (SCA)/accessoires/serrure électrique
- 14 Relais voyant portail ouvert
- 15 PTC 0,1A encodeur
- 16 Borne antenne radio
- 17 Jump cordon résistif
- 18 Borne d'entrée cordon
- 19 Connecteur entrées/commandes
- 20 Connecteur encodeur moteur
- 21 Connecteur moteurs/clignotant
- 22 Borne d'alimentation de la centrale à 24V
- 23 Fusible 2,5A rapide

F



La ligne d'alimentation (230V L,N,⏚) vers l'automatisme doit être protégée par un interrupteur magnétométrique ou bien par un couple de fusible de 5A. Un interrupteur différentiel est conseillé, mais non indispensable si déjà présent en amont de l'installation.

Alimenter l'automatisme par l'intermédiaire d'un câble de $3 \times 1,5 \text{ mm}^2$ (phase+neutre+terre). Si la distance entre la centrale et la connexion à l'installation de terre dépasse les 30m, il est nécessaire de prévoir un déperditeur de terre en proximité à la centrale.

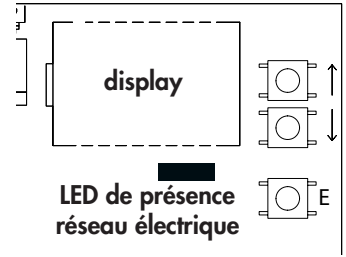
Les câblages doivent être effectués quand la centrale est éteinte.

Les entrées des contacts de type N.C. (normalement fermé), si non utilisées, doivent être pontées avec une borne commune (+24V). Si pour la même entrée, il y a plusieurs contacts N.C., ceux-ci doivent être mis en série entre eux (exemple: ph1 et ph2 sur le schéma).

Les entrées des contacts de type N.O. (normalement ouvert), si non utilisées, doivent être laissées libres. Si pour la même entrée, il y a plusieurs contacts N.O., ceux-ci doivent être mis en parallèle entre eux (exemple: st1 et st2 sur le schéma).

Procédure d'opération à la première mise en marche

- Effectuer les câblages électriques voulus pour l'installation et les contrôler quand la carte est éteinte.
- S'assurer que les butées mécaniques soient installées correctement et que le câblage des deux moteurs aux encodeurs respectifs ait été effectué.
- Débloquer le portail et en contrôler le mouvement (les vantaux ne doivent pas rencontrer d'obstacles sur leur parcours). La course du vantail ne doit pas présenter de points durs durant le mouvement qui doit être fluide.



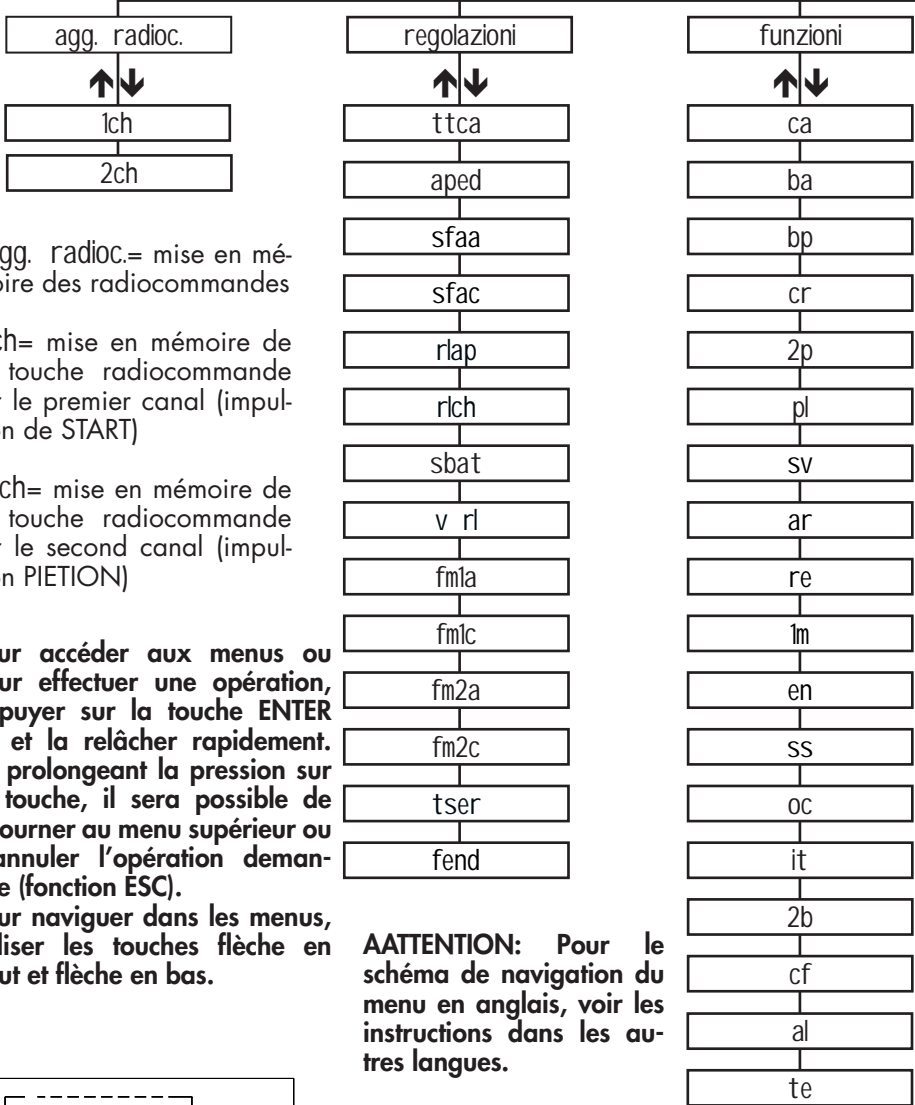
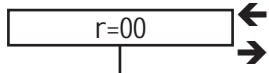
- Bloquer le portail et alimenter la centrale. La led de présence réseau s'allumera alors et le display indiquera r 00 ou f 00. Dans le cas contraire, s'assurer que la centrale soit sous tension et vérifier les entrées mises en fonction (voir la description des diagnostics du display).
- Mettre, un après l'autre, les dispositifs de sécurité en marche et vérifier que l'inscription de diagnostic correspondante apparaisse sur le display. Par exemple, faire intervenir la photocellule et vérifier que le message pho apparaisse sur le display.
Entrer dans le menu et sélectionner la rubrique apprendimento (apprentissage). Les deux premières manœuvres servent pour identifier le début et la fin de la course du moteur. Les deux suivantes servent à relever le pic d'absorption du moteur durant la fermeture et l'ouverture du portail. Dans cette phase, contrôler les valeurs visualisées sur le display.
- A la fin de la phase d'apprentissage, Ok sera affiché sur le display si la programmation est correcte, ou si des erreurs sont intervenues Err sera affiché. Pour sortir de la programmation, appuyer sur la touche de sélection ENTER.
- Programmer correctement les niveaux de force anti-écrasement en ouverture et en fermeture, qui doivent être supérieurs aux valeurs maxima visualisées durant l'apprentissage

