



SWING 230 APRICODE

Equipo de control para la automatización de cancelas batientes 230V

GUIA RAPIDA DE PROGRAMACION

1. Puesta en marcha del sistema (con el cuadro apagado)	2
1.1 Modulo de memoria.....	2
1.2 Puentear las entradas de seguridad.....	2
1.3 Alimentar el cuadro.....	2
2. Programación básica	2
2.1 Entrar en modo de aprendizaje.....	2
2.2 Entrar en programación.....	2
2.3 Cambiar lógica de funcionamiento.....	3
2.3 Cambiar dirección de hojas.....	3
2.4 Cambiar el tipo de motor.....	3
2.5 Grabar mandos.....	3
3. Programación de recorrido.....	4
3.1 Cancelas de 1 hoja.....	4
3.2 Cancelas de 2 hojas.....	4
4. Módulo de memoria extraíble.....	4
5. Tabla de parámetros de programación	5
6. Esquema de conexiones	6

1. Puesta en marcha del sistema (con el cuadro apagado)

1.1 Modulo de memoria. Si se usa el módulo de memoria extraíble (ver programación) éste debe ser insertado.

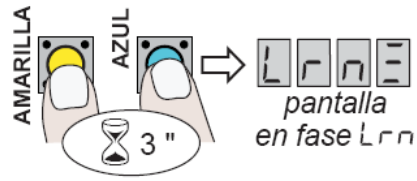
1.2 Puentear las entradas de seguridad. Para evitar la activación accidental de los dispositivos de seguridad durante el aprendizaje de recorrido, lo que obligaría a repetir todo el procedimiento, es aconsejable puentear las bornes 8-9-10-11 y al finalizar el aprendizaje, quitar los puentes de las entradas que se vayan a utilizar y conectar los dispositivos (fotocélulas, bandas, seta de stop, etc.)

1.3 Alimentar el cuadro. En la pantalla aparece la versión del firmware y el modelo del cuadro, cuando esta información desaparece de la pantalla el equipo está preparado para comenzar con la configuración, si es la primera vez que se alimenta el equipo, aparecerá en la pantalla **Init** (init).

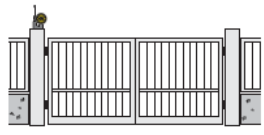
2. Programación básica

2.1 Entrar en modo de aprendizaje. Para iniciar la maniobra de aprendizaje hay que pulsar a la vez durante 3 segundos los botones azul y amarillo. Cuando en la pantalla aparece **L r n E** si pulsamos y mantenemos pulsada la tecla amarilla, se debe de mover hacia la apertura la hoja 1 y si pulsamos y mantenemos pulsado la tecla azul, se mueve hacia la apertura la hoja 2 si se suelta la tecla y se vuelve a mantener pulsada, se invierte el movimiento, (si la primera pulsación fuera a cierre, habría que modificar los parámetros d1 y/o d2 desde la programación), además **hay que iniciar la maniobra de aprendizaje partiendo con las dos hojas en posición cerrada.** Antes de iniciar la fase de aprendizaje del recorrido, hay que comprobar el sentido de giro de los motores, configurar si el actuador es hidráulico o electromecánico y grabar los mandos que se vayan a utilizar con el receptor integrado. Además, para realizar pruebas de funcionamiento, es aconsejable poner la lógica de funcionamiento en un modo manual y así no tener que esperar la pausa en abierto que tengamos programada.

Pulsar a la vez las teclas **AMARILLA** y **AZUL** durante unos 3 seg. ⇒ en la pantalla aparece **L r n E** destellante.



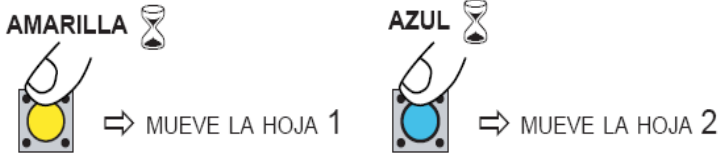
IMPORTANTE: para iniciar el autoaprendizaje la cancela debe estar parada y cerrada (puede utilizarse el accionamiento especial para cerrar)



para mover las hojas pulsar y mantener presionada:

- hoja1 ⇒ tecla **AMARILLA**
- hoja2 ⇒ tecla **AZUL**

Cada vez se suelta la tecla y a continuación se vuelve a presionar, la correspondiente hoja invierte el movimiento.



