

MANUAL DO UTILIZADOR / INSTALADOR  
MANUAL USUARIO / INSTALADOR  
NOTICE UTILISATEUR / INSTALLATEUR  
USER / INSTALLER MANUAL  
MANUALE UTENTE / INSTALLATORE

**FLASH**



## AVISOS DE SEGURANÇA

- Leia atentamente o manual, caso tenha dúvidas contacte a assistência **MATIKGATE AUTOMATION**.
- Este manual contém instruções e avisos de segurança. A instalação incorreta do automatismo pode causar ferimentos graves.
- Guarde este manual de instruções para consulta em futuros trabalhos de manutenção.
- A **MATIKGATE AUTOMATION** não se responsabiliza pelo incorreto uso do produto, ou pelo uso que não aquele para o qual foi projetado.
- A **MATIKGATE AUTOMATION** não se responsabiliza se as normas de segurança não foram cumpridas na instalação do equipamento a ser automatizado, nem por qualquer deformação que possa ocorrer ao mesmo.
- Este produto foi desenhado e produzido estritamente para o uso indicado neste manual. Qualquer outro uso que não o indicado pode danificar o produto e/ou causar danos físicos e materiais.
- Não faça alterações nos componentes do motor e seus acessórios.
- Não manter o produto perto de fontes de calor ou chamas abertas, podendo danificá-lo, corrompê-lo ou originar situações perigosas.
- Mantenha os emissores fora do alcance das crianças, de modo a evitar acidentes.
- O utilizador não deverá, em nenhuma circunstância, tentar reparar ou ajustar o automatismo, deverá chamar um técnico qualificado.
- O instalador deve informar o cliente de como manusear o produto em caso de emergência e providenciar o manual do mesmo.
- O instalador, antes de efetuar a montagem, tem que verificar se o intervalo de temperatura indicado no automatismo é adequado à localização da instalação.
- O instalador, antes de efetuar a montagem, tem que verificar se o equipamento a automatizar está em boas condições mecânicas, corretamente equilibrado e se abre e fecha adequadamente.
- Este automatismo é estritamente para uso interno.
- As manutenções preventivas devem ser realizadas a cada 6 meses.

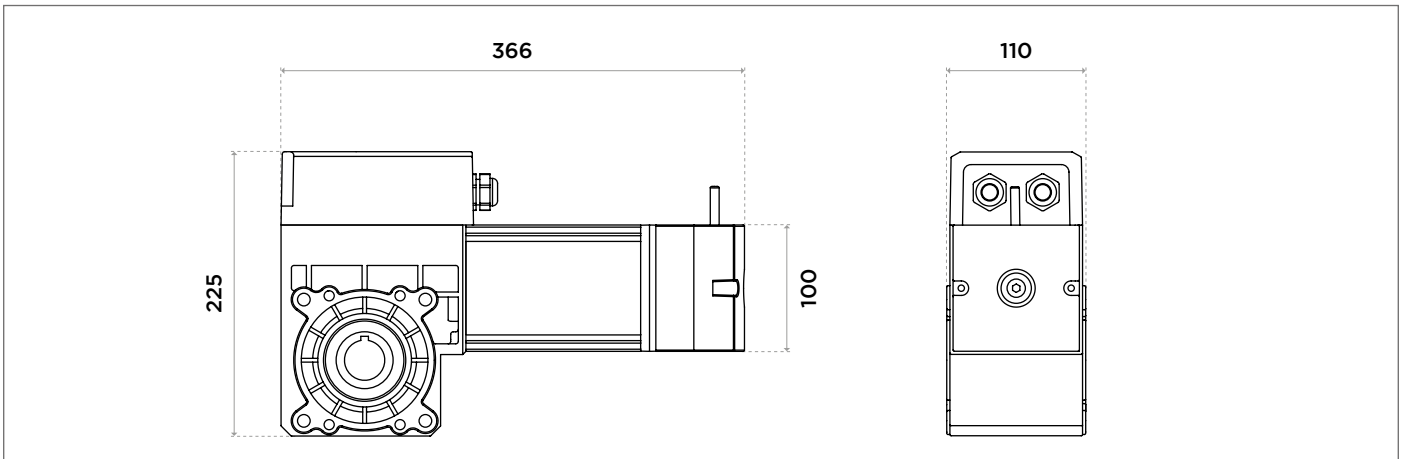
## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS - MOTOR

	FLASH30	FLASH40	FLASH60	FLASH80
Alimentação	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz
Potência	750W	1000W	1500W	2200W
Força	30N	40N	60N	80N
Frequência de trabalho	Intensivo	Intensivo	Intensivo	Intensivo
Velocidade	140RPM	140RPM	140RPM	140RPM
Classe de proteção	IP54	IP54	IP54	IP54
Motor	Servo	Servo	Servo	Servo
Temperatura de trabalho	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C
Área máxima	≤9m <sup>2</sup>	≤12m <sup>2</sup>	≤18m <sup>2</sup>	≤25m <sup>2</sup>

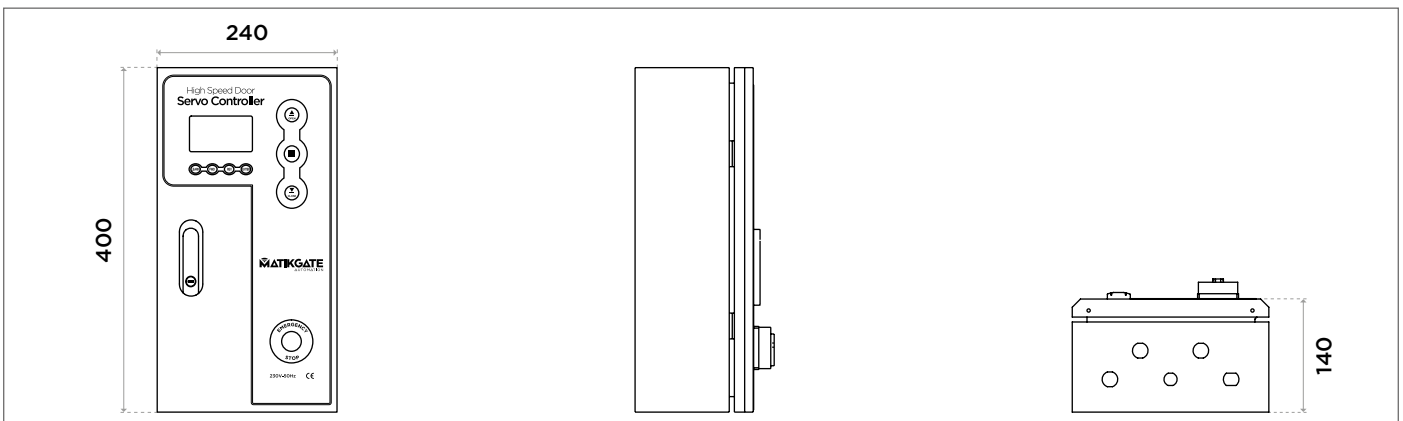
## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS - CENTRAL

	FLASH BOARD
Alimentação	230V 50Hz
Potência de saída	1.5Kw
Temperatura de funcionamento	-10°C +50°C
Temperatura de armazenamento	-25°C +55°C
Humidade	30% - 85%

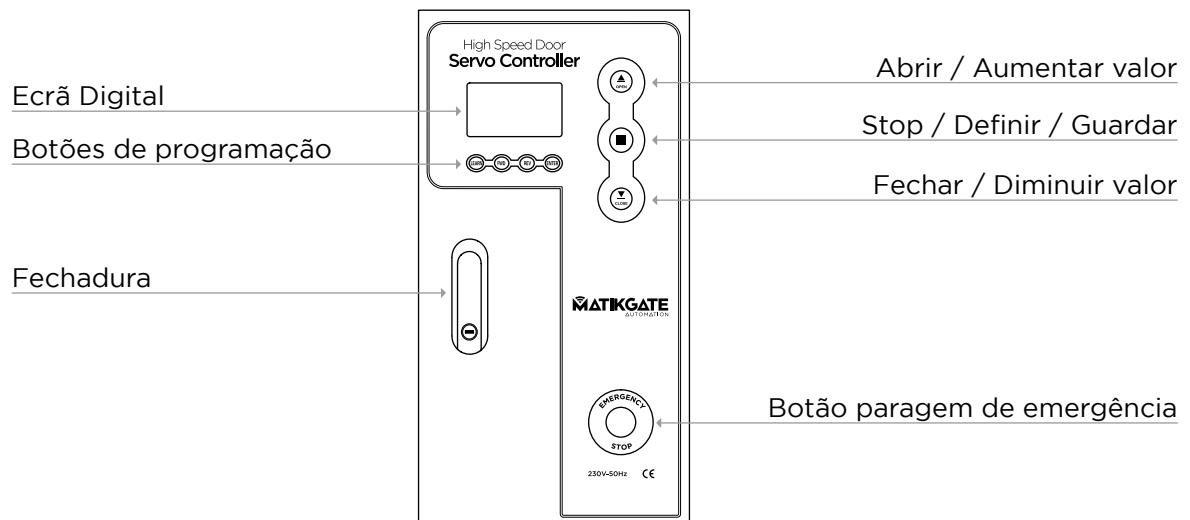
## DIMENSÕES - MOTOR



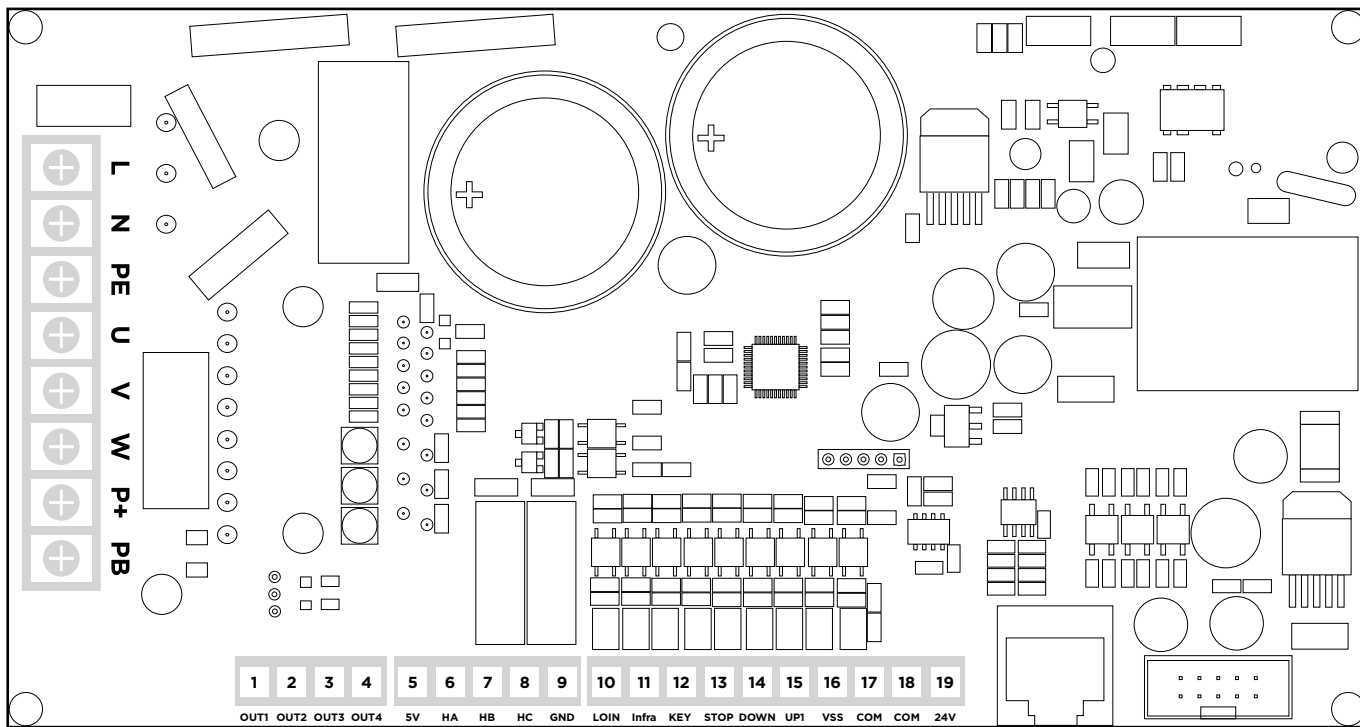
## DIMENSÕES - CENTRAL



## DESCRIÇÕES - CENTRAL



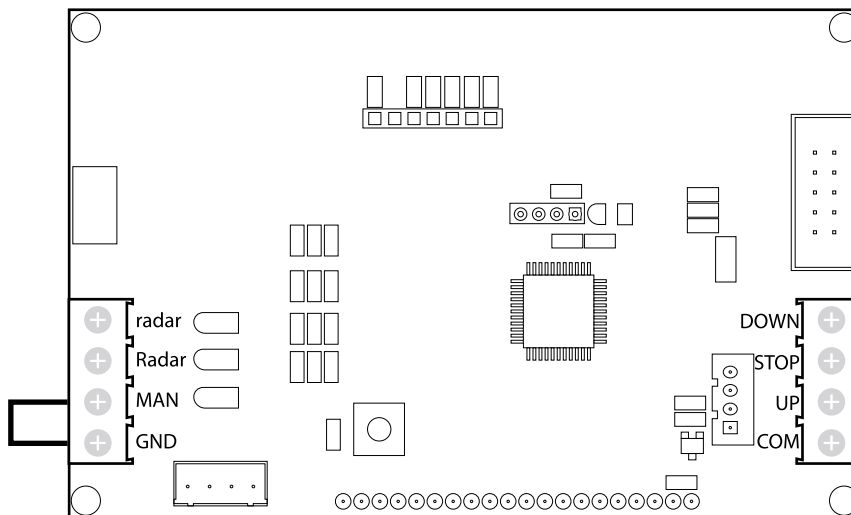
# LIGAÇÕES ELÉTRICAS



- L** Fase alimentação
- N** Neutro alimentação
- PE** Ligação Terra
- U** Ligação Motor
- V** Ligação Motor
- W** Ligação Motor
- P+** Sem função
- PB** Sem função

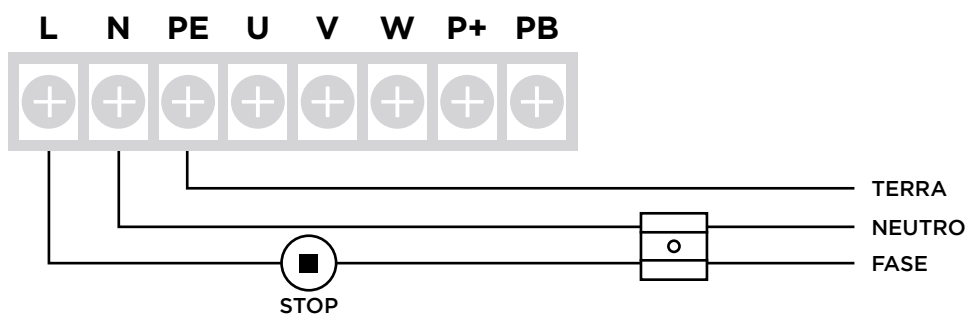
- 1** Saída de Relé
- 2** Saída de Relé
- 3** Saída de Relé
- 4** Saída de Relé
- 5** Ligação Encoder
- 6** Ligação Encoder
- 7** Ligação Encoder
- 8** Ligação Encoder
- 9** Ligação Encoder
- 10** Contacto de Segurança Porta de Serviço

- 11** Contacto de Segurança Fococélulas
- 12** Contacto Passo-a-Passo
- 13** Contacto Stop
- 14** Contacto Fecho
- 15** Contacto Abertura
- 16** Sem função
- 17** Comum
- 18** Comum
- 19** Alimentação

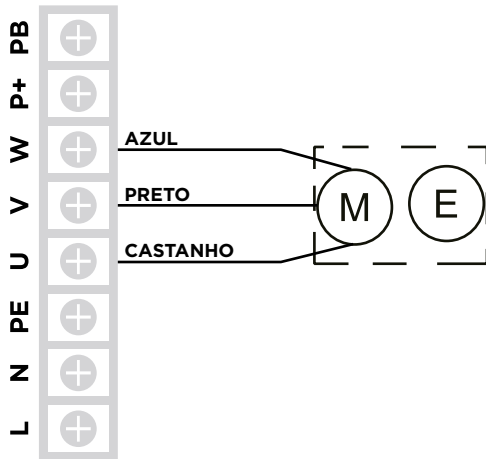


- DOWN + Contacto Fecho
- STOP + Contacto STOP
- UP + Contacto Abertura
- COM + Comum

