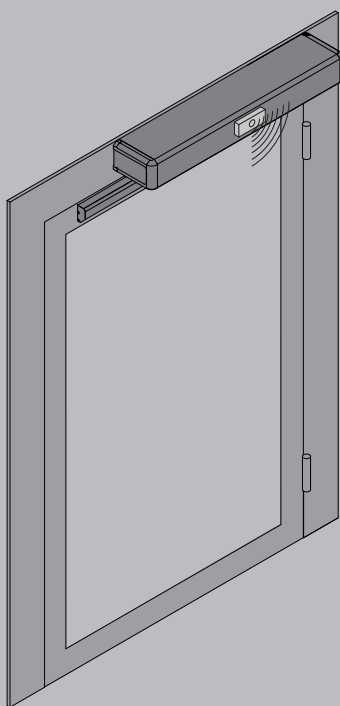


VISTA SW 260 SXL

VISTA SW 260 MXL



ISTRUZIONI D'USO E DI INSTALLAZIONE
 INSTALLATION AND USER'S MANUAL
 INSTRUCTIONS D'UTILISATION ET D'INSTALLATION
 INSTALLATIONS-UND GEBRAUCHSANLEITUNG
 INSTRUCCIONES DE USO Y DE INSTALACION
 GEBRUIKS- EN INSTALLATIEAANWIJZINGEN

AUTOMAZIONI PORTE
 AUTOMATION DOORS
 AUTOMATIONS POUR PORTES
 AUTOMATICTUREN
 AUTOMATIZACIONES PARA PUERTAS
 AUTOMATISERINGSSYSTEMEN DEUREN

Attenzione! Leggere attentamente le "Avvertenze" all'interno! **Caution!** Read "Warnings" inside carefully!
Attention! Veuillez lire attentivement les Avertissements qui se trouvent à l'intérieur! **Achtung!** Bitte lesen Sie aufmerksam die „Hinweise“ im Inneren!
¡Atención! Leer atentamente las "Advertencias" en el interior! **Let op!** Lees de "Waarschuwingen" aan de binnenkant zorgvuldig!



AZIENDA CON
 SISTEMA DI GESTIONE
 CERTIFICATO DA DNV GL
 = ISO 9001 =
 = ISO 14001 =



ITALIANO**MANUALE D'USO****MANOVRA DI EMERGENZA**

Senza dispositivi di batterie tampone. Le porte si aprono spingendo manualmente le ante nel verso di apertura.

ENGLISH**USER'S MANUAL****EMERGENCY MANOEUVRE**

Without devices buffer batteries.

Open the doors by manually pushing the leaves in the open direction.

FRANÇAIS**MANUEL D'UTILISATION****MANOEUVRE D'URGENCE**

Sans dispositifs batteries de secours. Les portes s'ouvrent en poussant manuellement les vantaux dans le sens de d'ouverture.

DEUTSCH**BEDIENUNGSANLEITUNG****HANDHABUNG IM NOTFALL**

Ohne Pufferbatterie.

Zum Öffnen der Türen man die Gleitflügel von Hand auf.

ESPAÑOL**MANUAL DE USO****MANIOBRA DE EMERGENCIA**

Sin dispositivos de baterías tampón. Las puertas se abren empujando manualmente las hojas en el sentido de apertura.

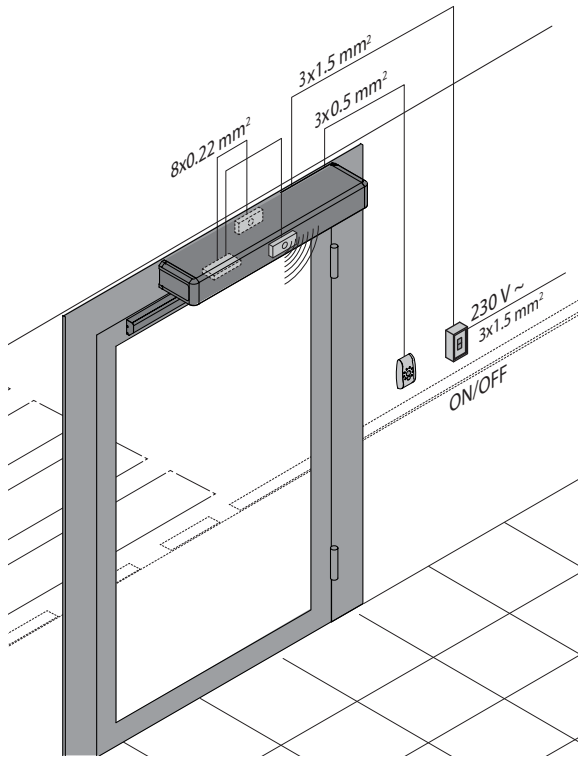
NEDERLANDS**GEBRUIKERSHANDLEIDING****NOODMANOEUVRE**

Zonder bufferbatterijen.

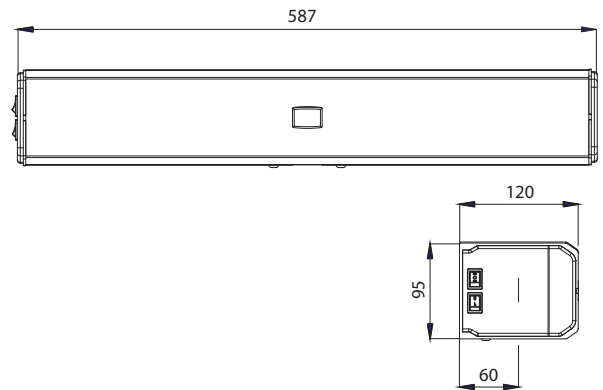
De deuren gaan open door de vleugels handmatig in voor opening te duwen.

INSTALLAZIONE VELOCE-QUICK INSTALLATION-INSTALLATION RAPIDSCHNELLINSTALLATION-INSTALACION RAPIDA - SNELLE INSTALLATIE

- 1** PREDISPOSIZIONE DELL'IMPIANTO ELETTRICO / ELECTRICAL SYSTEM SETUP / PRÉDISPOSITION DE L'INSTALLATION ÉLECTRIQUE / VORBEREITUNG DER ELEKTISCHEN ANLAGE PREPARACIÓN DE LA INSTALACIÓN ELÉCTRICA / VOORBEREIDING VAN DE ELEKTRISCHE INSTALLATIE

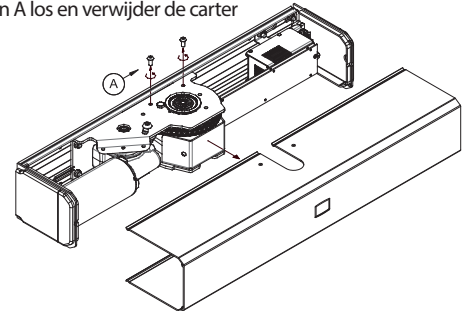


- 2** VISTA SW 260 SXL - VISTA SW 260 MXL



- 4** PREPARAZIONE AL FISSAGGIO / MOUNTING PREPARATION / PRÉPARATION DE MONTAGE / MONTAGEVORBEREITUNG / PREPARACIÓN DE LA ASAMBLEA / MONTAGE VOORBEREIDING

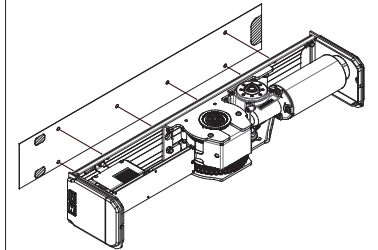
- 1** Svitare viti A e rimuovere carter / Unscrew the screws A and remove the casing / Dévisser les vis A et déposer les carters / Die Schrauben A ausschrauben und das Gehäuse abnehmen / Desenrosque los tornillos A y retire la carcasa / Draai de schroeven A los en verwijder de carter



- 2**

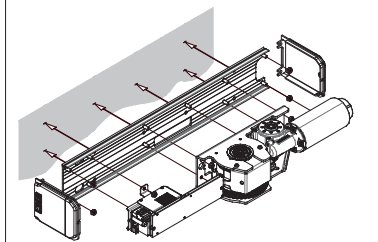
Con DIMA adesiva da posizionare alla parete di fissaggio / With adhesive TEMPLATE / Avec un GABARIT adhésif à positionner sur la paroi de fixation / Mit Klebeschablone, die an der Befestigungswand positioniert wird / Con PLANTILLA adhesiva que se colocará en la pared de fijación / Met zelfklevende MAL die op de wand moet gepositioneerd worden

NON smontare i componenti / DO NOT disassemble the components / NE démontez PAS les composants / Bauen Sie die Komponenten NICHT auseinander / NO desmonte los componentes / Demonteer de componenten NIET

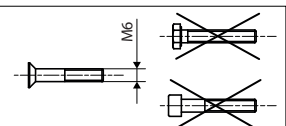


Utilizzando la base dell'automazione come DIMA / Using the automation base as a TEMPLATE / En utilisant la base de l'automatisme comme GABARIT / Unter Verwendung der Auflage der Automatik als SCHABLONE / Usando la base del automatismo como PLANTILLA / Door de basis van de automatisering als MAL te gebruiken

Smontare i componenti / Disassemble the components / Démontez les composants / Bauen Sie die Komponenten auseinander / Desmonte los componentes / Demonteer de componenten

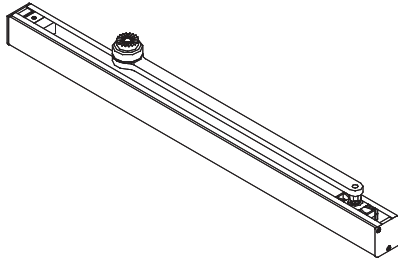


Non in dotazione.
Not supplied.
Ne sont pas fournis.
Nicht im Lieferum.
No asignadas en el equipamiento base.
Niet meegeleverd.

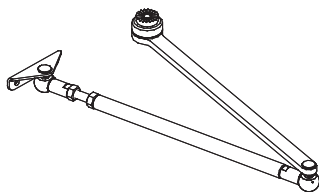


- 3**

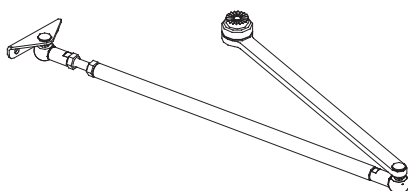
BRACCIO A SLITTA / SLIDE ARM / BRAS À GLISSIÈRE
SCHLITTENARM/ BRAZO DE CORREDERA/ SCHUIFARM



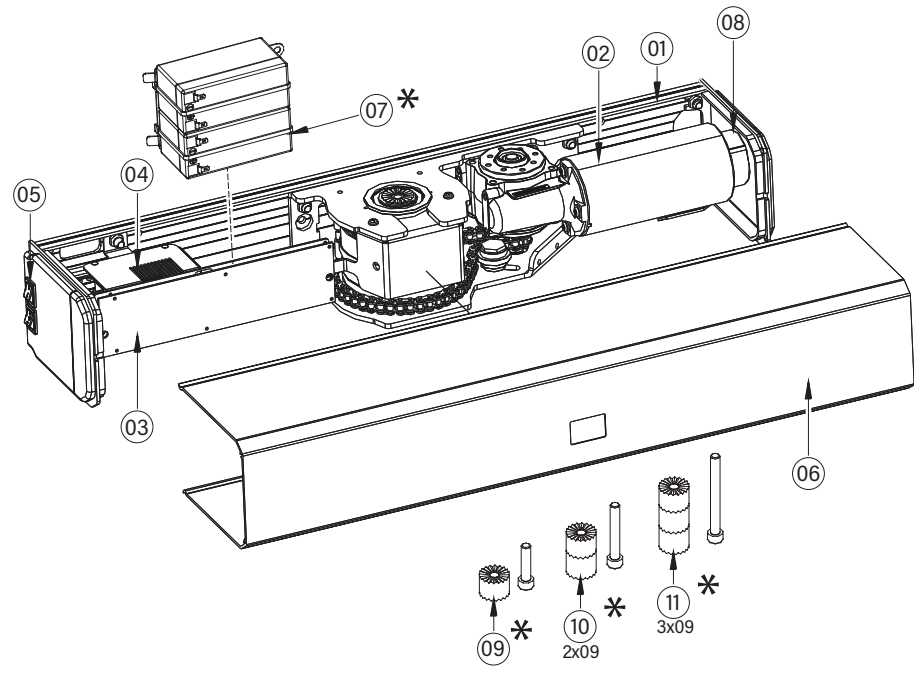
BRACCIO ARTICOLATO / DOUBLE LEVER ARM / BRAS ARTICULÉ
GELENKARM/ BRAZO ARTICULADO/ SCHARNIERARM



BRACCIO ARTICOLATO LUNGO / LONG DOUBLE LEVER ARM / BRAS ARTICULÉ
LANGER GELENKARMLUNGO LONG / BRAZO ARTICULADO LARGO / ANGE SCHARNIERARM



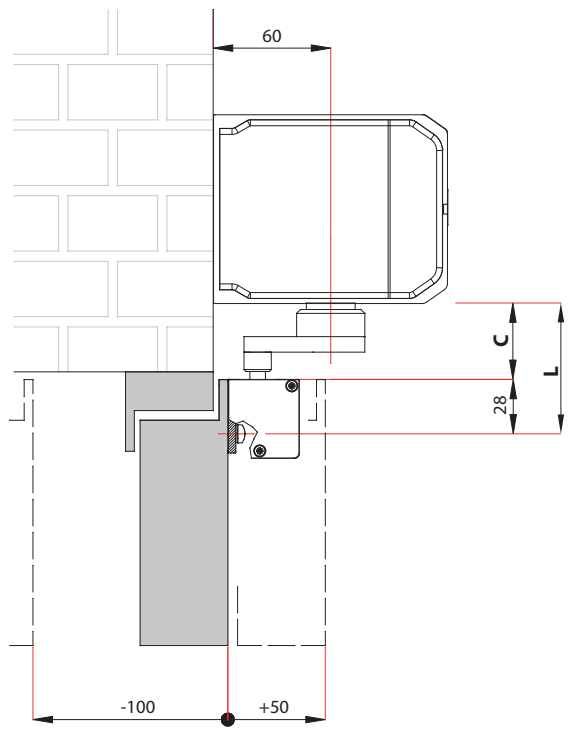
**5 SMONTAGGIO AUTOMAZIONE/ DISMANTLING THE AUTOMATIC DOOR OPERATOR / DÉMONTAGE AUTOMATISATION
AUSBAU DER AUTOMATISIERUNG/ DESMONTAJE AUTOMATIZACIÓN / DEMONTAGE AUTOMATISERINGSSYSTEEM**



* Non in dotazione.
Not supplied.
Ne sont pas fournis.
Nicht im Lieferum.
No asignadas en el equipamiento base.
Niet meegeleverd.

**6 FISSAGGIO AUTOMAZIONE CON BRACCIO A SLITTA (A TIRARE) / AUTOMATION SECURING WITH SLIDE ARM (TO PULLING) /
FIXATION DE L'AUTOMATISME À BRAS À GLISSIÈRE (À TIRER) / BEFESTIGUNG DER AUTOMATIK MIT GLEITARM (ZUM ZIEHEN)
/ FIJACIÓN DEL AUTOMATISMO CON BRAZO DESLIZANTE (PARA TIRAR) / BEVESTIGING AUTOMATISERING MET SCHUIFARM
(TREKBEWEGING)**

Il braccio a slitta viene utilizzato per porte che aprono dallo stesso lato dell'automazione / The slide arm is used for doors that open on the same side of the automation / Le bras à glissière est utilisé pour les portes qui s'ouvrent du même côté que l'automatisme / Der Gleitarm wird für Türen verwendet, die auf der Seite aufgehen, an der sich die Automatik befindet / El brazo deslizante se utiliza para las puertas que se abren por el mismo lado que el automatismo / De schuifarm wordt gebruikt voor poorten die openen aan dezelfde zijde van de automatisering.

