


TRAFFIC VF

| | |
|--|-----------|
| 1. INTRODUCCIÓN | 4 |
| 2. CARACTERÍSTICAS PRINCIPALES | 4 |
| 3. CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS | 5 |
| 4. SEGURIDAD DE LA INSTALACIÓN | 5 |
| 5. OPERACIONES PRELIMINARES | 5 |
| 6. CONEXIONES Y FUNCIONES DE ENTRADAS Y SALIDAS | 5 |
| 6.1 J1 ALIMENTACIÓN CENTRAL DE MANDO | 5 |
| 6.2 J4 SALIDA PARPADEANTE | 5 |
| 6.3 J5 ALIMENTACIÓN ACCESORIOS/SALIDAS | 5 |
| 6.4 J6 ENCODER/ENTRADAS | 6 |
| 6.5 J7 ENTRADAS/ANTENA | 6 |
| 6.6 J8 CONECTOR ALIMENTADOR DE LUCES | 7 |
| 6.7 J10 CONECTOR EXPANSIÓN | 7 |
| 7. CONEXIONES INVERTER | 7 |
| 7.1 INVERTER | 7 |
| 7.2 J2 ALIMENTACIÓN INVERTER | 7 |
| 7.3 M MOTOR | 7 |
| 7.4 J9 SEÑALES INVERTER | 7 |
| 8. DISPLAY | 8 |
| 8.1 CÓDIGO DE ESTADO | 8 |
| 9. PROGRAMACIÓN | 9 |
| 9.1 FUNCIONALIDADES BÁSICAS | 9 |
| 9.2 PROGRAMACIÓN DE 1º NIVEL | 10 |
| 9.3 PROGRAMACIÓN DE 2º NIVEL | 11 |
| 9.4 PROGRAMACIÓN DE 3º NIVEL | 12 |
| 9.5 PROGRAMACIÓN DE 4º NIVEL | 13 |
| 10. ENTRADA CONTROLADA Y SALIDA AUTOMÁTICA | 14 |
| 11. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS | 15 |
| 12. MANEJO DE ERRORES | 15 |

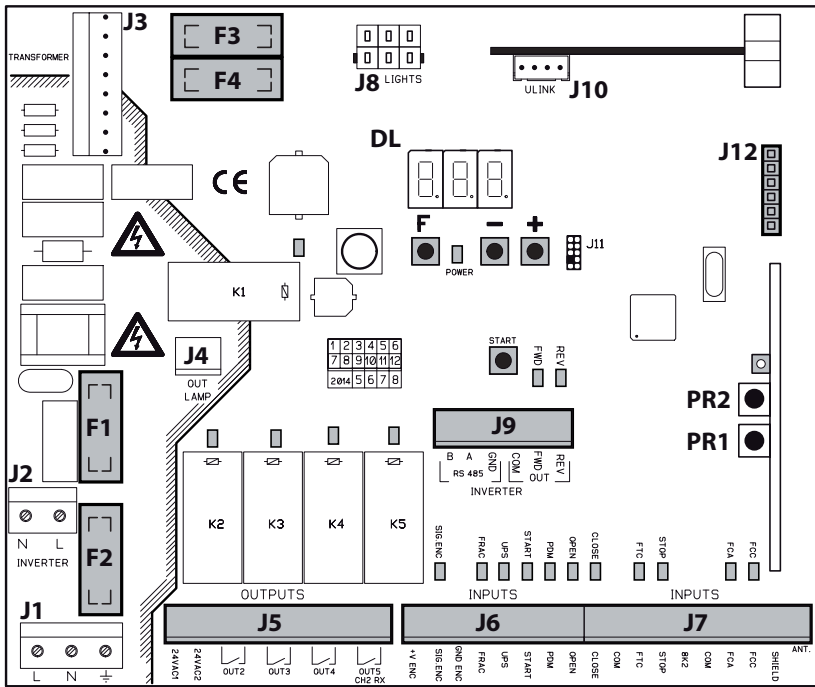
1. INTRODUCCIÓN

 La central de mando ha sido diseñada para controlar barreras automáticas.

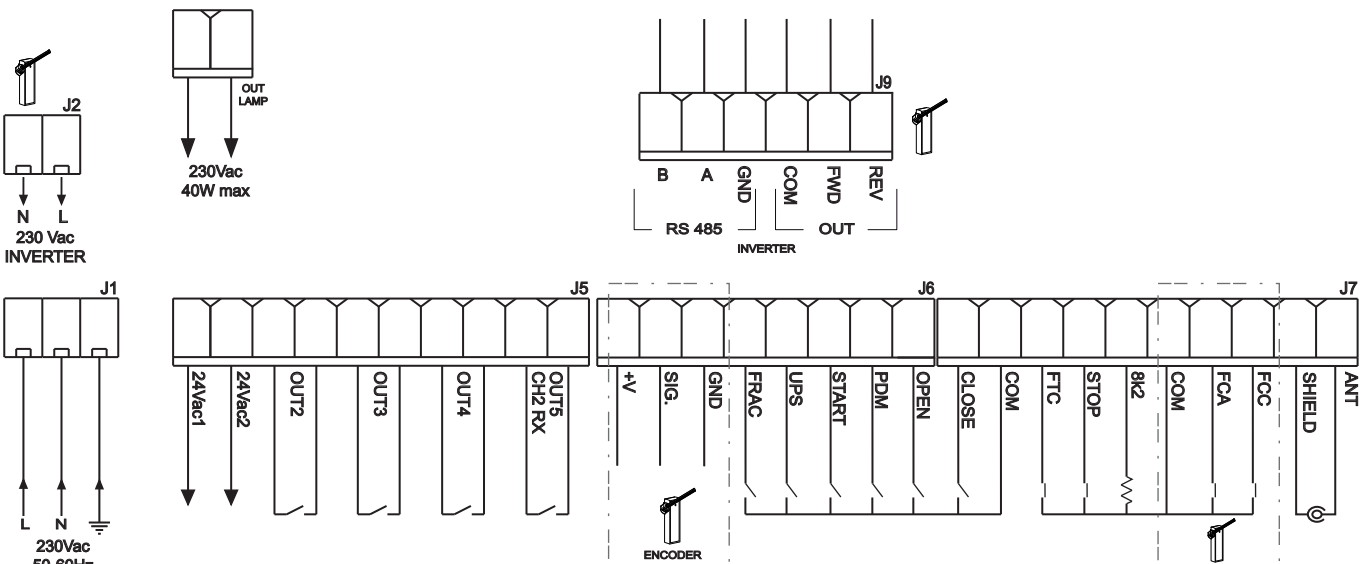
 = Conexión eléctrica ya predispuesta en fábrica.