ATTENTION: ce réglage peut influencer le degré de sécurité de l'automatisation. Durant les manœuvres d'apprentissage, la centrale ignore les commandes de START et PIETION et travaille avec les paramètres de force programmés. Même si les sécurités restent actives, s'assurer qu'il n'y ait pas d'objets ou de personnes sur la trajectoire de travail du portail.

- Effectuer quelques cycles d'essai en vérifiant le fonctionnement correct de toute l'installation.
- Effectuer les mesures de la force d'impact du portail selon ce qui est spécifié par les normes EN12445.

N.B: Après une coupure d'électricité durant la manœuvre d'ouverture ou de fermeture de l'automatisation, la première commande de START commandera la fermeture totale pour rechercher les butées d'arrêt. Attendre donc que la manœuvre de fermeture jusqu'à la butée soit terminée et programmer alors les nouvelles commandes.

- r= indicateur récepteur rolling code.
- = le trait supérieur indique le fonctionnement de l'encodeur du premier moteur et le trait inférieur celui du second encodeur.
- 00= émetteurs enregistrés



• agg. radioc.= mise en mémoire des radiocommandes

• 1ch= mise en mémoire de la touche radiocommande sur le premier canal (impulsion de START)

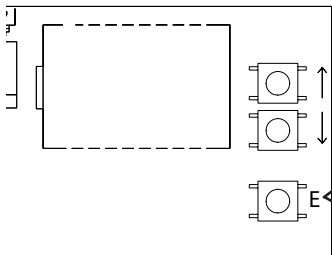
• 2ch= mise en mémoire de la touche radiocommande sur le second canal (impulsion PIETION)

Pour accéder aux menus ou pour effectuer une opération, appuyer sur la touche ENTER (E) et la relâcher rapidement. En prolongeant la pression sur la touche, il sera possible de retourner au menu supérieur ou d'annuler l'opération demandée (fonction ESC).

Pour naviguer dans les menus, utiliser les touches flèche en haut et flèche en bas.

AATTENTION: Pour le schéma de navigation du menu en anglais, voir les instructions dans les autres langues.

ATTENTION: Durant la navigation dans les menus, la centrale ignore les commandes de START et PIETION.

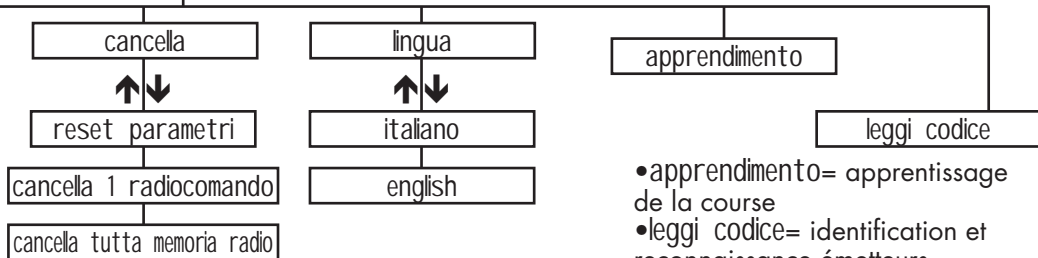


fonction ENTER - simple pression

fonction ESC - pression de deux secondes

F

→ 00 00 ← •00 00= puissance instantanée absorbée par le moteur 1 et par le moteur 2.