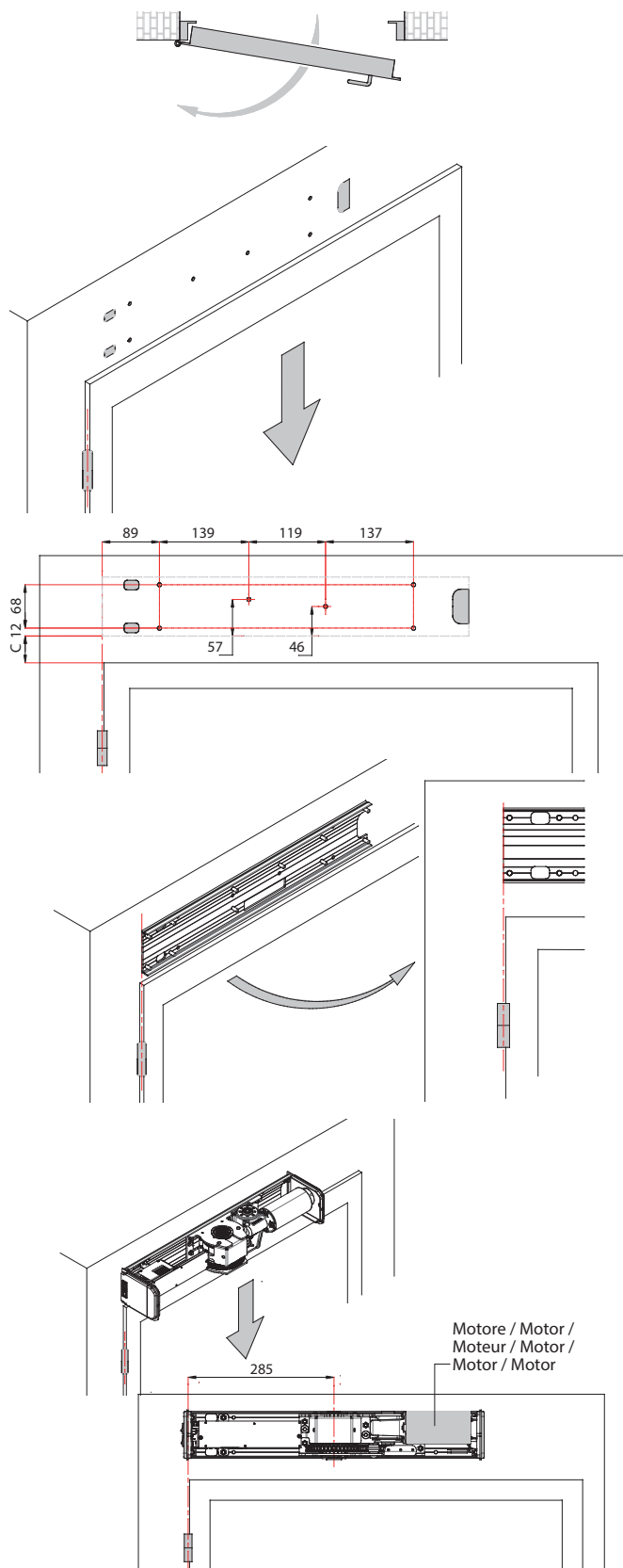


1	Tipo prolunga / Extension type / Type d'extension / Erweiterungstyp / Tipo de extensión / Type extensie	C
L=70mm	Standard già saldata al braccio Standard already welded to the arm Standard déjà soudé au bras Standard bereits am Arm angeschweißt Standard ya soldada al brazo Standard al aan de arm gelast	42mm
L=90mm	Standard + (09) Kit estensione bracci H=20mm Standard + (09) Arm extension kit H = 20mm Standard + (09) Kit d'extension de bras H = 20mm Standard + (09) Armverlängerungssatz H = 20mm Standard + (09) Kit de extensión de brazo H = 20mm Standard + (09) Uitbreidingsset arm H = 20mm	62mm
L=110mm	Standard + (10) Kit estensione bracci H=2x20mm Standard + (10) Arm extension kit H = 2x20mm Standard + (10) Kit d'extension de bras H = 2x20mm Standard + (10) Armverlängerungssatz H = 2x20mm Standard + (10) Kit de extensión de brazo H = 2x20mm Standard + (10) Uitbreidingsset arm H = 2x20mm	82mm
L=130mm	Standard + (11) Kit estensione bracci H=3x20mm Standard + (11) Arm extension kit H = 3x20mm Standard + (11) Kit d'extension de bras H = 3x20mm Standard + (11) Armverlängerungssatz H = 3x20mm Standard + (11) Kit de extensión de brazo H = 3x20mm Standard + (11) Uitbreidingsset arm H = 3x20mm	102mm

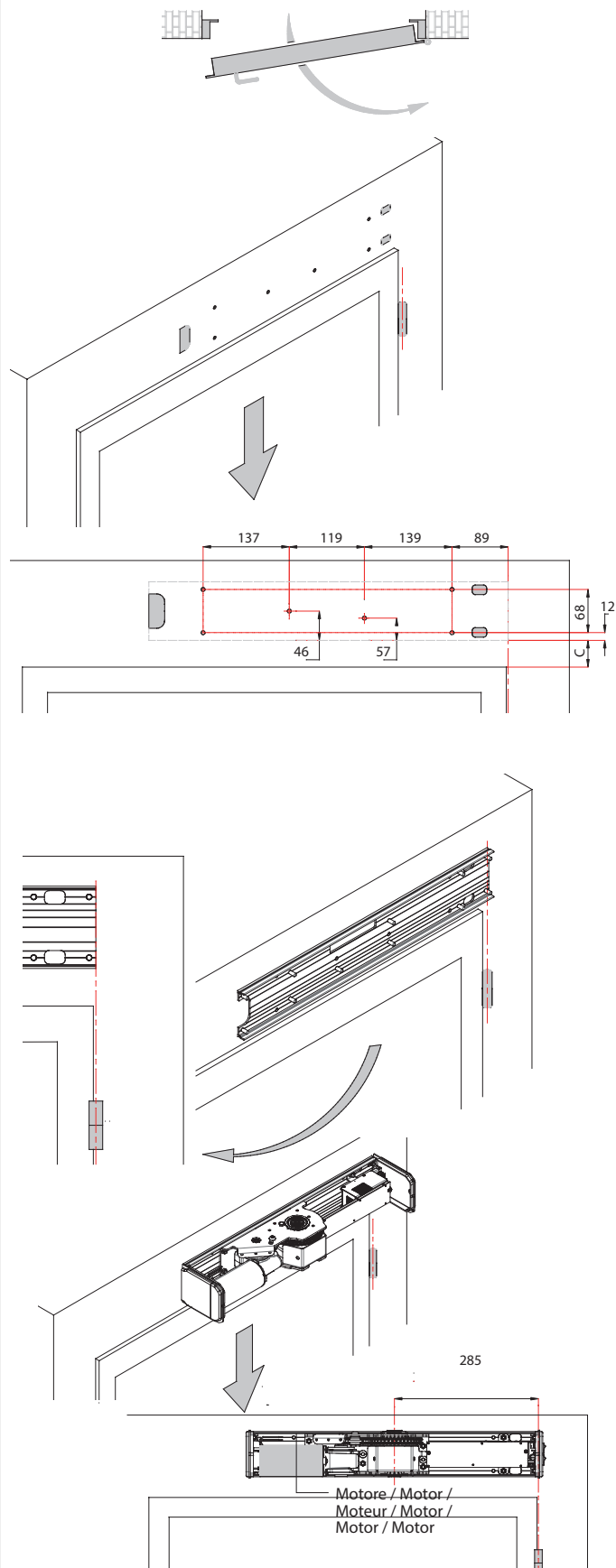
A PREDISPOSIZIONE FORATURE PER PASSAGGIO CAVI / PRE-ARRANGEMENT OF HOLES FOR CABLE PASSAGE / PRÉPARATION DES TROUS POUR LE PASSAGE DES CÂBLES / VORBEREITUNG DER BOHRUNGEN FÜR KABELDURCHZUG / PREPARACIÓN DE ORIFICIOS PARA EL PASO DE CABLES / PREDISPOSITIE GATEN VOOR DOORGANG KABELS

Per un corretto posizionamento utilizzare sempre come riferimento principale, l'asse delle cerniere dell'anta / For correct positioning, always use the axis of the leaf hinges as the main reference / Pour un bon positionnement, toujours utiliser l'axe des charnières du vantail comme référence principale / Für eine korrekte Positionierung immer als Hauptbezug die Achse der Flügelcharniere verwenden / Para un conseguir un posicionamiento correcto, use siempre el eje de las bisagras de la puerta como referencia principal / Voor een correcte positionering moet altijd de as van de scharnieren van de vleugel als hoofdreferentie gebruikt worden

1 ANTA APRE A SX / LEAF OPENS TO THE LEFT / VANTAIL À OUVERTURE À GAUCHE / FLÜGEL ÖFFNET NACH LINKS / LA PUERTA SE ABRE HACIA LA IZQUIERDA / VLEUGEL OPENT LINKS

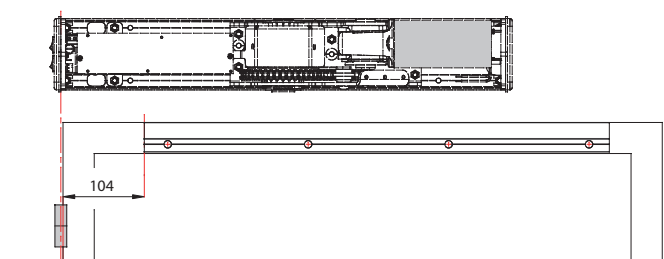
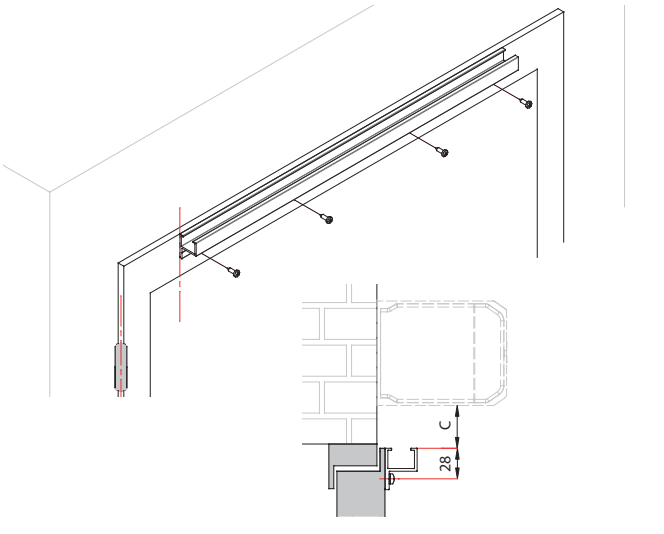


2 ANTA APRE A DX / LEAF OPENS TO THE RIGHT / VANTAIL À OUVERTURE À DROITE / FLÜGEL ÖFFNET NACH RECHTS / LA PUERTA SE ABRE HACIA LA DERECHA / VLEUGEL OPENT RECHTS

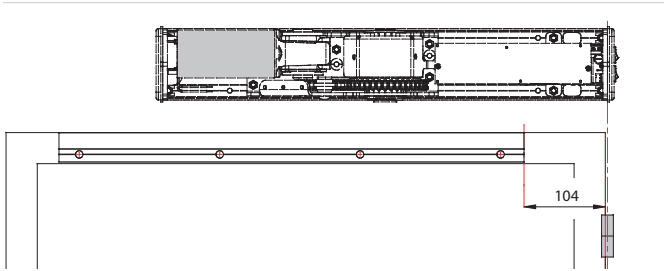
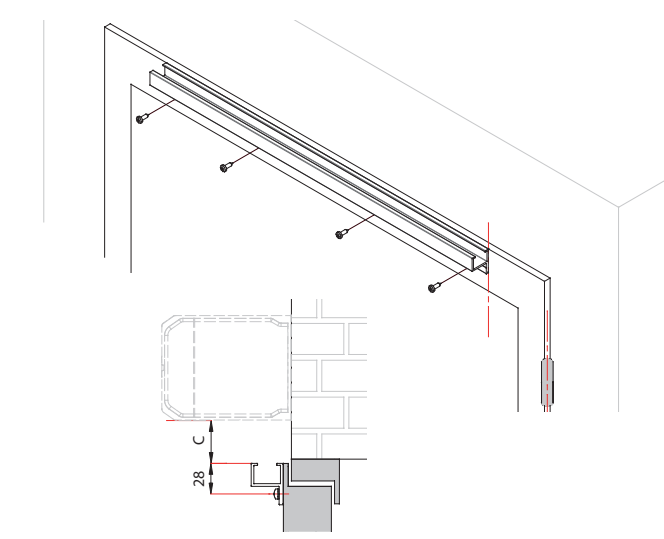


B FISSAGGIO BRACCIO A SLITTA / SLIDE ARM SECURING FIXATION / FIXATION DU BRAS À GLISSIÈRE / GLEITARMBEFESTIGUNG / FIJACIÓN DEL BRAZO DESLIZANTE / BEVESTIGING SCHUIFARM

1 ANTA APRE A SX / LEAF OPENS TO THE LEFT / VANTAIL À OUVERTURE À GAUCHE / FLÜGEL ÖFFNET NACH LINKS / LA PUERTA SE ABRE HACIA LA IZQUIERDA / VLEUGEL OPENT LINKS

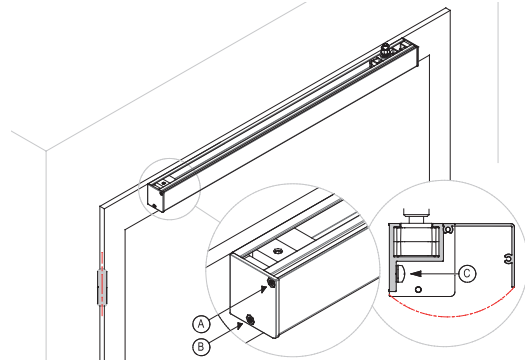
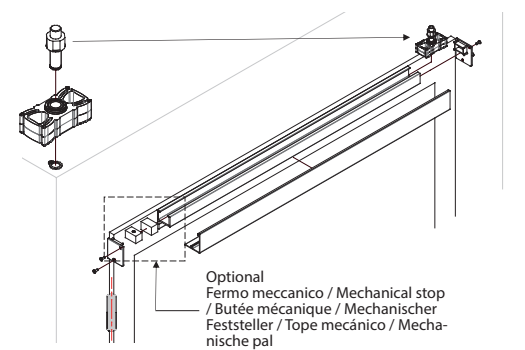


2 ANTA APRE A DX / LEAF OPENS TO THE RIGHT / VANTAIL À OUVERTURE À DROITE / FLÜGEL ÖFFNET NACH RECHTS / LA PUERTA SE ABRE HACIA LA DERECHA / VLEUGEL OPENT RECHTS

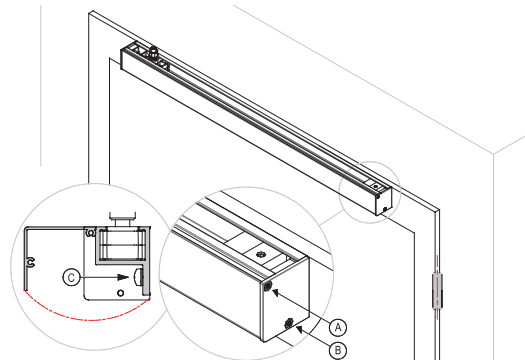
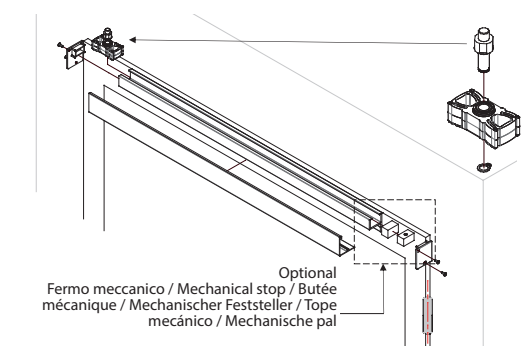


C PREMONTAGGIO PATTINO / PRE-ASSEMBLY OF THE GLIDER / PRÉMONTAGE DU PATIN / GLEITSCHUH-VORMONTAGE / PREMONTAJE DEL PATÍN / VOORMONTAGE GLIJSCHOEN

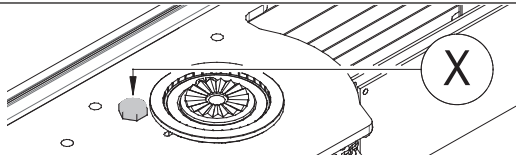
1 ANTA APRE A SX / LEAF OPENS TO THE LEFT / VANTAIL À OUVERTURE À GAUCHE / FLÜGEL ÖFFNET NACH LINKS / LA PUERTA SE ABRE HACIA LA IZQUIERDA / VLEUGEL OPENT LINKS



2 ANTA APRE A DX / LEAF OPENS TO THE RIGHT / VANTAIL À OUVERTURE À DROITE / FLÜGEL ÖFFNET NACH RECHTS / LA PUERTA SE ABRE HACIA LA DERECHA / VLEUGEL OPENT RECHTS



D FISSAGGIO BRACCIO A SLITTA ALL'AUTOMAZIONE E PRECARICO DELLA MOLLA / SLIDE ARM SECURING ON AUTOMATION AND SPRING PRELOAD / FIXATION DU BRAS À GLISSIÈRE À L'AUTOMATISME ET PRÉCONTRAÎTE DU RESSORT / BEFESTIGUNG DES GLEITARMS AM AUTOMATISIERUNGSSYSTEM UND VORSPANNUNG DER FEDER / FIJACIÓN DEL BRAZO DESLIZANTE AL AUTOMATISMO Y PRECARGA DEL MUELLE / BEVESTIGING SCHUI-FARM OP AUTOMATISERING EN VOORBELASTING VEER



PERICOLO! NON RIMUOVERE LA VITE "X" prima di aver terminato l'installazione dell'automazione ed aver fissato il braccio all'anta.