2.2 Entrar en programación. Con las hojas cerradas, pulsar el botón rojo hasta que aparezca en **“Prog”**, soltar la tecla roja, en pantalla aparece **L 0**. y un numero que corresponde con la lógica que esté programada en este momento (0 por defecto)

RECUERDA:

 **AZUL** para seleccionar
 **ROJO** confirmar
 **AMARILLO** para salir

2.3 Cambiar lógica de funcionamiento. Pulsar y soltar la tecla roja para entrar en el menú de lógicas, pulsar y soltar la tecla azul para cambiar de lógica según el cuadro siguiente:

L0	Lógica.....AUTOMÁTICA	0 = AUTOMÁTICA; 1 = CUATRO PASOS; 2 = AUTOMÁTICA SUPER; 3 = SEMIAUTOMÁTICA CON STOP; 4 = PASO-PASO; 5 = PRESENCIA OPERADOR; 6 = TIMER (ENTRADA START)
----	-----------------------	---

Por ejemplo, pulsamos 3 veces el botón azul para seleccionar el valor 3 (semiautomática con stop) si nos pasamos, seguimos pulsando repetidas veces el botón azul hasta llegar otra vez al valor deseado (del 6 pasa al 0). Confirmamos el valor deseado pulsando el botón rojo, la pantalla parpadeará tres veces y el nuevo valor quedará almacenado. Pulsamos el botón amarillo y pasamos al parámetro siguiente, en pantalla aparece *PA*, y un numero, que es el tiempo programado de pausa (en segundos) en el caso de poner una lógica con cierre automático.

2.3 Cambiar dirección de hojas. Si cuando comprobamos el sentido de giro de las hojas vimos que una o las dos iban al revés, hay que cambiar los parámetros “**d1**” para la hoja 1 y/o “**d2**” para la hoja 2. Para ello hay que pulsar y soltar la tecla azul para cambiar de parámetro tantas veces como sea necesario hasta que en la pantalla aparezca *d1* y un numero, 0 o 1, este parámetro modifica el sentido de giro de la hoja 1, pulsar y soltar la tecla roja, en la pantalla aparece 0, pulsamos la tecla azul y cambia a 1, pulsamos y soltamos la tecla roja para confirmar el nuevo valor y pulsar y soltar la tecla amarilla, ahora en la pantalla aparece *d2*, repetir los pasos anteriores, este parámetro modifica el sentido de giro de la hoja 2.

<i>d1</i> ; <i>d2</i>	Dirección de marcha hoja 1 0 Dirección de marcha hoja 2 0	0 ; 1
-----------------------	--	-------

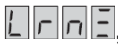
Como siempre, con el amarillo salimos del parámetro modificado y pasamos al siguiente.

2.4 Cambiar el tipo de motor. El valor por defecto (“**0**”) es para motores hidráulicos. Si son electromecánicos hay que modificar el parámetro “**Mod.**” a “**1**”.

