

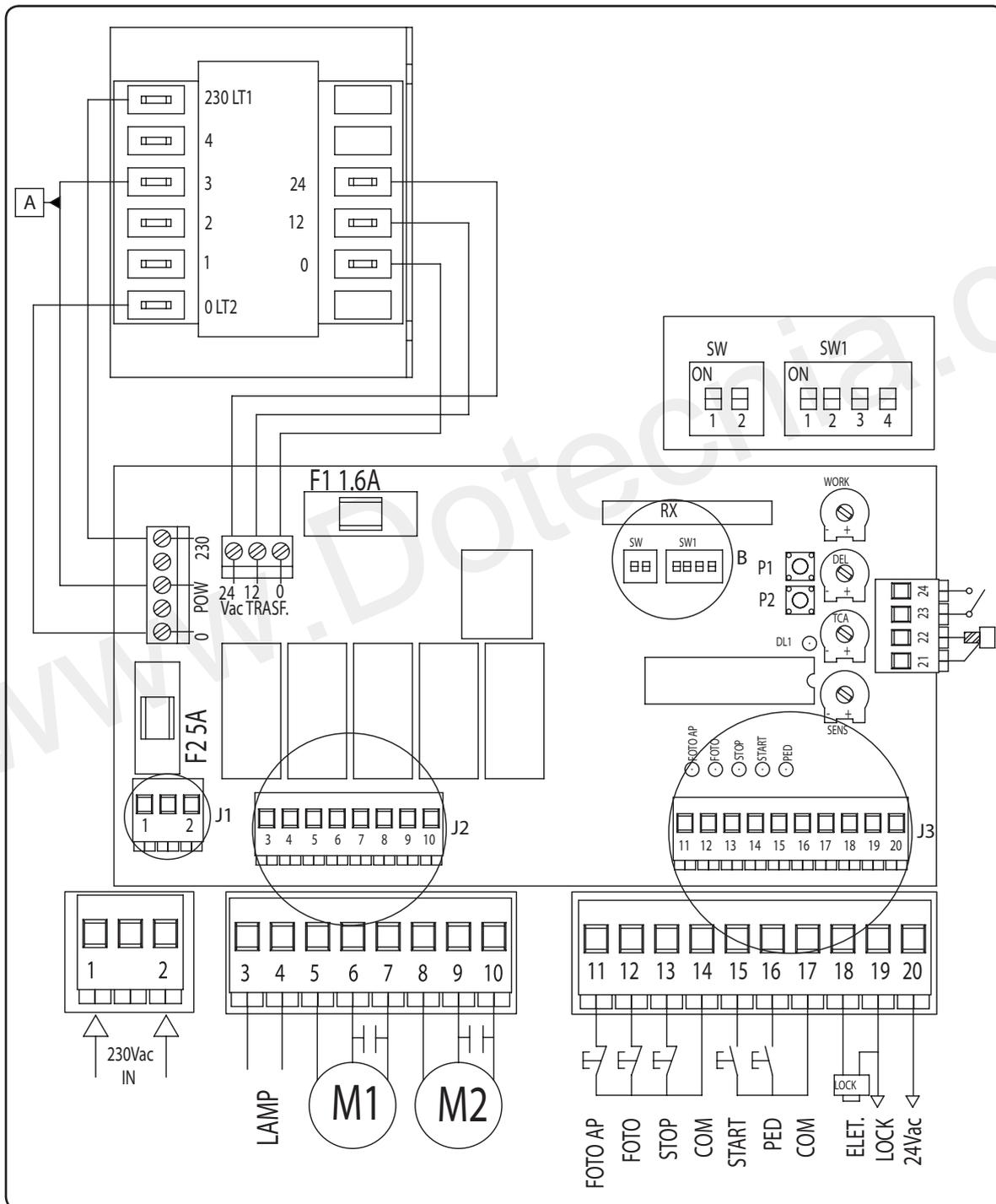
# FLEXY PLUS

VER. II° • 2009



CENTRALE DI COMANDO PER CANCELLI AD ANTE. CON FUNZIONE RILEVAMENTO OSTACOLI.  
 CONTROL PANEL FOR SWING GATES. WITH OBSTACLE-DETECTION FUNCTION.  
 CUADRO DE MANIOBRA PARA PUERTAS DE HOJAS. CON FUNCIÓN DE DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS.  
 CENTRALE ÉLECTRONIQUE POUR PORTES À BATTANTS. AVEC FONCTION DE DÉTECTION D'OBSTACLES  
 STEUERUNG FÜR DREHTORANTRIEBE MIT HINDERNISERKENNUNGSFUNKTION