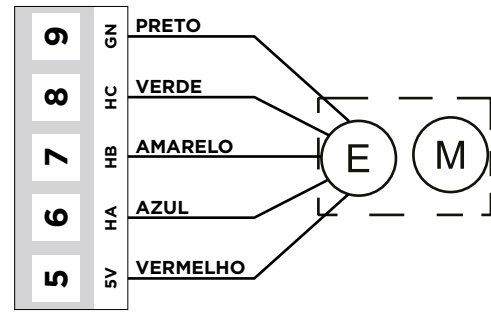
## ALIMENTAÇÃO



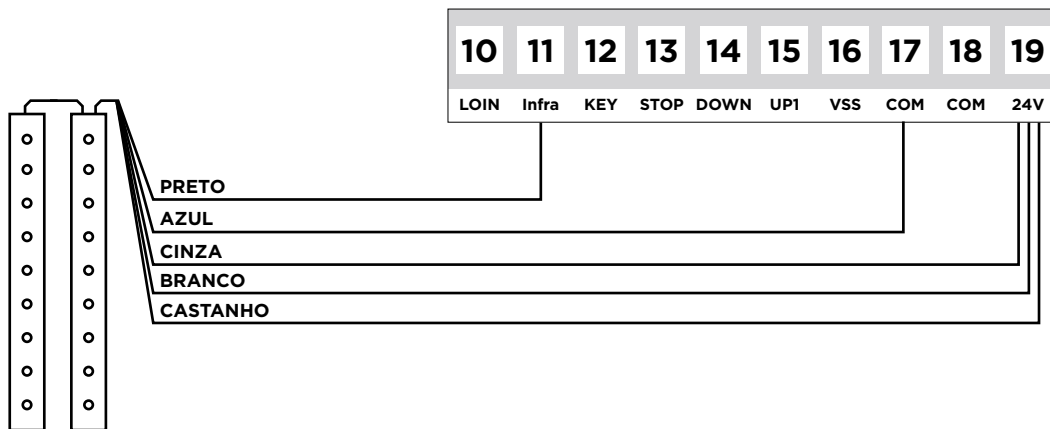
## MOTOR



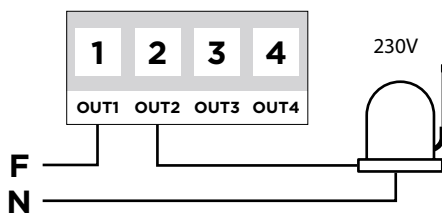
## ENCODER



## BARREIRA FOTOCÉLULAS SEGURANÇA

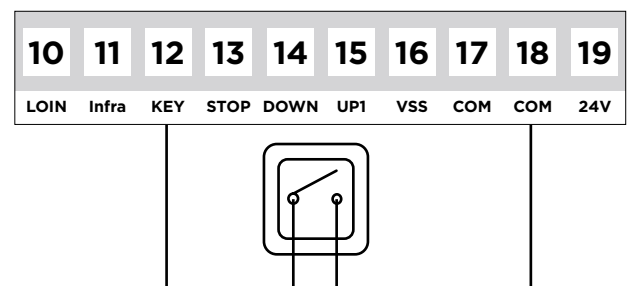


## PIRILAMPO

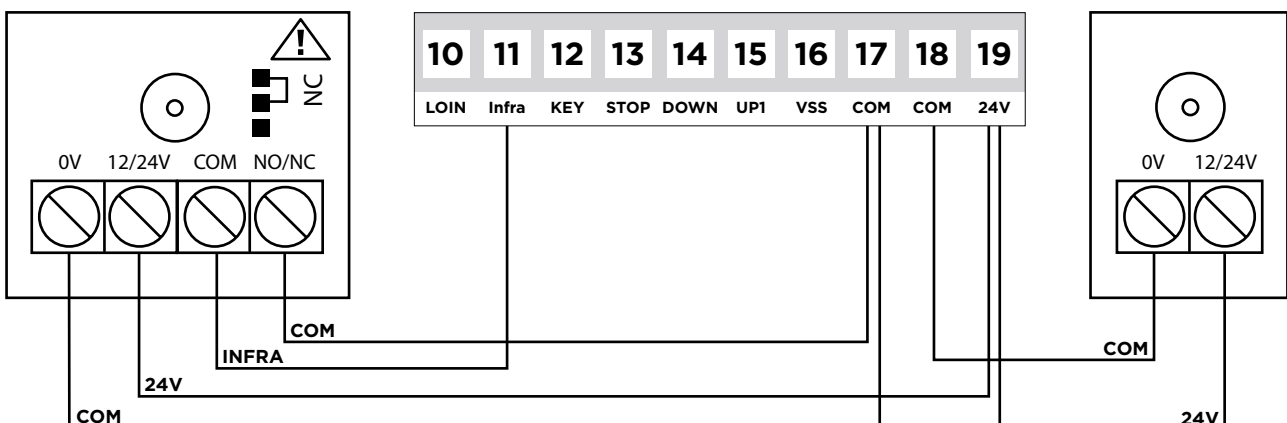


NOTA: Alterar parâmetro "Relay Select" para valor 1.

## BOTÃO DE PAREDE



## FOTOCÉLULAS

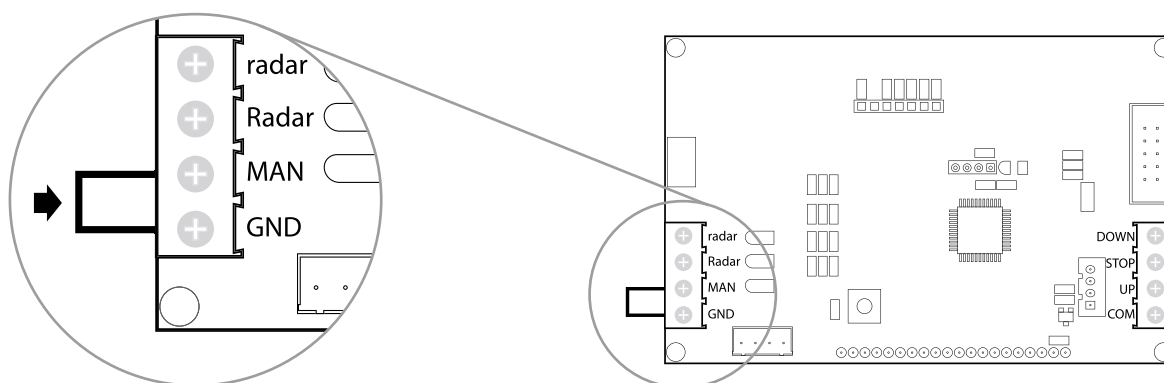


## ALTERAR PARÂMETROS

1. Pressionar 4 segundos o botão **LEARN**, aparece no ecrã “Password”.
2. Pressionar 2 vezes o botão **FWD** para inserir o valor 20. Confirmar com 1 toque no botão **ENTER**.
3. Utilizar os botões **FWD**, **ENTER** e **REV** para alterar os parâmetros que desejar.
4. Depois de alterados os parâmetros necessários, pressionar 4 segundos **LEARN** para voltar ao ecrã principal.
5. Caso o sentido de rotação esteja invertido, alterar o parâmetro **MotorDir**.

## PROGRAMAR TEMPO DE TRABALHO

1. Pressionar 4 segundos o botão **LEARN**, aparece no ecrã “Password”.
2. Pressionar 1 vez **FWD** para inserir o valor 10. Confirmar com 1 toque no botão **ENTER**.
3. Pressionar 1 vez **ENTER** para seleccionar o valor de encoder à direita. Pressionar **FWD** para a porta subir até ao limite desejado, largar o botão.
- 3.1. Caso o sentido de rotação esteja invertido, alterar o parâmetro **MotorDir**.
4. Pressionar **ENTER** para confirmar a subida. Pressionar **REV** 1 vez para passar para programação de descida.
5. Pressionar 1 vez **ENTER** para seleccionar o valor de encoder à direita. Pressionar **REV** para a porta descer até ao limite de fecho, largar o botão.
6. Pressionar 1 vez **ENTER** para confirmar a descida.
7. Pressionar **REV** para concluir a programação e voltar ao ecrã principal.



**ATIVAR FECHO AUTOMÁTICO:** Remover shunt **GND - MAN** na placa da tampa.



## LISTA DE PARÂMETROS

Nome	Configuração		P. de Fábrica
<b>FreqFWD</b>	0 - 100	Velocidade de abertura	75
<b>FreqREV</b>	0 - 100	Velocidade de fecho	40
<b>DOWNDelay</b>	1 - 600	Tempo de fecho automático	10
<b>InfraDist</b>	0 - 600	Altura em que ativa fotocélula	20
<b>BufferUP</b>	100 - 3000	Distância abrandamento em subida	1200
<b>RsvUP</b>	2 - 100	Ajuste fino de distância em abertura	8
<b>BufferDOWN</b>	100 - 3000	Distância abrandamento em descida	300
<b>RsvDOWN</b>	2 - 100	Ajuste fino de distância em fecho	8
<b>ACCTime</b>	10 - 200	Distância de aceleração	50
<b>DECTime</b>	10 - 200	Velocidade de abrandamento	10
<b>SwitchTime</b>	0 - 1200	Tempo de reação na inversão	5
<b>JogFreq</b>	0 - 100	Velocidade de programação	25
<b>UPJog</b>	0 - Contínuo 1 - Homem presente	Homem presente em subida	0
<b>DOWNJog</b>	0 - Contínuo 1 - Homem presente	Homem presente em descida	0
<b>BlockTime</b>	BlockTime	Tempo de bloqueio após força externa	5
<b>RelaySelect</b>	0 - Erro 1 - Em movimento 2 - Interlock 3 - Aberto 4 - Fechado	Função relé	0
<b>BrakeFreq</b>	0 - 100	Sem função	13
<b>StopDOWN</b>	0 - Não fecha automático 1 - Fecha automático	Função após STOP	1
<b>MotorDir</b>	0 - Subida 1 - Descida	Direção do motor	0
<b>WorkTimes</b>	0 - 65535	Nº ciclos efetuados	65000
<b>AutoMode</b>	0 - Manual 1 - Automático	Ativação fecho automático	0
<b>Language</b>	0 - Inglês 1 - Chinês	Idioma	1
<b>Lockin</b>	0 - Normalmente aberto 1 - Normalmente fechado	Contacto segurança	0
<b>FacReset</b>	0 - Não 1 - Reset	Reset de fábrica	0

## CÓDIGO DE ERROS

Nome	Possível causa da falha	Solução
<b>Err OC</b>	Abrir ou fechar muito rápido.	Reduzir a frequência e aumentar o tempo de aceleração.
	Motor desgastado, curto-circuito ou perda de fase.	Verifique a linha e substitua o motor.
	Coordenação de torque inadequada entre o motor e o controlador.	Substitua o motor ou reduza o parâmetro de aumento de torque.
<b>Err OV</b>	O tempo de desaceleração é muito curto, frequência de redução rápida.	Aumentar o tempo de desaceleração, reduzir a frequência ou aumentar a resistência de frenagem.
	Tensão de entrada anormal.	Verificar a tensão de entrada.
<b>Err OH</b>	Excesso de peso.	Escolha um motor com uma potência superior.
	Temperatura ambiente é muito alta.	Mejore la ventilación del espacio y reduzca la velocidad de funcionamiento del motor.
<b>Err OL IVT</b>	O tempo de aceleração é muito curto.	Aceleração de tempo estendida.
	A tensão da rede é muito baixa.	Verificar a tensão da rede.
	Excesso de peso.	Motor com uma potência superior.
<b>Err LV</b>	A tensão da rede é muito baixa.	Verificar a tensão da rede.
<b>Err Mod</b>	Interrupção temporária de corrente.	Verificar ligações.
	Saída trifásica tem curto-circuito fase-fase ou circuito terra.	Reconectar.
	Temperatura ambiente é muito alta.	Reduzir a temperatura ambiente.
<b>Learn Exceed</b>	Limite superior de programação sobre carregado.	Programar primeiro o limite inferior e, em seguida, programar o limite superior.
	Limite inferior de programação sobre carregado.	Programar primeiro o limite superior e, em seguida, programar o limite inferior.
<b>Err Encoder</b>	A ligação do encoder absoluto está solta.	Verificar ligações.
	Dano no encoder.	Procure o fabricante ou o serviço do agente.
	Encoder ou informação de ecrã com erro.	Procure o fabricante ou o serviço do agente.
<b>Err Exceed</b>	Não aprendeu limites superiores e inferiores.	Reprogramar valores limite superior e inferior.
	Posição excede o valor limite superior.	Reaprender os limites superior e inferior.
	Os limites superior e inferior não são aprendidos corretamente.	Reprogramar os limites de acordo com os métodos descritos na operação básica dos botões.
<b>Hall Err</b>	Aparelho / Quadro danificado.	Verifique o circuito da placa.
	Fraca tensão na linha.	Verifique se sinal da linha está em bom contacto.
	O contacto sob aquecimento do motor não está bem ligado.	Verifique contacto de sob aquecimento.
	A temperatura do motor está muito alta, o motor está usado com muita frequência.	Deixe o motor esfriar antes de usar.

## ADVERTENCIAS DE SEGURIDAD

- Lea atentamente el manual, en caso de duda, póngase en contacto con la asistencia de **MATIKGATE AUTOMATION**.
- Este manual contiene instrucciones y advertencias de seguridad. La instalación incorrecta de la automatización puede causar lesiones graves.
- Guarde este manual de instrucciones como referencia para futuros trabajos de mantenimiento.
- **MATIKGATE AUTOMATION** no se responsabiliza por el uso incorrecto del producto, o por un uso diferente al que fue diseñado.
- **MATIKGATE AUTOMATION** no se responsabiliza si no se cumplieron las normas de seguridad en la instalación del equipo a automatizar, ni de las deformaciones que se puedan producir en el mismo.
- Este producto fue diseñado y producido estrictamente para el uso indicado en este manual. Cualquier uso distinto al indicado puede dañar el producto y/o causar daños físicos y materiales.
- No realice cambios en los componentes y accesorios del motor.
- No mantenga el producto cerca de fuentes de calor o llamas abiertas, que podrían dañarlo, corromperlo o crear situaciones peligrosas.
- Mantenga los transmisores fuera del alcance de los niños para evitar accidentes.
- El usuario no debe, bajo ninguna circunstancia, intentar reparar o ajustar la automatización, debe llamar a un técnico calificado.
- El instalador debe informar al cliente de cómo manejar el producto en caso de emergencia y proporcionarle su manual.
- El instalador, antes de realizar el montaje, debe verificar que el rango de temperatura indicado en el automatismo es el adecuado para el lugar de la instalación.
- El instalador, antes de realizar el montaje, debe comprobar que el equipo a automatizar se encuentra en buen estado mecánico, correctamente equilibrado y que abre y cierra correctamente.
- Este automatismo es estrictamente para uso interno.
- El mantenimiento preventivo debe realizarse cada 6 meses.

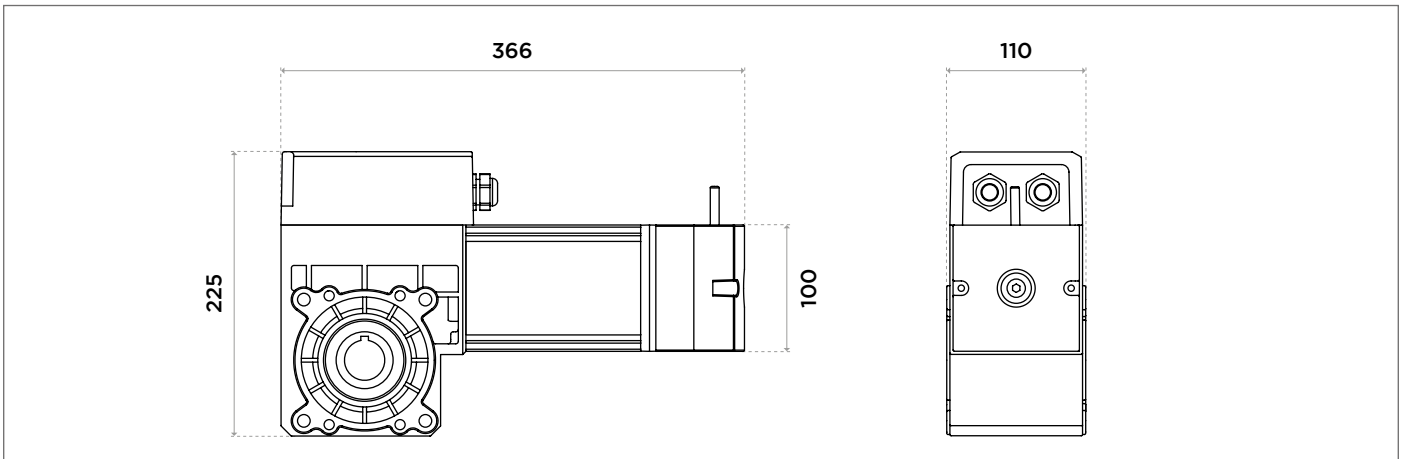
## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS - MOTOR

	FLASH30	FLASH40	FLASH60	FLASH80
Alimentación	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz
Potencia	750W	1000W	1500W	2200W
Fuerza	30N	40N	60N	80N
Frecuencia de trabajo	Intensivo	Intensivo	Intensivo	Intensivo
Velocidad	140RPM	140RPM	140RPM	140RPM
Clase de protección	IP54	IP54	IP54	IP54
Motor	Servo	Servo	Servo	Servo
Temperatura de trabajo	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C
Área máxima	≤9m <sup>2</sup>	≤12m <sup>2</sup>	≤18m <sup>2</sup>	≤25m <sup>2</sup>

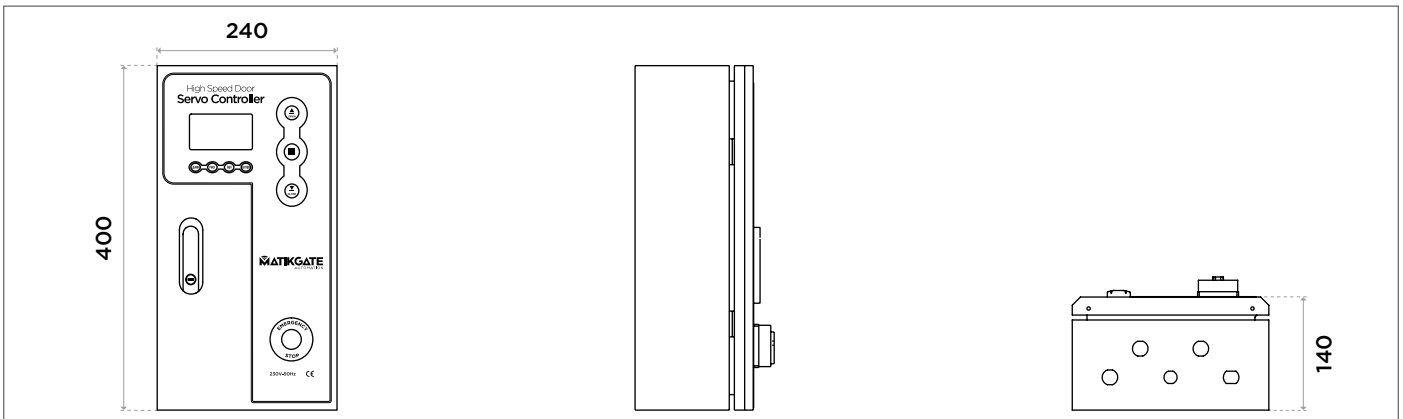
## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS - CENTRAL

	FLASH BOARD
Alimentación	230V 50Hz
Potencia de salida	1.5Kw
Temperatura de funcionamiento	-10°C +50°C
Temperatura de almacenamiento	-25°C +55°C
Humedad	30% - 85%