DANGER! DO NOT REMOVE SCREW "X" before completing the installation of the automation and securing the arm to the leaf.

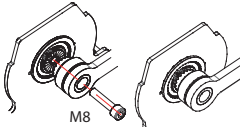
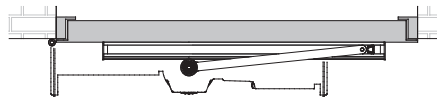
DANGER! NE PAS ENLEVER LA VIS « X » avant d'avoir terminé l'installation de l'automatisme et d'avoir fixé le bras au vantail.

GEFAHR! DIE SCHRAUBE "X" nicht entfernen, bevor das Automatisierungssystem nicht fertig installiert und der Arm am Flügel befestigt wurde.

PELIGRO! NO QUITE EL TORNILLO "X" antes de terminar de instalar el automatismo y de fijar el brazo a la puerta.

GEVAAR! VERWIJDER DE SCHROEF "X" niet voordat de installatie van de automatisering is voltooid en de arm is bevestigd op de vleugel.

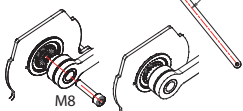
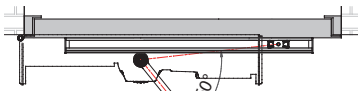
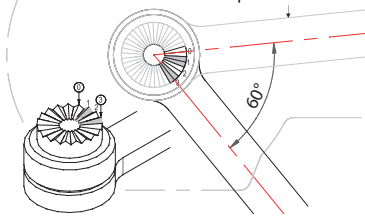
- 1** PRECARICO **A** DI FABBRICA (14,0 Nm) / FACTORY PRELOAD **A** (14,0 Nm) / PRÉCONTRAÎTE **A** D'USINE (14,0 Nm) / WERKSEITIGE VORSPANNUNG **A** (14,0 Nm) / PRECARGA **A** DE FÁBRICA (14,0 Nm) / VOORBELASTING **A** IN FABRIEK (14,0 Nm)



Coppia di serraggio vite M8 = 20Nm
Screw tightening torque M8 = 20Nm
Couple de serrage de la vis M8 = 20Nm
Anzugsmoment M8-schraube = 20Nm
Par de apriete del tornillo M8 = 20Nm
Aanhaalmoment schroef M8 = 20Nm

- 2** PRECARICO MEDIO **B** (~12,0 Nm) / MEDIUM PRELOAD **B** (~ 12,0 Nm) / PRÉCONTRAÎTE MOYENNE **B** (~12,0 Nm) / MITTLERE VORSPANNUNG **B** (~12,0 Nm) / PRECARGA MEDIA **B** (~12,0 Nm) / GEMIDDELDE VOORBELASTING **B** (~12,0 Nm)

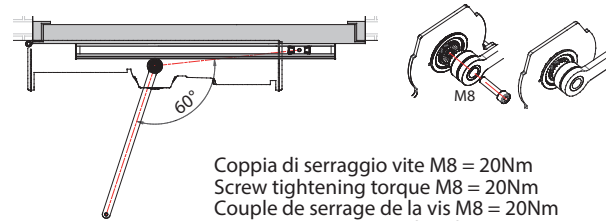
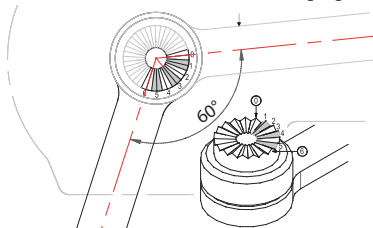
Posizione anta chiusa / Closed leaf position / Position du vantail fermé / Geschlossene Flügelstellung / Posición de puerta cerrada / Positie vleugel gesloten



Coppia di serraggio vite M8 = 20Nm
Screw tightening torque M8 = 20Nm
Couple de serrage de la vis M8 = 20Nm
Anzugsmoment M8-schraube = 20Nm
Par de apriete del tornillo M8 = 20Nm
Aanhaalmoment schroef M8 = 20Nm

- 3** PRECARICO MINIMO **C** (~10,0 Nm) / MINIMUM PRELOAD **C** (~ 10,0 Nm) / PRÉCONTRAÎTE MINIMALE **C** (~10,0 Nm) / MINDESTVORSPANNUNG **C** (~10,0 Nm) / PRECARGA MÍNIMA **C** (~10,0 Nm) / MINIMUM VOORBELASTING **C** (~10,0 Nm)

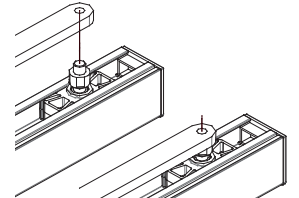
Posizione anta chiusa / Closed leaf position / Position du vantail fermé / Geschlossene Flügelstellung / Posición de puerta cerrada / Positie vleugel gesloten



Coppia di serraggio vite M8 = 20Nm
Screw tightening torque M8 = 20Nm
Couple de serrage de la vis M8 = 20Nm
Anzugsmoment M8-schraube = 20Nm
Par de apriete del tornillo M8 = 20Nm
Aanhaalmoment schroef M8 = 20Nm

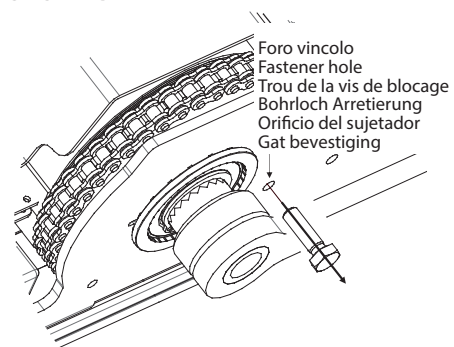
E SCHEMA DI FISSAGGIO FINALE / FINAL FASTENING DIAGRAM / SCHEMA DE FIXATION FINALE / ENDGÜLTIGER BEFESTIGUNGSPLAN / ESQUEMA DE FIJACIÓN FINAL / SCHEMA UITEINDELIJKE BEVESTIGING

- 1** AVVITARE IL BRACCIO ALL'ANTA
SCREW THE ARM TO THE LEAF
VISSER LE BRAS AU VANTAIL
DEN ARM AM FLÜGEL EINSCHRAUBEN
ATORNILLE EL BRAZO A LA PUERTA
DRAAI DE ARM VAST OP DE VLEUGEL

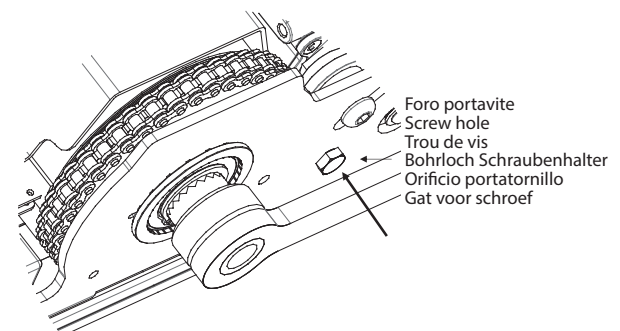


Tipo Precarico / Preload type / Type de précontrainte / Art der Vorspannung / Tipo de precarga / Type voorbelasting	Posizione / Position / Emplacement / Lage / Ubicación / Plaats
A = Massimo (fabbrica) / Maximum (factory) / Maximale (usine) / Maximal (werkseitig) / Máxima (fábrica) / Maximum (fabrieksinstelling)	
B = Medio / Medium / Moyenne / Mittel / Media / Medium	
C = Minimo / Minimum / Minimale / Minimal / Mínima / Minimum	

- 2** RIMUOVERE IL VINCOLO MOLLA / REMOVE THE SPRING FASTENER / ENLEVER LA VIS DE BLOCAGE DU RESSORT / DIE FEDERARRETIERUNG ENTFERNEN / QUITE EL SUJETADOR DEL MUELLE / VERWIJDER DE BEVESTIGING VAN DE VEER



- 3** AVVITARE VITE / TIGHTEN SCREW / VISSER LA VIS / SCHRAUBE EINDREHEN / ENROSQUE EL TORNILLO / DRAAI DE SCHROEF VAST



7 FISSAGGIO AUTOMAZIONE CON BRACCIO ARTICOLATO (A SPINGERE) / AUTOMATION SECURING WITH ARTICULATED ARM (TO PUSH) / FIXATION DE L'AUTOMATISME À BRAS ARTICULÉ (À POUSSER) / BEFESTIGUNG DER AUTOMATIK MIT GELENKARM (ZUM STOSSEN) / FIJACIÓN DEL AUTOMATISMO CON BRAZO ARTICULADO (PARA EMPUJAR) / BEVESTIGING AUTOMATISERING MET SCHARNIERARM (DUWBEWEGING)

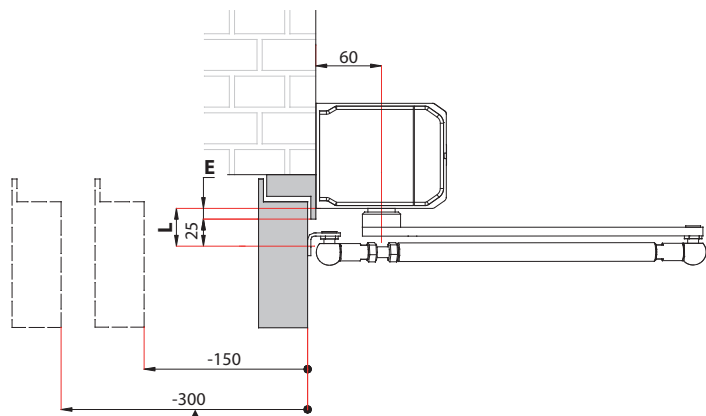
Il braccio articolato viene utilizzato per porte che aprono dal lato opposto dell'automazione.
The articulated arm is used for doors that open on the opposite side of the automation.

Le bras articulé est utilisé pour les portes qui s'ouvrent du côté opposé à l'automatisme.

Der Gelenkarm wird für Türen verwendet, die auf die der Automatik gegenüberliegenden Seite aufgehen.

El brazo articulado se utiliza para las puertas que se abren por el lado opuesto del automatismo.

De scharnierarm wordt gebruikt voor poorten die openen aan de tegengestelde zijde van de automatisering.



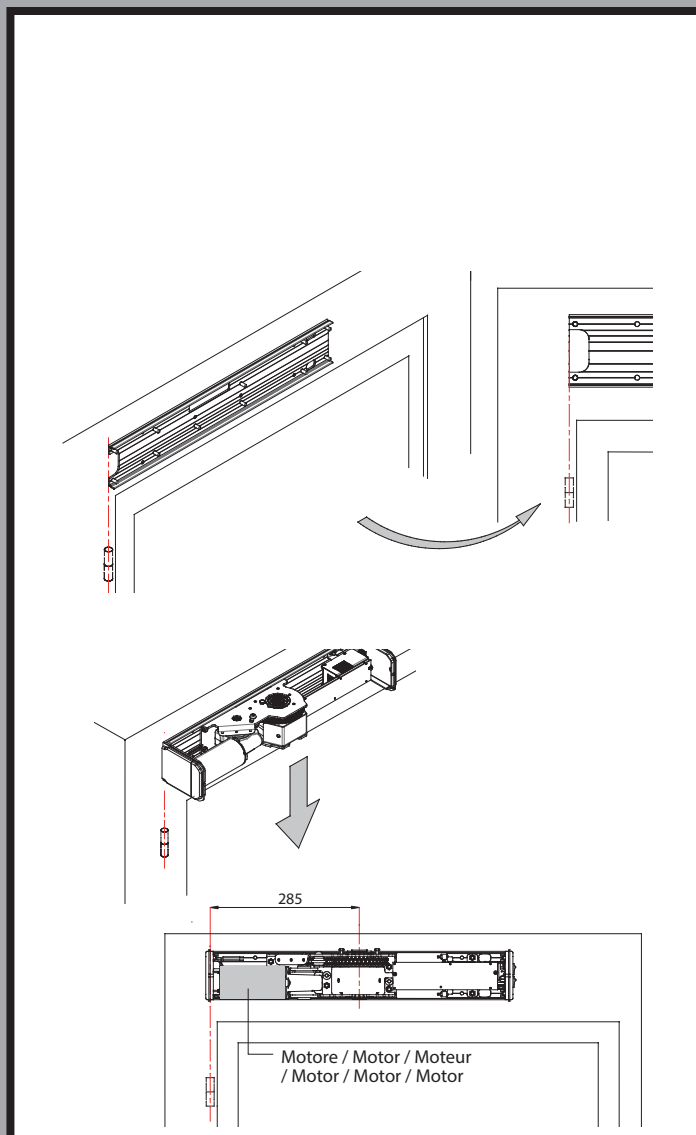
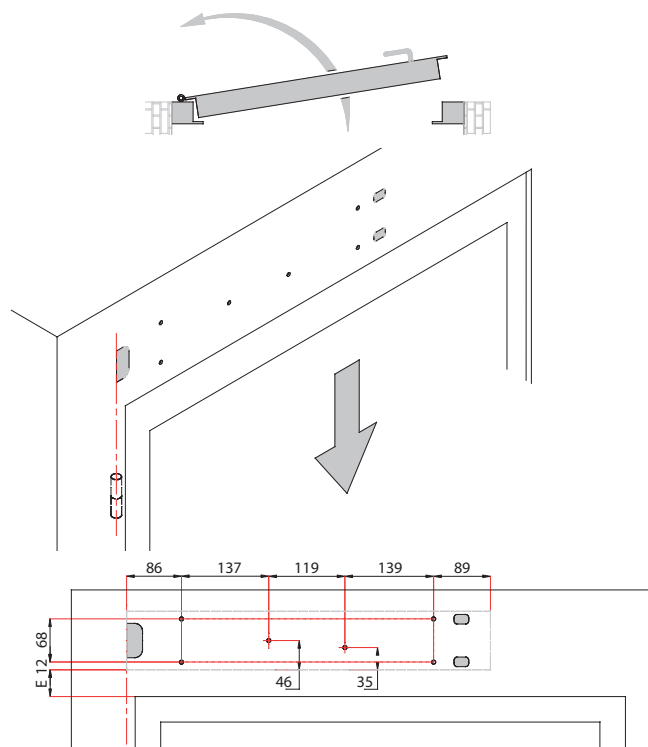
braccio articolato lungo / long double lever arm / bras articulé / langer gelenkarm / lungo / brazo articulado largo / ange scharnierarm

1	Tipo prolunga / Extension type / Type d'extension / Erweiterungstyp / Tipo de extensión / Type extensie	C
L=37mm	Standard già saldata al braccio Standard already welded to the arm Standard déjà soudé au bras Standard bereits am Arm angeschweißt Standard ya soldada al brazo Standard al aan de arm gelast	12mm
L=57mm	Standard + (09) Kit estensione bracci H=20mm Standard + (09) Arm extension kit H = 20mm Standard + (09) Kit d'extension de bras H = 20mm Standard + (09) Armverlängerungssatz H = 20mm Standard + (09) Kit de extensión de brazo H = 20mm Standard + (09) Uitbreidingsset arm H = 20mm	32mm
L=77mm	Standard + (10) Kit estensione bracci H=2x20mm Standard + (10) Arm extension kit H = 2x20mm Standard + (10) Kit d'extension de bras H = 2x20mm Standard + (10) Armverlängerungssatz H = 2x20mm Standard + (10) Kit de extensión de brazo H = 2x20mm Standard + (10) Uitbreidingsset arm H = 2x20mm	52mm
L=97mm	Standard + (11) Kit estensione bracci H=3x20mm Standard + (11) Arm extension kit H = 3x20mm Standard + (11) Kit d'extension de bras H = 3x20mm Standard + (11) Armverlängerungssatz H = 3x20mm Standard + (11) Kit de extensión de brazo H = 3x20mm Standard + (11) Uitbreidingsset arm H = 3x20mm	72mm