- apprendimento= apprentissage de la course
- leggi codice= identification et reconnaissance émetteurs

regolazioni

- ttca= temps de fermeture automatique
- aped= ouverture piétonne
- sfaa= temps de retard en ouverture du moteur 2
- sfac= temps de retard en fermeture du moteur 1
- rlap= course ralentie en ouverture
- rich= course ralentie en fermeture
- sbat= espace de butée
- v rl= vitesse de ralentissement
- fmla= force anti-écrasement du moteur 1 en ouverture
- fmlc= force anti-écrasement du moteur 1 en fermeture
- fm2a= force anti-écrasement du moteur 2 en ouverture
- fmac= force anti-écrasement du moteur 2 en fermeture
- tser= temps d'activation de la serrure électrique
- fend= force finale de poussée sur la butée

funzioni

- ca= fermeture automatique
- ba= blocage des impulsions durant l'ouverture
- bp= blocages des impulsions durant la pause
- cr= fermeture rapide
- 2p= fonctionnement ouvre/ferme
- pl= pré-clignotement
- sv= serrure à ventouse
- ar= coup de bélier en ouverture
- re= économie d'énergie
- 1m= fonctionnement avec un moteur
- en= fonctionnement encodeur
- ss= soft start
- oc= fonctionnement open/close
- it= inversion totale après la rencontre d'un obstacle
- 2b= deux cordons de sécurité
- cf= fonctionnement du récepteur à code fixe
- al= alarme
- te= contrôle diagnostique avant chaque départ

cancella

- reset parametri= programmation des paramètres d'usine
- cancella 1 radiocomando= effacement d'un émetteur
- cancella tutta memoria radio= effacement de tous les émetteurs enregistrés

Ajout de radiocommandes

- Avant de mémoriser un émetteur, s'assurer qu'il soit compatible avec la typologie de récepteur intégré (lors de la première visualisation du display, r apparaîtra si il s'agit d'un récepteur en modalité rolling code ou f si il s'agit d'un récepteur en modalité code fixe). Le récepteur peut mémoriser des codes rolling code de type HCS300 STAGNOLI avec des milliards de combinaisons ou des codes fixes de type HT53200 à 13 bit ou la partie fixe d'un code rolling code (28 bit SN). Il est possible de mémoriser jusqu'à 76 codes.

- En entrant dans le menu, agg. radioc. (*ajout radiocommande*), se porter sur l'inscription du display 1ch ou 2ch et choisir le canal que l'on veut ajouter. En appuyant sur ENTER, l'inscription premi (*appuyer*) sera ensuite visualisée. Appuyer sur la touche que l'on veut mémoriser: l'inscription Ok sera alors visualisée si l'opération est portée à terme de façon correcte, l'inscription err si des erreurs d'enregistrement se sont produites ou l'inscription full si la mémoire du récepteur est pleine.

- En installant une antenne externe à la centrale et loin du sol, la zone de visibilité entre émetteurs et centrale augmente. Se rappeler aussi que les parties métalliques et en béton armé, si placées entre la centrale et le récepteur diminuent la capacité de réception de ce dernier.

Réglages

- **tcca (temps de fermeture automatique)**= c'est le temps qui s'écoule entre l'ouverture complète du portail et sa fermeture qui se produit en mode automatique. Si la photocellule est occupée, le temps de tcca est calculé à partir du moment où la photocellule se libère. Le temps de défaut programmé par Stagnoli est de 10 sec. et est réglable de 1 à 240 sec.

- **aped (ouverture piétonne)**= c'est la longueur de la course exprimée en centimètres de l'ouverture partielle, c'est-à-dire de la modalité piétonne. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 70 et est réglable de 30 à 150.

- **sfaa (temps de retard en ouverture du moteur 2)**= En phase d'ouverture, le second moteur retarde son départ. Le temps de défaut programmé par Stagnoli est 1 et est réglable de 0 à 10 secondes.

- **sfac (temps de retard en fermeture du moteur 1)**= En phase de fermeture, le premier moteur retarde son départ. Le temps de défaut programmé par Stagnoli est 3 et est réglable de 0 à 10 secondes.

ATTENTION: avant de programmer les ralentissements, contrôler que le portail soit correctement équilibré. Durant cette phase en effet, les moteurs ont moins de force et la programmation de ce paramètre peut influencer le degré de sécurité de l'installation. Contrôler, une fois le réglage de ces paramètres terminé, les forces d'impact du portail.

- **rlap (course ralentie en ouverture)**= la centrale ralentit la course des moteurs dans la partie finale de sa phase d'ouverture. La course de défaut programmée par Stagnoli est 20cm et est réglable de 0 à 70cm (vantail de 1,8 m).

F

• **r1ch (course ralentie en fermeture)**= la centrale ralentit la course du moteur dans la partie finale de sa phase de fermeture. La course de défaut programmée par Stagnoli est 20 cm et est réglable de 0 à 70 cm (vantail de 1,8 m).

ATTENTION: avant de programmer les ralentissements, contrôler que le portail soit installé de façon correcte. Durant cette phase, en effet, le moteur a moins de force et la programmation de ce paramètre peut influencer le degré de sécurité de l'installation. Contrôler, une fois le réglage de ces paramètres terminé, les forces d'impact du portail.

• **sbat (espace de butée)**= c'est l'espace en centimètres avant la butée (en ouverture ou en fermeture) durant lequel la centrale interprète les obstacles comme fins de course et s'arrête. L'espace de défaut programmé par Stagnoli est de 5 cm et est réglable de 1 à 10 cm.

ATTENTION: la programmation de ce paramètre peut influencer le degré de sécurité de l'installation. L'installation doit être effectuée en respectant les cotes de sécurité de façon à maintenir ce paramètre le plus bas possible et l'installation la plus sûre possible.