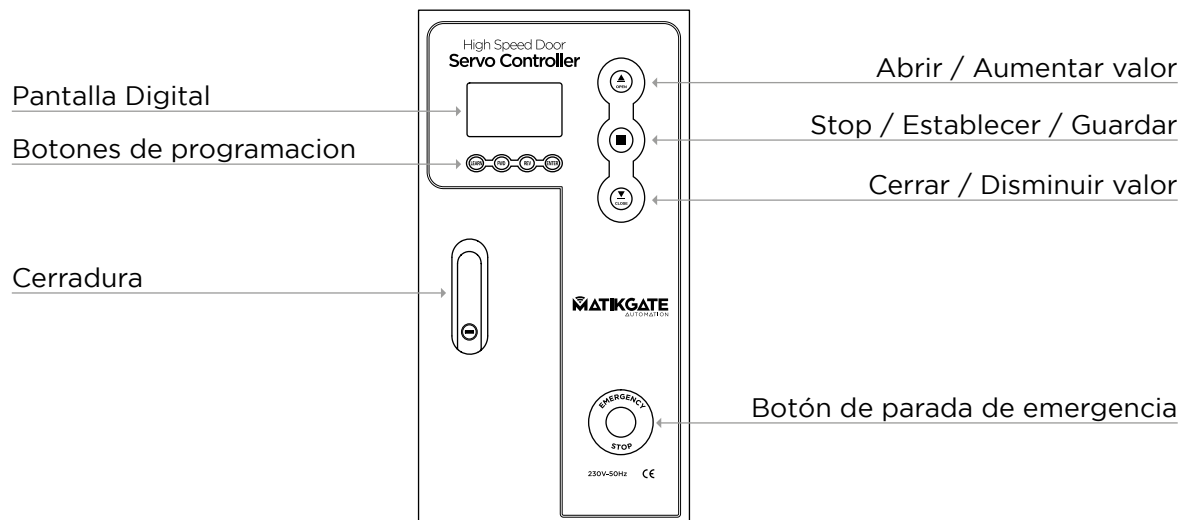
## DIMENSIONES - MOTOR



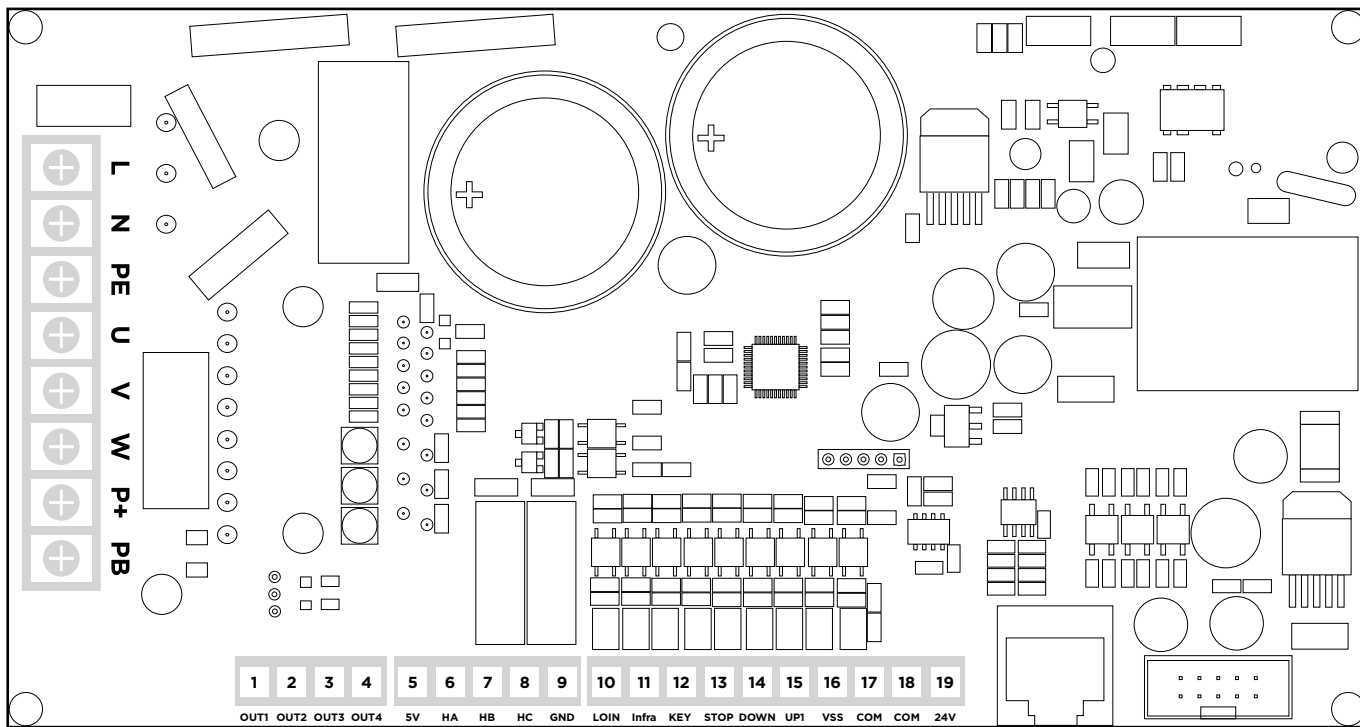
## DIMENSIONES - CENTRAL



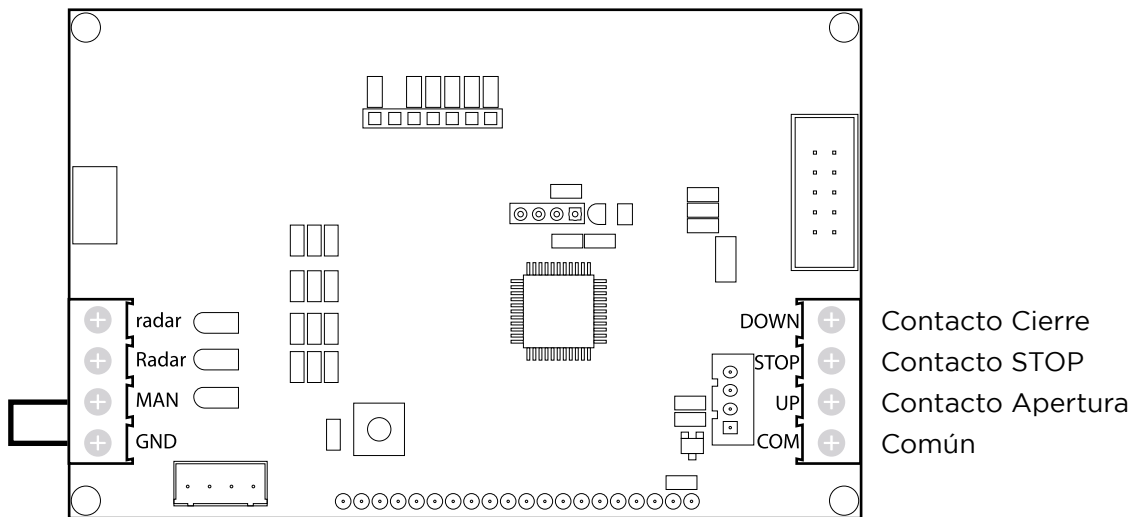
## DESCRIPCIONES - CENTRAL



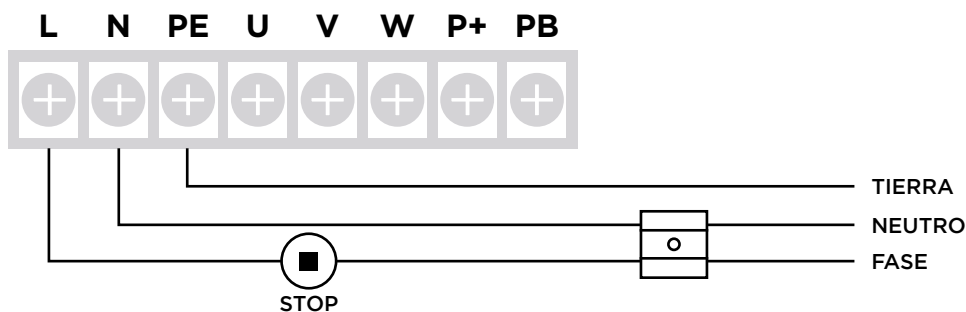
# CONEXIONES ELÉCTRICAS



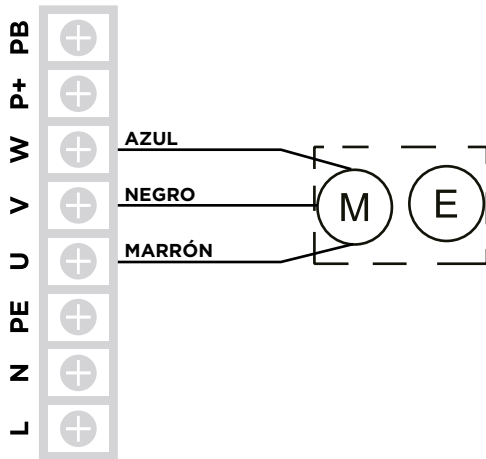
- |   |   |   |
|---|---|---|
| <p>L Fase alimentación</p> <p>N Neutro alimentación</p> <p>PE Conexión Tierra</p> <p>U Conexión Motor</p> <p>V Conexión Motor</p> <p>W Conexión Motor</p> <p>P+ Sin función</p> <p>PB Sin función</p> | <p>1 Salida de Relé</p> <p>2 Salida de Relé</p> <p>3 Salida de Relé</p> <p>4 Salida de Relé</p> <p>5 Conexión Codificador</p> <p>6 Conexión Codificador</p> <p>7 Conexión Codificador</p> <p>8 Conexión Codificador</p> <p>9 Conexión Codificador</p> <p>10 Contacto de Seguridad Puerta Peatonal</p> | <p>11 Contacto de Seguridad Fococélulas</p> <p>12 Contacto Paso a Paso</p> <p>13 Contacto Stop</p> <p>14 Contacto Cierre</p> <p>15 Contacto Apertura</p> <p>16 Sin función</p> <p>17 Común</p> <p>18 Común</p> <p>19 Alimentación</p> |
|---|---|---|



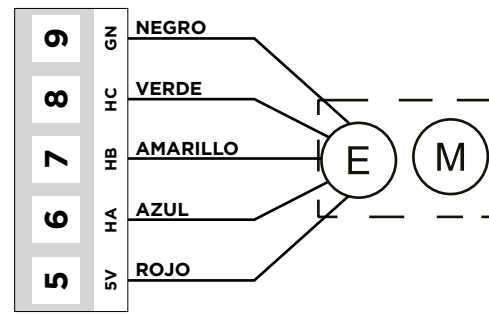
## ALIMENTACIÓN



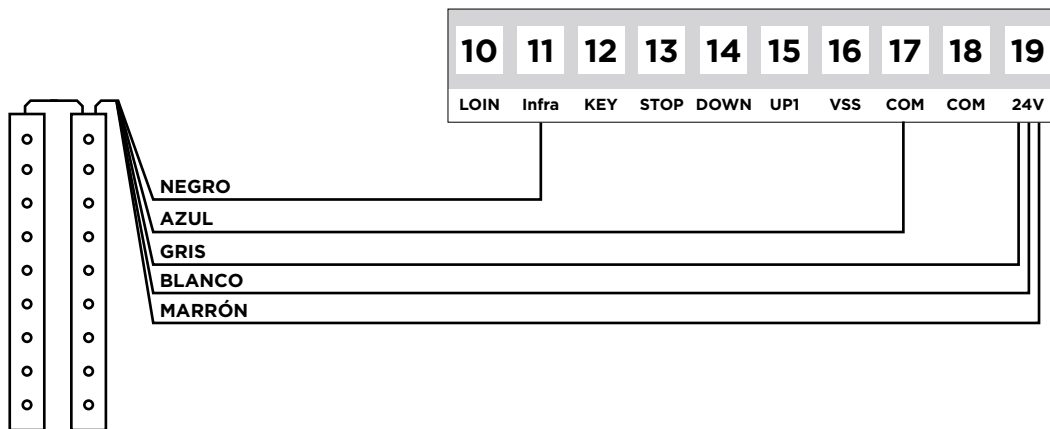
## MOTOR



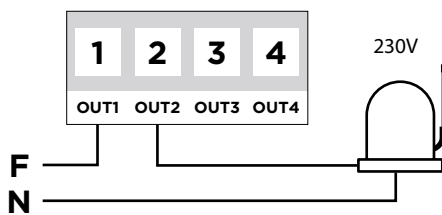
## CODIFICADOR



## BARRERA FOTOCÉLULAS SEGURIDAD

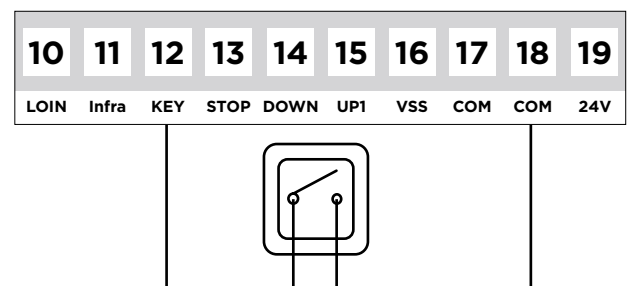


## DESTELLANTE

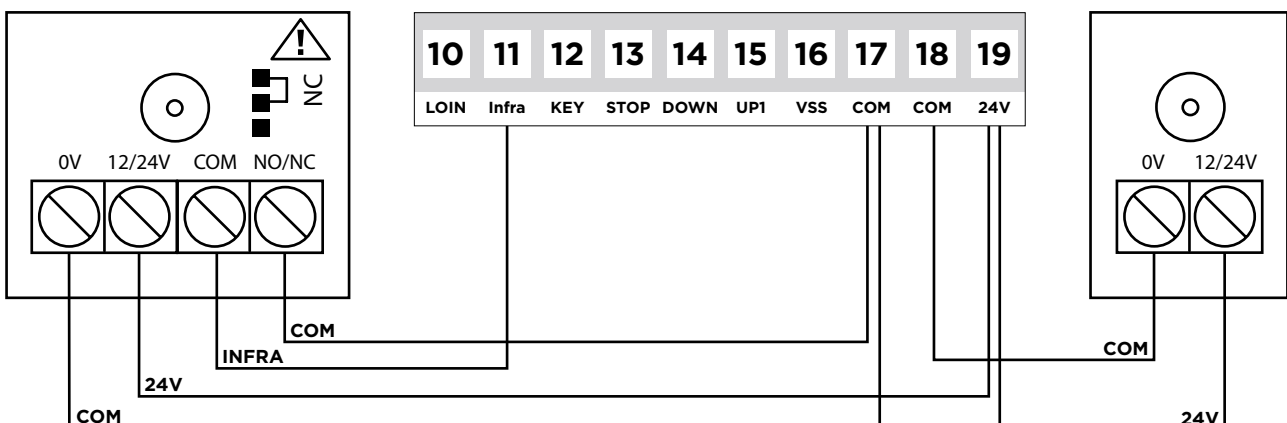


NOTA: Cambiar parámetro "Relay Select" al valor 1.

## PULSADOR DE PARED



## FOTOCÉLULAS

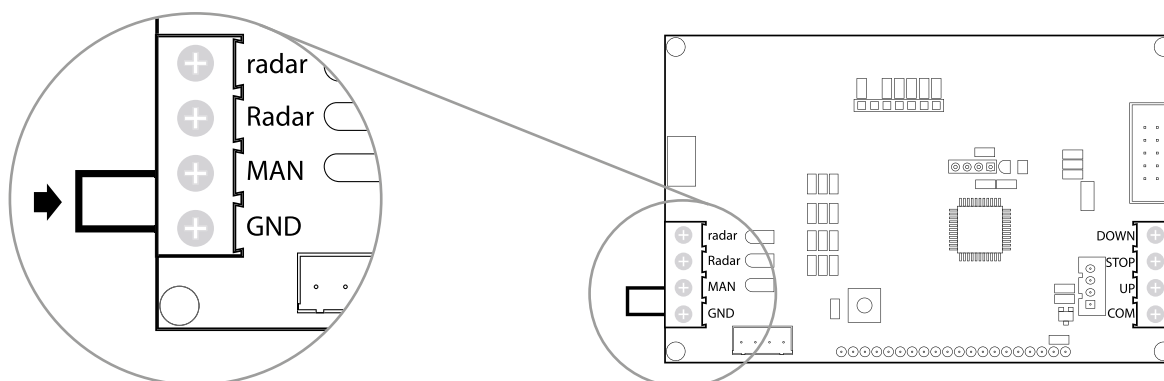


## CAMBIAR PARÁMETROS

1. Presione el botón **LEARN** 4 segundos, aparece en la pantalla “Password”.
2. Presione el botón **FWD** 2 veces para ingresar el valor 20. Confirme tocando el botón **ENTER** una vez.
3. Utilice los botones **FWD**, **ENTER** y **REV** para cambiar los parámetros que desee.
4. Después de cambiar los parámetros necesarios, presione 4 segundos **LEARN** para volver a la pantalla principal.
5. Si se invierte el sentido de giro, cambie el parámetro **MotorDir**.

## PROGRAMA TIEMPO DE TRABAJO

1. Presione el botón **LEARN** 4 segundos, aparece en la pantalla “Password”.
2. Presione 1 vez **FWD** para ingresar el valor 10. Confirme tocando el botón **ENTER** una vez.
3. Presione 1 vez **ENTER** para seleccionar el valor del codificador a la derecha. Presione **FWD** para que la puerta suba hasta el límite deseado, suelte el botón.
  - 3.1. Si se invierte el sentido de giro, cambie el parámetro **MotorDir**.
4. Presione **ENTER** para confirmar el final de carrera. Presione **REV** 1 vez para ir a la programación de bajada.
5. Presione 1 vez **ENTER** para seleccionar el valor del codificador a la derecha. Presione **REV** para que la puerta baje hasta el final de carrera, suelte el botón.
6. Presione 1 vez **ENTER** para confirmar la bajada.
7. Presione **REV** para finalizar la programación y volver a la pantalla principal.



### ACTIVAR CIERRE AUTOMÁTICO:

Retire el puente **GND - MAN** en la placa da cubierta.