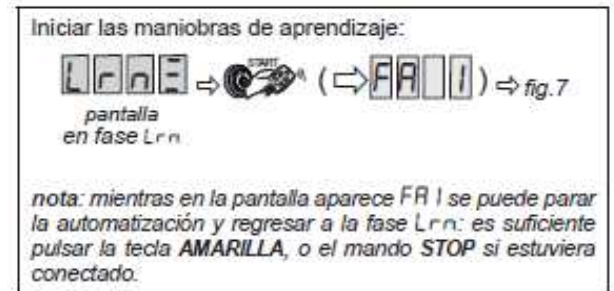
2.5 Grabar mandos. Pulsar y soltar la tecla azul para cambiar de parámetro tantas veces como sea necesario hasta que en la pantalla aparezca *rAdi* (menú de radio), en este momento, pulsar y soltar la tecla roja para entrar en este menú, en la pantalla aparece *OPEn* (abrir memoria), en este momento, pulsar y soltar la tecla roja, en la pantalla aparece *SEEd*, en este momento, pulsar una tecla del mando a distancia que queremos grabar, en la pantalla aparece *1E10* y el numero asignado al mando grabado (con este numero que se asigna es posible el borrado de ese mando individualmente en caso de pérdida o robo). Durante 15 segundos es posible pulsar otro mando, después de 15 segundos sin dar de alta ningún mando, la memoria se cierra y en pantalla aparece nuevamente *OPEn*, para salir del modo de programación, pulsar y soltar la tecla amarilla. Aparece el siguiente parámetro del menú de radio, si pulsamos de nuevo la tecla amarilla, salimos al menú principal y con otra pulsación de la tecla amarilla salimos del modo programación y volvemos al modo de aprendizaje (*LrnrE*).



3. Programación de recorrido

3.1 Cancelas de 1 hoja. Con la hoja cerrada y la indicación en pantalla , una orden de apertura (pulso entre 12 y 13 o mejor, una pulsación de un mando ya grabado), inicia la maniobra de aprendizaje, la primera orden de apertura inicia la fase de apertura, la segunda pulsación inicia la fase de deceleración de apertura, la tercera marca el momento de la parada de la hoja, la cuarta, el inicio de la fase de cierre, la quinta el inicio de la deceleración del cierre y la sexta la parada de la hoja, en pantalla se muestra “FA 1”:

- 1ª PULSACION > INICIO APERTURA
- 2ª PULSACION > INICIO DECELERACION DE APERTURA
- 3ª PULSACION > PARADA
- 4ª PULSACION > INICIO CIERRE
- 5ª PULSACION > INICIO DECELERACION DE CIERRE
- 6ª PULSACION > PARADA



La 3ª pulsación y la 6ª pulsación tienen que hacerse justo en el momento de la llegada de la hoja al tope de apertura/cierre, el cuadro de maniobras SLIDE 230 esta configurado para añadir 6 segundos de más al final de cada maniobra para asegurar la apertura y/o el cierre total de la puerta, permite a través de la programación de los parámetros t_{FA-t} cambiar este tiempo de empuje adicional al final de cada recorrido (entre 3 y 20 segundos).

3.2 Cancelas de 2 hojas. En el caso de una instalación de dos hojas, las primeras 3 pulsaciones conllevan la programación en apertura de la hoja 1, las tres siguientes la programación en apertura de la hoja 2, las tres siguientes la programación del cierre de la hoja 2 y las tres siguientes la programación del cierre de la hoja 1.

¡ATENCIÓN! Dar tiempo adicional de maniobra durante el aprendizaje del recorrido, puede causar mal funcionamiento de la electrocerradura con el consiguiente calentamiento y desgaste excesivos de los motores hidráulicos y otros daños graves en motores electromecánicos.