2. CARACTERÍSTICAS PRINCIPALES

- Lógica de control por microprocesador
- Pilotos que muestran el estado de las entradas
- Módulo TCP/IP y RS485 (Opcional)
- Pantalla 3 dígitos para el estado del sistema y programación
- Hasta 4 salidas configurables
- Calefactor incorporado para climas fríos (Termon)



- | | |
|---|--|
| J1: Alimentación central de mando | J10: Conector expansión |
| J2: Alimentación inverter | DL: Pantalla 3 dígitos |
| J3: Conector Transformador | START: Tecla de mando "START" |
| J4: Salida indicador parpadeante | F1: Fusible transformador: 500 mA T (230 Vac) - 5x20 mm |
| J5: Alimentación accesorios/salida | F2: Fusible de línea: 4 AT (230 Vac) - 5x20 mm |
| J6: Encoder/entradas | F3, F4: Fusible baja tensión: 2 AT 5x20 mm |
| J7: Entradas/antena | F, -, +: Pulsadores de programación |
| J8: Conector alimentador de luces | |
| J9: Señales inverter | |



3. CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- Alimentación:.....230Vac ±10%, 50/60Hz
- Salida luz intermitente:.....230Vac; 40W max
- Salida accesorios:.....24Vac; 1A max

4. SEGURIDAD DE LA INSTALACIÓN

Para que se alcance el grado de seguridad requerido por la normativa vigente, lean atentamente las siguientes prescripciones.

- 1) Realicen todas las conexiones en el tablero de bornes leyendo atentamente las indicaciones incluidas en este manual y respetando las normas generales y de buena técnica que regulan la ejecución de las instalaciones eléctricas.
- 2) Preparar antes de la instalación un interruptor magnetotérmico omnipolar con una distancia de apertura de los contactos de un mínimo de 3 mm.
- 3) Instalar, si no está previsto, un interruptor diferencial con umbral 30 mA.
- 4) Comprobar la eficacia de la instalación de toma de tierra y conectar a ésta todas las partes del automatismo provistas de borne o cable de tierra.
- 5) Prever la presencia de al menos un dispositivo de señalación exterior, de tipo semáforo o luz intermitente, acompañado de un cartel de indicación de peligro o de aviso.
- 6) Aplicar todos los dispositivos de seguridad requeridos por el tipo de instalación considerando los riesgos que ésta puede causar.
- 7) Separar en las canalizaciones las líneas de potencia (1,5 mm² tamaño mínimo) de las de señal de baja tensión (0,5 mm² tamaño mínimo).



5. OPERACIONES PRELIMINARES

Antes de dar un mando al automatismo, comprobar que haya sido seleccionado correctamente el tipo de barrera/mástil en el siguiente modo: - Para seleccionar la barrera conectada, mantener pulsadas las teclas F y + durante 5 segundos.

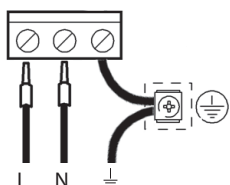
- Seleccionar el tipo de barrera/mástil utilizando los pulsadores +/-.
- Para confirmar pulsar las teclas F y +.
- Seleccionar exclusivamente la barrera/mástil utilizado:

| SELECCIÓN DEL TIPO DE BARRERA | | | |
|-------------------------------|--------------------------------------|-----|--|
| Ⓔ-Ⓕ | Park 60 Plus XT | 90 | Mástil articulado H65 (sólo Park Plus 30 XT) |
| Ⓕ-5 | Park 30 Plus XT | 180 | No utilizado |
| Ⓒ-b | Mástil Carbon (sólo Park 30 Plus XT) | | |

La Empresa no es responsable por los daños causados a personas, animales o bienes a causa de una selección incorrecta del tipo de barrera/mástil. La selección incorrecta del tipo de barrera/mástil hará caducar la garantía.

6. CONEXIONES Y FUNCIONES DE ENTRADAS Y SALIDAS

6.1 J1 ALIMENTACIÓN CENTRAL DE MANDO

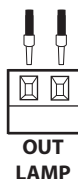


Alimentación a 230V 50/60 Hz.

Conectar la fase y el neutro como se muestra en la serigrafía. Utilizar un cable de tipo H07RN-F 2x1,5+T min. Conecte el conductor amarillo/verde de la red de alimentación al borne de tierra del aparato.

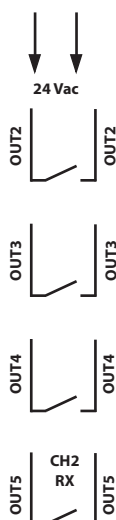


6.2 J4 SALIDA PARPADEANTE



Salida 230Vac, 40W max.

6.3 J5 ALIMENTACIÓN ACCESORIOS/SALIDAS



OUT24

Salida 24Vac, 1A MAX

OUT2

Salida programable de relé con contacto limpio 500mA máx., 24Vca/cc (parámetro 02 - 2º nivel)

OUT3

Salida programable de relé con contacto limpio 500mA máx., 24Vca/cc (parámetro 03 - 2º nivel)

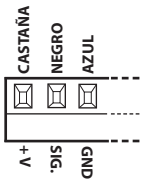
OUT4

Salida programable de relé con contacto limpio 500mA máx., 24Vca/cc (parámetro 04 - 2º nivel)

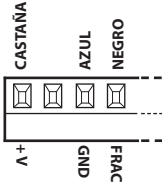
OUT5/CH2 RX

Salida programable N.A. del 2º canal receptor radio integrado (parámetro 05 - 2º nivel)

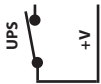
6.4 J6 ENCODER/ENTRADAS

**ENCODER**

Se entrega cableado y probado. El dispositivo interviene solo en la fase de cierre cuando el mástil golpea un obstáculo.
 Seleccionar el programa deseado mediante la programación del parámetro EC-1°niv.
 El terminal +V puede utilizarse para alimentar los sensores suplementarios (16 Vdc no estabilizada-100 mA máx.)

**FRAC**

Entrada adicional N.C. de seguridad.
 Es posible conectar el sensor del mástil abatible para impactos
 Cuando se activa (abierto) detiene de inmediato el automatismo y un arranque sucesivo provoca siempre una apertura.

**UPS**

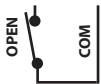
Entrada estado UPS/red de alimentación.
 Para utilizar con UPS con salida de señalización específica (contacto cerrado en caso de UPS activo)
 La central también tiene un sistema interior de detección de la forma de onda que no requiere el uso de esta entrada con sistemas UPS en forma de onda cuadrada.

**START**

Entrada N.O. que permite mandar la automatización según la lógica abre, stop, cierra, abre.