• **v r1 (vitesse de ralentissement)**= ce sont les valeurs relatives à la vitesse auxquelles les moteurs opèrent en phase de ralentissement. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 3 et est réglable de 1 à 4, où la valeur la plus basse indique une vitesse lente et 4 indique une vitesse égale à la moitié de la vitesse opérationnelle des moteurs.

• **fm1a (force anti-écrasement du moteur 1 en ouverture)**= c'est la force anti-écrasement du premier vantail du portail exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum qu'il peut fournir. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 50 et est réglable de 20 à 99.

• **fm1c (force anti-écrasement du moteur 1 en fermeture)**= c'est la force anti-écrasement du premier vantail du portail exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum qu'il peut fournir. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 50 et est réglable de 20 à 99.

• **fm2a (force anti-écrasement du moteur 2 en ouverture)**= c'est la force anti-écrasement du second vantail du portail exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum qu'il peut fournir. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 50 et est réglable de 20 à 99.

• **fm2c (force anti-écrasement du moteur 2 en fermeture)**= c'est la force anti-écrasement du second vantail du portail exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum qu'il peut fournir. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 50 et est réglable de 20 à 99.

ATTENTION: la programmation de ces deux paramètres peut influencer le degré de sécurité de l'installation. Stagnoli conseille de programmer ces paramètres avec une marge de sécurité telle qu'ils soient au moins de + 10 par rapport au niveau maximum de courant consommé par le moteur respectivement en phase d'ouverture et de fermeture. Celui-ci peut être lu sur le display durant la course du moteur dans la deuxième page vidéo principale.

Si fm1a, fm1c, fm2a et fm2c ont une valeur basse, cela indique une plus grande

F

sensibilité anti-écrasement. Vérifier à la fin de l'installation que les forces d'impact respectent la norme EN12453.

• **tser (temps d'activation de la serrure électrique)**= c'est le temps exprimé en secondes qui s'écoule entre la fermeture totale du portail et l'intervention de la serrure électrique. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 2 et est réglable de 0 à 7 secondes.

ATTENTION: vérifier que l'accrochage à la serrure se fasse sans créer de frictions et régler le paramètre tser en conséquence.

• **fend (force finale de poussée sur la butée)**= c'est la force que les moteurs exercent en phase de fermeture une fois qu'ils ont atteint les butées de fin de course. Elle est exprimée en pourcentage par rapport à la force maximum que les moteurs peuvent exercer. La valeur de défaut programmée par Stagnoli est 30 et est réglable de 20 à 70.

ATTENTION: régler fend à une valeur basse si la structure du portail n'est pas solide. Le réglage de ce paramètre peut influencer le temps et la force avec lesquels le portail travaille durant la phase finale de sa course.

Fonctions

• **ca (fermeture automatique)**= fermeture automatique du portail après son ouverture complète.

ca=0 fonction non habilitée.

ca=1 fonction habilitée.

Programmer le réglage ttca pour personnaliser le temps qui doit s'écouler entre la fin de l'ouverture et le début de la fermeture automatique. N.B: Si ca=1 et 2p=0, une commande de START, donnée alors que le portail est en ouverture, arrête le portail et charge le temps ttca de fermeture automatique.

• **ba (bloc impulsions durant l'ouverture)**= la centrale ignore les impulsions de START durant la phase d'ouverture.

ba=0 fonction non habilitée.

ba=1 fonction habilitée.

• **bp (bloc impulsions durant la pause)**= la centrale ignore les impulsions de START durant la pause entre l'ouverture et la fermeture automatique (ca=1).

bp=0 fonction non habilitée.

bp=1 fonction habilitée.

Ces fonctions permettent au portail de ne pas se bloquer ou de ne pas intervertir la course à cause d'autres commandes de START, comme par exemple dans des copropriétés.

• **cr (fermeture rapide)**= si il y a un passage à travers les photocellules durant la phase d'ouverture ou quand le portail est ouvert, le temps du réglage ttca (si activé ou supérieur à 3 sec) est automatiquement réduit à 3 sec.

cr=0 fonction non habilitée.

cr=1 fonction habilitée.

• **2p (fonctionnement ouvre/ferme)**= 2p=1 fonction habilitée: à chaque impulsions

F

de START, le mouvement du portail intervertit la direction (OUVERTURE - FERMETURE).

2p=0 fonction non habilitée.: la séquence de mouvement du portail devient OUVERTURE-ARRET (ttca) - FERMETURE - STOP.

- **pl (pré-clignotement)**= après la commande d'ouverture du portail, le clignotant ou la lumière de courtoisie se mettent en marche pendant deux secondes avant que la phase d'ouverture ou de fermeture ne commence.

pl=0 fonction non habilitée.

pl=1 fonction habilitée.

- **SV (serrure à ventouse)**= en activant cette fonction, au début de la manœuvre d'ouverture, une serrure électrique à 12V est commandée après un temps d'activation réglé par le paramètre tser.

SV=0 fonction non habilitée. (la sortie est active seulement pendant le temps tser).

SV=1 fonction habilitée. (la sortie reste active et se désactive seulement pour le temps tser).

- **ar (coup de bélier en ouverture)**= avant de commencer la manœuvre d'ouverture, le moteur 1 pousse le vantail en fermeture pendant deux secondes en permettant à la serrure électrique de s'éloigner de la butée. La serrure se met alors en fonction et la manœuvre se poursuit régulièrement en ouverture.

ar=0 fonction non habilitée.

ar=1 fonction habilitée.