A PREDISPOSIZIONE FORATURE PER PASSAGGIO CAVI / PRE-ARRANGEMENT OF HOLES FOR CABLE PASSAGE / PRÉPARATION DES TROUS POUR LE PASSAGE DES CÂBLES / VORBEREITUNG DER BOHRUNGEN FÜR KABELDURCHZUG / PREPARACIÓN DE ORIFICIOS PARA EL PASO DE CABLES / PREDISPOSITIE GATEN VOOR DOORGANG KABELS

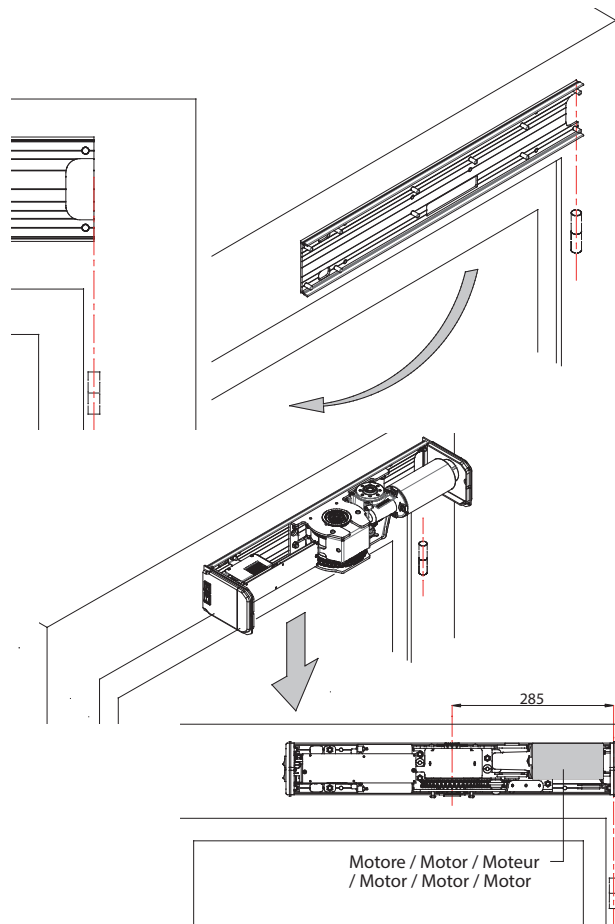
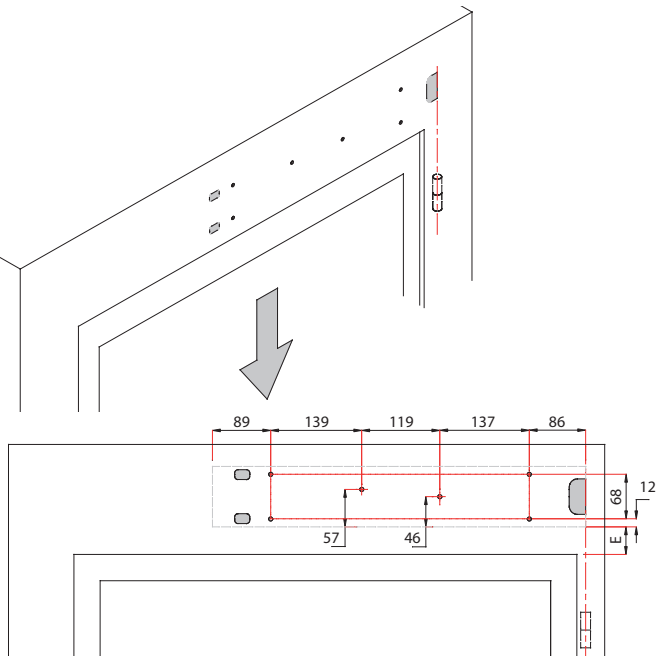
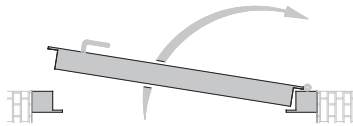
Per un corretto posizionamento utilizzare sempre come riferimento principale, l'asse delle cerniere dell'anta / For correct positioning, always use the axis of the leaf hinges as the main reference / Pour un bon positionnement, toujours utiliser l'axe des charnières du vantail comme référence principale / Für eine korrekte Positionierung immer als Hauptbezug die Achse der Flügelscharniere verwenden / Para un conseguimento correcto, use siempre el eje de las bisagras de la puerta como referencia principal / Voor een correcte positionering moet altijd de as van de scharnieren van de vleugel als hoofdreferentie gebruikt worden

1 ANTA APRE A SX / LEAF OPENS TO THE LEFT / VANTAIL À OUVERTURE À GAUCHE / FLÜGEL ÖFFNET NACH LINKS / LA PUERTA SE ABRE HACIA LA IZQUIERDA / VLEUGEL OPENT LINKS

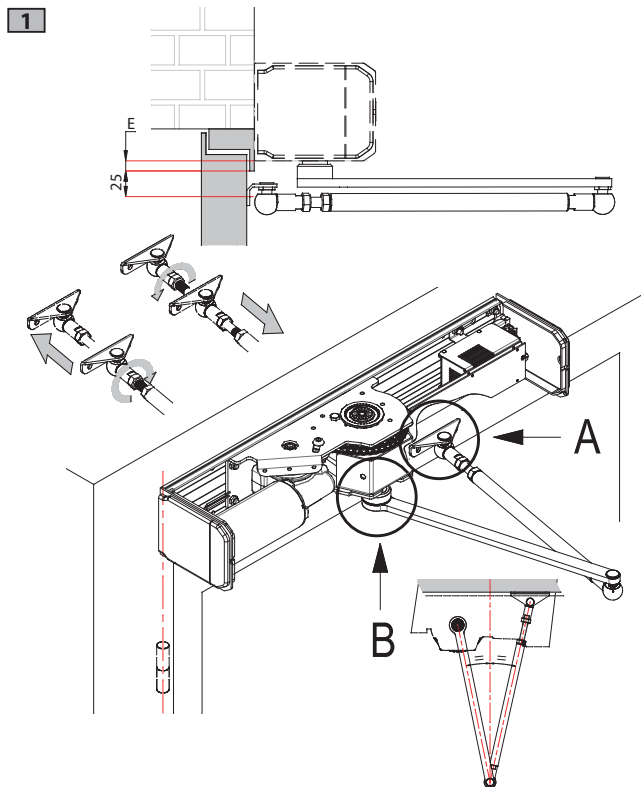


Motore / Motor / Moteur / Motor / Motor / Motor

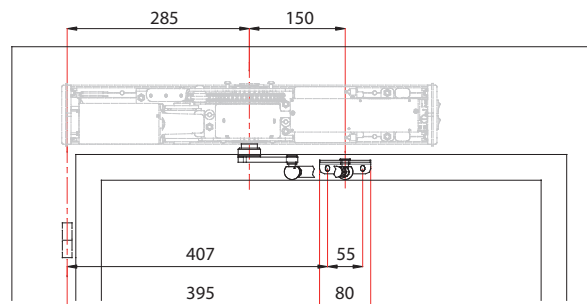
- 2** ANTA APRE A DX / LEAF OPENS TO THE RIGHT / VANTAIL À OUVRE-
TURE À DROITE / FLÜGEL ÖFFNET NACH RECHTS / LA PUERTA SE
ABRE HACIA LA DERECHA / VLEUGEL OPENT RECHTS



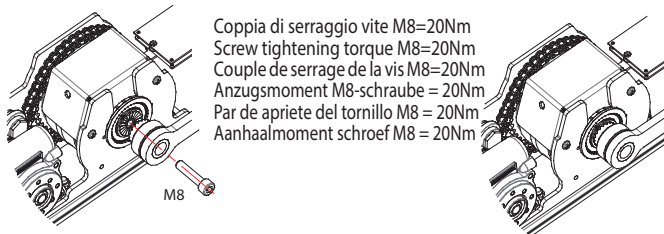
- B** FISSAGGIO BRACCIO ARTICOLATO / ARTICULATED ARM SECURING /
FIXATION DU BRAS ARTICULÉ / BEFESTIGUNG DES GELENKARMS /
FIJACIÓN DEL BRAZO ARTICULADO / BEVESTIGING SCHARNIERARM



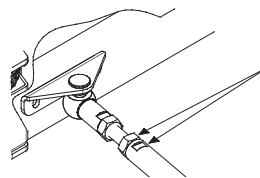
- 2** QUOTE FISSAGGIO STAFFA SU ANTA / DIMENSIONS FOR SECURING THE BRACKET
ON THE LEAF / COTES DE FIXATION DU SUPPORT SUR LE VANTAIL / BEFESTIGUNG-
SMASSE BÜGEL AN FLÜGEL / DIMENSIONES DE FIJACIÓN DEL SOPORTE EN LA
PUERTA / POSITIES BEVESTIGING BEUGEL OP VLEUGEL



- 3** FISSAGGIO BRACCIO ALL'AUTOMAZIONE / ARM SECURING TO THE AUTOMATION
FIXATION DU BRAS À L'AUTOMATISME / BEFESTIGUNG DES ARMS AN DER AUTO-
MATIK / FIJACIÓN DEL BRAZO AL AUTOMATISMO / BEVESTIGING ARM OP AUTO-
MATISERING

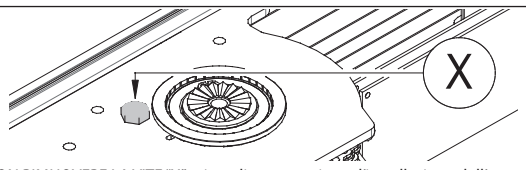


- 4** FISSAGGIO DADO M10 BLOCCO ASTA TELESCOPICA / M10 NUT FASTENING TELE-
SCOPIC ROD LOCK / FIXATION DE L'ÉCROU M10 DE BLOCAGE DE LA TIGE TÉLES-
COPIQUE / BEFESTIGUNG M10-MUTTER ZUM VERRIEGELN DER TELESKOPSTANGE /
FIJACIÓN DE LA TUERCA M10 DE BLOQUEO DE LA BARRA TELESCÓPICA / BEVESTI-
GING MOER M10 BLOKKERING TELESKOPISCHE STANG



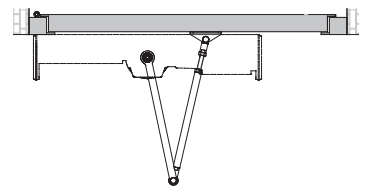
C

FISSAGGIO BRACCIO ARTICOLATO ALL'AUTOMAZIONE E PRECARICO DELLA MOLLA / ARTICULATED ARM SECURING ON AUTOMATION AND SPRING PRELOAD / FIXATION DU BRAS ARTICULÉ À L'AUTOMATISME ET PRÉCONTRAÎNTE DU RESSORT / BEFESTIGUNG DES GELENKARMS AN DER AUTOMATIK UND VORSPANNUNG DER FEDER / FIJACIÓN DEL BRAZO ARTICULADO AL AUTOMATISMO Y PRECARGA DEL MUELLE / BEVESTIGING SCHARNIERARM OP AUTOMATISERING EN VOORBELASTING VEER

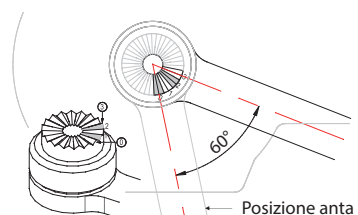
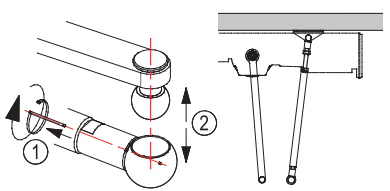


PERICOLO! NON RIMUOVERE LA VITE "X" prima di aver terminato l'installazione dell'automazione ed aver fissato il braccio all'anta.
DANGER! DO NOT REMOVE SCREW "X" before completing the installation of the automation and securing the arm to the leaf.
DANGER! NE PAS ENLEVER LA VIS « X » avant d'avoir terminé l'installation de l'automatisme et d'avoir fixé le bras au vantail.
GEFAHR! DIE SCHRAUBE "X" nicht entfernen, bevor das Automatisierungssystem nicht fertig installiert und der Arm am Flügel befestigt wurde.
¡PELIGRO! NO quite el tornillo "X" antes de terminar de instalar el automatismo y de fijar el brazo a la puerta.
GEVAAR! VERWIJDER DE SCHROEF "X" niet voordat de installatie van de automatisering is voltooid en de arm is bevestigd op de vleugel.

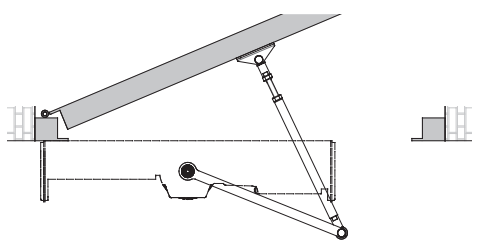
1 PRECARICO A DI FABBRICA (14,0 Nm) / FACTORY PRELOAD A (14.0 Nm) / PRÉCONTRAÎNTE A D'USINE (14,0 Nm) / WERKSEITIGE VORSPANNUNG A (14,0 Nm) / PRECARGA A DE FÁBRICA (14,0 Nm) / VOORBELASTING A IN FABRIEK (14,0 Nm)



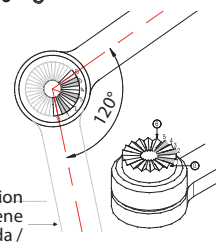
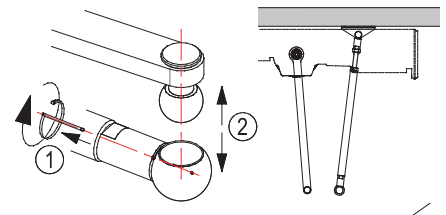
2 PRECARICO MEDIO B (~12,0 Nm) / MEDIUM PRELOAD B (~ 12.0 Nm) / PRÉCONTRAÎNTE MOYENNE B (~12,0 Nm) / MITTLERE VORSPANNUNG B (~ 12,0 Nm) / PRECARGA MEDIA B (~12,0 Nm) / GEMIDDELDE VOORBELASTING B (~12,0 Nm)



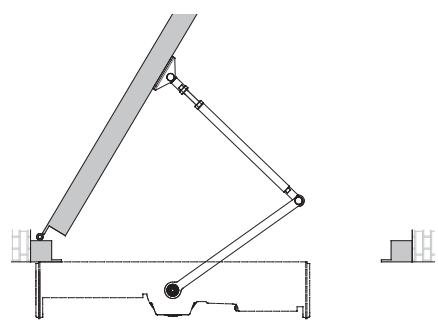
Posizione anta chiusa / Closed leaf position / Position du vantail fermé / Geschlossene Flügelstellung / Posición de puerta cerrada / Positie vleugel gesloten



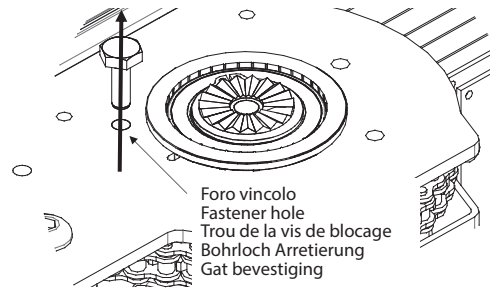
3 PRECARICO MINIMO C (~10,0 Nm) / MINIMUM PRELOAD C (~ 10.0 Nm) / PRÉCONTRAÎNTE MINIMALE C (~10,0 Nm) / MINDESTVORSPANNUNG C (~10,0 Nm) / PRECARGA MÍNIMA C (~10,0 Nm) / MINIMUM VOORBELASTING C (~10,0 Nm)



Posizione anta chiusa / Closed leaf position / Position du vantail fermé / Geschlossene Flügelstellung / Posición de puerta cerrada / Positie vleugel gesloten

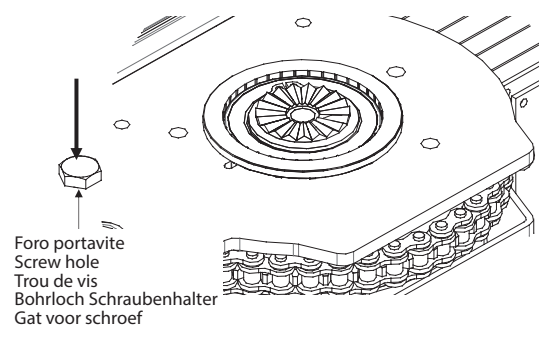


4 RIMUOVERE IL VINCOLO MOLLA / REMOVE THE SPRING FASTENER / ENLEVER LA VIS DE BLOCAGE DU RESSORT / DIE FEDERARRETIERUNG ENTFERNEN / quite el sujetador del muelle / VERWIJDER DE BEVESTIGING VAN DE VEER