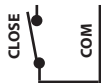
**PDM**

Entrada programable Pd-3er nivel.
 Es posible replicar la señal en una salida configurada a fin de tener un contacto de potencia

**OPEN**

Entrada N.O. sólo de apertura.
 Manteniendo controlada esta entrada el automatismo efectuará la maniobra de apertura y efectuará el eventual reenganche automático sólo cuando se haya liberado la entrada. Conectar aquí eventuales relojes o timer diarios o semanales.

6.5 J7 ENTRADAS/ANTENA

**CLOSE**

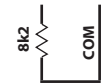
Entrada N.O. de cierre. Permite cerrar el automatismo sólo si los dispositivos de seguridad no están ocupados.
 Modalidad de funcionamiento programable mediante el parámetro CL-1er nivel.

**FTC**

Entrada N.C. de seguridad (fotocélula). Ingresar el programa deseado mediante la programación del parámetro FL-1er nivel. El dispositivo interviene solo en la fase de cierre, nunca interviene en la fase de apertura.

**STOP**

Entrada N.C. de seguridad. Cuando se activa detiene inmediatamente la automatización y un sucesivo start provoca siempre una re-apertura. Durante el tiempo de pausa (trimmer PAUSE) un mando de Stop elimina el re-cierre automático dejando la barrera abierta a la espera de mandos.
 N.B.: Con esta entrada ya está conectado de serie el microinterruptor de la puerta

**8k2**

Entrada analógica para funciones múltiples. Para TERMON véase el apartado 8.3.

**FCA**

Entrada N.C. de final de carrera en apertura. Cuando se activa termina la carrera de apertura.

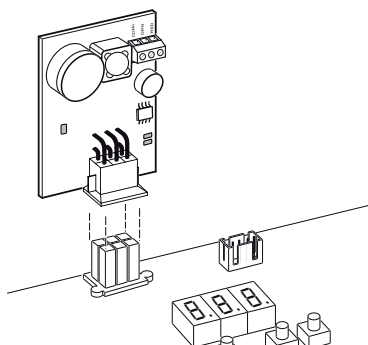
**FCC**

Entrada N.C. de final de carrera en cierre. Cuando se activa termina la carrera de cierre.

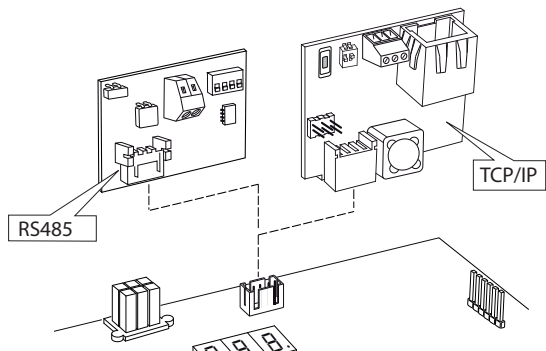
**ANTENNA**

Conexión antena para receptor integrado

6.6 **J8** CONECTOR ALIMENTADOR DE LUCES

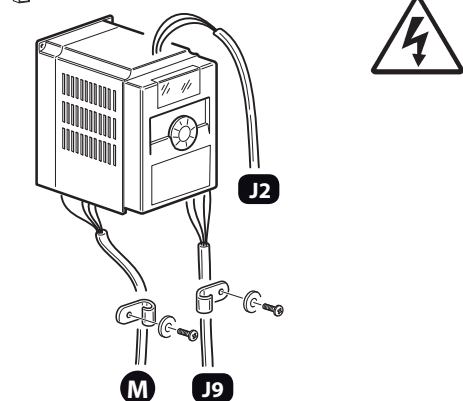


6.7 **J10** CONECTOR EXPANSIÓN

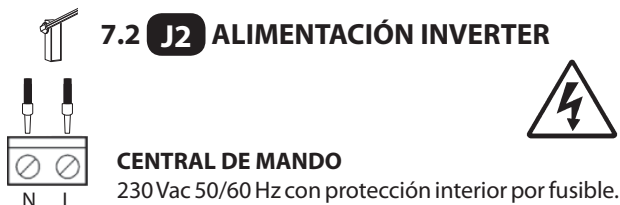


7. CONEXIONES INVERTER

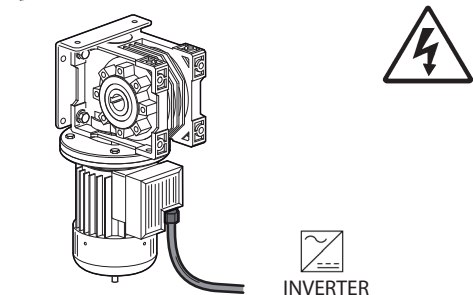
7.1 **J2** INVERTER



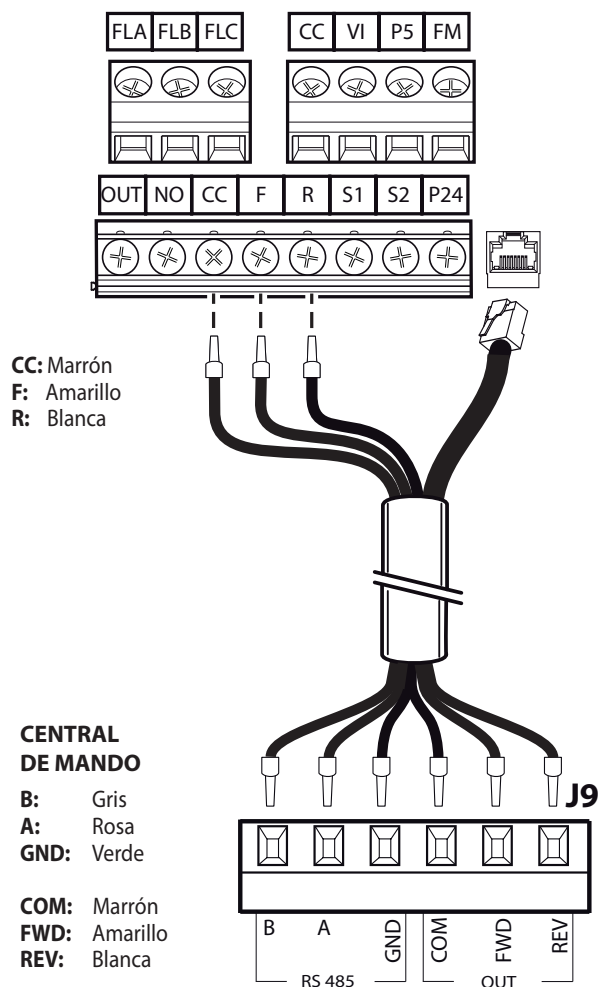
7.2 **J2** ALIMENTACIÓN INVERTER



7.3 **M** MOTOR



7.4 **J9** SEÑALES INVERTER



8. DISPLAY

Cuando se enciende se presenta la versión ficha «Htr», luego la versión FW X.Y.Z. y, por último, el estado o el código de error.