**MANUALE D'USO E DI INSTALLAZIONE**  
**INSTRUCTION MANUAL**  
**MANUEL DE INSTRUCTIONS**  
**MANUAL DE INSTRUCCIONES**  
**BETRIEBSANLEITUNG**



**ES** **NORMAS DE SEGURIDAD GENERAL**

**ATENCIÓN:** Se prohíbe cualquier operación de montaje, reparación o regulación de los equipos por parte de personal no capacitado y en caso de que no se hayan aplicado todas las precauciones necesarias para evitar los posibles accidentes. Se debe desconectar la alimentación eléctrica (incluyendo las posibles baterías tampones). Cualquier uso no previsto en el presente manual de instrucciones y/o cualquier modificación arbitraria realizada en este producto o en sus componentes, libera DASPI de cualquier responsabilidad que derive de los daños o lesiones consiguientes a cosas, personas o animales. Este producto no es apto para ser instalado en una atmósfera explosiva. Conservar escrupulosamente el presente manual adjuntándolo al fascículo técnico de la instalación en un lugar idóneo y conocido a todos los interesados, con el fin de volverlo disponible en el futuro.

**TIPO DE PRODUCTO**

La central electrónica FLEXY PLUS se ha diseñado para controlar uno o dos motores para rejas de hojas y se ha equipado con embrague electrónico y función de detección de obstáculos. DASPI no se asume ninguna responsabilidad en caso de un uso diferente del previsto de la centralita FLEXY PLUS.

Led de señalización del estado de las entradas de la tarjeta (se pueden controlar después de haber alimentado eléctricamente la central).

<b>DL1</b>	Destella durante la memorización o durante la cancelación de los controles remotos.
<b>FOTO AP.</b>	Siempre encendido, se apaga en el momento de la intervención de la fotocélula de apertura (causa la parada de los motores; en el momento de la desactivación, los motores reanuncian en apertura); contacto N.C.
<b>FOTO</b>	Siempre encendido, se apaga en el momento de la intervención de la fotocélula de cierre (causa la reapertura de la reja); contacto N.C.
<b>STOP</b>	Siempre encendido, se apaga en el momento de la instrucción de parada (causa la parada de la reja); contacto N.C.
<b>START</b>	Siempre apagado, se enciende en el momento de la instrucción de Arranque (controla el arranque de la reja en apertura o en cierre); contacto N.A.
<b>PED</b>	Siempre apagado, se enciende en el momento de la instrucción de peatonal (controla el arranque solamente del motor M1 en apertura o en cierre); contacto N.A.

En caso de que lo que se ha descrito antes no corresponda, controlar las conexiones y la eficiencia de los varios dispositivos conectados.

**PROGRAMACIÓN Y REGULACIÓN DE LA CENTRALITA**

La programación de los DIP SWITCH SW y SW1 siempre se debe realizar con la central apagada (no alimentada).

<b>SW</b>	<b>ON</b>	<b>OFF</b>
<b>1</b>	Predestello activo; la luz intermitente se activa 2,5 segundos antes del arranque de los motores	Predestello desactivado
<b>2</b>	Habilita el cierre de la reja después del atravesamiento de las fotocélulas	Función no activa
<b>SW2</b>	<b>ON</b>	<b>OFF</b>
<b>1</b>	Desactiva la instrucción de START durante las maniobras de apertura (uso comunitario)	Instrucción de START activa también en apertura; controla la parada del motor
<b>2</b>	Activa una (inversión), 2 segundos fijos en el momento del START.	Desactiva la inversión en el START.
<b>3</b>	Activa la función de los comandos separados (el START controla solamente la apertura, el Peatonal controla solamente el cierre)	El START controla 2 motores y el Peatonal controla solamente el motor M1
<b>4</b>	Activa el contacto en el borne 23-24 como luz de cortesía (el contacto se queda cerrado por 90 segundos)	Activa el contacto en el borne 23-24 como indicador del movimiento del porton (relampagueo lento durante la apertura, fijo con el porton abierto, rapido en cierre y apagado con el porton cerrado).