Foro vincolo / Fastener hole / Trou de la vis de blocage / Bohrloch Arretierung / Gat bevestiging

5 AVVITARE VITE / TIGHTEN SCREW / VISSER LA VIS / SCHRAUBE EINDREHEN / ENROSQUE EL TORNILLO / DRAAI DE SCHROEF VAST

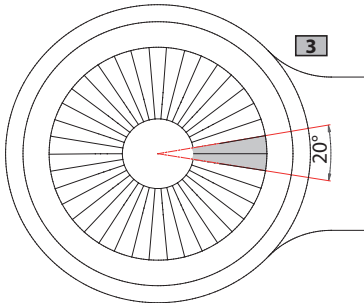
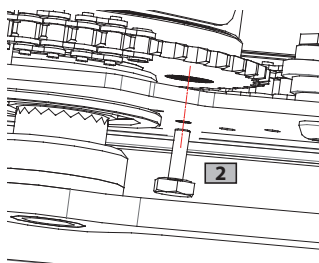
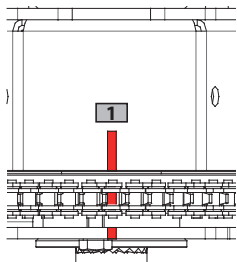


Foro portavite / Screw hole / Trou de vis / Bohrloch Schraubenhalter / Gat voor schroef

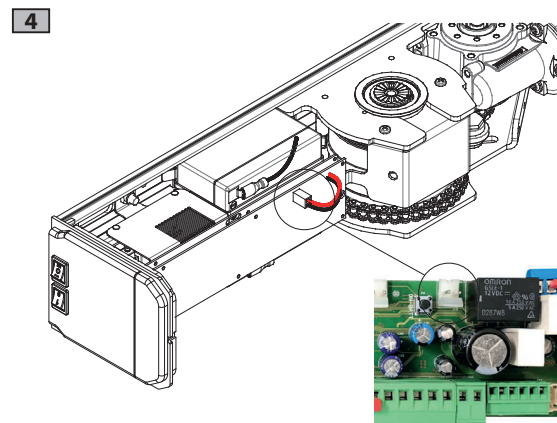
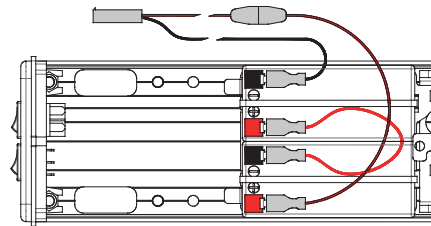
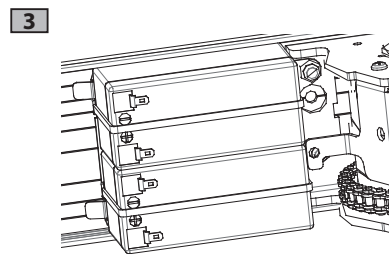
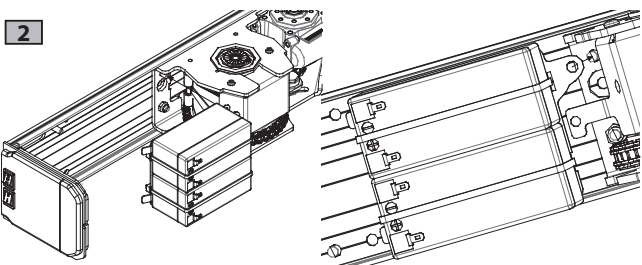
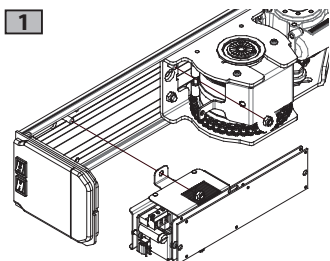
8 MODIFICA PRECARICO MOLLA (solo per VISTA SW 260 SXL) / CHANGE SPRING PRELOAD (only for VISTA SW 260 SXL) / MODIFICATION DE LA PRÉCONTRAÎTE DU RESSORT (uniquement pour VISTA SW 260 SXL) / ÄNDERUNG DER VORSPANNUNG DER FEDER (nur für VISTA SW 260 SXL) / MODIFICACIÓN DE LA PRECARGA DEL MUELLE (solo para VISTA SW 260 SXL) / WIJZIGING VOORBELASTING VEER (alleen voor VISTA SW 260 SXL)



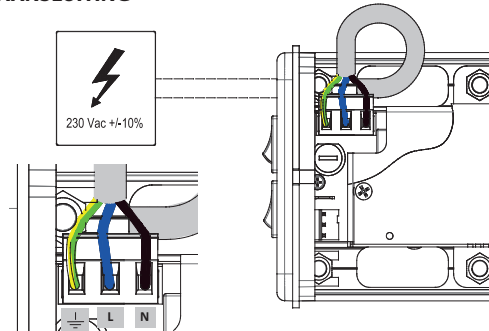
ATTENZIONE! MAI allentare o smontare il braccio dell'anta prima di aver rimontato la vite di vincolo molla (leggere attentamente capitolo dedicato) / WARNING! NEVER loosen or disassemble the leaf arm before having reassembled the spring fastening screw (read the dedicated chapter carefully) / ATTENTION ! NE JAMAIS desserrer ou démonter le bras du vantail avant d'avoir reposé la vis de blocage du ressort (lire attentivement le chapitre correspondant) / ACHTUNG! Den Arm des Flügels NIEMALS lockern oder ausbauen bevor die Arretierschraube der Feder nicht wieder angebracht wurde (aufmerksam das entsprechende Kapitel lesen) / ¡ATENCIÓN! NO afloje ni desmonte NUNCA el brazo de la puerta antes de volver a montar el sujetador del muelle (lea el capítulo específico) / LET OP! Los of demonteer NOOIT de vleugel voordat de bevestigingschroef van de veer opnieuw is gemonteerd (lees aandachtig het specifieke hoofdstuk door)



9 INSTALLAZIONE BATTERIE / BATTERY INSTALLATION / INSTALLATION BATTERIES/ INSTALLATION DER BATTERIEN INSTALACIÓN BATERÍAS / INSTALLATIE BATTERIJEN



10 COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE ELETTRICA / ELECTRIC POWER CONNECTION / BRANCHEMENT DE L'ALIMENTATION ÉLECTRIQUE / ANSCHLUSS DER STROMVERSORGUNG / CONEXIÓN DE LA ALIMENTACIÓN ELÉCTRICA / ELEKTRISCHE AANSLUITING

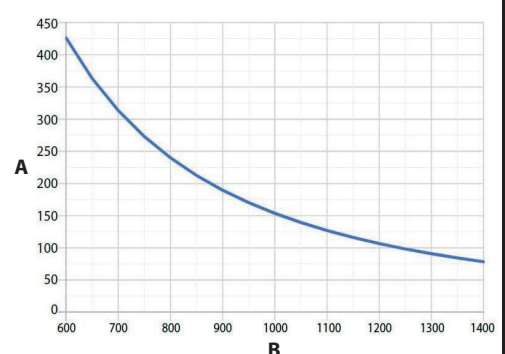


11 PESO DELL'ANTA / DOOR WEIGHT / POIDS DU VANTAIL / GEWICHT DES FLÜGELS / PESO DE LA HOJA / GEWICHT VAN DE DEUR

A Peso dell'anta (kg) / Door weight (kg) / Poids du vantail (kg) / Gewicht des Flügels (kg) / Peso de la hoja (kg) / Gewicht van de deur (kg)

B Larghezza dell'anta (m) / Door leaf width (m) / Largeur du vantail (m) / Breite des Flügels (m) / Anchura de la hoja (m) / Breedte van de deur (m)

A (kg)	B (m)
420	600
310	700
240	800
190	900
150	1000
130	1100
110	1200
90	1300
80	1400



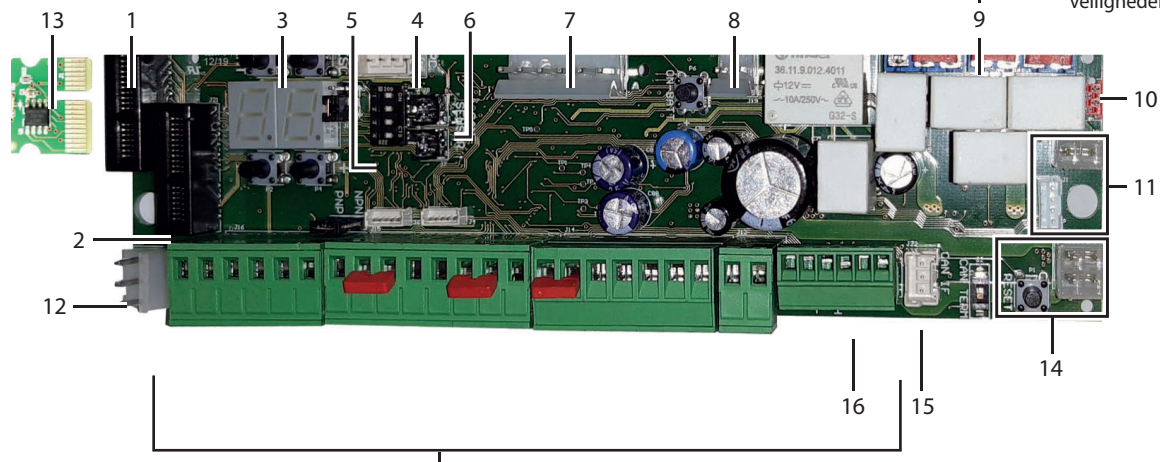
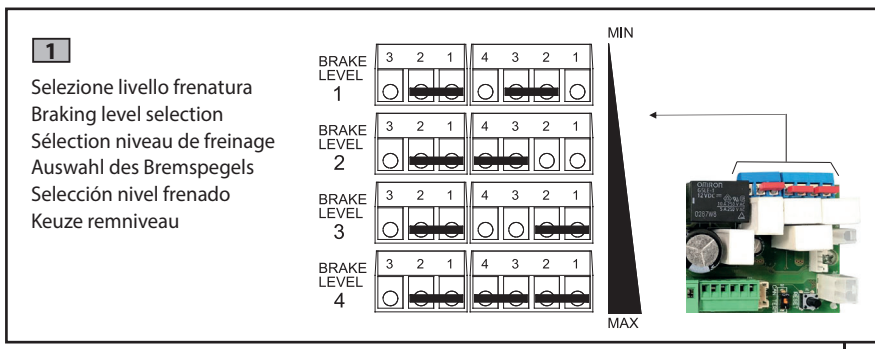
12 SCHEDA ELETTRONICA / ELECTRICAL BOARD / CIRCUIT ÉLECTRONIQUE / ELEKTRONIKPLATINE / TARJETA ELECTRÓNICA / ELEKTRISCHE KAART

1. Connettore Main-Key (J5)
 2. Connettore espansione (J21)
 3. Display+pulsanti+jumper
 4. Connettore uso interno sensori (J3)
 5. Dip - Switch (S 1)
 6. Connettore Can Bus (J8)
 7. Connettore scheda carica batterie (J18)
 8. Connettore batteria (J19)
 9. Connettore selezione livello freno (J11)
 10. Connettore selezione logiche in testata (J2)
 11. Connettori encoder e alimentazione motore (J9+J1)
 12. Connettore alimentatore 24V (J20)
 13. Main Key
 14. Connettore interruttore ON/OFF in testata (J17)
 15. Connettore master/slave (J22)
 16. Connettori (comandi sicurezza, aux elettore)
-
1. Main-Key Connector (J5)
 2. Expansion connector (J21)
 3. Display+buttons+jumper
 4. Sensor connector, internal use (J3)
 5. Dip - Switches (S 1)
 6. Can Bus connector (J8)
 7. Battery charger board connector (J18)

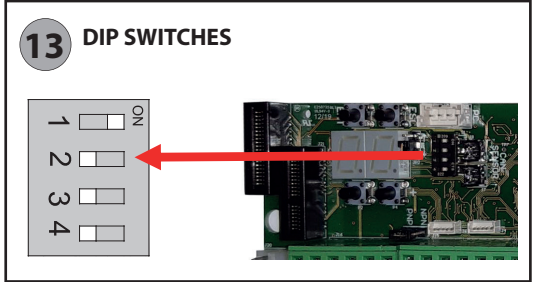
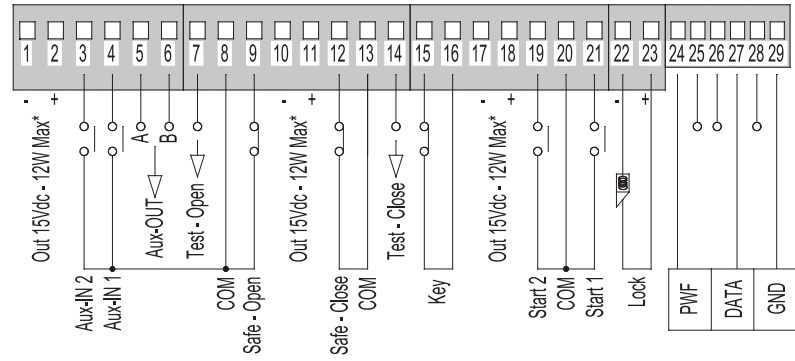
8. Battery connector (J19)
 9. Brake level selection connector (J11)
 10. Logic selection connector (J2)
 11. Encoder connector and motor power supply (J9+J1)
 12. 24V power supply connector (J20)
 13. Main Key
 14. Switch ON/OFF connector (J17)
 15. Master/slave connector (J22)
 16. Connectors (commands, safety, aux and selector)
-
1. Connecteur Main-Key (J5)
 2. Connecteur d'extension (J21)
 3. Écran+boutons+cavalier
 4. Connecteur à usage interne, capteurs (J3)
 5. Commutateurs DIP (S 1)
 6. Connecteur CAN BUS (J8)
 7. Connecteur du circuit du chargeur de batterie (J18)
 8. Connecteur des batteries (J19)
 9. Connecteur de sélection du niveau de freinage (J11)
 10. Connecteur de sélection de logique dans la plaque de tête (J2)
 11. Connecteurs de l'encodeur et de l'alimentation moteur (J9 + J1)
 12. Connecteur de l'alimentation 24 V (J20)
 13. Main Key (clé principale)

14. Connecteur de l'interrupteur ON/OFF dans la plaque de tête (J17)
 15. Connecteur master/slave (J22)
 16. Connecteurs (commande des dispositifs de sécurité, aux. et sélecteur)
-
1. Main-Key-Steckverbinder (J5)
 2. Steckverbinder für Erweiterung (J21)
 3. Display+Tasten+Drahtbrücke
 4. Sensor-Steckverbinder, für internen Gebrauch (J3)
 5. Dip - Schalter (S 1)
 6. Can Bus Steckverbinder (J8)
 7. Steckverbinder Batterieladeplatine (J18)
 8. Batteriesteckverbinder (J19)
 9. Steckverbinder Bremsstufen-Auswahl (J11)
 10. Steckverbinder Logik-Auswahl am Kopfteil (J2)
 11. Steckverbinder Encoder und Motorversorgung (J9+J1)
 12. Steckverbinder für Netzteil 24V (J20)
 13. Main Key
 14. Steckverbinder EIN/AUS-Schalter am Kopfteil (J17)
 15. Master/Slave Steckverbinder (J22)
 16. Steckverbinder (Bedienelemente Sicherheitsvorrichtungen, Aux und