El código de estado o de error se visualiza siempre excepto en el menú de programación o en caso de un error bloqueante.

8.1 CÓDIGO DE ESTADO

En los 2 primeros dígitos se visualiza el código de estado y de error.

| | | | |
|-----|-----------------------------------|-----|--|
| 01: | Inactivo | 09: | Stop por actuación fotocélula |
| 02: | Abertura | 10: | Abertura por actuación fotocélula |
| 03: | Stop final de carrera de apertura | 11: | Pausa actuación fotocélula |
| 04: | Stop apertura | 12: | Stop por actuación encoder |
| 05: | Cierre | 13: | Abertura por actuación encoder |
| 06: | Stop final de carrera cierre | 14: | Pausa actuación encoder |
| 07: | Stop cierre | 15: | Alcanzado tiempo de trabajo máximo en apertura |
| 08: | N/A | 16: | Alcanzado tiempo de trabajo máximo en cierre |



En funcionamiento estándar, sin errores, la secuencia realizada debe ser siempre 2 -> 3 en fase de apertura, 5 -> 6 en fase de cierre.

En el tercer dígito y en la coma, se expresa información especial:

| Display | STATUS |
|---------|----------------------|
| 0.0.0. | UPS activo |
| 0.0.0. | Señal de stop activa |
| 0.0.0. | Señal frac activa |
| 0.0.0. | Fotocélula cubierta |

9. PROGRAMACIÓN

9.1 FUNCIONALIDADES BASICAS

Para acceder a la programación presionar la tecla **F** por 2 segundos.

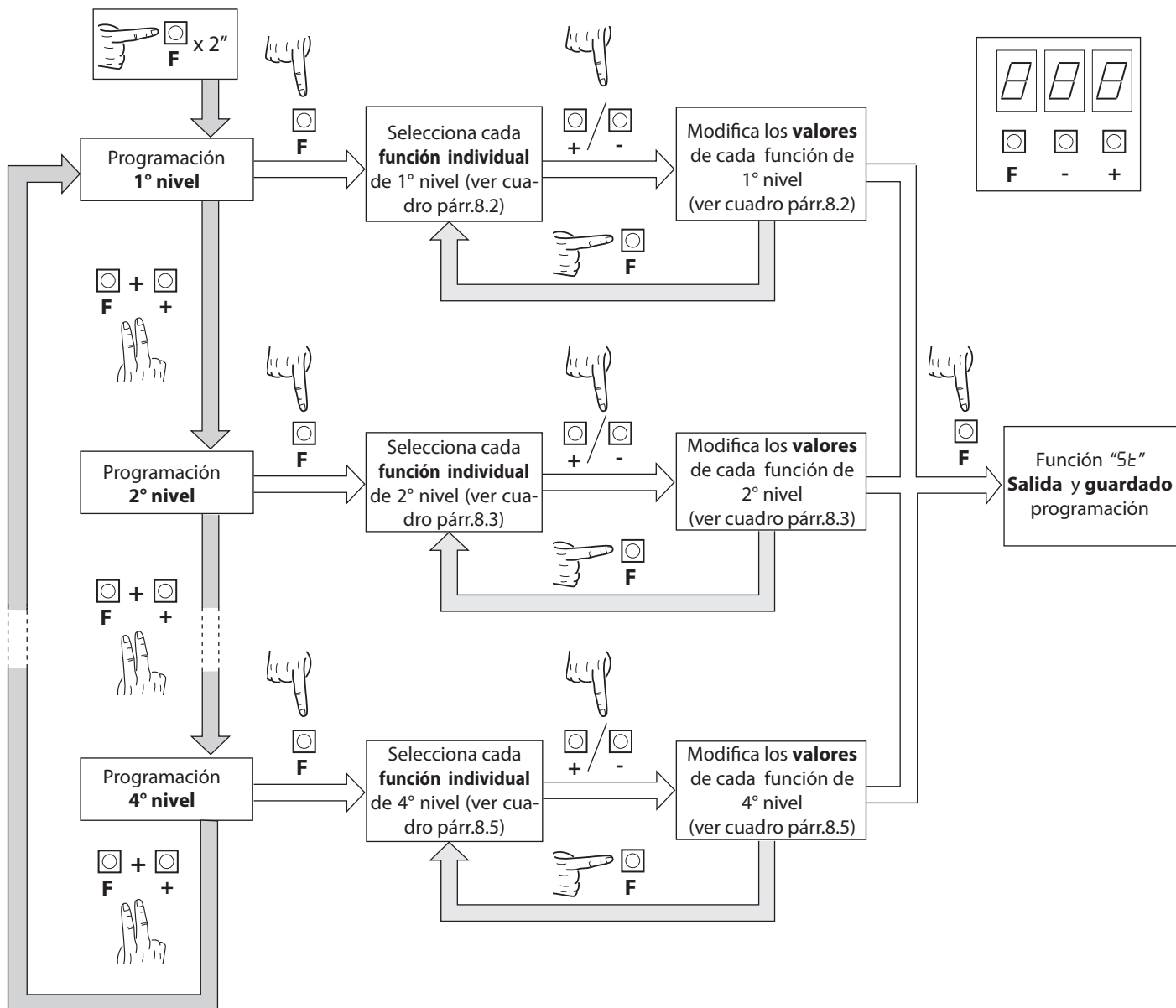
La programación está dividida en 3 niveles.

Para pasar al nivel siguiente mantener apretado el botón **F** y actuar sobre el botón **+** (Secuencia 1-2-3-1.....).

Seleccionado el nivel que las teclas se desea, presionar la tecla **F** en el display se muestran las funciones disponibles por orden sucesivo; Con cada impulso de **F** se corresponde una función ($L_0 - L_L - F_L - E_L \dots$).

Configurada la función, con los botones \oplus o \ominus se pueden modificar los valores de los parámetros (\oplus : 00-0 1-02-03... / \ominus : ...03-02-0 1-00). Las modificaciones de los parámetros están inmediatamente activas, pero serán guardadas en la salida del menú seleccionando la función **5t** mediante la tecla **F**.

N.B. En caso de interrupción de la corriente eléctrica durante la programación se perderán todas las modificaciones.