- **re (économie d'énergie)**= maintient les photocellules éteintes quand l'installation n'est pas en marche permettant ainsi des économies d'énergie. Les photocellules restent ainsi actives seulement durant le mouvement des vantaux.

re=0 fonction non habilitée.

re=1 fonction habilitée.

Raccorder l'alimentation +/-24V, aussi bien de l'émetteur que du récepteur, à la sortie du clignotant.

- **1m (un moteur)**= fonctionnement de l'installation avec le moteur 1 seulement.

1m=0 fonction non habilitée.

1m=1 fonction habilitée.

- **en (fonctionnement encodeur)**= permet le fonctionnement du système même en cas de panne de l'encodeur (le portail se bloque peu après son départ et l'inscription ENC1 ou ENC2 est affichée sur le display).

en=0 encodeur non habilité.

en=1 encodeur habilité.

ATTENTION: le fonctionnement du système sans l'encodeur doit être considéré comme gestion d'urgence. Dans cette modalité, tout obstacle rencontré par les moteurs commande l'inversion du mouvement d'environ 20 cm.

- **SS (soft start)**= permet aux moteurs d'effectuer un départ doux et à vitesse réduite pour diminuer la sollicitation des parties mécaniques de l'installation. En activant cette fonction, les moteurs fournissent une force inférieure lors de la phase

F

de départ.

SS=0 fonction non habilitée.

SS=1 fonction habilitée.

• **OC (fonctionnement open/close)**= l'entrée sur la plaque à bornes de START devient OPEN et l'entrée sur la plaque à bornes de PIETON devient CLOSE. Dans cette modalité, une commande ouvre le portail et l'autre le ferme sans arrêts intermédiaires. Les fonctions START et PIETON peuvent être activées avec la radio-commande respectivement sur le premier et le second canal.

OC=0 fonction non habilitée.

OC=1 fonction habilitée.

• **it (inversion totale)**= en activant cette fonction, les moteurs, si ils rencontrent un obstacle, aussi bien en phase d'ouverture qu'en phase de fermeture, intervertissent le mouvement et ferment totalement le portail. En phase de fermeture, si ils rencontrent un obstacle, il intervertissent le mouvement et s'ouvrent complètement. Si la fonction n'est pas active, en phase d'ouverture, les moteurs s'arrêtent si ils rencontrent un obstacle alors qu'en phase de fermeture, ils intervertissent le mouvement 50 cm avant de s'arrêter.

it=0 fonction non habilitée.

it=1 fonction habilitée.

• **2b (deux cordons de sécurité)**= Fonctionnement avec deux cordons de sécurité 8k2 reliés en parallèle.

2b=0 fonction non habilitée.

2b=1 fonction habilitée.

• **cf (fonctionnement du récepteur intégré à code fixe)**= Cf=0 récepteur fonctionnant avec les codes rolling code.

Cf=1 récepteur fonctionnant avec les codes fixes.

Le fonctionnement à code fixe ou à rolling code du récepteur est affiché aussi sur la page-écran initiale du display, où r-00 indique le fonctionnement à rolling code et f-00 à code fixe.

Le récepteur peut mémoriser des codes rolling code de type HCS300 STAGNOLI avec des milliards de combinaisons ou des codes fixes de type HT53200 à 13 bit ou la partie fixe d'un code rolling code (28 bit SN).

• **al (alarme)**= Alarme qui signale que le portail est resté ouvert. Cette fonction active la sortie SCA, 20 secondes après la fin du temps réglé par ttCa et le portail résulte encore ouvert.

al=0 fonction non habilitée.

al=1 fonction habilitée.

• **te (test)**= un contrôle diagnostic d'intégrité des détecteurs à encodeur et ampérométrique est effectué avant chaque démarrage des moteurs.

te=0 fonction non habilitée.

te=1 fonction habilitée.

Effacer

•reset parametri (*reset paramètres*)= pour effacer les paramètres des réglages et des fonctions réglés et reprogrammer les paramètres d'usine, une fois entré dans le menu cancella (*effacer*), se porter sur l'inscription reset parametri sur le display et appuyer sur la touche ENTER. Le message RESE sera affiché et clignotera tant que l'intention de reprogrammer tous les paramètres ou d'annuler l'opération ne sera pas confirmée. Les paramètres insérés par défaut sont: ttca=10, aped=70, sfaa=1, sfac=3, rlap=20, rch=20, sbat=5, v rl=3, fmla=50, fmlc=50, fm2a=50, fm2c=50, tser=2, fend=30, ca=1, ba=0, bp=0, cr=0, 2p=0, pl=0, sv=0, ar=0, re=0, lm=0, en=1, ss=0, ac=0, it=0, 2b=0, cf=0, al=0, te=0.

•cancella 1 radiocomando (*efface 1 radiocommande*)= pour effacer le code d'un émetteur, une fois entré dans le menu cancella (*effacer*), se porter sur l'inscription cancella 1 radiocomando sur le display et appuyer sur la touche ENTER. Le message PREMI sera affiché. Appuyer alors sur la touche de l'émetteur à effacer. Si l'opération est correctement menée à terme, le message OK sera affiché. Dans le cas contraire, ERR sera affiché.

•cancella tutta memoria radio (*efface toute la mémoire radio*)= pour effacer tous les émetteurs enregistrés, une fois entré dans le menu cancella (*effacer*), se porter sur l'inscription cancella tutta memoria radio sur le display et appuyer sur la touche ENTER. Le message PRG sera affiché et clignotera tant que l'intention d'effacer tous les codes enregistrés en appuyant sur la touche ENTER ou d'annuler l'opération en prolongeant la pression de la touche, ne sera pas confirmée.