# LISTA DE PARÁMETROS

Nombre	Configuración		E. de Fábrica
<b>FreqFWD</b>	0 - 100	Velocidad de apertura	75
<b>FreqREV</b>	0 - 100	Velocidad de cierre	40
<b>DOWNDelay</b>	1 - 600	Tiempo de cierre automático	10
<b>InfraDist</b>	0 - 600	Altura a la que se activa la fotocélula	20
<b>BufferUP</b>	100 - 3000	Distancia de desaceleración en subida	1200
<b>RsvUP</b>	2 - 100	Ajuste fino de la distancia de apertura	8
<b>BufferDOWN</b>	100 - 3000	Distancia de desaceleración en bajada	300
<b>RsvDOWN</b>	2 - 100	Ajuste fino de la distancia de cierre	8
<b>ACCTime</b>	10 - 200	Distancia de aceleración	50
<b>DECTime</b>	10 - 200	Velocidad de desaceleración	10
<b>SwitchTime</b>	0 - 1200	Tiempo de reacción de inversión	5
<b>JogFreq</b>	0 - 100	Velocidad de programación	25
<b>UPJog</b>	0 - Continuo 1 - Hombre presente	Hombre presente en subida	0
<b>DOWNJog</b>	0 - Continuo 1 - Hombre presente	Hombre presente en bajada	0
<b>BlockTime</b>	BlockTime	Tiempo bloqueo después fuerza ext.	5
<b>RelaySelect</b>	0 - Error 1 - En movimiento 2 - Interlock 3 - Abierto 4 - Cerrado	Función relé	0
<b>BrakeFreq</b>	0 - 100	Sin función	13
<b>StopDOWN</b>	0 - No cierra automático 1 - Cierra automático	Función después STOP	1
<b>MotorDir</b>	0 - Subida 1 - Bajada	Dirección del motor	0
<b>WorkTimes</b>	0 - 65535	Nº ciclos realizados	65000
<b>AutoMode</b>	0 - Manual 1 - Automático	Activación cierre automático	0
<b>Language</b>	0 - Inglés 1 - China	Idioma	1
<b>Lockin</b>	0 - Normalmente abierto 1 - Normalmente cerrado	Contacto seguridad	0
<b>FacReset</b>	0 - No 1 - Restablecer	Restablecimiento de fábrica	0

## CÓDIGO DE ERROR

Nombre	Posible causa de falla	Solución
<b>Err OC</b>	Abrir o cerrar demasiado rápido.	Reduzca la frecuencia y aumente el tiempo de aceleración.
	Motor desgastado, cortocircuito o pérdida de fase.	Revise la línea y reemplace el motor.
	Coordinación de torque inadecuada entre el motor y el controlador.	Reemplace el motor o reduzca el parámetro de aumento de torque.
<b>Err OV</b>	El tiempo de desaceleración es muy corto, frecuencia de reducción rápida.	Aumente el tiempo de desaceleración, reduzca la frecuencia o aumente la resistencia de frenado.
	Tensión de entrada anormal.	Compruebe la tensión de entrada.
<b>Err OH</b>	Sobrepeso.	Elija un motor con una potencia superior.
	Temperatura ambiente es muy alta.	Mejore la ventilación del espacio y reduzca la velocidad de funcionamiento del motor.
<b>Err OL IVT</b>	El tiempo de aceleración es muy corto.	Aceleración de tiempo extendido.
	La tensión de red es muy baja.	Compruebe la tensión de red.
	Sobrepeso.	Motor con una potencia superior.
<b>Err LV</b>	La tensión de red es muy baja.	Compruebe la tensión de red.
<b>Err Mod</b>	Interrupción temporal de la corriente.	Comprobar conexiones.
	Salida trifásica tiene cortocircuito fase a fase o circuito tierra.	Vuelve a conectar.
	Temperatura ambiente es muy alta.	Reducir la temperatura ambiente.
<b>Learn Exceed</b>	Límite superior de programación sobrecargado.	Programe primero el límite inferior y, luego, programe el límite superior.
	Límite inferior de programación sobrecargado.	Programe primero el límite superior y, luego, programe el límite inferior.
<b>Err Encoder</b>	La conexión del codificador absoluto está suelta.	Comprobar conexiones.
	Daño en el codificador.	Busque el fabricante o el servicio del agente.
	Codificador o información de pantalla con error.	Busque el fabricante o el servicio del agente.
<b>Err Exceed</b>	No aprendió límites superiores e inferiores.	Vuelva a programar los valores límite superior e inferior.
	Posición supera el valor límite superior.	Vuelva a aprender los límites superior e inferior.
	Los límites superior y inferior no se aprenden correctamente.	Vuelva a programar los límites de acuerdo con los métodos descritos en la operación básica de los botones.
<b>Hall Err</b>	Dispositivo / Cuadro dañado.	Compruebe el circuito de la placa.
	Baja tensión de línea.	Compruebe si la señal de línea está en buen contacto.
	El contacto de calentamiento del motor no está bien conectado.	Compruebe el contacto de subcalentamiento.
	La temperatura del motor está muy alta, el motor se usa demasiada frecuencia	Deje que el motor se enfríe antes de usarlo.

## AVERTISSEMENTS DE SÉCURITÉ

- Lisez attentivement le notice, en cas de doute, contactez l'assistance **MATIKGATE AUTOMATION**.
- Cette notice contient des instructions et des avertissements de sécurité. Une installation incorrecte de l'automatisme peut entraîner des blessures graves.
- Conservez cette notice d'installation à titre de référence pour les travaux d'entretien futurs.
- **MATIKGATE AUTOMATION** n'est pas responsable de l'utilisation incorrecte du produit, ou d'une utilisation autre que celle pour laquelle il a été conçu.
- **MATIKGATE AUTOMATION** n'est pas responsable si les normes de sécurité n'ont pas été respectées lors de l'installation de l'équipement à automatiser, ni des déformations qui pourraient en résulter.
- Ce produit a été conçu et fabriqué strictement pour l'usage indiqué dans ce manuel. Toute utilisation autre que celle indiquée peut endommager le produit et/ou causer des dommages physiques et matériels.
- N'apportez aucune modification aux composants et accessoires du moteur.
- Ne gardez pas le produit à proximité de sources de chaleur ou de flammes nues, qui pourraient l'endommager, le corrompre ou créer des situations dangereuses.
- Gardez les émetteurs hors de portée des enfants, afin d'éviter les accidents.
- L'utilisateur ne doit en aucun cas tenter de réparer ou de régler l'automatisme, il doit faire appel à un technicien qualifié.
- L'installateur doit informer le client de la manière de manipuler le produit en cas d'urgence et fournir sa notice.
- L'installateur, avant d'effectuer le montage, doit vérifier que la plage de température indiquée sur l'automatisme est adaptée à l'emplacement de l'installation.
- L'installateur, avant d'effectuer le montage, doit vérifier que l'équipement à automatiser est en bon état mécanique, correctement équilibré et s'ouvre et se ferme correctement.
- Cet automatisme est strictement à usage interne.
- L'entretien préventif doit être effectué tous les 6 mois.

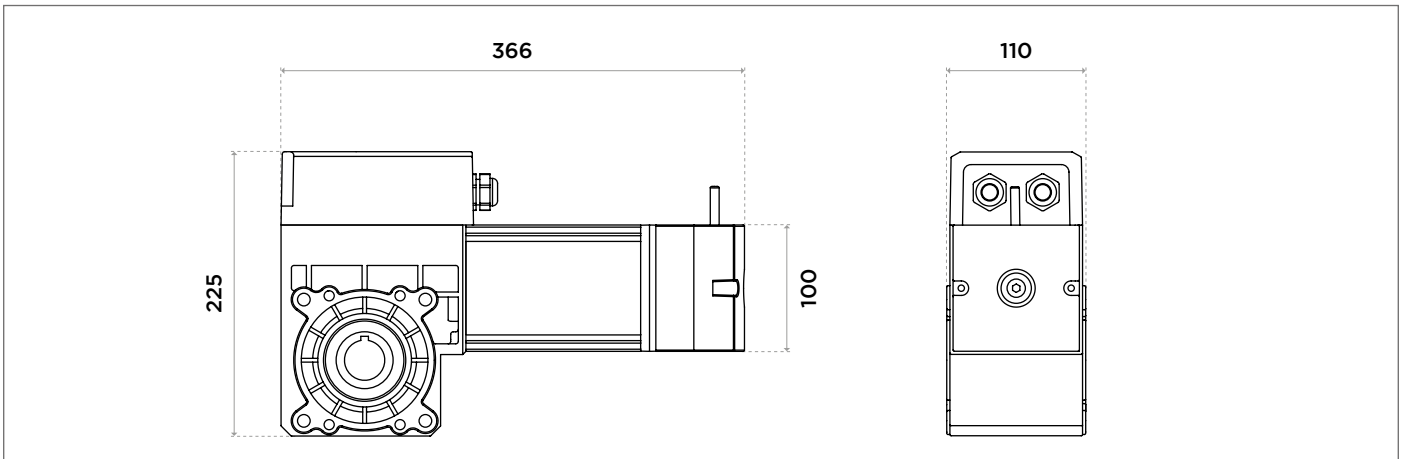
## CARACTERISTIQUES TECHNIQUES - MOTEUR

	FLASH30	FLASH40	FLASH60	FLASH80
Alimentation	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz
Puissance	750W	1000W	1500W	2200W
Force	30N	40N	60N	80N
Fréquence de travail	Intensif	Intensif	Intensif	Intensif
Vitesse	140RPM	140RPM	140RPM	140RPM
Classe de protection	IP54	IP54	IP54	IP54
Moteur	Servo	Servo	Servo	Servo
Température de travail	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C
Superficie maximale	≤9m <sup>2</sup>	≤12m <sup>2</sup>	≤18m <sup>2</sup>	≤25m <sup>2</sup>

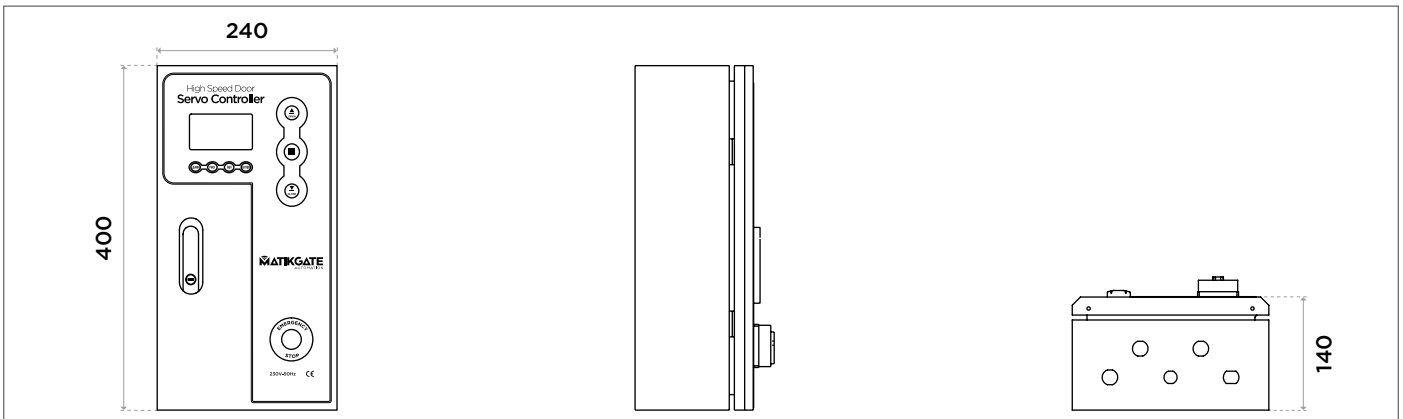
## CARACTERISTIQUES TECHNIQUES - CENTRALE

	FLASH BOARD
Alimentation	230V 50Hz
Puissance de sortie	1.5Kw
Température de fonctionnement	-10°C +50°C
Température de stockage	-25°C +55°C
Humidité	30% - 85%

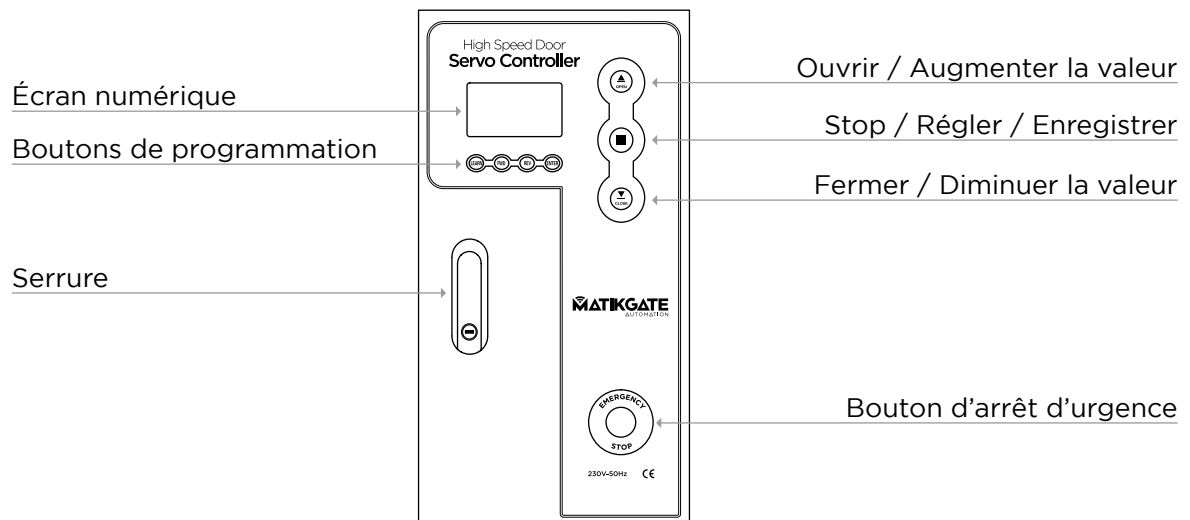
## DIMENSIONS - MOTEUR



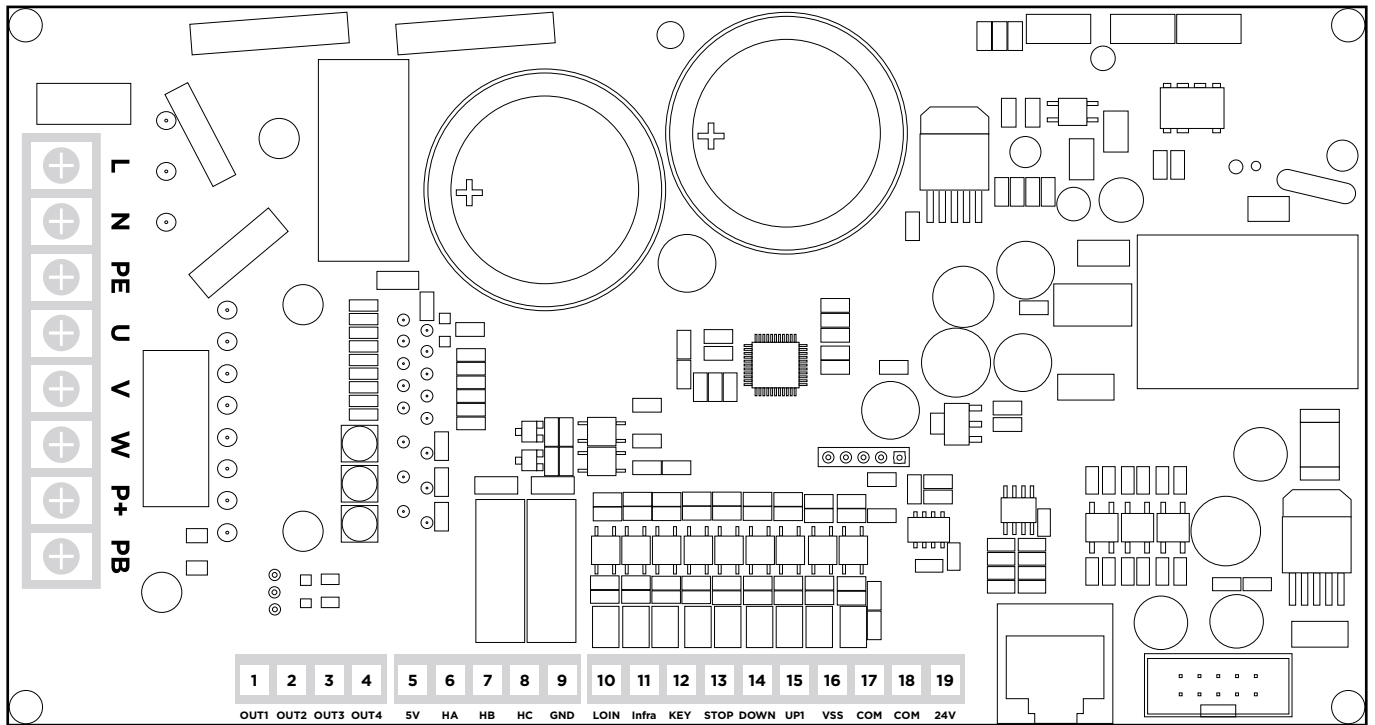
## DIMENSIONS - CENTRALE



## DESCRIPTIONS - CENTRALE



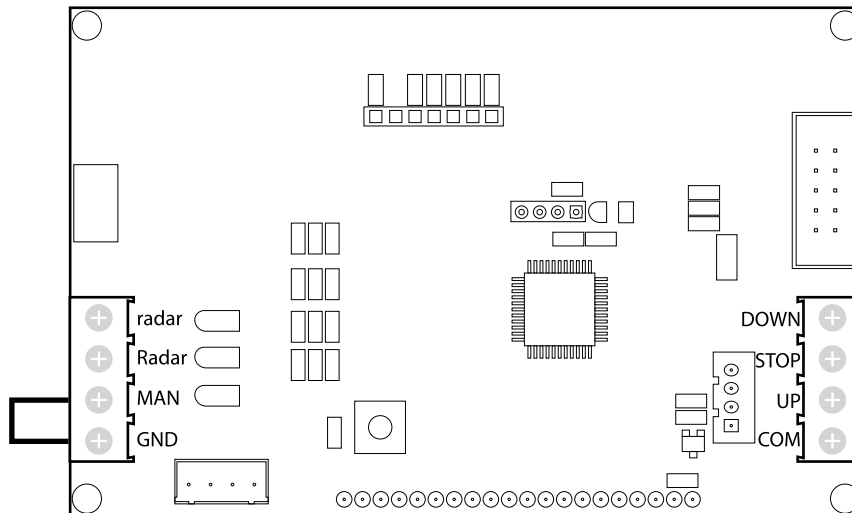
# CONNECTIONS ELECTRIQUES



- L** Phase alimentation
- N** Neutre alimentation
- PE** Connexion Terre
- U** Connexion Moteur
- V** Connexion Moteur
- W** Connexion Moteur
- P+** Sans fonction
- PB** Sans fonction