- Wahlschalter)
 1. Conector de la Main-Key (J5)
 2. Conector de expansión (J21)
 3. Pantalla+botones+punte
 4. Conector de uso interno de los sensores (J3)
 5. Interruptor DIP (S 1)
 6. Conector del bus CAN (J8)
 7. Conector de la tarjeta del cargador de baterías (J18)
 8. Conector de las baterías (J19)
 9. Conector de selección del nivel del freno (J11)
 10. Conector de selección de las lógicas en el cabezal (J2)
 11. Conectores del codificador y la alimentación del motor (J9+J1)
 12. Conector del alimentador de 24V (J20)
 13. Main Key
 14. Conector del interruptor ON/OFF en el cabezal (J17)
 15. Conector maestro/esclavo (J22)
 16. Conectores (controles de dispositivos de seguridad, auxiliares y selector)
-
1. Connector Main-Key (J5)
 2. Connector expansie (J21)
 3. Display+knoppen+jumper
 4. Conector intern gebruik sensoren (J3)
 5. Dip - Switch (S 1)
 6. Connector Can Bus (J8)
 7. Connector kaart oplading batterij (J18)
 8. Connector batterijen (J19)
 9. Connector selectie remniveau (J11)
 10. Connector selectie logica's kop (J2)
 11. Connetoren encoder en voeding motor (J9+J1)
 12. Connector stroomvoorzieningstoestel 24V (J20)
 13. Main Key
 14. Connector schakelaar ON/OFF kop (J17)
 15. Connector master/slave (J22)
 16. Connetoren (bedieningen veiligheids, aux en keuzeschakelaar)

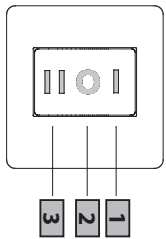


morsettiera / terminal board / bornier / Klemmenleiste / Tablero de bornes / Klemmenbord

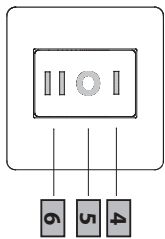


14 **INTERRUTTORE SELEZIONE LOGICHE / LOGIC SELECTION SWITCH / INTERRUPTEUR SÉLECTION LOGIQUES / SCHALTER AUSWAHL DER LOGIKEN / INTERRUPTOR SELECCIÓN LÓGICAS / SCHAKELAAR KEUZE LOGICA'S**

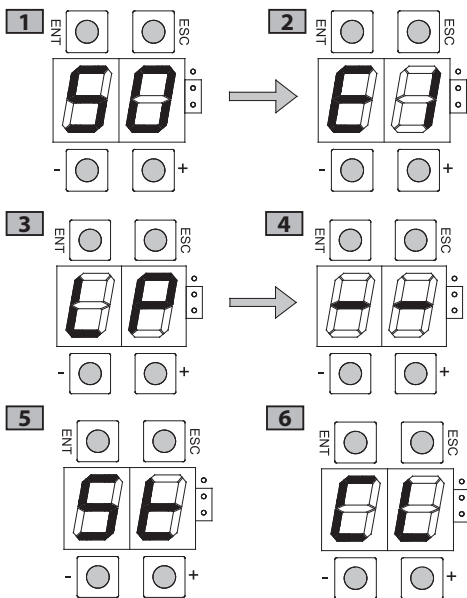
VISTA SW 260 MXL



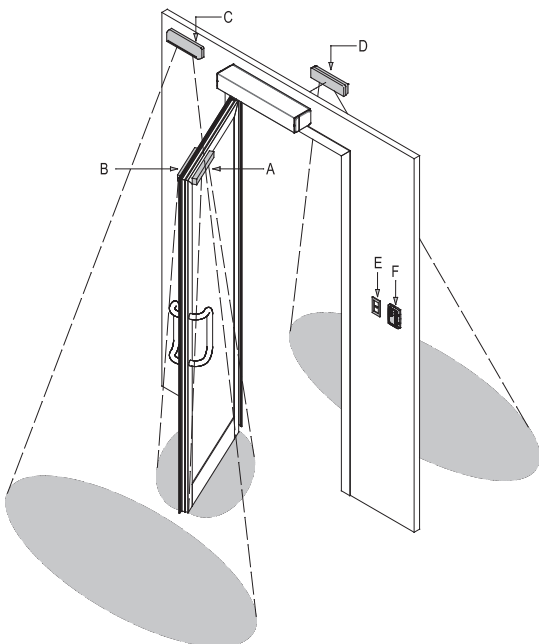
VISTA SW 260 SXL



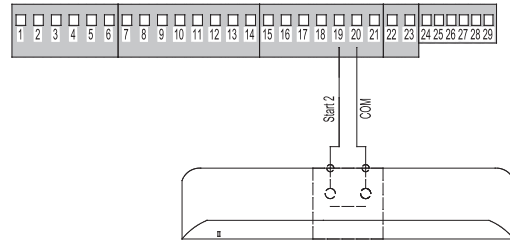
15 **MESSA IN FUNZIONE / ACTIVATION / MISE EN SERVICE / INBETRIEBNAHME / PUESTA EN FUNCIONAMIENTO / INBEDRIJFSTELLING**



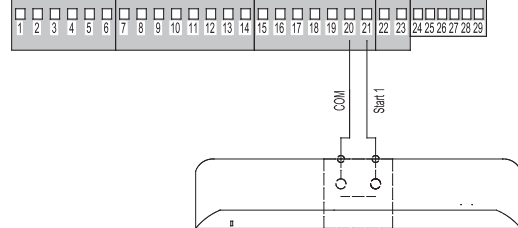
16 **COLLEGAMENTO COMANDI E SENSORI DI SICUREZZA / CONTROLS AND SAFETY SENSORS CONNECTION / BRANCHEMENT DES COMMANDES ET CAPTEURS DE SÉCURITÉ / ANSCHLUSS BEDIENELEMENTE UND SICHERHEITSSENSOREN / CONEXIÓN DE LOS CONTROLES Y SENSORES DE SEGURIDAD / AANSLUITING BEDIENINGEN EN VEILIGHEIDSSENSOREN**



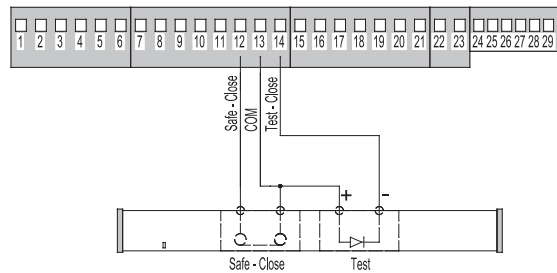
1 **SCHEMA COMANDO SENSORE C (È POSSIBILE COLLEGARE PULSANTE) / SENSOR C CONTROL DIAGRAM (IT IS POSSIBLE TO CONNECT A BUTTON) / SCHEMA DE COMMANDE DU CAPTEUR C (IL EST POSSIBLE DE LE BRANCHER À UN BOUTON) / SCHALTPLAN SENSOR C (TASTE KANN ANGESCHLOSSEN WERDEN) / DIAGRAMA DE CONTROL DEL SENSOR C (SE PUEDE CONECTAR EL BOTÓN) / SCHEMA BEDIENING SENSOR C (HET IS MOGELIJK OM DE KNOP AAN TE SLUITEN)**



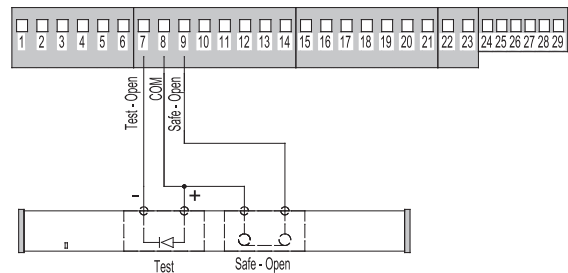
2 **SCHEMA COMANDO SENSORE D (È POSSIBILE COLLEGARE PULSANTE) / SENSOR D CONTROL DIAGRAM (IT IS POSSIBLE TO CONNECT A BUTTON) / DE COMMANDE DU CAPTEUR D (IL EST POSSIBLE DE LE BRANCHER À UN BOUTON) / SCHALTPLAN SENSOR D (TASTE KANN ANGESCHLOSSEN WERDEN) / DIAGRAMA DE CONTROL DEL SENSOR D (SE PUEDE CONECTAR EL BOTÓN) / SCHEMA BEDIENING SENSOR D (HET IS MOGELIJK OM DE KNOP AAN TE SLUITEN)**



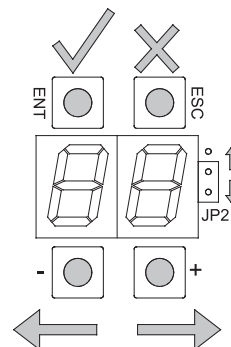
3 **COLLEGAMENTO SENSORE DI SICUREZZA IN CHIUSURA SENSORE A / CLOSING SAFETY SENSOR CONNECTION SENSORE A / BRANCHEMENT DU CAPTEUR DE SÉCURITÉ EN FERMETURE CAPTEUR A / ANSCHLUSS SICHERHEITSSENSOR BEIM SCHLIESSEN SENSORE A / CONEXIÓN DEL SENSOR DE SEGURIDAD DURANTE EL CIERRE SENSORE A / AANSLUITING VEILIGHEIDSSENSOR IN SLUITING SENSORE A**



4 **COLLEGAMENTO SENSORE DI SICUREZZA IN CHIUSURA SENSORE B / CLOSING SAFETY SENSOR CONNECTION SENSORE B / BRANCHEMENT DU CAPTEUR DE SÉCURITÉ EN FERMETURE CAPTEUR B / ANSCHLUSS SICHERHEITSSENSOR BEIM SCHLIESSEN SENSORE B / CONEXIÓN DEL SENSOR DE SEGURIDAD DURANTE EL CIERRE SENSORE B / AANSLUITING VEILIGHEIDSSENSOR IN SLUITING SENSORE B**



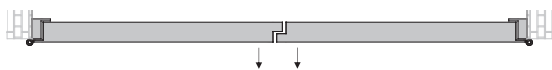
17 **GESTIONE PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO / OPERATING PARAMETERS MANAGEMENT / GESTION DES PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT / VERWALTUNG DER BETRIEBSPARAMETER / GESTIÓN PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO / BEHEER WERKINGSPARAMETERS**



18 **INSTALLAZIONE VISTA SW 260 DOPPIO / INSTALLING PAIR OF VISTA SW 260 OPERATORS / INSTALLATION VISTA SW 260 DOUBLE / DOPPELTE INSTALLATION VISTA SW 260 / INSTALACIÓN VISTA SW 260 DOBLE / INSTALLATIE DUBBELE VISTA SW 260**

1 TIPO / TYPE / TYPE / TYP / TIPO / TYPE

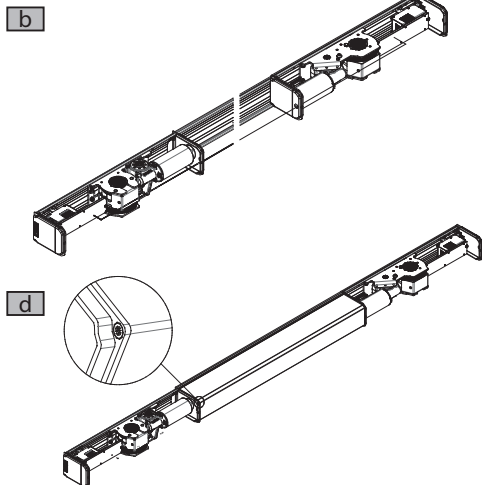
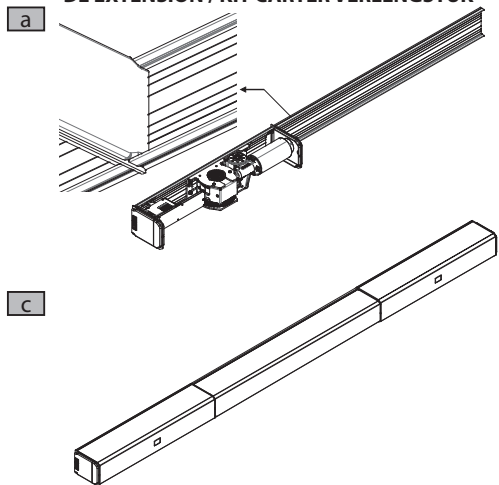
a SORMONTO / OVERLAP / CHEVAUCHEMENT / ÜBERSTAND / SUPERPOSICIÓN / OVERLAPPING



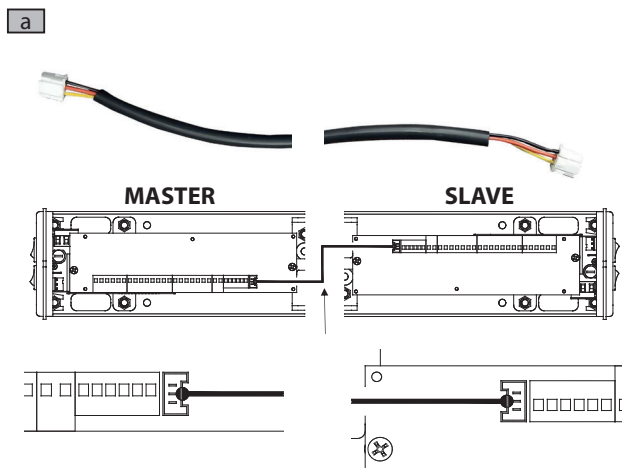
b SENZA SORMONTO / WITHOUT OVERLAP / SANS CHEVAUCHEMENT / OHNE ÜBERSTAND / SIN SUPERPOSICIÓN / ZONDER OVERLAPPING



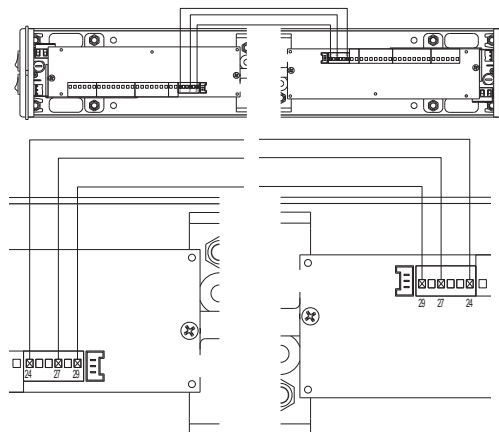
2 **KIT CARTER PROLUNGA / EXTENSION CASING KIT / KIT D'EXTENSION DU CARTER / VERLÄNGERUNGSGEHÄUSE-KIT / KIT DE LA CARCASA DE EXTENSIÓN / KIT CARTER VERLENGSTUK**



3 **COLLEGAMENTO / CONNECTION / CONNEXION / VERBINDUNG / CONEXIÓN / AANSLUITING**



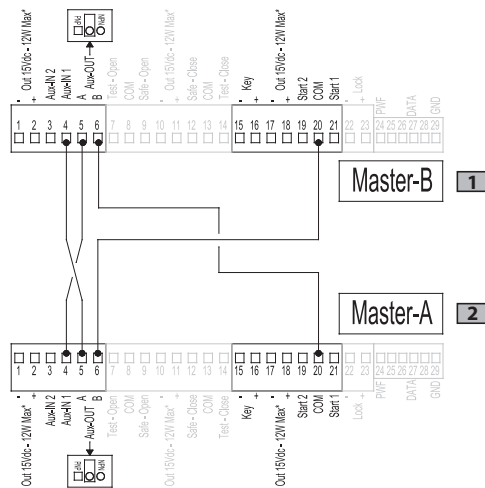
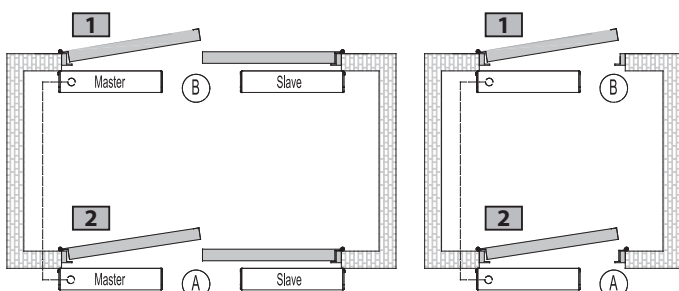
b In mancanza del cavo collegare le due automazioni nel seguente modo: / If the cable is not available use the following method to connect the two automated systems: / En l'absence du câble, raccorder les deux automatismes en procédant comme suit: / Bei fehlendem Kabel die beiden Automatantriebe wie folgt verbinden: / Si falta el cable, conecte los dos automatismos de la manera siguiente: / Sluit bij het ontbreken van de kabel de twee regeleenheden als volgt aan:



19 **COLLEGAMENTO INTERBLOCCO / INTERLOCK CONNECTION / BRANCHEMENT DE L'INTERVERROUILLAGE / ANSCHLUSS VERBLOKKUNGSVORRICHTUNG / CONEXIÓN DEL ENCLAVAMIENTO / AANSLUITING INTERBLOKKERING**

1 Senza priorità / Without priority / Sans priorité / Ohne Vorrang / Sin prioridad / Zonder voorrang

2 Con priorità / With priority / Avec priorité / Mit Vorrang / Con prioridad / Met voorrang



1) GENERALITÀ

Traversa motorizzata per porte a battente automatiche, completa di quadro di comando. Disponibili accessori per la realizzazione di una installazione completa.