Para dar tiempo adicional de maniobra hay que usar los parámetros t_{FA-t}

4. Módulo de memoria extraíble.

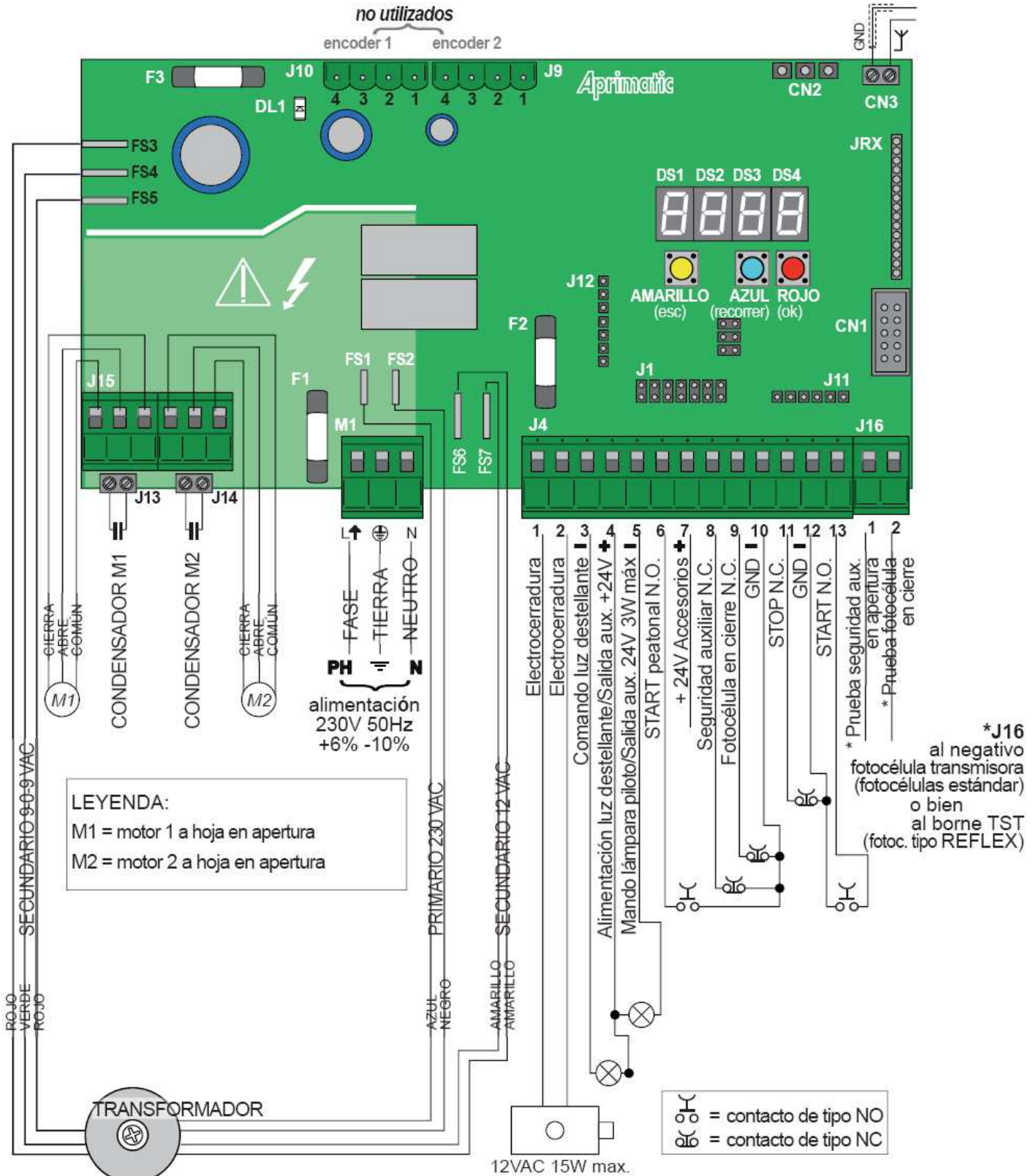
Si se utiliza este módulo opcional y lo tenemos insertado mientras se hace la programación, tanto de parámetros como de recorrido y la grabación de mandos, al finalizar hay que realizar la descarga del contenido del módulo en la memoria del cuadro ya que todo lo programado se ha almacenado en el módulo de memoria y no en el cuadro. De hecho si apagamos el cuadro, sacamos el módulo y volvemos a encender, en la pantalla volverá a aparecer la indicación **LnE** ya que la memoria del cuadro estará vacía.

Para ello entramos en programación, pulsamos la tecla azul hasta llegar al menú de radio, pulsamos el rojo para entrar y con el azul buscamos el comando “**dnLd**” pulsamos el rojo y nos pedirá confirmación mediante la indicación “**SurE**” confirmamos y cuando termine la descarga aparece “**done**”. Ahora ya podemos apagar el cuadro y extraer la memoria.