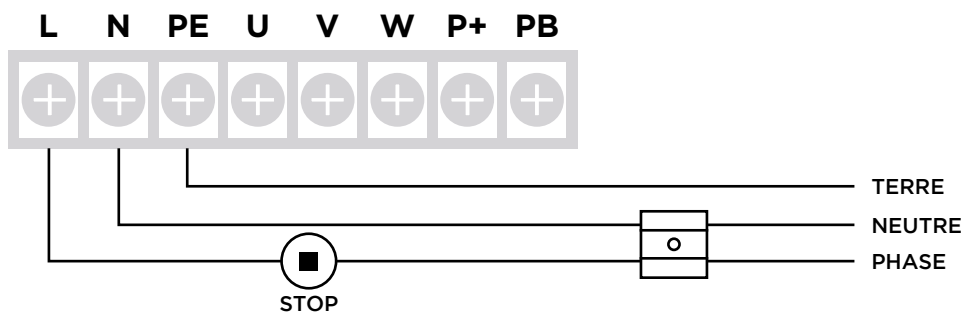
- 1** Sortie relais
- 2** Sortie relais
- 3** Sortie relais
- 4** Sortie relais
- 5** Connexion Encoder
- 6** Connexion Encoder
- 7** Connexion Encoder
- 8** Connexion Encoder
- 9** Connexion Encoder
- 10** Contact de Sécurité Portillon

- 11** Contact de Sécurité Photocellule
- 12** Contact Étape par Étape
- 13** Contact Stop
- 14** Contact Fermeture
- 15** Contact Ouverture
- 16** Sans fonction
- 17** Commun
- 18** Commun
- 19** Alimentation

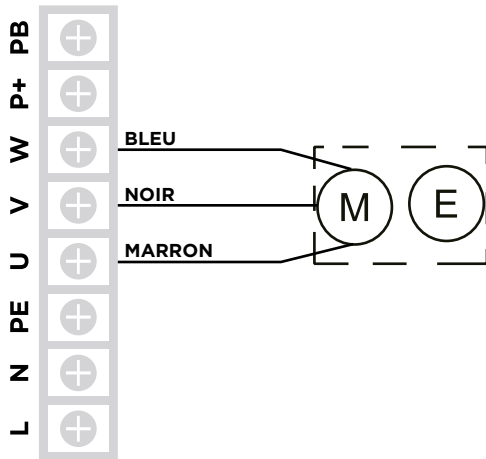


- DOWN + Contact Fermeure
- STOP + Contact STOP
- UP + Contact Ouverture
- COM + Commun

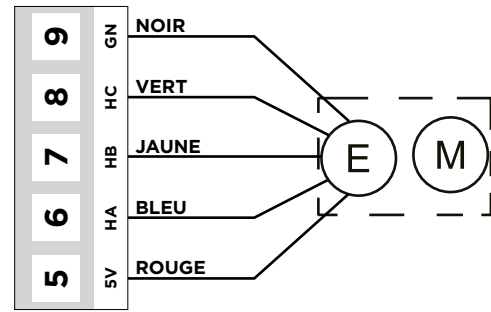
## ALIMENTATION



## MOTEUR

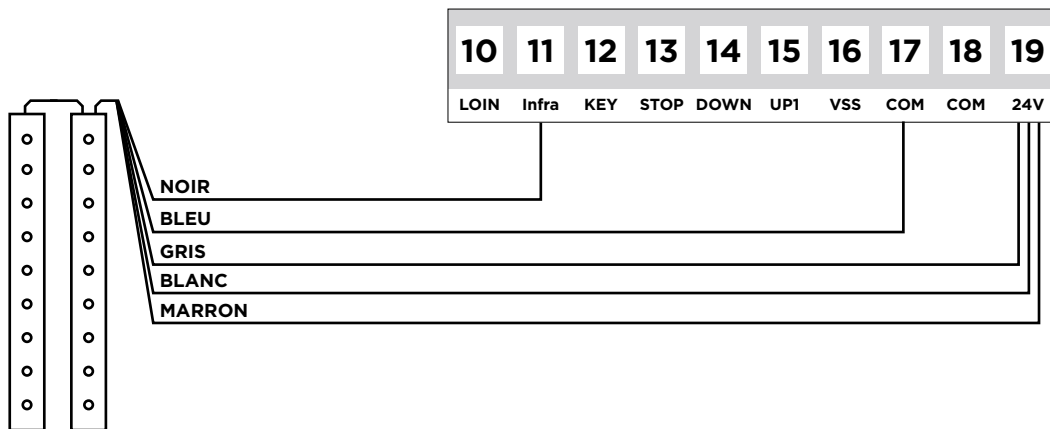


## ENCODER

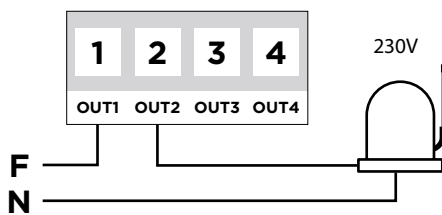


FR

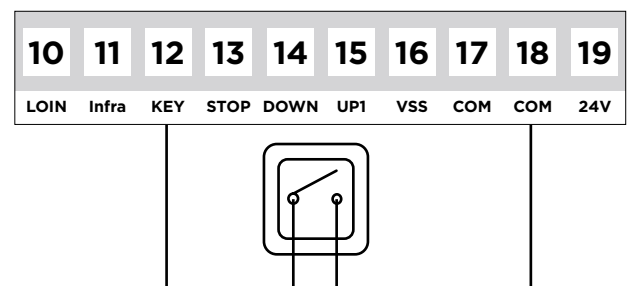
## BARRIERE PHOTOCELLES SÉCURITÉ



## GYROPHARE

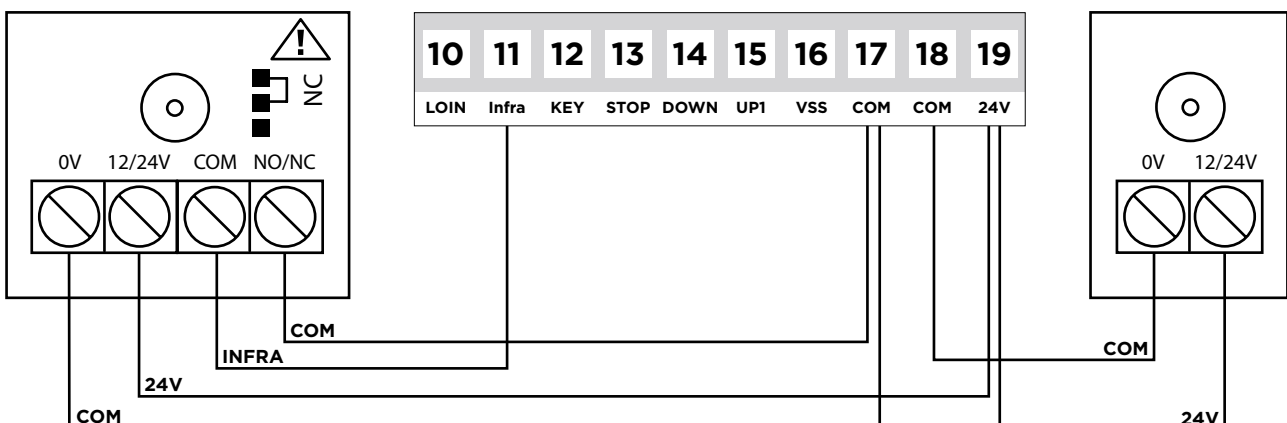


## BOUTON MURAL



**REMARQUE:** Changez le paramètre "Relay Select" à la valeur 1.

## PHOTOCELLES

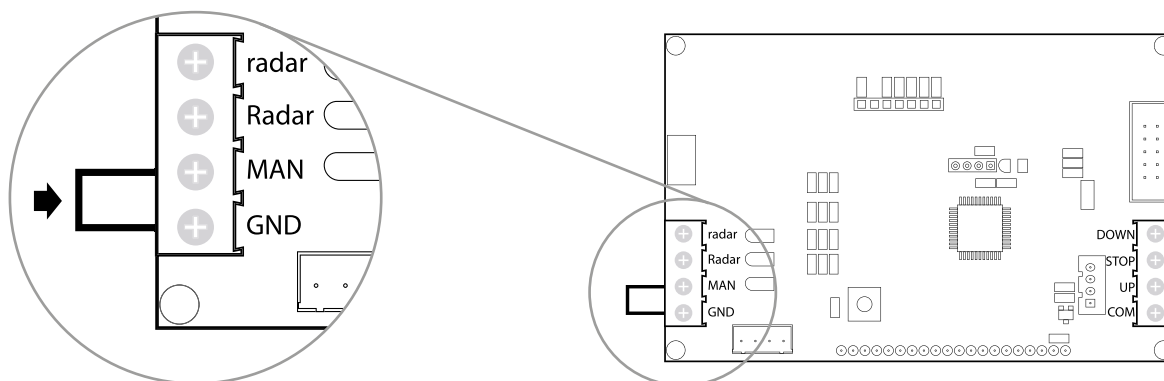


## MODIFIER PARAMÈTRES

1. Appuyez sur le bouton **LEARN** pendant 4 secondes, il apparaîtra sur l'écran "Password".
2. Appuyez deux fois sur la touche **FWD** pour entrer la valeur 20. Confirmez avec 1 pression sur la touche **ENTER**.
3. Utilisez les boutons **FWD**, **ENTER** et **REV** pour modifier les paramètres souhaités.
4. Après avoir modifié les paramètres requis, appuyez sur **LEARN** pendant 4 secondes pour revenir à l'écran principal.
5. Si le sens de rotation est inversé, modifiez le paramètre **MotorDir**.

## PROGRAMMER LE TEMPS DE TRAVAIL

1. Appuyez sur le bouton **LEARN** pendant 4 secondes, il apparaîtra sur l'écran "Password".
2. Appuyez une fois sur **FWD** pour entrer la valeur 10. Confirmez avec 1 pression sur le bouton **ENTER**.
3. Appuyez une fois sur **ENTER** pour sélectionner la valeur d'encodeur à droite. Appuyez sur **FWD** pour élever la porte à la limite désirée, relâchez le bouton.
  - 3.1. Si le sens de rotation est inversé, modifiez le paramètre **MotorDir**.
4. Appuyez sur pour **ENTER** confirmer la remontée. Appuyez une fois sur **REV** pour accéder au programme de descente.
5. Appuyez une fois sur **ENTER** pour sélectionner la valeur d'encodeur à droite. Appuyez sur **REV** pour abaisser la porte jusqu'à la limite de fermeture, relâchez le bouton.
6. Appuyez une fois sur **ENTER** pour confirmer la descente.
7. Appuyez sur **REV** pour terminer la programmation et revenir à l'écran principal.



### ACTIVER FERMETURE AUTOMATIQUE:

Retirez shunt **GND - MAN** sur la plaque de recouvrement.



## LISTE DES PARAMETRES

Nom		Réglages	Stand. d'usine
<b>FreqFWD</b>	0 - 100	Vitesse d'ouverture	75
<b>FreqREV</b>	0 - 100	Vitesse de fermeture	40
<b>DOWNDelay</b>	1 - 600	Temps de fermeture automatique	10
<b>InfraDist</b>	0 - 600	Hauteur à la photocellule s'active	20
<b>BufferUP</b>	100 - 3000	Distance de ralentissement en montée	1200
<b>RsvUP</b>	2 - 100	Réglage fin de la distance d'ouverture	8
<b>BufferDOWN</b>	100 - 3000	Distance de ralentissem. en descente	300
<b>RsvDOWN</b>	2 - 100	Réglage fin de la distance fermeture	8
<b>ACCTime</b>	10 - 200	Distance d'accélération	50
<b>DECTime</b>	10 - 200	Vitesse de ralentissement	10
<b>SwitchTime</b>	0 - 1200	Temps de réaction d'inversion	5
<b>JogFreq</b>	0 - 100	Vitesse de programmation	25
<b>UPJog</b>	0 - Continu 1 - Homme présent	Homme présent en montée	0
<b>DOWNJog</b>	0 - Continu 1 - Homme présent	Homme présent à la descente	0
<b>BlockTime</b>	BlockTime	Temps de blocage après force externe	5
<b>RelaySelect</b>	0 - Erreur 1 - En déplacement 2 - Interlock 3 - Ouvrir 4 - Fermé	Fonction relais	0
<b>BrakeFreq</b>	0 - 100	Sans fonction	13
<b>StopDOWN</b>	0 - Ne se ferme automat. 1 - Ferme automatique	Fonction après STOP	1
<b>MotorDir</b>	0 - Montée 1 - Descente	Direction du moteur	0
<b>WorkTimes</b>	0 - 65535	N° cycles effectués	65000
<b>AutoMode</b>	0 - Manuel 1 - Automatique	Activation fermeture automatique	0
<b>Language</b>	0 - Anglais 1 - Chinois	Langue	1
<b>Lockin</b>	0 - Normalement ouvert 1 - Normalement fermé	Contact sécurité	0
<b>FacReset</b>	0 - Non 1 - Réinitialiser	Réinitialisation d'usine	0

Nom	Possible cause de l'échec	Solution
<b>Err OC</b>	Ouvre ou ferme très rapidement.	Réduisez la fréquence et augmentez le temps d'accélération.
	Moteur usé, court-circuit ou perte de phase.	Vérifiez le branchement et remplacez le moteur.
	Coordination de couple inadéquate entre le moteur et le contrôleur.	Remplacez moteur ou réduisez le paramètre d'augmentation.
<b>Err OV</b>	Le temps de ralentissement est très court, la fréquence de réduction rapide.	Augmentez le temps de décélération, réduisez la fréquence ou augmentez la résistance de freinage.
	Tension d'entrée anormale.	Vérifiez la tension d'entrée.
<b>Err OH</b>	Porte excessivement grande.	Choisissez un modèle plus grand.
	La température ambiante est trop élevée.	Améliorez la ventilation de l'espace et réduisez vitesse de fonctionnement du moteur.
<b>Err OL IVT</b>	Le temps d'accélération est très court.	Accélération prolongée du temps.
	La tension est trop basse.	Vérifiez la tension.
	Charge excessive.	Choisissez un contrôleur plus puissant.
<b>Err LV</b>	La tension est trop basse.	Vérifiez la tension.
<b>Err Mod</b>	Interruption temporaire du courant.	Voir les contre-mesures actuelles.
	La sortie triphasée a un circuit phase-phase ou terre.	Reconnecter.
	Température ambiante est trop élevée.	Réduisez la température ambiante.
<b>Learn Exceed</b>	Limite supérieure de surcharge d'apprentissage.	Reprogrammer d'abord la limite inférieure, puis apprenez la limite supérieure.
	Limite inférieure de surcharge d'apprentissage.	Reprogrammer d'abord la limite supérieure, puis apprenez la limite inférieure.
<b>Err Encoder</b>	La connexion du encoder absolu est débrancher.	Vérifiez et reconnectez-vous.
	Endommagement de l'encoder.	Recherchez le fabricant ou l'agent de service.
	La partie communication du contrôleur est endommagée.	Recherchez le fabricant ou l'agent de service.
<b>Err Exceed</b>	Il n'a pas appris les limites supérieures et inférieures.	Apprentissage des valeurs limites supérieures et inférieures.
	La position dépasse la valeur limite supérieure.	Réapprendre les limites supérieures et inférieures.
	Les limites supérieure et inférieure ne sont pas enregistrer correctement.	Reprogrammer les limites selon les méthodes décrites dans le fonctionnement de base des boutons.
<b>Hall Err</b>	Dommages de l'élément.	Vérifiez le circuit de la carte.
	La connexion de la ligne de signal est mauvaise.	Vérifiez que la ligne de signal soit en contact.
	Le signal de surchauffe du moteur n'est pas bien connecté.	Vérifiez que la ligne de signal de surchauffe du moteur soit en contact.
	Température du moteur est trop élevée, une charge trop importante est utilisée trop souvent.	Laisser refroidir le moteur avant de l'utiliser.

- Read the manual carefully, if in doubt, contact **MATIKGATE AUTOMATION** assistance.
- This manual contains instructions and safety warnings. Incorrect installation of the automation can cause serious injuries.
- Keep this instruction manual for reference at for future maintenance work.
- **MATIKGATE AUTOMATION** is not responsible for the incorrect use of the product, or for use other than that for which it was designed.
- **MATIKGATE AUTOMATION** is not responsible if the safety standards were not complied with in the installation of the equipment to be automated, nor for any deformation that may occur to it.
- This product was designed and produced strictly for the use indicated in this manual. Any use other than that indicated may damage the product and/or cause physical and material damage.
- Do not make changes to engine components and accessories.
- Do not keep the product close to heat sources or open flames, which could damage it, corrupt it or create dangerous situations.
- Keep transmitters out of the reach of children to avoid accidents.
- The user must not, under any circumstances, try to repair or adjust the automation, he must call a qualified technician.
- The installer must inform the customer of how to handle the product in an emergency and provide its manual.
- The installer, before carrying out the assembly, must verify that the temperature range indicated on the automation is suitable for the location of the installation.
- The installer, before carrying out the assembly, must check that the equipment to be automated is in good mechanical condition, correctly balanced and opens and closes properly.
- This automatism is strictly for internal use.
- Preventive maintenance should be carried out every 6 months.