2) CARATTERISTICHE TECNICHE

CARATTERISTICHE MECCANICHE	
Larghezza anta	Min 600 mm Max 1400mm
Peso anta	vedi Fig. 11
Velocità Apertura	max 70°/s - min 20°/s (3s - 6s)
Velocità Chiusura	max 40°/s - min 10°/s (4s - 15s)
Coppia massima	35 Nm
Angolo max apertura	110°
Dimensione traversa	Vedi Fig. 2
Peso attuatore	9 kg circa
CARATTERISTICHE ELETTRICHE	
Alimentazione	230V ±10% AC 50/60Hz
Fusibili	F 6.3A L
Alimentazione accessori	15Vdc - 12W MAX
Potenza nominale	85W
Campo di temperatura	da -10°C a +50°C
Ciclo di funzionamento	Continuo a 25°C
Antischacciamento	Limitazione automatica di forza in presenza di ostacoli
Batterie di emergenza	Opzionali
Grado di protezione	IP 40

3) PREDISPOSIZIONE DELL'IMPIANTO ELETTRICO

Predisporre l'impianto elettrico (Fig. 1) facendo riferimento alle norme vigenti. Tenere nettamente separati i collegamenti di alimentazione di rete dai collegamenti di servizio (fotocellule, coste sensibili, dispositivi di comando ecc.). Tenere nettamente separati i collegamenti di alimentazione di rete dai collegamenti in bassissima tensione di sicurezza.

4) IDENTIFICAZIONE DELLE PARTI Fig. 5

L'automazione VISTA SW 260 è composta da:

01	Piastra Base
02	Gruppo trasmissione con motore a molla
03	Scheda elettronica
04	Alimentatore switching
05	Testata con interruttore ON/OFF e logiche
06	Carter
07	Gruppo batterie (opzionale)
08	Testata
09	Kit estensione bracci H=50mm (opzionale)
10	Kit estensione bracci H=70mm (opzionale) - 2x09
11	Kit estensione bracci H=90mm (opzionale) - 3x09

Per completare l'installazione sono disponibili i seguenti accessori opzionali:

- VISTA SEL SW Pulsantiera funzioni digitale
- ASW 260 XL RIG. BRACCIO SLITTA A TIRARE SW 260 XL
- ASW 260 XL ART BRACCIO ARTIC. A SPINGERE SW 260 XL
- EXT ASW 260 XL +20 ATTACCO BRACCIO +20 SW 260 XL

5) MODALITÀ DI FISSAGGIO Fig. 4

- Smontaggio componenti Fig. 4.1
- Fissaggio traversa portante Fig. 4.2

7) INSTALLAZIONI POSSIBILI Fig. 3

- Con BRACCIO A SLITTA, a tirare, utilizzato quando l'automazione è installato dallo stesso lato di apertura della porta.
- Con BRACCIO ARTICOLATO, a spingere, utilizzato quando l'automazione è installato dal lato opposto a quello di apertura della porta.

7.1) INSTALLAZIONE BRACCIO A SLITTA Fig. 6

- Tipo prolunga Fig. 6.1

A - PREDISPOSIZIONE FORATURE PASSAGGI CAVI

Per i fori di fissaggio utilizzare dima adesiva oppure base. I fori dovranno essere adeguati al tipo di vite utilizzata (non fornita). Per il passaggio cavi predisporre forature nelle aree indicate nell'immagine.

Per un corretto posizionamento utilizzare sempre come riferimento principale l'asse delle cerniere dell'anta.

- Anta apre a SX Fig. 6.A.1

- Anta apre a DX Fig. 6.A.2

B - FISSAGGIO BRACCIO A SLITTA

Utilizzare viti adeguate al tipo di serramento per il fissaggio della guida (non fornite).

- Anta apre a SX Fig. 6.B.1

- Anta apre a DX Fig. 6.B.2

C - PREMONTAGGIO PATTINO

Premontare il pattino come da immagine ed infilarlo nella guida (nel caso montare fermo meccanico opzionale). Montare testatine di chiusura e coperchietto. Allentando la vite "A" e svitando la vite "B" si potrà aprire il coperchietto per poter agire sulle viti di fissaggio guida "C".

- Anta apre a SX Fig. 6.C.1

- Anta apre a DX Fig. 6.C.2

D - FISSAGGIO BRACCIO A SLITTA ALL'AUTOMAZIONE E PRECARICO DELLA MOLLA
ATTENZIONE! La vite evidenziata ed in indicata con la lettera "X" rappresenta il vincolo meccanico della molla che NON DOVRÀ MAI ESSERE RIMOSSA prima di aver terminato la procedura di scelta del precarico molla e aver fissato in modo solidale il braccio all'anta e all'automazione.

- Precarico A di fabbrica (Valore di coppia ~14,0 Nm - utilizzare chiave dinamometrica) Fig. 6.D.1. Montare il braccio con l'anta in posizione di chiusura e **fissarlo all'automazione mediante apposita vite M8**, dopo di che seguire lo schema di fissaggio finale.

- Precarico medio B (Valore di coppia ~12,0 Nm - utilizzare chiave dinamometrica) Fig. 6.D.2. Partendo dalla posizione di anta chiusa (precarico max.), il braccio andrà fatto ruotare di n.3 denti nel senso di apertura e **fissato all'automazione mediante apposita vite M8**, dopo di che seguire lo schema di fissaggio finale.

- Precarico minimo C (Valore di coppia ~10,0 Nm - utilizzare chiave dinamometrica) Fig. 6.D.3. Partendo dalla posizione di anta chiusa (precarico max.), il braccio andrà fatto ruotare di n.6 denti nel senso di apertura e **fissato all'automazione mediante apposita vite M8**, dopo di che seguire lo schema di fissaggio finale.

E - SCHEMA DI FISSAGGIO FINALE

- Avvitare il braccio all'anta avvitare il braccio all'anta mediante l'accoppiamento tra il foro filettato del braccio stesso e l'alberino del pattino (Coppia di serraggio vite M8 = 20Nm - utilizzare chiave dinamometrica). In base al precarico scelto vi troverete nelle seguenti posizioni: vedi tabella Fig 6.E.1

- Collegato il braccio sia all'automazione che all'anta e controllato che tutti i fissaggi siano stati eseguiti rimuovere il vico molla vedi Fig 6.E.2

- Avvitare la vite nel foro "porta vite" come da immagine vedi Fig. 6.E.3

7.2) INSTALLAZIONE BRACCIO ARTICOLATO Fig. 7

- Tipo prolunga Fig. 7.1

A - PREDISPOSIZIONE FORATURE PASSAGGI CAVI

Per i fori di fissaggio utilizzare dima adesiva oppure base. I fori dovranno essere adeguati al tipo di vite utilizzata (non fornita). Per il passaggio cavi predisporre forature nelle aree indicate nell'immagine.

Per un corretto posizionamento utilizzare sempre come riferimento principale l'asse delle cerniere dell'anta.

- Anta apre a SX Fig. 7.A.1

- Anta apre a DX Fig. 7.A.2

B - FISSAGGIO BRACCIO ARTICOLATO Fig. 7.B.1

Montare **SEMPRE** il braccio articolato da porta chiusa e **non togliere MAI la vite di blocco precarico molla** durante le fasi di installazione braccio, la vite andrà tolta SOLO dopo aver scelto il precarico da utilizzare ed eseguita la procedura in modo corretto.

Valido anche per anta apre a destra eseguendo le stesse operazioni ma in modo opposto.

- Quote di fissaggio staffa su anta Fig. 7.B.2

- Fissaggio braccio all'automazione mediante vite M8 fornita Fig. 7.B.3

- Fissare il dado M10 per bloccare l'asta telescopica Fig. 7.B.4

C - FISSAGGIO BRACCIO A SLITTA ALL'AUTOMAZIONE E PRECARICO DELLA MOLLA
ATTENZIONE! La vite evidenziata ed in indicata con la lettera "X" rappresenta il vincolo meccanico della molla che NON DOVRÀ MAI ESSERE RIMOSSA prima di aver terminato la procedura di scelta del precarico molla e aver fissato in modo solidale il braccio all'anta e all'automazione.

- Precarico A di fabbrica (Valore di coppia ~14,0 Nm) Fig. 7.C.1. Fissare il braccio con l'anta in posizione di chiusura (operazione eseguita in precedenza)

- Precarico medio B (Valore di coppia ~12,0 Nm) Fig. 7.C.2. Partendo dalla posizione di anta chiusa (precarico max.), il braccio andrà svincolato sulla punta smontando lo snodo (vedi immagine) dopo di che la parte **NON telescopica** (quella fissata all'automazione) andrà **ruotata nel senso di apertura di n.3 denti e avvitata nuovamente all'automazione**. Una volta eseguita l'operazione la parte telescopica (fissata all'anta) e la parte fissa del braccio andranno nuovamente vincolate rimontando lo snodo. Terminata l'operazione vi troverete con l'anta leggermente aperta come da immagine (**BLOCCATA DALLA VITE DI VINCOLO MOLLA**).

- Precarico minimo C (Valore di coppia ~10,0 Nm) Fig. 7.C.3. Se si sceglie questa operazione, partendo dalla posizione di anta chiusa (precarico max.), il braccio andrà svincolato sulla punta smontando lo snodo (vedi dettaglio) dopo di che la parte **NON telescopica** (quella fissata all'automazione) andrà **ruotata nel senso di apertura di n.6 denti e avvitata nuovamente all'automazione**. Una volta eseguita l'operazione la parte telescopica (fissata all'anta) e la parte fissa del braccio andranno nuovamente vincolate rimontando lo snodo. Terminata l'operazione vi troverete con l'anta leggermente aperta come da immagine (**BLOCCATA DALLA VITE DI VINCOLO MOLLA**).

- **Collegate le due parti di braccio tra di loro controllare attentamente che tutti i fissaggi siano stati eseguiti e rimuovere il vico molla** Fig. 7.C.4

- **AVVITARE VITE** Fig. 7.C.5

8) MODIFICA PRECARICO MOLLA (solo per VISTA SW 260 SXL) Fig. 8

ATTENZIONE! - Questa operazione va eseguita con massima cautela. **MAI allentare o smontare il braccio dell'anta prima di aver rimontato la vite di vincolo molla.**

- Riallineare le tacche di riferimento rosse (se ad anta chiusa non sono allineate, aprire l'anta fino a quando non combaceranno) Fig. 8.1;
- Riavvitare la vite facendo attenzione che entri nel foro della corona dentata in modo da vincolare nuovamente la molla (riallineando le tacche, i fori dovranno combaciare) Fig. 8.2;
- In base al tipo di braccio installato, ripercorrere tutte le fasi descritte in precedenza sapendo che:

! Ogni spicchio di dentatura degli attacchi braccio, corrisponde ad una rotazione del braccio di 20° ed una riduzione (se si esegue il senso di apertura) / aumento (se si va opposti al senso di apertura) di precarico della molla di circa 0,8Nm. Fig. 8.3

9) RICARICA DELLA MOLLA (solo per VISTA SW 260 SXL)

ATTENZIONE! - Questa operazione va eseguita con massima cautela. **Questa operazione dovrà essere eseguita esclusivamente se la molla di richiusura dovesse scaricarsi a causa della mancata osservanza delle procedure corrette di installazione.**

L'automazione viene fornito con molla di richiusura già precaricata, con un valore predefinito che viene contrassegnato con un segno rosso allineato tra la catena e la carpenteria.

Se per qualche errore, dovuto all'errata esecuzione delle procedure indicate, la molla dovesse scaricarsi, per ricaricarla bisogna eseguire i seguenti passaggi:

- 1- Scollegare eventuali bracci già installati;
- 2- Se l'automazione è già fissata al muro, mantenerla fissata e non smontarla;
- 3- Se l'automazione non fosse ancora fissata, farlo a banco;
- 4- Dare alimentazione all'automazione;
- 5- Premendo il tasto "+" della scheda elettronica, il motore inizierà a ricaricare la molla. Caricarla fino a quando le tacche rosse non si saranno allineate.
- 6- Nel caso ci fosse la necessità di tornare indietro perchè si è superato l'allineamento delle tacche rosse, utilizzare il tasto "-" della scheda elettronica.
- 7- Una volta allineati i segni **SENZA TOGLIERE ALIMENTAZIONE**, riavvitare la vite di vincolo molla, nell'apposita sede.

A questo punto, l'automazione è pronto per essere rimesso in funzione.

10) COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE ELETTRICA Fig. 10

- Verificare che i dati di targa siano corrispondenti a quelli della rete elettrica.
- Prevedere un interruttore bipolare con una distanza tra i contatti uguale o superiore a 3mm.
- Controllare che sull'impianto ci sia una protezione di sovracorrente idonea.
- Accertarsi che non ci siano bordi taglienti che possano danneggiare il cavo.

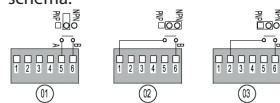
11) QUADRO COMANDO Fig. 12

11.1 CONNESIONI Fig. 12.1

AVVERTENZE - Nelle operazioni di cablaggio ed installazione riferirsi alle norme vigenti e comunque ai principi di buona tecnica.

I conduttori alimentati a bassissima tensione di sicurezza (24V), devono essere fisicamente separati dai conduttori a bassa tensione, oppure devono essere adeguatamente isolati con isolamento supplementare di almeno 1mm.

I conduttori devono essere vincolati da un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti, per esempio mediante fascette.

Morsetto	Definizione	Descrizione
1-2	--	Alimentazione 15Vdc - 12W Max (*)
3-8	NO	Ingresso Ausiliario 2
4-8	NO	Ingresso ausiliario 1
5-6	NO	Uscita ausiliaria configurabile come schema: 
7-8	NC	Test Open
8-9	NC	Safe Open

Morsetto	Definizione	Descrizione
10-11	--	Alimentazione 15Vdc - 12W Max (*)
12-13	NC	Safe Close
13-14	NC	Test Close
15-16	NC	Key
17-18	--	Alimentazione 15Vdc - 12W Max (*)
19-20	NO	Start 2
20-21	NO	Start 1
22-23	--	Lock
24-27-29	NO	Connettore selettore
25-26-28	NO	Connettore selettori

(*) Potenza disponibile totale da suddividere su tutte le uscite di alimentazione.

11.2 GESTIONE PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO "DIP-SWITCH" Fig. 13

DIP	Logica	Barrare il settaggio eseguito	Descrizione	Default
1	Tipologia Automazione	OFF	Motore	OFF
		ON	Molla	
2	Tipologia braccio	OFF	Articolato	OFF
		ON	A slitta	
3	LOW ENERGY (vedi tabella)	OFF	Normale	OFF
		ON	Low Energy	
4	PUSH&GO (vedi tabella)	OFF	Disattivo	OFF
		ON	Attivo	

LOW ENERGY	L'automazione apre e chiude a velocità ridotta. Impostare i tempi di apertura e chiusura in funzione dei pesi e della larghezza della porta facendone riferimento alla tabella:						
	Lunghezza anta (mm)	Peso anta (kg)					
			50	60	70	80	90
		750	3,0s	3,0s	3,0s	3,0s	3,5s
		850	3,0s	3,0s	3,5s	3,5s	4,0s
1000	3,5s	3,5s	4,0s	4,0s	4,5s		
1200	4,0s	4,5s	4,5s	5,0s	5,5s		
I tempi indicati sono relativi all'apertura da 0° a 80° e in chiusura da 90° a 10°.							
PUSH&GO	Uno spostamento manuale dell'anta dalla posizione di chiusura, provoca una manovra automatica di apertura e chiusura						

ATTENZIONE: ad ogni variazione di DIP, convalidarlo con un RESET della scheda, spegnendola e riaccendendola.

11.3) FUNZIONAMENTO A "BASSA ENERGIA"

Una porta a "bassa" energia (non superiore a 1,69 J) dev'essere regolata in modo che:

- I tempi minimi di chiusura dell'anta (da 90° a 10°) siano uguali o maggiori dei valori della Tabella 1.
- Il tempo minimo di rallentamento dell'anta in chiusura (ultimi 10°) dev'essere di almeno 1,5 s.
- La forza necessaria per mantenere ferma l'anta non deve superare i 67 N in qualsiasi punto della manovra di chiusura o apertura (applicata al bordo principale di chiusura nella direzione della corsa);
- Nel caso d'interruzione dell'alimentazione o di un guasto motore, è possibile sbloccare l'anta con una forza inferiore a 67N e aprire l'anta con una forza di non più di 90N (applicata al bordo principale di chiusura nella direzione della corsa).