N.B : Pour porter l'effacement de la mémoire radio à terme, il est demandé de confirmer deux fois la volonté d'effacer(cancella tutta memoria radio et PRG).

Langue

Les messages sur le display peuvent être affichés en deux langues: italiano et english.

Pour choisir la langue de fonctionnement, se porter sur le menu lingua (*langue*) et appuyer sur ENTER. Se porter alors sur la langue italiano ou english et confirmer en appuyant de nouveau sur ENTER.

Apprentissage

Cette opération permet à l'automation d'établir automatiquement le début et la fin de la course en déterminant les butées mécaniques respectives. Avant de procéder à cette opération, s'assurer que le portail soit solidement installé et que la fonction EN de la centrale soit active (Stagnoli fournit la centrale avec cette fonction déjà active).

Une fois que la rubrique apprendimento (*apprentissage*) est visualisée sur le display, appuyer sur la touche ENTER. Les moteurs fermeront alors le portail, le rouvriront totalement et répéteront cette opération encore une fois en indiquant sur le display de la centrale la consommation maximum des moteurs. Programmer ensuite les valeurs des réglages fmla et fmlc de façon à ce qu'elles soient supérieures aux valeurs relevées (si fmla, fmlc, fm2a et fm2c ont des valeurs basses, indiquent une plus grande sensibilité anti-écrasement).

En cas de consommation particulièrement élevée, vérifier qu'il n'y ait pas d'endroit où le portail rencontre une plus grande friction. Pour ce faire, il suffira de

F

contrôler les valeurs correspondant au courant instantané absorbé par le moteur durant sa course et affichées sur la deuxième page-écran principale du display. Si l'opération est portée à terme de façon correcte, le message OK sera affiché. Dans le cas contraire, ERR sera affiché.

ATTENTION: durant les manœuvres d'apprentissage, la centrale ignore les commandes de START et PIETON et travaille avec les paramètres de force programmés. Même si les sécurités restent actives, s'assurer qu'il n'y ait pas d'objets ou de personnes sur la trajectoire de travail de la fermeture.

Lire le code

Il est possible de vérifier si un code a déjà été mémorisé. Se positionner sur l'inscription leggi codice (*lire le code*) et appuyer sur la touche ENTER, pour que le message PREMI (*appuyer*) soit affiché sur le display. En appuyant alors sur la touche de l'émetteur que l'on désire vérifier, une série de pages-écrans de description du code seront visualisées:

Le premier caractère indique le producteur de la radiocommande, où S indique Stagnoli et - un producteur générique.

Le deuxième caractère indique la typologie de code où r indique rolling code et f code fixe.

Les deux derniers caractères indiquent le code de la touche enfoncée.

• première page-écran: S r 01 o - f 01.

Le premier caractère indique le producteur de la radiocommande, où S indique Stagnoli et - un producteur générique.

Le deuxième caractère indique la typologie de code où r indique rolling code et f code fixe.

Les deux derniers caractères indiquent le code de la touche enfoncée.

• deuxième page-écran: P_00, où P indique le mot "position" et le nombre suivant (progressif de 0 à 75), indique, la position occupée par l'émetteur en mémoire. Si l'émetteur n'est pas présent en mémoire, ---- s'affichera sur le display.

• troisième et quatrième pages-écrans: la codification hexadécimale de l'émetteur sera affichée.

Pages-écrans de statistique

La centrale de commande dispose de quatre pages-écrans de statistique qui sont affichées en maintenant la pression sur la touche ENTER une fois que le display est positionné sur le menu principal :

• première page-écran: E101, où E2 indique le moteur Hermes à 24V et 01 la version du logiciel.

• deuxième et troisième pages-écrans: 0000 0000 indiquent le nombre de manœuvres complètes effectuées.

• quatrième page-écran: indique la course en mémoire.

Pages-écrans de diagnostic

La centrale est en mesure de reconnaître les problèmes ou les alarmes qui peuvent se produire sur l'installation et pour lesquels elle peut signaler certains messages sur le display pour permettre de déterminer le problème:

•1 rf= activation de la commande de START sur le premier canal de radiofréquence.

•2 rf= activation de la commande de START sur le canal piéton.

F

- ph0= activation de l'entrée des photocellules en fermeture sur la plaque à bornes.
- ph0A= activation de l'entrée des photocellules en fermeture et en ouverture sur la plaque à bornes.
- bar= activation du cordon de sécurité.
- st0= impulsion de stop.
- enc1= intervention du détecteur à encodeur sur le premier moteur.
- enc2= intervention du détecteur à encodeur sur le second moteur.
- ape= activation de la commande d'ouverture (avec 0C=1).
- clo= activation de la commande de fermeture (avec 0C=1).
- ped= activation de la commande d'entrée piétonne.
- am1= activation du détecteur anti-écrasement sur le moteur 1.
- am2= activation du détecteur anti-écrasement sur le moteur 2.

F.A.Q. - Les questions les plus fréquemment posées

Pourquoi choisir un émetteur rolling code plutôt qu'un émetteur à code fixe ?

Les émetteurs rolling code sont considérés plus sûrs car ils ne peuvent pas être clonés et ont plus de 200 millions de combinaisons qui changent à chaque transmission. Les émetteurs à code fixe, en revanche, disposent de 1024 combinaisons de codes qui ne changent pas à chaque transmission.