Ejemplo:
 Selección Salida2 con barra cerrada:

| | | | | |
|--|---|--|---|--|
| (A) $\square \times 2''$ F x 2'' | (B) $\square + \square$ F + + | (C) $\square \times 5$ F x 5 | (D) $\square + \square$ F + x 4 | (E) $\square \times 3$ F x 3 |
| 2º nivel | | 02 | 04=barra cerrada | 5t |

9.2 PROGRAMACIÓN DE 1º NIVEL

En el cuadro siguiente se presentan las funciones de 1º nivel y los parámetros individuales configurables.



= valor por DEFECTO configurado en fábrica.



= valor del parámetro configurado en la fase de instalación; se debe indicar en caso de que se modifique el valor por DEFECTO.

| Par | Función | Rango de valores a establecer | | |
|--|---|--|----|--|
| L0 | Selecciona la lógica de funcionamiento. (ver notas después del cuadro) | 00: Hombre presente | 01 | |
| | | 01: Semiautomático | | |
| | | 02: Automático | | |
| CL | Configuración entrada Close (ver notas después del cuadro) | 00: Entrada Close estándar | 00 | |
| | | 01: Entrada Close de liberación | | |
| | | 02: El comando cerrar funciona de cierre a liberación y seguridad | | |
| FE | Fotocélulas | 00: En cierre para y espera mandos con fotocélula libre | 02 | |
| | | 01: En cierre para; cierra al cabo de 1" con fotocélula libre | | |
| | | 02: En cierre vuelve a abrir; cierra al cabo de 1" con fotocélula libre | | |
| | | 03: En cierre vuelve a abrir; cierra al cabo de 5" con fotocélula libre | | |
| | | 04: En cierre vuelve a abrir; cierra al librarse la fotocélula | | |
| 05: En cierre vuelve a abrir y espera mandos con fotocélula libre. | | | | |
| EC | Encoder | 00: Excluido | 03 | |
| | | 01: En cierre para y espera mandos | | |
| | | 02: En cierre vuelve a abrir y espera mandos | | |
| | | 03: En cierre vuelve a abrir, cierra al cabo de 5 segundos | | |
| ES | Sensibilidad Encoder | 01-09 (menor - mayor) | 01 | |
| PF | Parpadeo previo | 00: Excluido | 00 | |
| | | 01: Antes de cada movimiento en una salida configurada (ver Parámetros 02,03,04,05 en el cuadro nivel 2º) | | |
| | | 02: Antes de cada movimiento en una salida configurada y en las luces barra | | |
| LB | Luces barra | 00: Las luces rojas parpadean durante el movimiento, las luces rojas se apagan con el mástil cerrado y abierto | 03 | |
| | | 01: Las luces rojas parpadean durante el movimiento, las luces rojas se encienden con el mástil cerrado y se apagan con el mástil abierto | | |
| | | 02: Las luces rojas parpadean durante el movimiento y con el mástil cerrado, las luces rojas se encienden durante la parada y las luces rojas se encienden con el mástil abierto | | |
| | | 03: Las luces rojas parpadean durante el movimiento, las luces rojas se apagan con el mástil cerrado y las luces verdes se encienden con el mástil abierto | | |
| | | 04: Las luces rojas parpadean durante el movimiento, las luces rojas se encienden con el mástil cerrado y las luces verdes se encienden con el mástil abierto | | |
| EP | Tiempo de pausa (expresado en segundos) | 00-99 | 10 | |
| dF | Restablecimiento parámetros por defecto. (ver notas después del cuadro) | 00: Ningún restablecimiento | 00 | |
| | | 01: Restablecimiento parámetros por defecto | | |
| | | 02: Restauración de parámetros por defecto y tipo de barreras excepto el parámetro «Com»: protocolo de comunicación | | |
| SE | Salida menú/salvamento | Pulsando la tecla «F» se sale del modo de programación y se memorizan las modificaciones realizadas | | |

Descripción parámetros nivel 1

· L0: Lógica de funcionamiento

- Hombre presente: La automatización funciona para mandos mantenidos. El comando de start una vez abre y una vez cierra.
- Semiautomática: La automatización funciona para mandos de impulsos sin el cierre automático. Por lo tanto, al final de la apertura para mandar el cierre hay que actuar respectivamente sobre el start o sobre el close.
- Automática: La automatización funciona por impulsos. En el ciclo normal, terminada la fase de apertura es activado el cierre automático una vez transcurrido el tiempo de pausa programado (parámetro EP).

• **tL**: Configuración Close

- 01: Entrada Close de liberación

Modalidad de funcionamiento estudiada para tener el cierre automático de la barra cuando el vehículo ha dejado libre la fotocélula o del detector magnético (accesorios más idóneos para esta utilización). Conectar el contacto N.O. del detector o de la fotocélula a los bormes del contacto Close. La presencia del vehículo en el detector o delante de la fotocélula no provoca el cierre inmediato sino que hay que esperar la liberación de la señal correspondiente.

- 02: El comando cerrar funciona de cierre a liberación y seguridad.

Durante la fase de cierre la activación del comando cerrar detiene la automatización. A la desactivación la barrera reanuda el cierre.

• **dF**: Default

- Para restaurar los parámetros por defecto es necesario configurar en 1 o 2 el parámetro dF y salir del menú. Con 2 se preserva el ajuste correspondiente a la comunicación (Com)

9.3 PROGRAMACIÓN DE 2º NIVEL

En el cuadro siguiente se presentan las funciones de 2º nivel y los parámetros individuales configurables.



= valor por DEFECTO configurado en fábrica.



= valor del parámetro configurado en la fase de instalación: se debe indicar en caso de que se modifique el valor por DEFECTO.

| Par | Función | Rango de valores a establecer | | |
|----------------------|--|--|-------------------------------|--|
| tL | Tiempo de trabajo máximo (seg.) | 03-30 | 15 | |
| Sr | Solicitud de mantenimiento | 00: Inhabilitada 01: activa en las salidas configuradas 02: activa grupo salidas configuradas y doble parpadeo en luces barra | 00 | |
| nt | Programación ciclos de mantenimiento en miles | 00-99 | 00 | |
| nL | Programación ciclos de mantenimiento en millones | 0.0-9.9 | 0.0 | |
| 02 03 04 05 | Output 2, Output 3, Output 4, Output 5 | 00: solicitud de mantenimiento 01: actuación fotocélula 02: actuación reverser 03: contacto PDM activado 04: barra cerrada 05: barra abierta 06: contacto stop activado 07: parpadeo previo 08: bloqueo barra 09: contacto open activo 10: contacto close activo 11: contacto start activo 12: contacto FRAC 13: contacto UPS 14: contacto segundo canal radio (solo para OUT 5) | 02=05 - 03=04 - 04=02 - 05=14 | |
| tE | Termon | 00: deshabilitado 01: habilitado siempre activo 02: habilitado con sensor de temperatura NTC conectado entre 8k2 y COM | 00 | |
| UP | UPS | 00: deshabilitado 01: habilitado, apertura automática en caso de fallo de corriente eléctrica 02: habilitado, cierre automático en caso de fallo de corriente eléctrica ⚠ ATENCIÓN: SELECCIÓN PELIGROSA | 00 | |
| St | Salida menú/guardado | Pulsando la tecla «F» se sale del modo de programación y se memorizan las modificaciones realizadas | | |

Descripción parámetros nivel 2

• 5r: Solicitud de mantenimiento

00: la solicitud de mantenimiento no se activa.