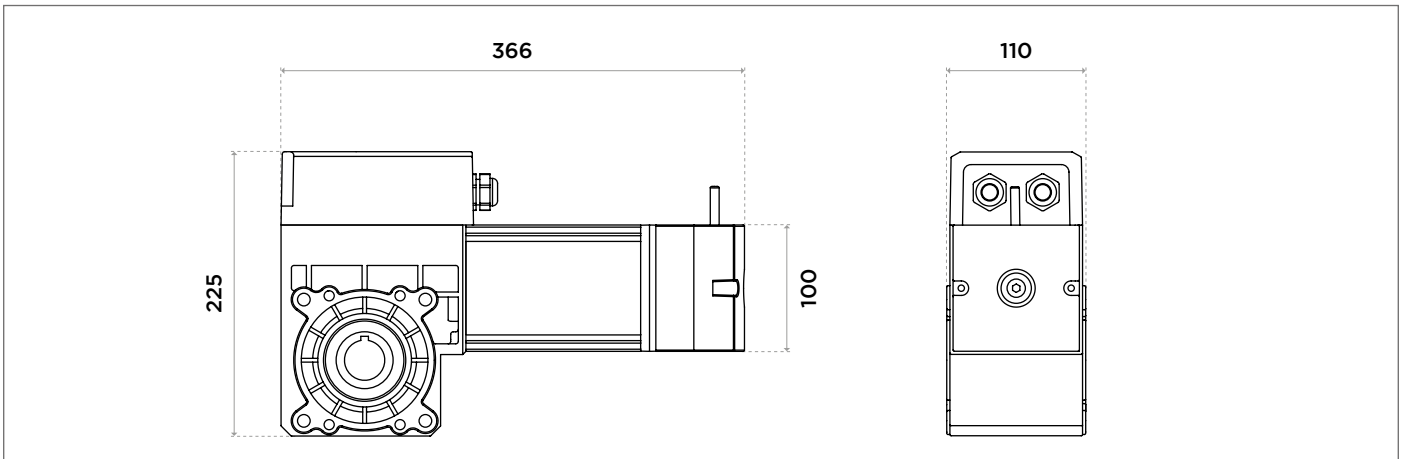
## TECHNICAL CHARACTERISTICS - MOTOR

	FLASH30	FLASH40	FLASH60	FLASH80
Power supply	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz
Power	750W	1000W	1500W	2200W
Force	30N	40N	60N	80N
Work frequency	Intensive	Intensive	Intensive	Intensive
Speed	140RPM	140RPM	140RPM	140RPM
Protection class	IP54	IP54	IP54	IP54
Motor	Servo	Servo	Servo	Servo
Work temperature	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C
Maximum area	≤9m <sup>2</sup>	≤12m <sup>2</sup>	≤18m <sup>2</sup>	≤25m <sup>2</sup>

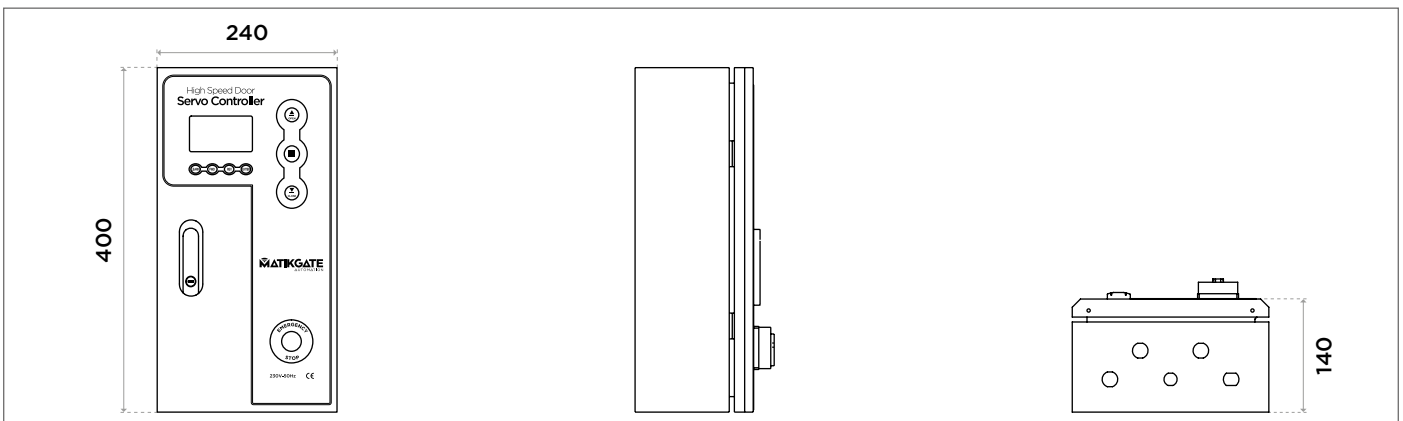
## TECHNICAL CHARACTERISTICS - CONTROL BOX

	FLASH BOARD
Power supply	230V 50Hz
Output power	1.5Kw
Operating temperature	-10°C +50°C
Storage temperature	-25°C +55°C
Humidity	30% - 85%

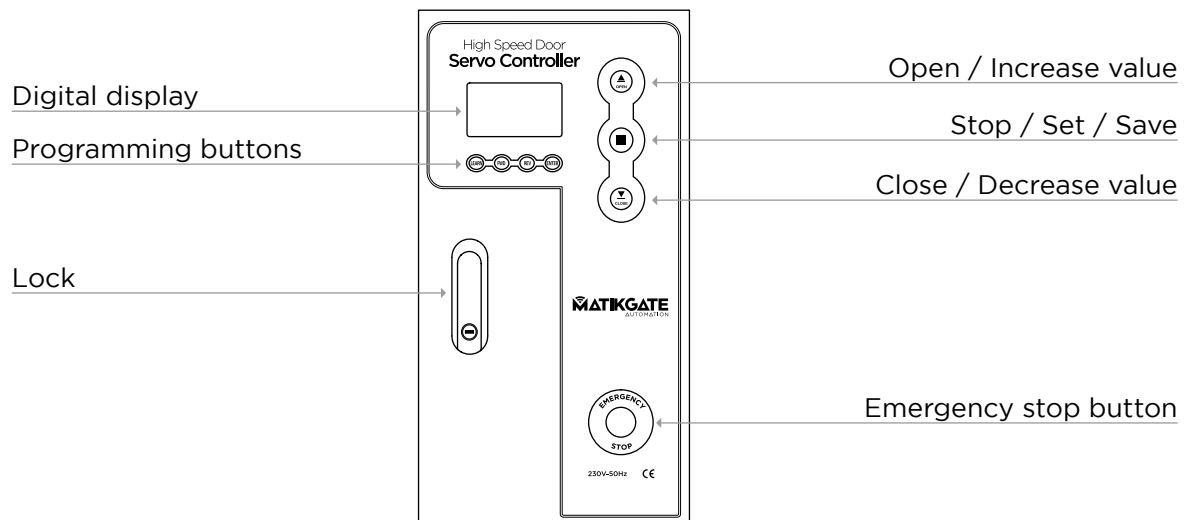
## DIMENSIONS - MOTOR



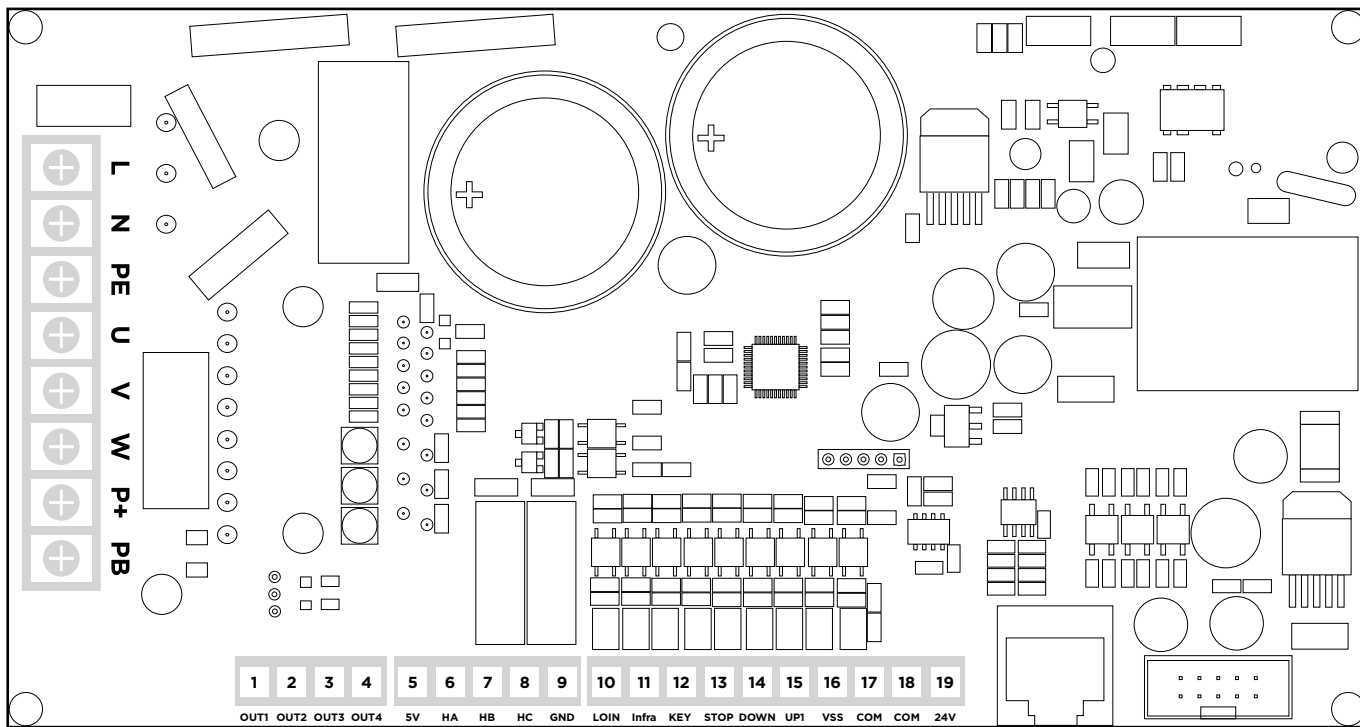
## DIMENSIONS - CONTROL BOX



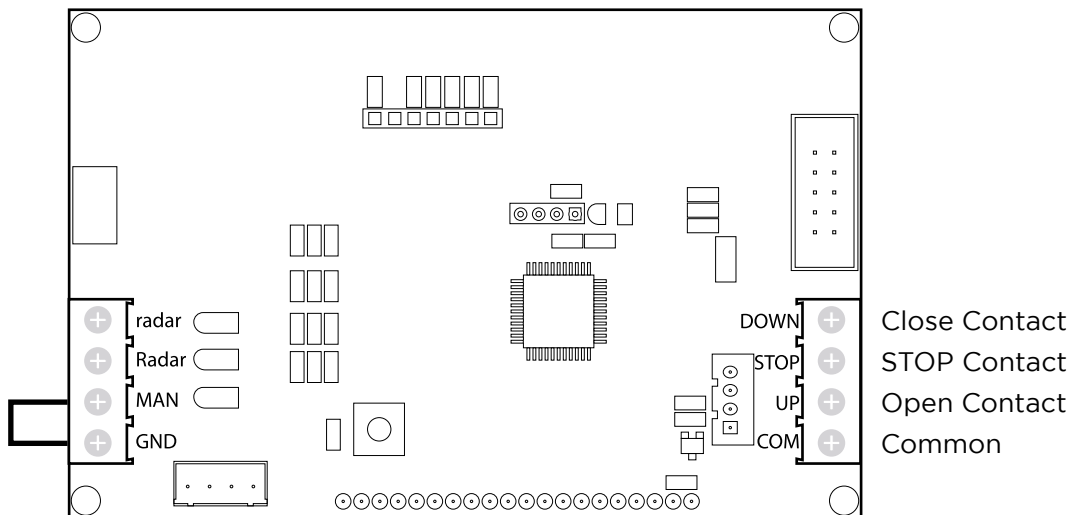
## DESCRIPTIONS - CONTROL BOX



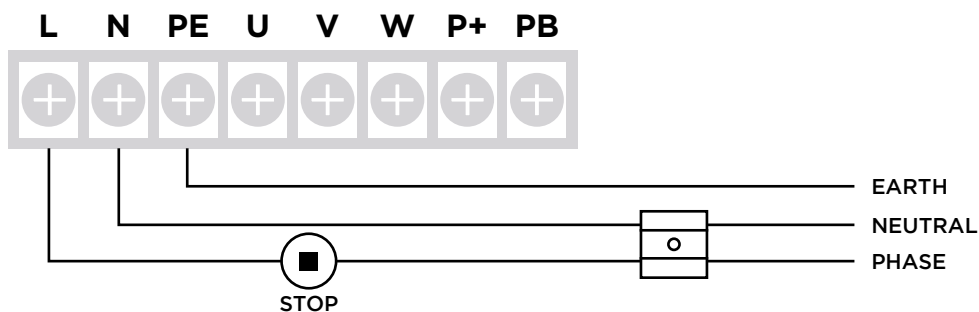
# ELECTRICAL CONNECTIONS



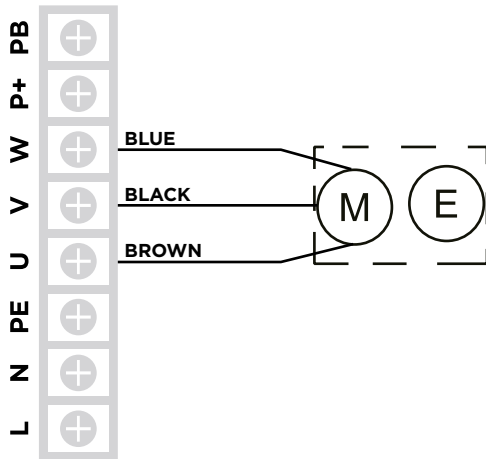
- |                               |   |                                    |
|-------------------------------|---|------------------------------------|
| <b>L</b> Power Phase          | <b>1</b> Relay Output                   | <b>11</b> Photocell Safety Contact |
| <b>N</b> Power supply Neutral | <b>2</b> Relay Output                   | <b>12</b> Step-by-Step Contact     |
| <b>PE</b> Earth Connection    | <b>3</b> Relay Output                   | <b>13</b> Stop Contact             |
| <b>U</b> Motor Connection     | <b>4</b> Relay Output                   | <b>14</b> Close Contact            |
| <b>V</b> Motor Connection     | <b>5</b> Encoder Connection             | <b>15</b> Open Contact             |
| <b>W</b> Motor Connection     | <b>6</b> Encoder Connection             | <b>16</b> No function              |
| <b>P+</b> No function         | <b>7</b> Encoder Connection             | <b>17</b> Common                   |
| <b>PB</b> No function         | <b>8</b> Encoder Connection             | <b>18</b> Common                   |
|                               | <b>9</b> Encoder Connection             | <b>19</b> Power supply             |
|                               | <b>10</b> Security Contact Service Door |                                    |



## POWER SUPPLY

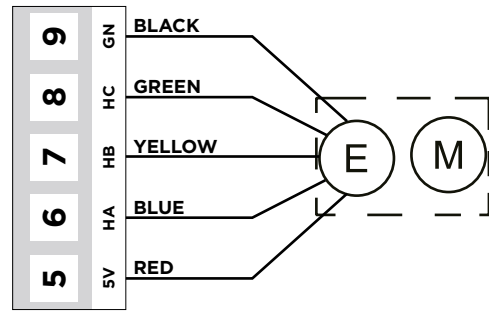


## MOTOR

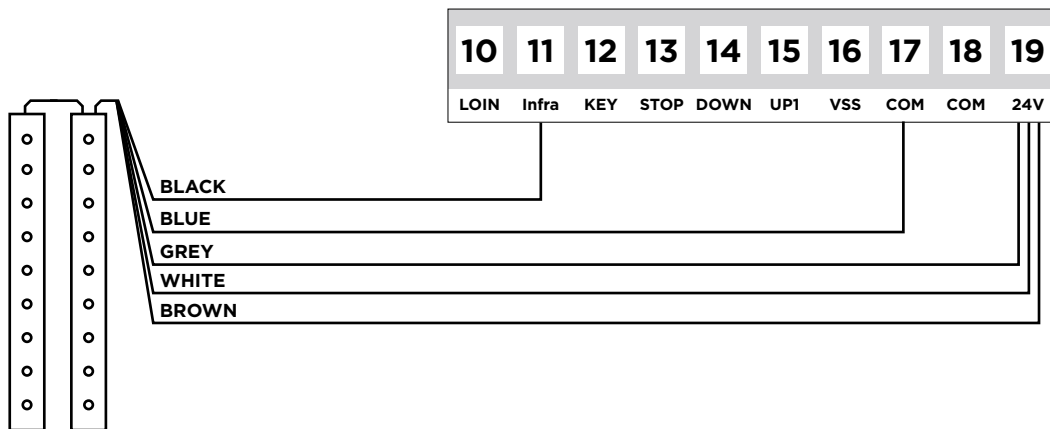


## ENCODER

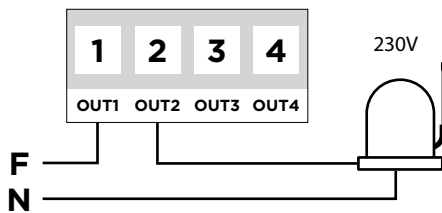
EN



## SAFETY PHOTOCELLS BAR

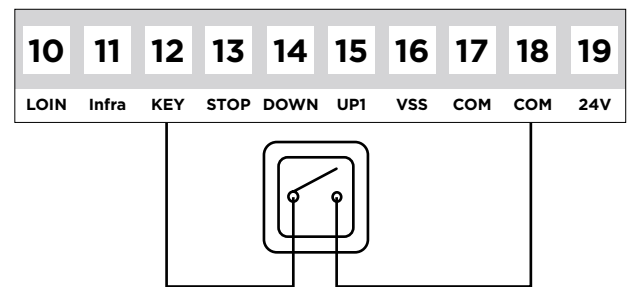


## FLASH LIGHT

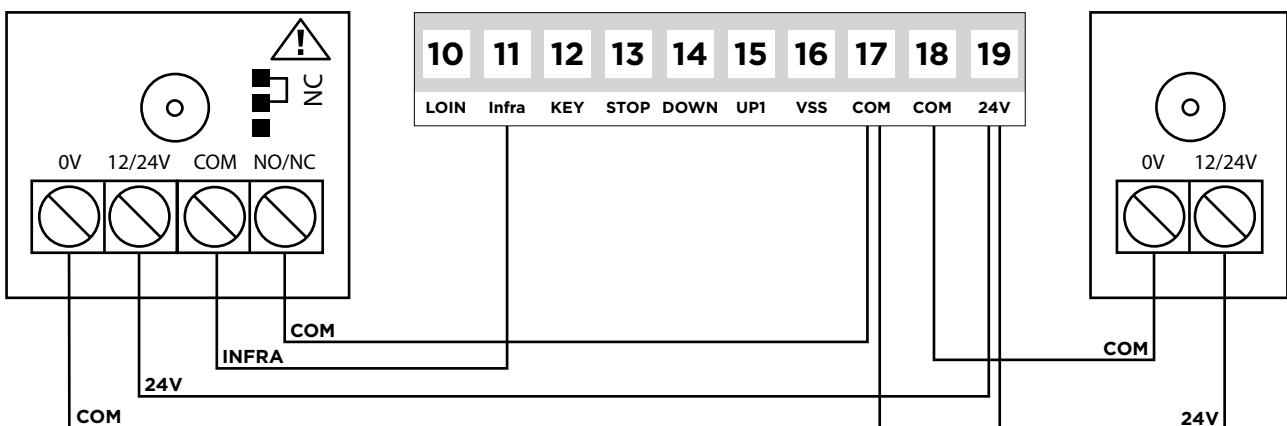


**NOTE:** Change parameter "Relay Select" to value 1.

## WALL BUTTON



## PHOTOCELLS

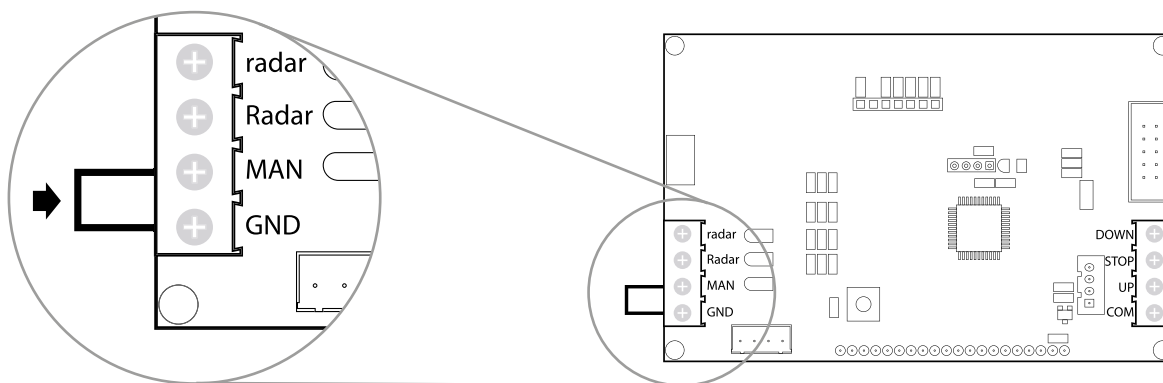


## CHANGE PARAMETERS

1. Press the **LEARN** button for 4 seconds, it will appear “Password” on the display.
2. Press the **FWD** button twice to enter the value 20. Confirm with 1 touch of the **ENTER** button.
3. Use the **FWD**, **ENTER** and **REV** buttons to change the parameters you want.
4. After changing the required parameters, press 4 seconds **LEARN** to return to the main display.
5. If the direction of rotation is reversed, change the **MotorDir** parameter.