5. Tabla de parámetros de programación

parámetros	FUNCIÓN POR DEFECTO	REGULACIONES
L0	LógicaAUTOMÁTICA	0 = AUTOMÁTICA; 1 = CUATRO PASOS; 2 = AUTOMÁTICA SUPER; 3 = SEMIAUTOMÁTICA CON STOP; 4 = PASO-PASO; 5 = PRESENCIA OPERADOR; 6 = TIMER (ENTRADA START)
PA	Tiempo de pausa 25 seg.	0 + 60 (A PASOS DE 1SEG.)
ELS.	Electrocerradura.....INHABILITADA <i>si está conectada, se habilita automáticamente tras el autoaprendizaje</i>	0 = INHABILITADA 1 = ABILITADA
LAr.	Tiempo de predestello 3 seg.	1 + 9 (A PASOS DE 1SEG.)
tA.	Tiempo adicional al final de maniobra.. 5 seg.	3 + 20 (A PASOS DE 1SEG.) - <i>el empuje adicional se realiza a velocidad reducida si se utiliza la deceleración electrónica (rEL)</i>
tI.	Tiempo adicional tras la inversión..... 5 seg.	3 + 20 (A PASOS DE 1SEG.)
n.	Número de hojas <i>detección automática</i>	0 = DETECCIÓN AUTOMÁTICA ; 1 = MONO-HOJA ; 2 = DOS HOJAS
d1.; d2.	Dirección de marcha hoja 1 0 Dirección de marcha hoja 2 0	0 ; 1
mod.	Tipo de actuador OLEODINÁMICO	0 = OLEODINÁMICO (NO E1 - E2); 1 = ELECTROMECAÁNICO
E1. E2.	Energía hoja 1 MAX Energía hoja 2 MAX <i>(SÓLO ACTUADORES ELECTROMECAANICOS)</i>	REGULACIÓN ELECTRÓNICA DE LA FUERZA DE EMPUJE: 0 (MÍNIMA) + 50 (MÁX)
rEL.	Deceleración electrónica.....ABILITADA	0 (INHABILITADA) ; 1 (ABILITADA)
PSEt.	Restablecer los valores de fábrica (por defecto)	TECLA ROJA PARA CONFIRMAR
Ar.	Entra en menú MANTENIMIENTO	TECLA ROJA PARA CONFIRMAR
rAd	Entra en menú MEMORIAS	TECLA ROJA PARA CONFIRMAR
PrOF	Entra en programación AVANZADA	TECLA ROJA PARA CONFIRMAR
A1	Retraso hoja 1 en cierre..... 5°	0 + 15 (1 PASO = 5° DE DESFASE)
A2	Retraso hoja 2 en apertura 2°	0 + 5 (1 PASO = 2,5° DE DESFASE)
A3	Apertura peatonal.....INHABILITADA	0= 20%; 1= 40%; 2= 60%; 3=80%; 4= 100%
A4	Tiempo de accionamiento electrocerradura.. 3.5 seg.	3 + 6 (A PASOS DE 0,5 SEG.)
A5	Adelanto electrocerradura 0.5 seg.	0 + 1 (A PASOS DE 0,5 SEG.)
A6	Tiempo golpe de ariete INHABILITADO <i>SI LA ELECTROCERRADURA ESTÁ CONECTADA 0.5 seg.</i>	0 + 2 (A PASOS DE 0,5 SEG.) <i>Golpe de ariete: la apertura está precedida por un breve accionamiento en sentido inverso para facilitar el desbloqueo de la electrocerradura.</i>
A7	Tiempo de par máximo en el momento de la puesta en marcha 1 seg.	0 + 3 (A PASOS DE 0,5 SEG.) <i>(sólo electromecánicos)</i>
A8	Tiempo de inversión al final del cierre..... 0 seg.	0=0; 1=30; 2=50; 3=80; 4=100; 5=120; 6=150; 7=200; 8=300; 9=400 (MSEG.) <i>Al final del cierre los motores se accionan en sentido inverso durante el tiempo configurado para descargar los cinematismos de la mecánica.</i>