**REGULACIÓN DE LOS TRIMMER TCA Tiempo de pausa – DEL Desfase de las hojas – WORK Tiempo de trabajo SENS - sensibilidad de la función de detección de los obstáculos**

<b>TCA</b>	<b>DELAY</b>	<b>WORK</b>	<b>SENS</b>
Regulación del cierre automático, máximo 120 segundos. Para desactivarla, girar el trimmer completamente hacia la izquierda.	Regulación del tiempo de desfase de las hojas durante el cierre: retrasa el cierre del MOTOR 1 de 2 a 15 segundos, con el fin de evitar las colisiones entre las dos hojas. Durante la apertura el MOTOR 2 se retrasa de 2 segundos fijos.	Este trimmer está activo sólo si la función de detección de los obstáculos se ha desactivado (trimmer SENS girado completamente en el sentido de las agujas del reloj, hacia el signo +).	Regulación de la sensibilidad para la función de detección de los obstáculos; girando el trimmer en el sentido contrario a las agujas del reloj, hacia el signo -, mayor sensibilidad; girando el trimmer en el sentido de las agujas del reloj, hacia el signo +, menor sensibilidad. Si un obstáculo se detecta durante el cierre de las hojas, esta función para los motores e invierte el movimiento hasta la máxima apertura; si un obstáculo se detecta durante la apertura, para y vuelve a cerrar durante 1 segundo; eso ocurre solamente si no se han activado las fotocélulas. Para desactivar esta función, girar completamente el trimmer SENS en el sentido de las agujas del reloj, hacia el signo +; haciéndolo los motores funcionarán sin detectar los posibles obstáculos durante el tiempo configurado a través del trimmer work.

**REGULACIÓN DEL EMBRAGUE ELECTRÓNICO**

La regulación del embrague electrónico debe ser realizada sólo exclusivamente por personal capacitado, y es una de las fases más importantes de la instalación de la centralita, ya que se ha diseñado para reducir al mínimo el riesgo de aplastamiento.

Comprobar que las puertas de la reja se puedan parar en cualquier momento, oponiendo una fuerza no mayor a lo que se ha indicado en la normativa vigente. El nivel de fuerza deseado se obtiene desplazando el faston de conexión del hilo "A" en la entrada del transformador TR1; es posible seleccionar 4 niveles de fuerza diferentes. Las mediciones de la fuerza se deben realizar en las puertas, en las posiciones indicadas por las normativas. Hay que controlar periódicamente la calibración de este dispositivo, con el fin de garantizar una seguridad en el tiempo.

## ENSAYO

Se debe realizar con las hojas de la reja a mitad de carrera y solamente después de haber instalado todos los dispositivos de seguridad previstos por las normas vigentes, con el fin de reducir al mínimo cualquier riesgo. Controlar la conexión correcta de los motores, teniendo en cuenta que la primera maniobra que la central realiza es una apertura. Comprobar que el primer motor que arranca sea el motor identificado como M1; si eso no ocurre, invertir los cables de conexión de los dos motores (bornes 5-6-7 con bornes 8-9-10). Comprobar que el motor M1 arranque en apertura; de lo contrario, invertir la conexión a los bornes 6-7. Comprobar que el motor M2 arranque en apertura; de lo contrario, invertir la conexión a los bornes 9-10.

## PROGRAMACIÓN DE LA CARRERA CON FUNCIÓN DE DETECCIÓN DE LOS OBSTÁCULOS ACTIVADA

Controlar la posición del trimmer SENS que no debe resultar girado completamente hacia el signo + (función activa). Si está presente solamente un motor, conectarlo a la salida M1 y regular el trimmer DELAY al mínimo (hacia el signo -). Para entrar en programación, apretar y mantener apretada la tecla P1, durante aproximadamente 10 segundos; las hojas se abrirán durante unos 4 segundos, para luego volver a arrancar en cierre, respetando el desfase de las hojas seleccionado a través del trimmer delay. Alcanzada la posición de cierre, el motor M1 y luego el motor M2 rearrancan en apertura; durante esta fase la central memoriza la carrera total de las hojas.

Después de alcanzar la posición de apertura máxima, las hojas rearrancan automáticamente en cierre; la programación termina cuando se alcance el cierre completo de ambas hojas. Si las hojas se paran antes de haber alcanzado los topes mecánicos previstos, aumentar la sensibilidad por medio del trimmer SENS.

En el funcionamiento normal, si interviene la función de detección de los obstáculos durante la carrera, para e invierte el movimiento de las hojas; en el momento de la maniobra sucesiva, si permanece la detección de un obstáculo, no ejecutará la inversión sino solamente la parada del movimiento de las hojas, esperando un nuevo accionamiento por parte del usuario. En caso de corte de la energía eléctrica, en el momento del restablecimiento de la alimentación, durante la primera maniobra después de la instrucción de arranque no estará activa la función de inversión con obstáculos; eso para garantizar que se restablezca la carrera completa de las hojas.