## WORKING TIME PROGRAMMING

1. Press the **LEARN** button for 4 seconds, it will appear “Password” on the display.
2. Press **FWD** once to enter the value 10. Confirm with 1 touch of the **ENTER** button.
3. Press **ENTER** once to select the encoder value on the right. Press **FWD** to open the door to the desired limit, release the button.
- 3.1. If the direction of rotation is reversed, change the **MotorDir** parameter.
4. Press **ENTER** to confirm the open limit. Press **REV** once to go to the close programming.
5. Press **ENTER** once to select the encoder value on the right. Press **REV** to close the door to the closing limit, release the button.
6. Press **ENTER** once to confirm the close limit.
7. Press **REV** to finish programming and return to the main display.



**ACTIVATE AUTOMATIC CLOSING:** Remove shunt **GND - MAN** on the cover plate.



## PARAMETERS LIST

Name	Settings	Factory Std	
<b>FreqFWD</b>	0 - 100	Opening speed	75
<b>FreqREV</b>	0 - 100	Closing speed	40
<b>DOWNDelay</b>	1 - 600	Automatic closing time adjustment	10
<b>InfraDist</b>	0 - 600	Height at which photocell activates	20
<b>BufferUP</b>	100 - 3000	Opening slowdown distance	1200
<b>RsvUP</b>	2 - 100	Open working time precision adjustm.	8
<b>BufferDOWN</b>	100 - 3000	Closing slowdown distance	300
<b>RsvDOWN</b>	2 - 100	Close working time precision adjustm.	8
<b>ACCTime</b>	10 - 200	Acceleration distance	50
<b>DECTime</b>	10 - 200	Slowdown speed	10
<b>SwitchTime</b>	0 - 1200	Inversion reaction time	5
<b>JogFreq</b>	0 - 100	Programming speed	25
<b>UPJog</b>	0 - Continuous 1 - Man present	Man present at opening	0
<b>DOWNJog</b>	0 - Continuous 1 - Man present	Man present at closing	0
<b>BlockTime</b>	BlockTime	Blocking time after external force	5
<b>RelaySelect</b>	0 - Error 1 - On the move 2 - Interlock 3 - Open 4 - Closed	Relay function	0
<b>BrakeFreq</b>	0 - 100	No function	13
<b>StopDOWN</b>	0 - Not automatic close 1 - Automatic close	Function after STOP	1
<b>MotorDir</b>	0 - Open 1 - Close	Motor direction	0
<b>WorkTimes</b>	0 - 65535	Number of cycles performed	65000
<b>AutoMode</b>	0 - Manual 1 - Automatic	Automatic closing activation	0
<b>Language</b>	0 - English 1 - Chinese	Language	1
<b>Lockin</b>	0 - Normally open 1 - Normally closed	Security contact	0
<b>FacReset</b>	0 - No 1 - Reset	Factory reset	0

Name	Possible cause of failure	Solution
<b>Err OC</b>	Open or close too fast.	Reduce frequency and increase acceleration time.
	Worn motor, short circuit or phase loss.	Check line and replace motor.
	Inadequate torque coordination between motor and controller.	Replace motor or reduce torque boost setting.
<b>Err OV</b>	Deceleration time is very short, fast reduction frequency.	Increase deceleration time, reduce frequency or increase braking resistance.
	Abnormal input voltage.	Check input voltage.
<b>Err OH</b>	Overweight.	Choose an engine with a higher power.
	Ambient temperature is too high.	Improve space ventilation and reduce motor speed.
<b>Err OL IVT</b>	Acceleration time is too short.	Extended time acceleration.
	The mains voltage is too low.	Check mains voltage.
	Overweight.	Engine with a higher power.
<b>Err LV</b>	The mains voltage is too low.	Check mains voltage.
<b>Err Mod</b>	Temporary interruption of current.	Check connections.
	Three-phase output has phase-to-phase short circuit or ground circuit.	Reconnect.
	Ambient temperature is too high.	Reduce ambient temperature.
<b>Learn Exceed</b>	Upper programming limit overloaded.	Program the lower limit first and then program the upper limit.
	Lower programming limit overloaded.	First program the upper limit and then program the lower limit.
<b>Err Encoder</b>	Absolute encoder connection is loose.	Check connections.
	Encoder damage.	Look for the manufacturer or the agent's service.
	Error encoder or screen information.	Look for the manufacturer or the agent's service.
<b>Err Exceed</b>	Didn't learn upper and lower limits.	Reset upper and lower limit values.
	Position exceeds upper limit value.	Relearn upper and lower limits.
	Upper and lower limits are not learned correctly.	Reprogram the limits according to the methods described in basic button operation.
<b>Hall Err</b>	Device / Frame damaged.	Check the board circuit.
	Low line voltage.	Check if line signal is in good contact.
	The motor heating contact is not properly connected.	Check underheating contact.
	Motor temperature is too high, motor is used too often.	Let the motor cool before using.

## AVVERTENZE DI SICUREZZA

- Leggere attentamente il manuale, in caso di dubbi contattare l'assistenza **MATIKGATE AUTOMATION**.
- Questo manuale contiene istruzioni e avvertenze di sicurezza. Una errata installazione dell'automazione può provocare lesioni.
- Conservare questo manuale di istruzioni come riferimento per futuri interventi di manutenzione.
- **MATIKGATE AUTOMATION** non è responsabile per l'uso non corretto del prodotto, o per un uso diverso da quello per cui è stato progettato.
- **MATIKGATE AUTOMATION** non è responsabile se non sono state rispettate le norme di sicurezza nell'installazione dell'apparecchiatura da automatizzare, né per eventuali deformazioni che potrebbero verificarsi.
- Questo prodotto è stato progettato e realizzato esclusivamente per l'uso indicato in questo manuale. Qualsiasi utilizzo diverso da quello indicato può danneggiare il prodotto e/o causare danni fisici e materiali.
- Non apportare modifiche ai componenti e agli accessori del motore.
- Non tenere il prodotto vicino a fonti di calore o fiamme libere, che potrebbero danneggiarlo, corromperlo o creare condizione di pericolo.
- Tenere i telecomandi fuori dalla portata dei bambini, onde evitare incidenti.
- L'utente non deve in nessun caso tentare di riparare o regolare l'automazione, deve chiamare un tecnico qualificato.
- L'installatore deve informare il cliente su come maneggiare il prodotto in caso di emergenza e fornire il manuale del prodotto.
- L'installatore, prima di eseguire il montaggio, deve verificare che il range di temperatura indicato sull'automazione sia adeguato al luogo di installazione.
- L'installatore, prima di eseguire il montaggio, deve verificare che il dispositivo da automatizzare sia in buone condizioni meccaniche, correttamente bilanciata e si apra e si chiuda in modo corretto.
- Questo automatismo è strettamente per uso interno.
- La manutenzione preventiva deve essere eseguita ogni 6 mesi.

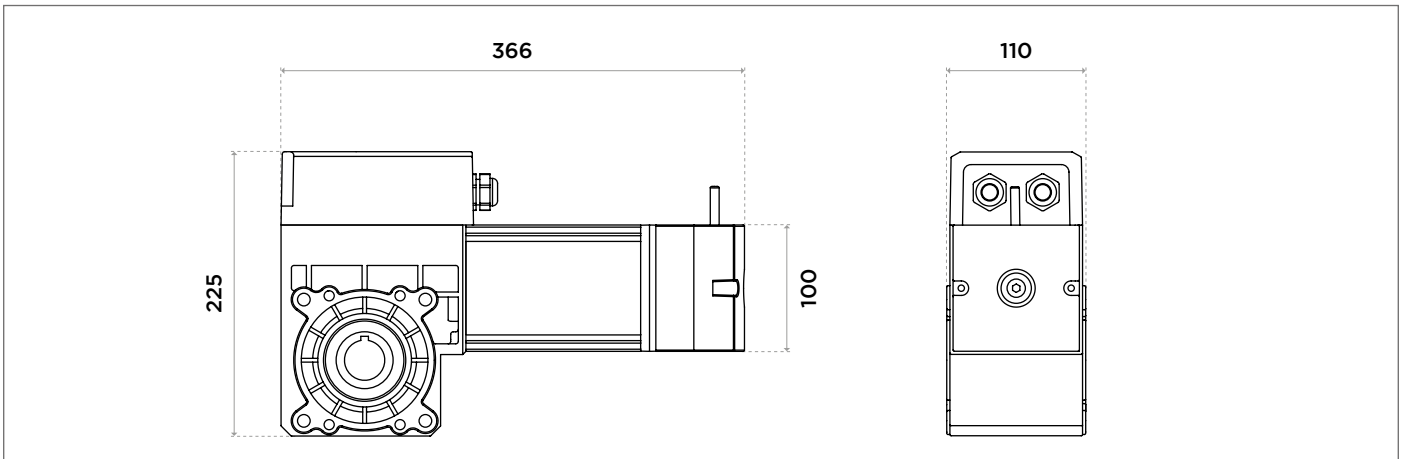
## CARATTERISTICHE TECNICHE - MOTORE

	FLASH30	FLASH40	FLASH60	FLASH80
Alimentazione	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz	230V 50Hz
Potenza	750W	1000W	1500W	2200W
Forza	30N	40N	60N	80N
Frequenza di lavoro	Intensivo	Intensivo	Intensivo	Intensivo
Velocità	140RPM	140RPM	140RPM	140RPM
Classe di protezione	IP54	IP54	IP54	IP54
Motore	Servo	Servo	Servo	Servo
Temperatura di funzionamento	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C	-20°C +50°C
Area massima	≤9m <sup>2</sup>	≤12m <sup>2</sup>	≤18m <sup>2</sup>	≤25m <sup>2</sup>

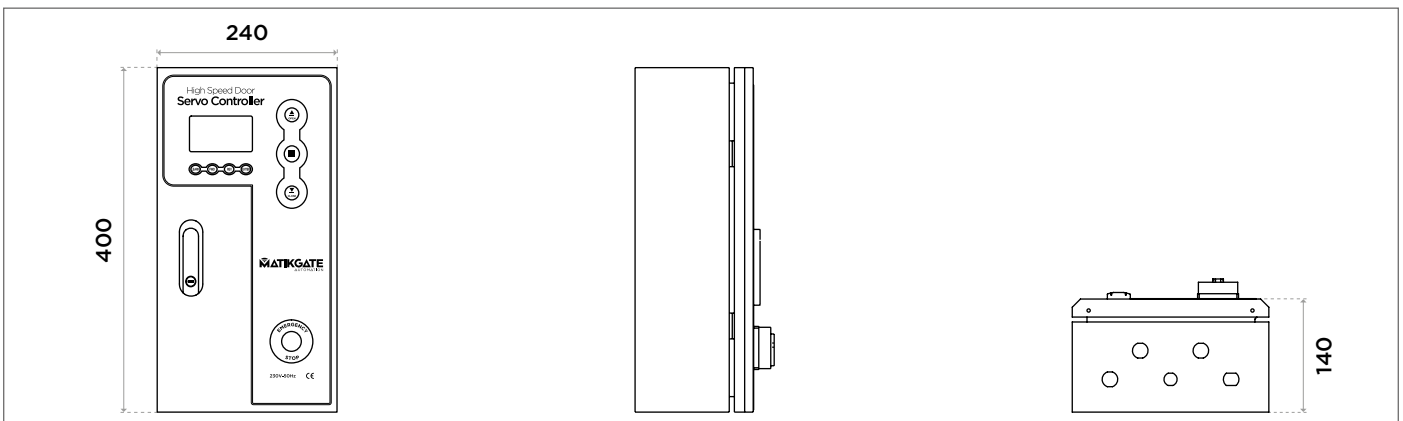
## CARATTERISTICHE TECNICHE - CENTRALE

	FLASH BOARD
Alimentazione	230V 50Hz
Potenza di uscita	1.5Kw
Temperatura di esercizio	-10°C +50°C
Temperatura di conservazione	-25°C +55°C
Umidità	30% - 85%

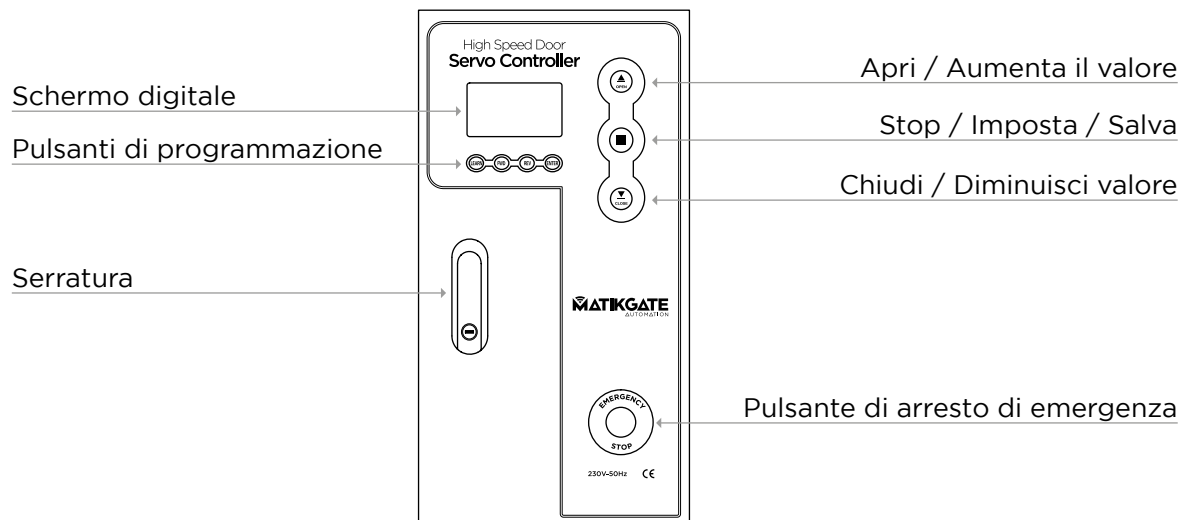
## DIMENSIONI - MOTORE



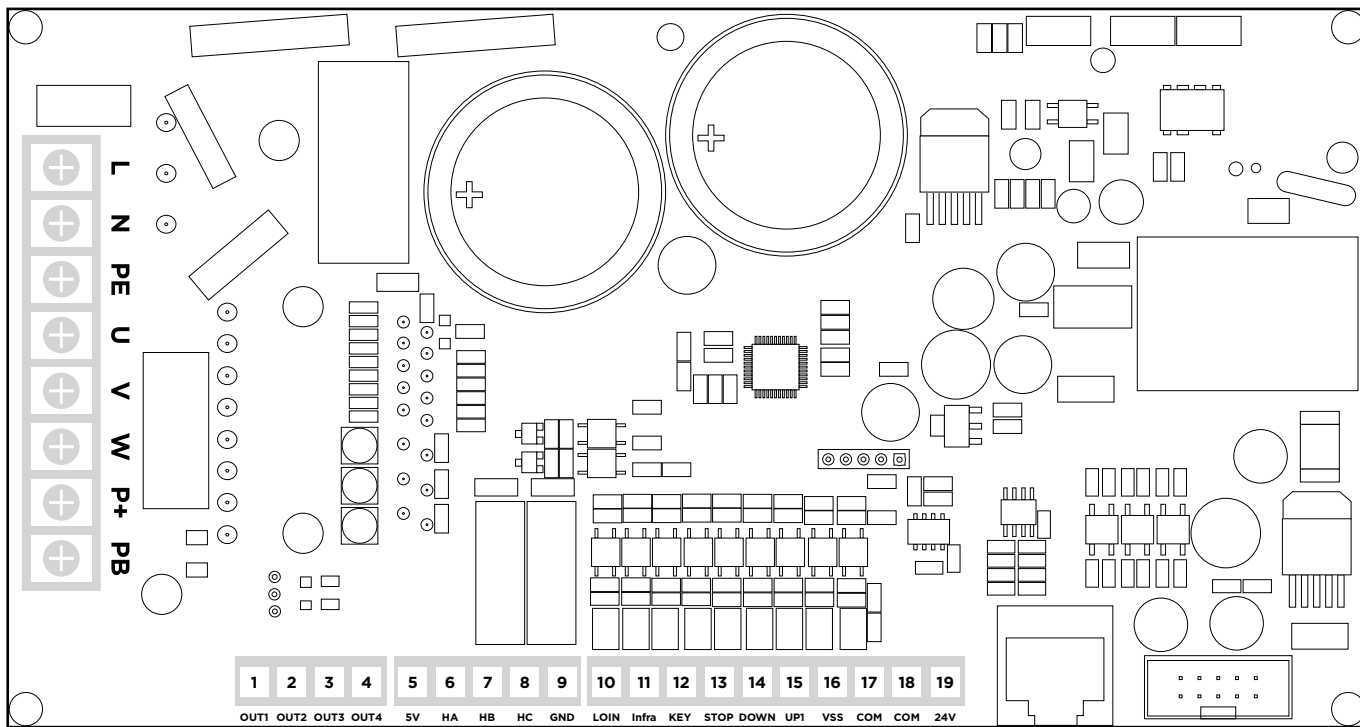
## DIMENSIONI - CENTRALE



## DESCRIZIONI - CENTRAL



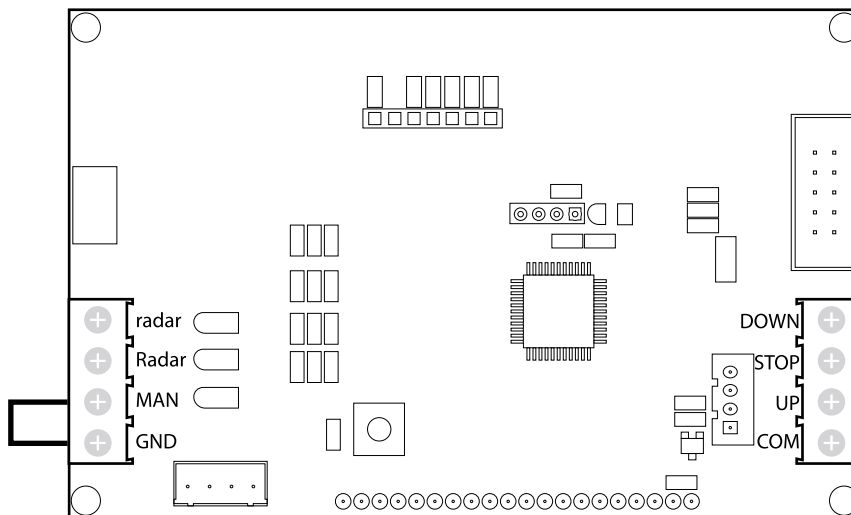
# CONNESSIONE ELETTRICA



- L** Fase alimentazione
- N** Neutro alimentazione
- PE** Connessione Terra
- U** Connessione Motore
- V** Connessione Motore
- W** Connessione Motore
- P+** Senza funzione
- PB** Senza funzione