A9	Velocidad en acercamiento..... 30%	1= 30% ; 2= 40% (% VELOCIDAD DE MANIOBRA)
rAt	Configuración de fábrica - NO modificar	0 + 2 - NO MODIFICAR
LUn	Brillo de la pantallaMEDIO	0 + 9
Ad	Cierre al desactivarse la fotocélula..... <i>recarga el tiempo de pausa</i>	00= INMEDIATA ; 01= CUANDO SE AGOTA EL TIEMPO DE PAUSA (EL RECUENTO PROSIGUE) ; 02= TRANSCURRIDOS 10SEG. ; 03= TRAS UN NUEVO TIEMPO DE PAUSA COMPLETO (RECARGA EL TIEMPO DE PAUSA)
AE	Salida auxiliar LÁMPARA PILOTO	0 = LÁMPARA PILOTO; 1+60 = MINUTOS DE ENCENDIDO DE LA LUZ DE CORTESÍA DESPUÉS DEL START O DEL START PEATONAL <i>NOTA: sólo si no está configurada en el mando a distancia</i>
AH	Luz destellante en pausa APAGADA	0= OFF; 1= ON (EN LÓGICA AUTOMÁTICA)
Ar.	Tiempo de empuje final 100% .. INHABILITADO <i>Si la electrocerradura está conectada 1 seg.</i>	0 + 5 (EN CIERRE PARA ENGANCHE ELECTROCERRADURA)
Ar.	Seguridad aux. en apertura con FOTOCÉLULA	0= PERFIL DE SEGURIDAD; 1= FOTOCÉLULA
tF.	Prueba fotocélula en cierreINHABILITADA	0=INHABILITADA; 1= CON FOTOCÉL. TIPO ESTÁNDAR; 2= CON FOTOCÉL. TIPO REFLEX
An.	Prueba seguridad aux. en apertura... INHABILITADA	0 = INHABILITADA; 1 = CON FOTOCÉLULAS TIPO ESTÁNDAR O PERFIL DE SEGURIDAD; 2=CON FOTOCÉLULAS TIPO REFLEX O PERFIL DE SEGURIDAD
AL.t	Contador de maniobras totales - NO modificable	0000 + 9999 (INCREMENTA 1 CADA 100 MANIOBRAS)
AL.P	Contador parcial de maniobras para mantenimiento	0000 + 9999 (1 = 10 MANIOBRAS) (RESET MEDIANTE AL.S o AL.r)
AL.S	Configura el ciclo de mantenimiento en AL.P	0000 + 9999 (1 = 10 MANIOBRAS) CON PASO MÍNIMO 100 MANIOBRAS - CADA CONFIGURACIÓN PONE A CERO EL CONTADOR AL.P
AL.r	Pone a cero el contador AL.P	TECLA ROJA PARA CONFIRMAR
rn.	Borrado de un mando a distancia con dirección	0 + 99 <i>(ver Memorización de los mandos a distancia)</i>
r.tr	Borrado de todos los mandos a distancia	TECLA ROJA PARA CONFIRMAR
UPLd	Guarda los datos de la tarjeta en el Módulo de Memoria extraíble	TECLA ROJA PARA CONFIRMAR - (MÓDULO DE MEMORIA EXTRAÍBLE OPCIONAL)
dnLd	Guarda los datos del Módulo de Memoria extraíble en la tarjeta	TECLA ROJA PARA CONFIRMAR - (MÓDULO DE MEMORIA EXTRAÍBLE OPCIONAL)
ch1 ch2 ch3 ch4	Configuración canal de salida mando a distancia ch1 START ch2 START PEATONAL ch3; ch4 INHABILITADOS	0 = INHABILITADO; 1 = START; 2 = START PEATONAL; 3 = STOP; 4 = SALIDA AUXILIAR MEDIANTE RELÉ EXTERNO (activación a impulsos de 2 seg si rE= U ; activación temporizada si rE= 1+60)

6. Esquema de conexiones



¡ATENCIÓN! los contactos N.C. deben puentearse hacia tierra (borne 10 ó 12) cuando no se utilizan. ¡De lo contrario la automatización NO PUEDE funcionar!