## PROGRAMACIÓN DE LA CARRERA CON FUNCIÓN DE DETECCIÓN DE LOS OBSTÁCULOS DESACTIVADA

Controlar la posición del trimmer SENS que debe resultar girado completamente hacia el signo + (función desactivada).

Si está presente solamente un motor, conectarlo a la salida M1 y regular el trimmer DELAY al mínimo (hacia el signo -)

En esta modalidad se regula solamente el tiempo de trabajo a través del trimmer WORK (el tiempo configurado con WORK debe ser mayor de 3 segundos con respecto a la carrera efectiva de las hojas).

Ejecutar la maniobra completa de apertura y, si presentes, regular los finales de carrera de apertura.

Ejecutar la maniobra de cierre regulando el desfase de las hojas, con el fin de garantizar que las dos hojas no entren en contacto si no antes del cierre completo de la hoja 1.

## DESCRIPCIÓN DE LOS BORNES

En las entradas normalmente cerradas N.C., si no se utilizan, se deben poner los puentes correspondientes.

Si se utilizan varios contactos N.C. en el mismo borne, éstos se deben conectar en serie; en cambio, si se utilizan varios contactos N.A. en el mismo borne, éstos se deben conectar en paralelo. Si está presente solamente un motor, conectarlo a la salida M1 y regular el trimmer DELAY al mínimo (hacia el signo -)

1	Entrada de la alimentación eléctrica de red 230Vac 50Hz	13	Entrada pulsador STOP; para la maniobra y cancela el recierre automático.
2		14	
3	Salida para intermitente 220 Vca máximo 100 Watt totales	15	Entrada del pulsador START; para la reja durante la apertura y durante el cierre inversión. Contacto N.O.
4		17	
5	Salida MOTOR 1 (peatonal), retrasado en cierre; máximo 500 Watt. Bornes 5 común, 6 cierre, 7 apertura. Condensador entre los bornes 6-7.	16	Entrada pulsador peatonal; abre solamente el motor M1; contacto N.O.
6		17	
7			
8	Salida MOTOR 2, retrasado en apertura; máximo 500 Watt. Bornes 8 común, 9 cierre, 10 apertura. Condensador entre los bornes 9-10	18	Salida de 12 Vac para cerradura eléctrica; carga máxima 15 Watt
9		19	
10			
11	Entrada fotocélulas. Con dos motores activas en apertura (parada y reanque) y en cierre (parada e inversión).	19	Salida 24 Vac para alimentación dispositivos externos, como fotocélulas (máximo 500 mA).
14		20	
12	Entrada para fotocélulas activas solamente en cierre; para la maniobra y reanque en apertura. Contacto N.C.	21	Entrada antena 21 (malla de la antena), 22 (polo caliente).
14		22	
		23	Contacto que indica la posición del porton o luz de cortesía. Contacto libre de tensión, máximo 1A
		24	

## APRENDIZAJE DEL CONTROL REMOTO en entrada Start:

Apretar y soltar la tecla P1; el led DL1 empieza destellando lentamente; apretar la tecla del control remoto que se desea memorizar como control Start; capacidad máxima de la memoria 16 códigos diferentes.

## APRENDIZAJE DEL CONTROL REMOTO en entrada peatonal:

Apretar y soltar la tecla P1 por 2 veces; el led DL1 empieza destellando rápidamente; apretar la tecla del control remoto que se desea memorizar como control Peatonal; capacidad máxima de la memoria 16 códigos diferentes. Durante la fase de aprendizaje de los controles remotos, se aconseja desconectar la antena para evitar memorizar códigos no deseado; a la terminación de la memorización conectar el hilo de la antena.

## CANCELACIÓN DE LOS CONTROLES REMOTOS:

Apretar la tecla P2 hasta que el led DL1 no se apague.

CUIDADO: esta operación causa la cancelación de todos los controles remotos memorizados.

Comprobar la regulación correcta del embrague electrónico realizando las mediciones necesarias.

Comprobar el funcionamiento correcto de todos los dispositivos de seguridad instalados, con el fin de reducir al mínimo cualquier posible riesgo.

Instruir al personal encargado al uso de la automatización sobre los controles correspondientes, los dispositivos de seguridad y el peligro que deriva del uso de la automatización. Llenar el fascículo técnico y cumplir las posibles obligaciones que derivan de las normativas vigentes.