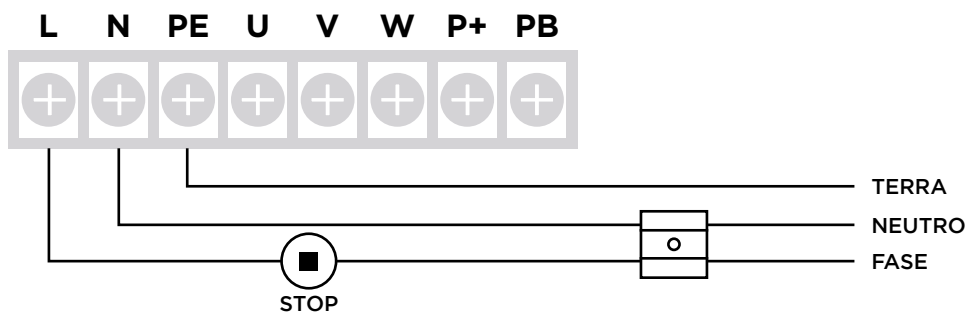
- 1** Uscita Relè
- 2** Uscita Relè
- 3** Uscita Relè
- 4** Uscita Relè
- 5** Connessione Encoder
- 6** Connessione Encoder
- 7** Connessione Encoder
- 8** Connessione Encoder
- 9** Connessione Encoder
- 10** Contatto di sicurezza porta pedonale

- 11** Contatto di sicurezza Fotocellule
- 12** Contatto Passo dopo Passo
- 13** Contatto Stop
- 14** Contatto Chiusura
- 15** Contatto Apertura
- 16** Senza funzione
- 17** Comune
- 18** Comune
- 19** Alimentazione

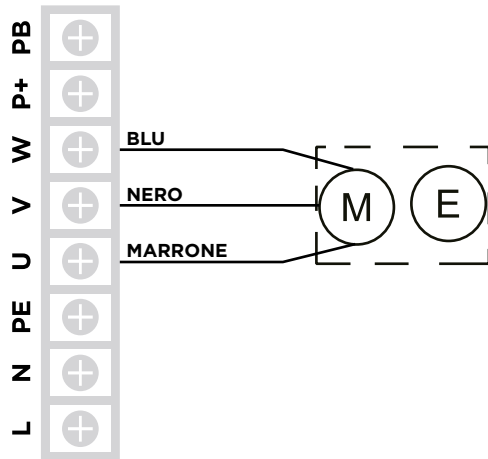


- Contatto Chiusura
- Contatto STOP
- Contatto Apertura
- Comune

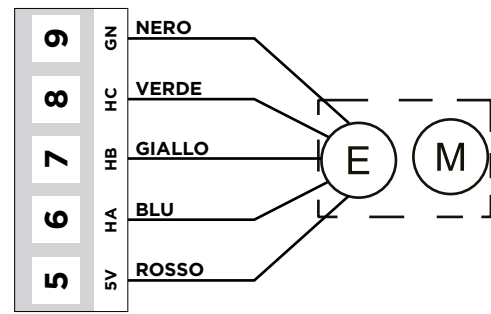
## ALIMENTAZIONE



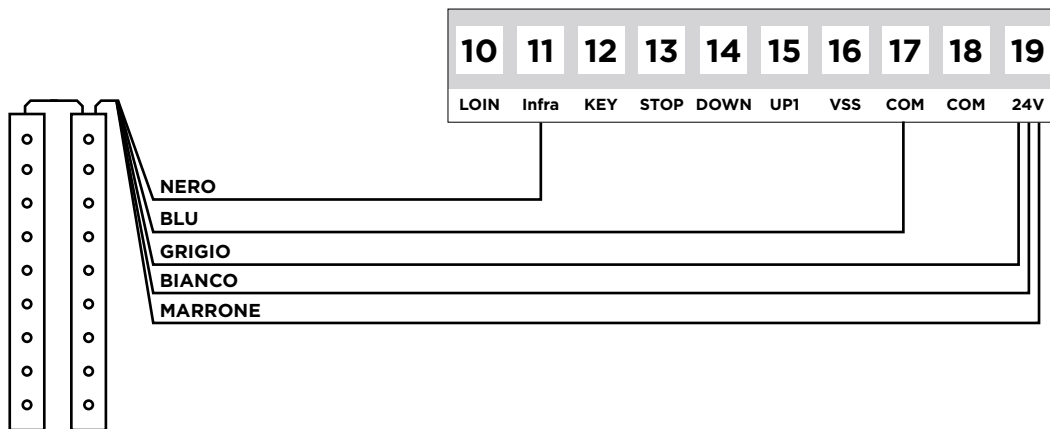
## MOTORE



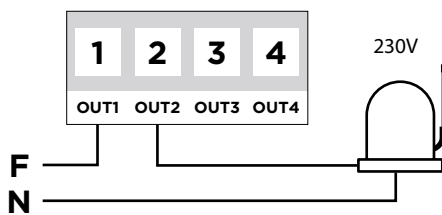
## ENCODER



## BARRA FOTOCELLULE SICUREZZA

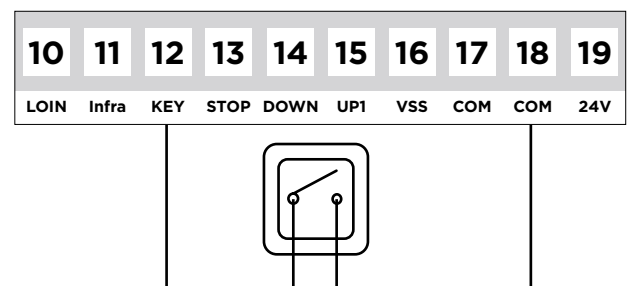


## LAMPEGGIANTE

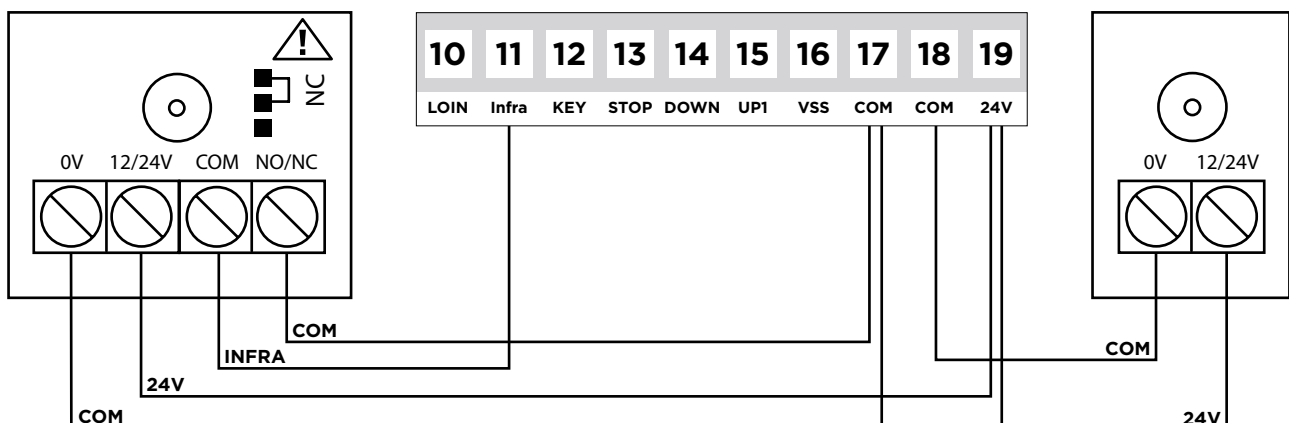


**NOTA:** Modificare il parametro "Relay Select" al valore 1.

## BOTTONE DA PARETE



## FOTOCELLULE

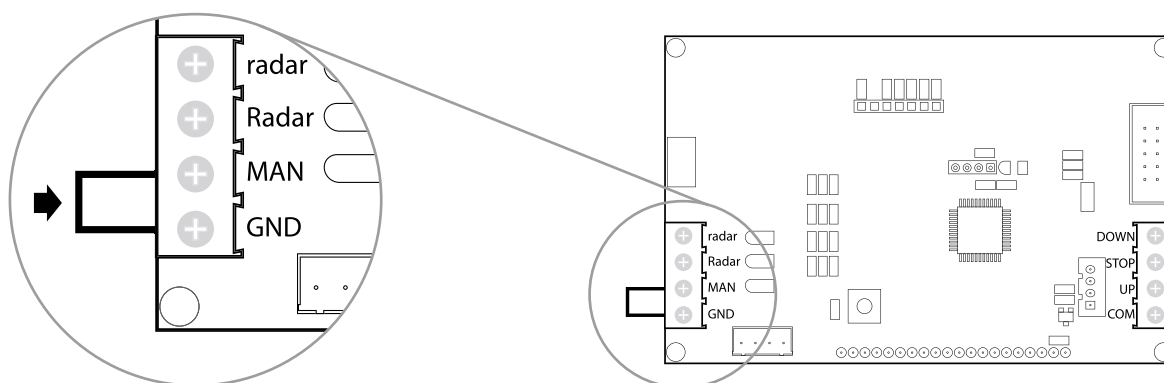


## MODIFICARE PARAMETRI

1. Premere il pulsante **LEARN** per 2 secondi, apparirà sulla schermo "Password".
2. Premere due volte il pulsante **FWD** per inserire il valore 20. Confermare premendo 1 volta il pulsante **ENTER**.
3. Utilizzare i pulsanti **FWS**, **ENTER** e **REV** per modificare i parametri desiderati.
4. Dopo aver modificato i parametri richiesti, premere **LEARN** per 2 secondi per tornare alla schermo principale.
5. Se il senso di rotazione è invertito, modificare il parametro **MotorDir**.

## PROGRAMMAZIONE TEMPO DI LAVORO

1. Premere il pulsante **LEARN** per 2 secondi, apparirà sulla schermo "Password".
2. Premere una volta **FWD** per inserire il valore 10. Confermare premendo 1 volta il pulsante **ENTER**.
3. Premere **ENTER** una volta per selezionare il valore dell'encoder a destra. Premere **FWD** per sollevare la porta fino al limite desiderato, rilasciare il pulsante.
  - 3.1. Se il senso di rotazione è invertito, modificare il parametro **MotorDir**.
4. Premere **ENTER** per confermare la risalita. Premere **REV** una volta per andare al programa di discesa.
5. Premere **ENTER** una volta per selezionare il valore dell'encoder a destra. Premere **REV** per abbassare la porta fino al limite di chiusura, rilasciare il pulsante.
6. Premere **ENTER** una volta per confermare la discesa.
7. Premere **REV** per terminare la programmazione e tornare allo schermo principale.



**ATTIVARE LA CHIUSURA AUTOMATICA:**  
Rimuovere il shunt **GND - MAN** sul coperchio.



## LISTA DI PARAMETRI

Nome	Configurazione		Std Fabbrica
<b>FreqFWD</b>	0 - 100	Velocità di apertura	75
<b>FreqREV</b>	0 - 100	Velocità di chiusura	40
<b>DOWNDelay</b>	1 - 600	Tempo di chiusura automatica	10
<b>InfraDist</b>	0 - 600	Quota alla quale si attiva la fotocellula	20
<b>BufferUP</b>	100 - 3000	Distanza di rallentamento in apertura	1200
<b>RsvUP</b>	2 - 100	Regolazione distanza di apertura	8
<b>BufferDOWN</b>	100 - 3000	Distanza di rallentamento in chiusura	300
<b>RsvDOWN</b>	2 - 100	Regolazione distanza di chiusura	8
<b>ACCTime</b>	10 - 200	Distanza di accelerazione	50
<b>DECTime</b>	10 - 200	Velocità di rallentamento	10
<b>SwitchTime</b>	0 - 1200	Tempo di reazione di inversione	5
<b>JogFreq</b>	0 - 100	Velocità di programmazione	25
<b>UPJog</b>	0 - Continuo 1 - Uomo presente	Uomo presente in apertura	0
<b>DOWNJog</b>	0 - Continuo 1 - Uomo presente	Uomo presente in chiusura	0
<b>BlockTime</b>	BlockTime	Tempo di blocco dopo la forza esterna	5
<b>RelaySelect</b>	0 - Errore 1 - In movimento 2 - Interlock 3 - Aperto 4 - Chiuso	Funzione di relè	0
<b>BrakeFreq</b>	0 - 100	Senza funzione	13
<b>StopDOWN</b>	0 - No chiusura automatica 1 - Chiusura automatica	Funzione dopo STOP	1
<b>MotorDir</b>	0 - In salita 1 - Discesa	Direzione del motore	0
<b>WorkTimes</b>	0 - 65535	Numero cicli effettuati	65000
<b>AutoMode</b>	0 - Manuale 1 - Automatico	Attivazione chiusura automatica	0
<b>Language</b>	0 - Inglese 1 - Cinese	Idioma	1
<b>Lockin</b>	0 - Normalmente aperto 1 - Normalmente chiuso	Contatto sicurezza	0
<b>FacReset</b>	0 - No 1 - Ripristina	Ripristina di fabbrica	0

Nome	Possibile causa del guasto	Soluzione
<b>Err OC</b>	Apri o chiudi troppo velocemente.	Ridurre la frequenza e aumentare il tempo di accelerazione.
	Motore usurato, cortocircuito o perdita di fase.	Controllare la linea e sostituire il motore.
	Forza inadeguata tra motore e controller.	Sostituire il motore o ridurre il parametro di aumento della coppia.
<b>Err OV</b>	Il tempo di decelerazione è frequenza di riduzione molto breve e veloce.	Aumentare il tempo di decelerazione, ridurre la frequenza o aumentare la resistenza di frenatura.
	Tensione di ingresso anomala.	Controllare la tensione di ingresso.
<b>Err OH</b>	Sovrappeso.	Scegli un motore con una potenza maggiore.
	Temperatura ambiente è troppo alta.	Migliorare la ventilazione spazio e ridurre la velocità di funzionamento del motore.
<b>Err OL IVT</b>	Tempo accelerazione è troppo breve.	Accelerazione a tempo prolungato.
	La tensione di rete è troppo bassa.	Controllare la tensione di rete.
	Sovrappeso.	Motore con una potenza superiore.
<b>Err LV</b>	La tensione di rete è troppo bassa.	Controllare la tensione di rete.
<b>Err Mod</b>	Temporanea interruzione di corrente.	Controllare connessioni.
	L'uscita trifase presenta un cortocircuito circuito fase-fase o di terra.	Riconnetti.
	Temperatura ambiente è troppo alta.	Ridurre la temperatura ambiente.
<b>Learn Exceed</b>	Limite di programmazione superiore sovraccarico.	Programmare prima il limite inferiore e poi il limite superiore.
	Limite di programmazione inferiore sovraccarico.	Programmare prima il limite superiore e poi il limite inferiore.
<b>Err Encoder</b>	Il collegamento dell'encoder assoluto è allentato.	Controllare connessioni.
	Danni all'encoder.	Cerca il produttore o il servizio dell'agente.
	Encoder ou informação de ecrã com erro.	Cerca il produttore o il servizio dell'agente.
<b>Err Exceed</b>	Non ha imparato i limiti superiore e inferiore.	Reimpostare i valori limite superiore e inferiore.
	La posizione supera il valore limite superiore.	Riapprendere i limiti superiore e inferiore.
	I limiti superiore e inferiore non vengono appresi correttamente.	Riprogrammare i limiti in base ai metodi descritti in Funzionamento di base dei pulsanti.
<b>Hall Err</b>	Dispositivo/telaio danneggiato.	Controllare il circuito della scheda.
	Bassa tensione di linea.	Controllare se il segnale di linea è in buon contatto.
	Il contatto del riscaldamento del motore non è collegato correttamente.	Controllare il contatto di surriscaldamento.
	La temperatura del motore è troppo alta, il motore viene utilizzato troppo spesso.	Lasciare raffreddare il motore prima dell'uso.