01: al final de la cuenta atrás, efectuada por medio de los contadores nE y nL, es activada una de las salidas programadas (véase parámetro 02, 03, 04, 05)

02: al final de la cuenta atrás, efectuada por medio de los contadores nE y nL, es activada una de las salidas programadas (véase parámetro 02, 03, 04, 05) y las luces de la barra efectúan un doble parpadeo.

• nE ed nL: Programación ciclos de mantenimiento en miles y millones

La combinación de los dos parámetros permite configurar una cuenta atrás después de la cual es señalada la solicitud de mantenimiento.

El parámetro nE permite configurar los miles, el parámetro nL los millones.

Ejemplo: para configurar 275.000 maniobras de mantenimiento hay que programar nL en 0.2 y nE en 75.

El valor visualizado en los parámetros se actualiza con la sucesión de las maniobras.

• TE: TERMON (sistema electrónico integrado de calentamiento del motor).

01: sistema está siempre activo. Siempre debe ser utilizado solo con temperatura ambiente máxima $\leq 10^{\circ}\text{C}$.

⚠ ATENCIÓN: en caso de temperatura ambiente $> 10^{\circ}\text{C}$ se puede producir un recalentamiento y averiarse el motor, lo que no está amparado por la garantía

02: el sistema se activa según la temperatura del motor medida con la sonda NTC (opcional). En caso de avería de la sonda, el sistema restablece la configuración 01.

• UP: UPS

| TIPO UPS | |
|---|---|
| UPS de onda cuadrada | Detector interior, entrada UPS no conectada |
| UPS de onda sinusoidal pura o casi sinusoidal con salida señalización de ausencia de red | Conectar la señal de ausencia de red en la entrada UPS |
| UPS de onda senoidal pura sin salida de señalización de avería | Utilizar un relé de 230 Vac con bobina conectada a la red y contactos en la entrada UPS |

• Configuración bloqueo barra:

Para utilizar el bloqueo de barra conecte el contacto de habilitación con OUT2 o bien OUT3 o bien OUT4 o bien OUT5 y configure en 00 el parámetro correspondiente 02, 03, 04 o bien 05. Configure avance desactivación bloqueo (r5 - 3° nivel).

9.4 PROGRAMACIÓN DE 3° NIVEL

En el cuadro siguiente se presentan las funciones de 3° nivel y los parámetros individuales configurables.



= valor por DEFECTO configurado en fábrica.



= valor del parámetro configurado en la fase de instalación: se debe indicar en caso de que se modifique el valor por DEFECTO.

| Par | Función | Rango de valores a establecer | | |
|----------------------|--|---|----|--|
| AS | Advanced setup | 00: ningún setup avanzado | 00 | |
| | | 01: N/A | | |
| | | 02: controlada, y salida automática | | |
| Pd | Polaridad de entrada dinámica PDM | 00: entrada N.O. | 00 | |
| | | 01: entrada N.C. | | |
| P2 P3 P4 P5 | Polaridad salida 2 Polaridad salida 3 Polaridad salida 4 Polaridad salida 5 | 00: N.O. | 00 | |
| | | 01: N.C. | | |
| r5 | Avance desactivación bloqueo | 00: 0,5s - 01: 1s - 02: 1,5s - 03: 2s - 04: 2,5s - 05: 3s | 00 | |
| 05 | Salida menú/salvamento | 66 - 99 (Xtreme 68, BL-SMALL-SN 90°, BL-SMALL-SN 180°) | 66 | |
| | | 50 - 99 (Xtreme 35, Carbon) | 50 | |
| CS | Velocidad de cierre (%) | 53 - 99 (Xtreme 68, BL-SMALL-SN 90°, BL-SMALL-SN 180°) | 53 | |
| | | 40 - 99 (Xtreme 35, Carbon) | 40 | |
| FP | Entrada selección velocidad | 00: Inhabilitada | 00 | |
| | | 01: Habilitada | | |
| Fr | Sensor de entrada del mástil abatible para impactos | 00: sensor del mástil abatible para impactos no montado o deshabilitado | 00 | |
| | | 01: sensor del mástil abatible para impactos montado y activo N.C. | | |
| 5t | Salida menú/salvamento | Pulsando la tecla «F» se sale del modo de programación y se memorizan las modificaciones realizadas | | |

Descripción parámetros nivel 3

• P2, P3, P4, P5 Polaridad salida:

Es posible configurar las salidas como N.O. o N.C., pero en caso de interrupción de la corriente eléctrica los contactos se abrirán de todas maneras

• FP: Entrada de selección de velocidad

Habilitando este parámetro se puede ajustar la velocidad de la barrera por medio de la entrada PDM.

Si la PDM está activada y el parámetro S1 está habilitado la barrera se mueve con una velocidad que es el 60% de la máxima tanto en apertura como en cierre.

Si la entrada PDM no está activa la velocidad a la cual se mueve la barrera es aquella programada en los parámetros o5 y CS.

• CS: Avance desactivación bloqueo

Este parámetro regula el retraso entre desactivación del electrobloqueo y el arranque del motor, a fin de permitir la puesta a cero del magnetismo residual del electrobloqueo.

• AS: Advanced setup

Este parámetro permite obtener configuraciones especiales para gestionar las necesidades de todos los tipos de configuraciones.

01 N/A.

02 entrada controlada y salida automática (ver párrafo 11).

• Fr: Sensor de entrada del mástil abatible para impactos

00 sensor del mástil abatible para impactos no montado o deshabilitado

01 entrada N.C. bloqueo automatismo en caso de impacto en el mástil

9.5 PROGRAMACIÓN DE 4º NIVEL

En el cuadro siguiente se presentan las funciones de 3º nivel y los parámetros individuales configurables.



= valor por DEFECTO configurado en fábrica.