La centrale peut-elle gérer le fonctionnement du moteur avec les batteries d'urgence?

Oui. Pour utiliser les batteries d'urgence, utiliser le kit prévu à cet effet, fourni par Stagnoli.

La centrale ne reconnaît pas l'émetteur. Pourquoi?

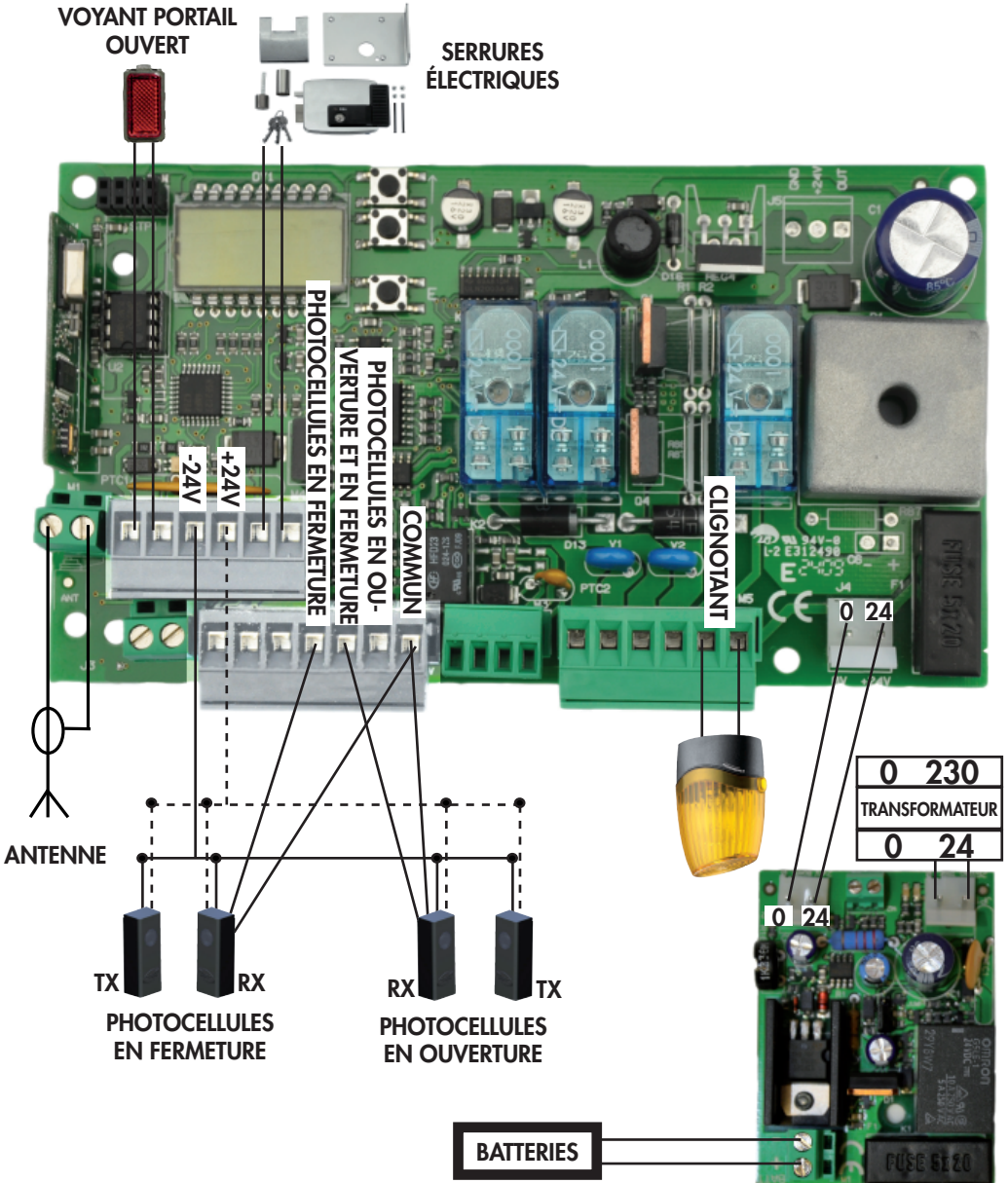
S'assurer d'utiliser une centrale et des émetteurs du même type. Il est possible de vérifier sur la première page-écran le type de récepteur utilisé par la centrale et le changer éventuellement en programmant le paramètre Cf.

Lorsqu'elle arrive aux butées d'arrêt, l'automatisation intervertit le mouvement au lieu de s'arrêter. Pourquoi?

Une des causes qui peut provoquer la perte de références est le fait que l'automatisation ait été activée alors qu'elle était débloquée. Pour que la centrale retrouve ses références, il suffit de couper la tension, de s'assurer que l'automatisation soit bloquée et de remettre ensuite la tension à la centrale. Dès la première impulsion de start, la centrale retrouve ses références.