=valor del parámetro configurado en la fase de instalación: se debe indicar en caso de que se modifique el valor por DEFECTO.

| Par | Función | Rango de valores a establecer | | |
|------------|--|---|------------|--|
| <u>Com</u> | Protocolo de comunicación | <u>00</u> : Inhabilitada | <u>00</u> | |
| | | <u>01</u> : U-LINK | | |
| | | <u>02</u> : Modbus/RTU | | |
| <u>Uno</u> | Modo U-LINK | <u>00</u> : Slave | <u>00</u> | |
| | | <u>01</u> : Master | | |
| | | <u>02</u> : Slave para barreras contrapuestas | | |
| | | <u>03</u> : Master para barreras contrapuestas | | |
| <u>Uld</u> | Dirección U-LINK | <u>000</u> - <u>119</u> | <u>000</u> | |
| <u>Nld</u> | Modbus/RTU ID | <u>000</u> : para Master | <u>001</u> | |
| | | <u>001</u> - <u>247</u> : para Slave | | |
| <u>NSP</u> | Velocidad MODBUS RTU | <u>00</u> : 19 200 baud | <u>01</u> | |
| | | <u>01</u> : 38 400 baud | | |
| <u>EOE</u> | Contador de maniobras | Parámetro solo de lectura, representa el número de miles de maniobras | | |
| <u>Err</u> | Historial errores (Ver notas después de la tabla) | <u>Exx</u> : lista de errores alternados al número de veces que se produjeron (véase el capítulo 4 «GESTIÓN ERRORES») | <u>000</u> | |
| | | <u>000</u> : no borra el historial | | |
| | | <u>000</u> : borra el historial | | |

Descripción parámetros nivel 4

• Com:

Configuración del protocolo de comunicación.

Configurar siempre el mismo valor para Mastery Slave.

• Err:

Se representa la lista de los errores en la memoria alternando el número de veces que se produjeron.

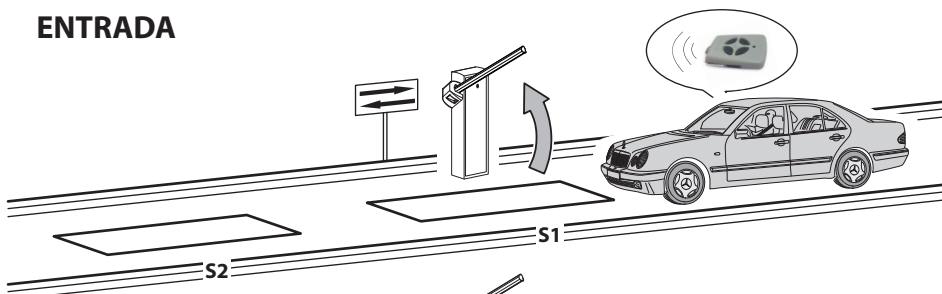
Como por ejemplo:

E21 ^{alternado} <-----> 002

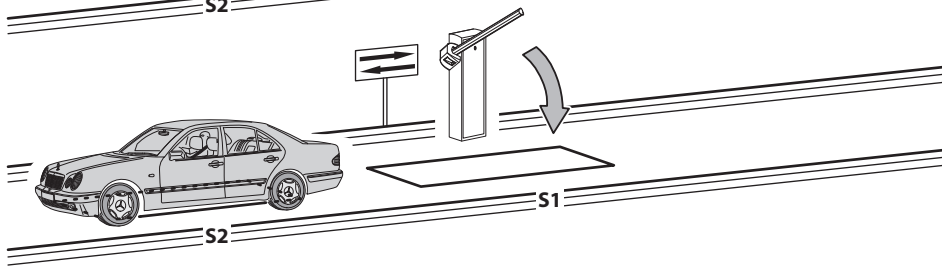
10. ENTRADA CONTROLADA Y SALIDA AUTOMÁTICA

Esta solución se aconseja cuando se desea acceder a un área reservada en **ambas direcciones de marcha**. En entrada el tránsito se permite mediante un mando de reconocimiento, mientras que la salida es automática.

ENTRADA

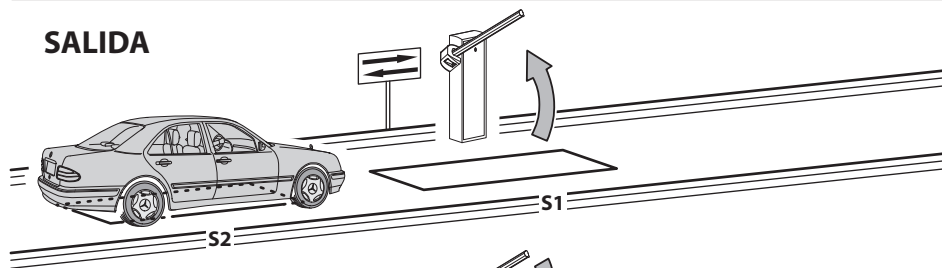


El dispositivo de reconocimiento habilita la apertura de la barrera. Si no se ocupa el sensor **S1** en el tiempo de pausa, la barrera se cierra.

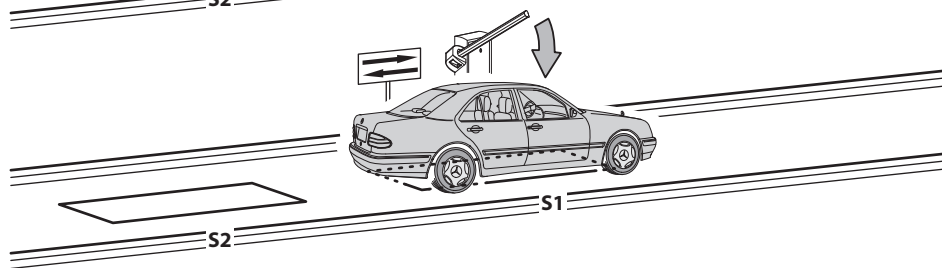


Al liberar el sensor **S1** la barrera se cierra después del tiempo de pausa regulable.

SALIDA



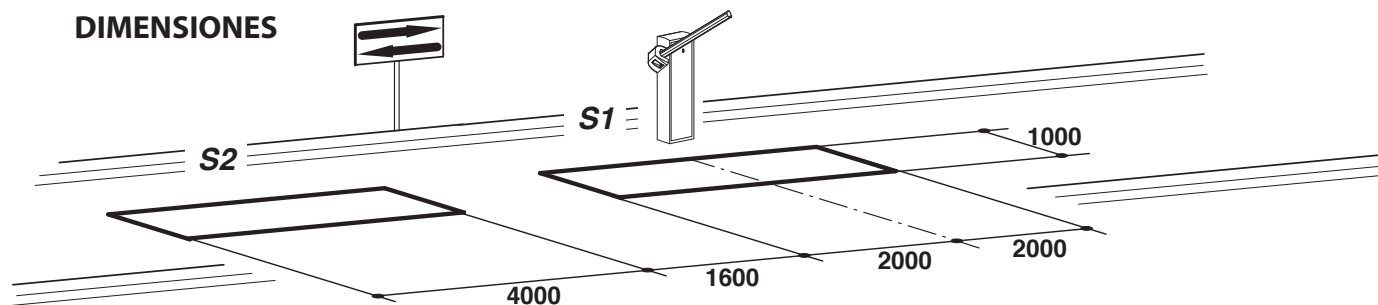
El vehículo se acerca al área reservada. Al ocupar el sensor **S2** se activa la apertura de la barrera. Al liberar el sensor **S2** sin ocupar el sensor **S1** (el vehículo ocupa **S2** y luego realiza una marcha atrás) la barrera se cierra después del tiempo de pausa programado.