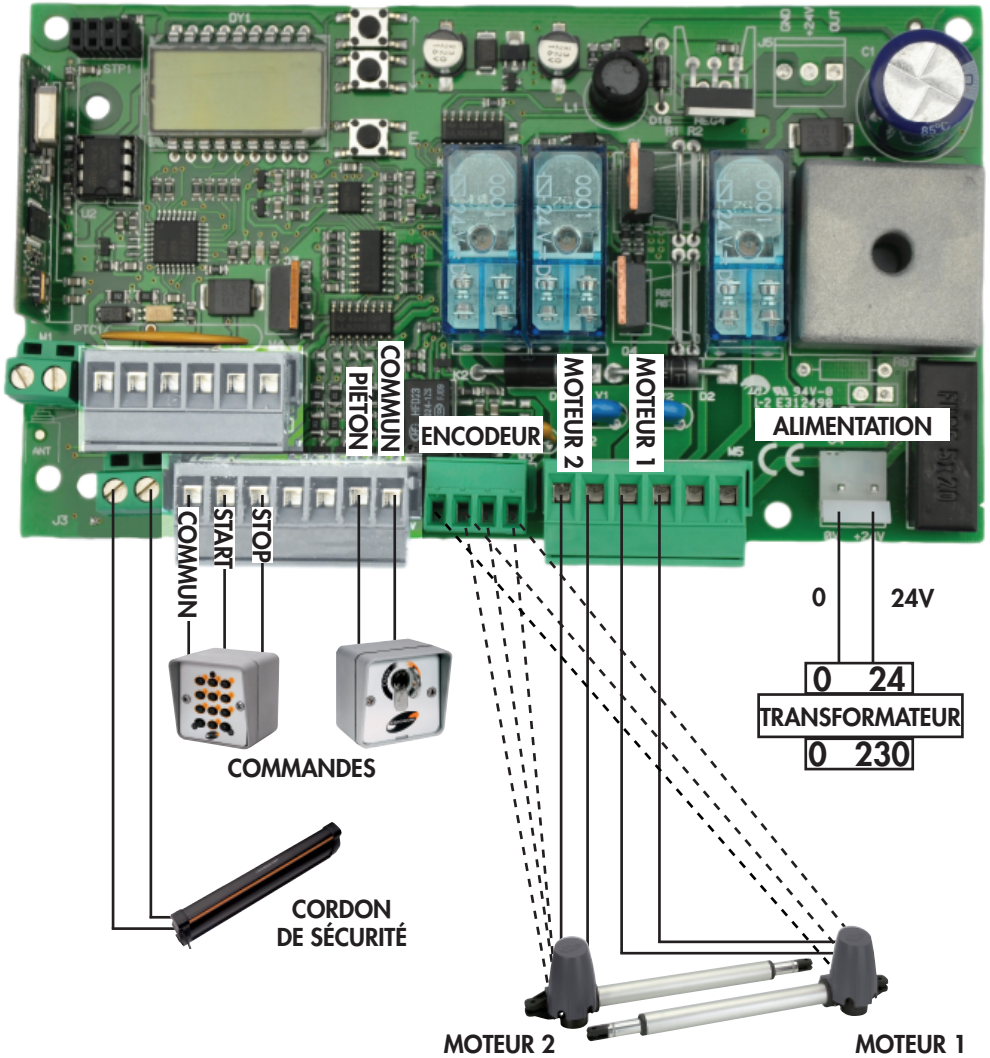
Données Techniques

- Alimentation de l'automatisation: 230V - 50/60Hz.
- Fusible de protection primaire transformateur: T1,25A/230V.
- Fusible de protection de la sortie accessoires 24V: F2,5A.
- Récepteur intégré (433Mhz): capacité maximum 76 codes radio.
- Température de fonctionnement: -20° +55°
- Puissance nominale maximum des moteurs: 70W+70W
- Puissance maximum de la sortie clignotant: 25W
- Puissance maximum de la sortie voyant portail ouvert (SCA): 5W
- Dispositif électronique anti-écrasement: ampérométrique + à encodeur



CENTRALE DU CHARGEUR DE BATTERIES

ATTENTION : Si un chargeur de batteries est utilisé, la centrale de commande est alimentée par la centrale du chargeur de batteries C24, raccordée à un transformateur. Pour les détails du raccordement, voir les instructions correspondantes.



I

GB

F

D

E

Dichiarazione di conformità

Il sottoscritto Francesco Albiero, dichiara che il prodotto **E24** è conforme a tutte le norme tecniche relative al prodotto entro il campo di applicabilità delle Direttive Comunitarie.

Declaration of Conformity

The undersigned, Francesco Albiero, declares that the product **E24** is in compliance with the technical requirements of the European Directives.

Déclaration de conformité

Le soussigné, Francesco Albiero, déclare que le produit **E24** est conforme à toutes les normes techniques relatives au produit dans le champ d'applicabilité des Directives Communautaires.

Konformitätserklärung

Der Unterzeichnete, Francesco Albiero, erklärt, dass der Produkt **E24** mit den technischen Erfordernissen der EG Richtlinien übereinstimmt.

Declaración de conformidad

El suscrito Sr. Francesco Albiero declara que el producto **E24** es conforme a los criterios técnicos requeridos por las directivas comunitarias.

2004/108/CE EMC**2006/95/CE LVD****99/05/CE R&TTE**

Costruttore e rappresentante autorizzato:

Authorized producer and representative:

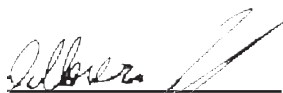
Constructeur et représentant autorisé:

Genehmigter Hersteller und Vertreter:

Fabricante y representante autorizado:

Stagnoli T.G. srl
Via Mantova, trav 1, 105 A/B
25017 Lonato (BS)

Italy
tel: +39.0309139511
fax: +39.0309139580



Mr. Francesco Albiero
 The President



Stagnoli T.G. srl
 Via Mantova, trav. 1, 105A/B
 +39.0309139511 +39.0309139580
 info@stagnoli.com
 www.stagnoli.com