Al liberar el sensor **S1** se activa instantáneamente el cierre de la barrera.

El sensor **S1** también lleva a cabo una función de seguridad no permitiendo que se cierre la barrera mientras están ocupadas.

DIMENSIONES

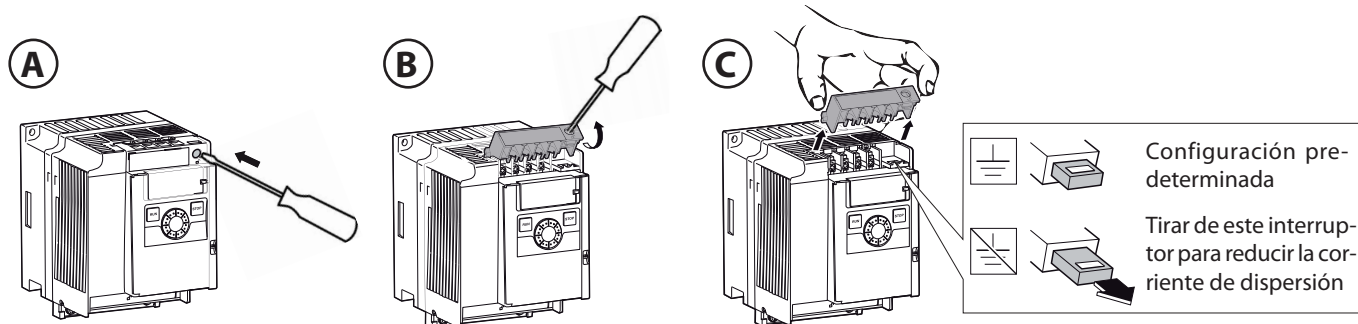


- Conectar el sensor **S1** a la entrada **CLOSE**.
- Conectar el contacto **N.O.** del receptor del sensor **S2** a la entrada **OPEN**.
- Las dimensiones de las espiras son puramente indicativas.
- *Se aconseja instalar el detector de masas metálicas modelo "Matrix S220".
- Utilizar únicamente dispositivos de reconocimiento diferentes del mando a distancia (lectores de badge, telecámara con reconocimiento de placas, etc.) que tengan una salida de contacto limpio y conectar en la entrada **OPEN**.

| PAR-METRO | VALOR | DESCRIPCIÓN |
|-----------|-------|--|
| L0 | 02 | Automático |
| CL | 02 | El mando cerrar sirve como cierre a liberación y dispositivo de seguridad. |
| AS | 02 | Advanced Setup: entrada controlada y salida automática |

11. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

- En caso de fallo comprobar que se haya seleccionado la barrera correcta (apartado 5)
- Doble parpadeo en luces del mástil: indica la solicitud de mantenimiento programado. Comprobar los parámetros $5r-2^{\circ}niv$, $rL-2^{\circ}niv$, $rL-2^{\circ}niv$.
- Dispersión de corriente hacia tierra: el inverter dispone de un filtro de ruido de alta atenuación y está puesto a tierra mediante un condensador. Un interruptor permite reducir la corriente de dispersión hacia tierra. La reducción de la carga determina la disconformidad del inverter con la norma CEM . Antes de realizar la operación suspender la alimentación eléctrica.



12. MANEJO DE ERRORES

En la memoria se memorizan hasta 10 eventos de error es diferentes, con el número de veces que ocurrieron, limitadas a 10 para cada evento.

En caso de errores que produzcan el bloqueo, se sale reiniciando la tarjeta o manteniendo pulsadas las teclas «+» y «-» 5 segundos. Con el reinicio desde las teclas se realiza un control de consistencia de los datos presentes en la memoria y de los parámetros, con la eventual restauración del valor por defecto en los casos fuera de rango.

En el nivel 4, mediante parámetro «Err», se pueden visualizar los eventos guardados en la memoria; se presenta el código de error Exx, alternado con el número de veces que han ocurrido, con las teclas «+» y «-» se puede desplazar la lista. Al finalizar se presenta el valor de salida: si se sale (tecla «F») con 000, no se reinicia el historial; si se sale con 00 1 se reinicia.

Los eventos particulares que no perjudican el funcionamiento, se memorizan. A continuación se reproduce la lista de los errores y de los eventos, indicando si on bloqueantes o no.

TABLA DE ERROES Y EVENTOS:

| Cód. | Descripción | BLOQUEO |
|------|--|---------|
| E 10 | Error interno ficha en acceso a la memoria | SÍ |
| E 14 | Memoria fuera de rango | SÍ |
| E 20 | Falta fusible F3 o F4 | SÍ |
| E 21 | Durante la automatización se ha detectado un STOP que ha afectado el funcionamiento normal (*) | NO |
| E 22 | Durante la automatización se ha detectado un FRAC que ha afectado el funcionamiento normal (*) | NO |
| E 23 | Obstáculo detectado durante el movimiento | NO |
| E 24 | Se ha interrumpido la apertura por tiempo límite | NO |
| E 25 | Se ha interrumpido el cierre por tiempo límite | NO |
| E 27 | En los modos Ulink que prevén interrogación continua se ha producido una interrupción | NO |
| E 28 | Se ha alcanzado el número de maniobras para la asistencia | NO |
| E 40 | Falta comunicación con el inverter, controlar el cable de conexión | SÍ |
| E 41 | Inverter protegido contra la modificación de parámetros, hay que introducir la contraseña en el inverter | SÍ |
| E 92 | Mando Modbus inexistente | SÍ |
| E 95 | Parámetro correspondiente a la paridad no previsto. Error interno | SÍ |
| E 97 | Parámetro o longitud de datos en Modbus no previsto | SÍ |
| E 99 | Parámetro correspondiente al modo de comunicación inexistente | SÍ |

(*) Se memoriza el evento que ha modificado el funcionamiento normal, como parada, inversión del movimiento, no ejecución del mando. Si, por ejemplo, el STOP se activa y desactiva en un estado estático, el evento no se memoriza, pero si ha impedido la ejecución de un mando, entonces se memoriza.