Nota: una forza statica di chiusura fino a 150N è comunque ammessa quando l'apertura fra il bordo principale di chiusura e quello di battuta è ≤8 mm.

Tabella 1 - Tempi minimi di chiusura dell'anta.

Larghezza dell'anta (mm)	Peso dell'anta (kg)				
	50	60	70	80	90
750 mm	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,5 s
850 mm	3,0 s	3,0 s	3,5 s	3,5 s	4,0 s
1.000 mm	3,5 s	3,5 s	4,0 s	4,0 s	4,5 s
1.200 mm	4,0 s	4,5 s	4,5 s	5,0 s	5,5 s

Per variare la velocità di chiusura vedere paragrafo 12.

12) GESTIONE PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO "DISPLAY"

I due display a 7 segmenti con i 4 pulsanti permettono di gestire tutti i principali parametri e le opzioni avanzate per la gestione ottimale dell'automazione per le varie tipologie di installazioni.

Per visualizzare correttamente il display impostare il jumper JP2 a seconda del lato di apertura dell'anta seguendo le frecce riportate nella figura 17.

La modalità di programmazione è la seguente:

- Selezionare il parametro da modificare tramite i tasti [+] o [-], durante questa fase l'indicazione sul display è fissa.
- Premere il tasto [ENT]. Il display visualizza il valore attualmente registrato nella scheda. Questa segnalazione è in modalità lampeggiante.
- È possibile variarne il valore con i tasti [+] o [-] - per conferma re la modifica premere il tasto [ENT], il display torna al numero relativo al parametro modificato.
- Premere il tasto [ESC] per uscire dalla modalità modifica parametri.

Nota: durante la fase di selezione/modifica parametri è attivo un time-out, se non si rilevano pressioni di tasti per un tempo superiore ai 10 secondi si esce dalla fase di programmazione.

PARAMETRO	DEFINIZIONE	MIN	MAX	DEFAULT	PERSONALI	DESCRIZIONE
01	Velocità Apertura [°/s]	20	70	60		Velocità del motore in apertura (step di regolazione 5°/s).
02	Velocità chiusura [°/s]	10	40	20		Velocità del motore in chiusura (step di regolazione 5°/s).
03	Tempo di sosta Normale [s]	0	60	0		Tempo di attesa prima della chiusura automatica. 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
04	Tempo di sosta disabili [s]	5	60	5		Tempo di attesa prima della chiusura automatica utilizzando il comando di apertura disabili o in Low Energy (step di regolazione 1s). 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
05	VISTA SW 260 SXL: Velocità chiusura molla	1	9	5		Velocità di chiusura a molla (1=velocità minima, 9=velocità massima).
	VISTA SW 260 MXL: Antivento a porta chiusa	0	9	0		Regola la forza antivento a porta chiusa (0=antivento disattivo, 1=antivento attivo al minimo, 9=antivento max).
06	Forza Apertura e Forza Chiusura	1	9	5		Forza esercitata dall'anta in apertura e in chiusura prima di generare un allarme ostacolo. (1=più sensibile; 9=meno sensibile).
07	Accelerazione e Decelerazione	5	30	30		Velocità di accelerazione e decelerazione (step di regolazione 1).
08	Angolo di accostamento	10	40	20		Regola l'angolo di accostamento (chiusura è 1/2 dell'apertura).
09	Tensione elettroserratura	0	1	0		0 = Uscita elettroserratura a 12V---
						1 = Uscita elettroserratura a 24V---
10	Tipo elettroserratura	0	6	0		0 = non utilizzata Per le tipologie di elettroserrature utilizzabili si rimanda al paragrafo "GESTIONE ELETTROSERRATURE".
11	Tempo gestione Elettroserratura Ritardo apertura da sblocco serratura	0	9	2		Il tempo dipende dalla tipologia di elettroserratura: vedi paragrafo "GESTIONE ELETTROSERRATURE".
12	Forza di chiusura elettroserratura	0	9	5		Forza esercitata dall'anta per consentire l'aggancio della serratura.

MANUALE PER L'INSTALLAZIONE

D814148 2PA00_03

PARAMETRO	DEFINIZIONE	MIN	MAX	DEFAULT	PERSONALI	DESCRIZIONE
13	Modalità Singolo/Doppio	0	4	0		0 = Singolo
						1 = Doppio Master – collegamento morsettiera
						2 = Doppio Slave – collegamento morsettiera
						3 = Doppio Master – collegamento CAN
						4 = Doppio Slave – collegamento CAN
14	Attivazione elettroserratura in funzione della logica selezionata	0	3	3		0 = Mai
						1 = Un Radar EXT
						2 = Due Radar, Un Radar INT
						3 = Sempre (1 Radar INT, 1 Radar EXT, 2 Radar)
15	Configurazione ingresso ausiliario AUX-IN 1	0	16	0		0 = Apertura Disabili
						1 = Apertura di emergenza
						2 = Interblocco porta con priorità
						3 = Interblocco porta senza priorità
						4 = Feedback Sblocco Serratura
						5 = Comando Sblocco Serratura
						6 = Comando Singolo con modalità funzionamento Master/Slave
						7 = Attivazione modalità Stand by
						8 = Ripristina la porta dallo Stand by
						9 = Passo-Passo (1 impulso apre, 1 impulso chiude)
						10 = Apertura Emergenza Antincendio
						11 = Impostazione logica Manuale
						12 = Impostazione Logica Stop Chiuso
						13 = Apertura Disabili in modalità manuale
						14 = Passo-Passo con richiusura automatica (tempo di sosta in Minuti anziché in secondi)
						15 = Contatto Porta chiusa
16 = Selezione Aperta Totale o Parziale						
16	Configurazione ingresso ausiliario AUX-IN 2	0	16	1		0 = Apertura Disabili
						1 = Apertura di emergenza
						2 = Interblocco porta con priorità
						3 = Interblocco porta senza priorità
						4 = Feedback Sblocco Serratura
						5 = Comando Sblocco Serratura
						6 = Comando Singolo con modalità funzionamento Master/Slave
						7 = Attivazione modalità Stand by
						8 = Ripristina la porta dallo Stand by
						9 = Passo-Passo (1 impulso apre, 1 impulso chiude)
						10 = Apertura Emergenza Antincendio
						11 = Impostazione logica Manuale
						12 = Impostazione Logica Stop Chiuso
						13 = Apertura Disabili in modalità manuale
						14 = Passo-Passo con richiusura automatica (tempo di sosta in Minuti anziché in secondi)
						15 = Contatto Porta chiusa
16 = Selezione Aperta Totale o Parziale						
17	Configurazione uscita ausiliaria AUX-OUT	0	5	0		0 = Interblocco
						1 = Stato Porta aperta
						2 = Stato Porta chiusa
						3 = Avaria
						4 = Ripetizione comando serratura
						5 = Porta in Movimento
18	Configurazione sensori di sicurezza	0	3	0		0 = Monitoring disattivato
						1 = Monitoring attivo per sensore in chiusura
						2 = Monitoring attivo per sensore in apertura
						3 = Monitoring attivo per sensore in apertura e in chiusura
19	Indirizzo Multi Master	0	15	0		0 = No gestione del Multi-Master
						0 ÷ 15 = Indirizzo univoco per connessioni Multi-Master
20	Esclusione sicurezza apertura [%]	0	40	0		Angolo di esclusione sicurezza in apertura, percentuale rispetto alla corsa totale.
21	Sfasamento Apertura Master/Slave [s]	0	100	0		Tempo di ritardo all'apertura del motore slave rispetto al motore master. Step di 100ms

MANUALE PER L'INSTALLAZIONE

PARAMETRO	DEFINIZIONE	MIN	MAX	DEFAULT	PERSONALI	DESCRIZIONE
22	Sfasamento Chiusura Master/Slave [s]	0	100	0		Tempo di ritardo alla chiusura del motore master rispetto al motore slave. Step di 100ms
23	Polarità ingresso ESPE OPEN	0	1	1		0 = N.O. Normalmente aperto
						1 = N.C. Normalmente chiuso
24	Polarità ingresso ESPE CLOSE	0	1	1		0 = N.O. Normalmente aperto
						1 = N.C. Normalmente chiuso
25	Polarità ingresso KEY	0	1	1		0 = N.O. Normalmente aperto
						1 = N.C. Normalmente chiuso
26	Polarità ingresso START 1	0	1	0		0 = N.O. Normalmente aperto
						1 = N.C. Normalmente chiuso
27	Polarità ingresso START 2	0	1	0		0 = N.O. Normalmente aperto
						1 = N.C. Normalmente chiuso
28	Polarità ingresso AUX IN1	0	1	0		0 = N.O. Normalmente aperto
						1 = N.C. Normalmente chiuso
29	Polarità ingresso AUX IN2	0	1	0		0 = N.O. Normalmente aperto
						1 = N.C. Normalmente chiuso
30	Polarità ingresso AUX OUT	0	1	0		0 = N.O. Normalmente aperto
						1 = N.C. Normalmente chiuso
31	Impostazione Peso Ante	0	3	0		0 = Automatico (rilevato durante LP)
						1 = Livello Pesì Basso
						2 = Livello Pesì Medio
						3 = Livello Pesì Alto
32	Livello forza durante Reset e procedura LP	0	9	5		Regola la forza del motore alla prima manovra dopo un reset (0 = forza minima, 9 = forza massima)
33	Livello percentuale di riduzione Angolo apertura [%]	0	50	0		L'angolo di apertura, durante il normale funzionamento, sarà ridotto rispetto a quello rilevato durante la procedura di acquisizione dei fermi in modo da permettere il funzionamento in assenza del fermo meccanico (step di regolazione 1%)
34	Modalità di chiusura in modalità non Manuale	0	1	0		0 = Richiusura a Motore
						1 = Richiusura a Molla
35	Velocità in apertura disabili	0	1	0		0 = Low Energy
						1 = velocità come da parametri 1 e 2
36	Funzionamento con batteria	0	2	0		0 = funzionamento standard
						1 = funzionamento continuo
						2 = funzionamento antipanico
37	Configurazione ingresso START 2	1	2	0		0 = Funzionalità come descritto nel paragrafo 21
						1 = Apertura disabili: attiva in logica manuale
						2 = Apertura disabili: attiva su tutte le logiche
38	Tipologia Selettore logiche a switch utilizzato Per i dettagli di collegamento fare riferimento alla specifica documentazione	1	3	0		0 = Selettore in testata, logiche normali
						1 = Selettore rotativo a 3 posizioni
						2 = Selettore rotativo a 4 posizioni
						3 = Selettore in testata, Logiche Manuale-Auto
39	Velocità accostamento [°/s]	5	15	8		5°/s ÷ 15°/s (step di regolazione 1°/s)
40	Livello percentuale di apertura Parziale [%]	50	90	70		50% ÷ 90% (step di regolazione 2%)
41	Antischiacciamento in chiusura con Molla	0	1	0		0 = Stop Movimento
						1 = Riapertura a Motore
5d	Impostazione a default di tutti i parametri e Reset punti				/	Riporta tutti i parametri ai valori di default e viene resettato il tragitto acquisito. Procedura: 1- Selezionare comando con i tasti [+] e [-]; 2- Premere [ENT]; 3- Quando si visualizza [-] ripremere [ENT] per 5 secondi per validazione; 4- Quando sparisce [-] rilasciare il tasto [ENT]
LP	Acquisizione dei parametri dell'anta				/	Acquisizione del tragitto. Procedura: 1- Selezionare comando con i tasti [+] e [-]; 2- Premere [ENT]; 3- Quando si visualizza [-] ripremere [ENT] per 5 secondi per validazione; 4- Quando sparisce [-] rilasciare il tasto [ENT].
in	Informazioni sul sistema					Procedura: 1 - Selezionare comando con i tasti [+] e [-]; 2 - Premere [ENT]; 3 - Selezionare il parametro da Visualizzare tramite i pulsanti [+] e [-]; 4 - Premere [ENT]; 5 - Premere [ESC] per tornare alla selezione dei parametri da visualizzare.

13) MODALITA' FUNZIONAMENTO PORTA (Con VISTA SEL o interruttore di selezione logiche)

RADAR ESTERNO: Solo l'ingresso RADAR EXT della scheda elettronica di controllo è monitorato. Un segnale proveniente da un sensore collegato a questo ingresso provoca l'apertura e conseguente chiusura dell'anta. L'elettroserratura, se presente, blocca l'anta tutte le volte che questa raggiunge la posizione di completa chiusura.

RADAR INTERNO: Solo l'ingresso RADAR INT della scheda elettronica di controllo è monitorato. Un segnale proveniente da un sensore collegato a questo ingresso provoca l'apertura e conseguente chiusura dell'anta. L'elettroserratura, se presente, blocca l'anta tutte le volte che questa raggiunge la posizione di completa chiusura.

RADAR FUNZIONAMENTO STANDARD: Entrambi gli ingressi RADAR EXT e RADAR INT della scheda elettronica di controllo sono monitorati. Un segnale proveniente da un sensore collegato ad uno di questi ingressi provoca l'apertura e conseguente chiusura dell'anta. L'elettroserratura, se presente, blocca l'anta tutte le volte che questa raggiunge la posizione di completa chiusura.

PORTA CHIUSA DI GIORNO: La porta è bloccata nello stato chiuso. Funzione antipanico attiva se abilitata. L'automazione comanda la completa chiusura dell'anta. In questa logica gli ingressi RADAR EXT e RADAR INT della scheda elettronica di controllo non sono monitorati; se presente, l'elettroserratura blocca l'anta.

PORTA CHIUSA DI NOTTE: La porta è bloccata nello stato chiuso. Funzione antipanico non attiva se abilitata. L'automazione comanda la completa chiusura dell'anta. In questa logica gli ingressi RADAR EXT e RADAR INT della scheda elettronica di controllo non sono monitorati; se presente, l'elettroserratura blocca l'anta.

PORTA APERTA TOTALE: La porta è bloccata nello stato aperto. L'automazione comanda la completa apertura dell'anta. In questa logica gli ingressi RADAR EXT e RADAR INT della scheda elettronica di controllo non sono monitorati.

PORTA CON APERTURA MANUALE: In questa logica i comandi collegati a RADAR EXT e RADAR INT sono disabilitati. Apertura e chiusura sono manuali. Il sensore di sicurezza in apertura e quello in chiusura sono attivi solo nel caso di apertura a motore per disabili.

14) INTERRUOTTORE SELEZIONE LOGICHE Fig. 14

Oltre alla gestione del selettore logiche è prevista la possibilità di connettere un interruttore di selezione logiche a pulsante, che permette la selezione delle tre logiche principali :

- Porta con Apertura Manuale
- Radar funzionamento Standard
- Porta apertura totale

La presenza del selettore logiche inibisce il funzionamento dell'interruttore di selezione logiche a pulsante

15) SELEZIONE LIVELLO FRENATURA (solo per VISTA SW 260 SXL) Fig. 12.2

16) INSTALLAZIONE BATTERIE Fig. 9

- Smontare alimentatore e scheda Fig. 9.1;
- Infilare il pacco batterie fornito, nel perno indicato Fig. 9.2;
- Riavvitare il dado autobloccante svitato in precedenza (3a) e cablare le batterie come indicato (3b) Fig. 9.3;
- Rimontare alimentatore e scheda, e inserire il connettore del cavo nell'apposito morsetto Fig. 9.4.

17) GESTIONE ELETTROSERRATURA

PARAMETRO	DEFINIZIONE	MIN	MAX	DE-FAULT	PERSONALI	DESCRIZIONE
09	Tensione di comando elettroserratura ⁽¹⁾	0	1	0		0 = 12 VDC
						1 = 24 VDC
10	Tipologia di elettroserratura ⁽²⁾	0	6	0		0 = non utilizzata
						1 = elettroserratura con riarmo meccanico alla richiusura
						2 = elettromagnete (maglock) - SOLO 24 VDC
						3 = elettrocatenaccio
						4 = serratura motorizzata
						5 = elettroserratura con riarmo automatico
6 = magnetica (maglock) con ritardo - SOLO 24VDC						
11	Durata impulso o ritardo di apertura ⁽³⁾	0	9	2		Il tempo dipende dalla tipologia di elettroserratura
12	Forza di chiusura Elettroserratura	0	9	5		Per garantire la richiusura dell'elettroserratura è possibile regolare la forza di chiusura
14	Attivazione elettroserratura in funzione della logica selezionata ⁽⁴⁾	0	3	3		0 = Disattivo
						1 = Un Radar
						2 = Due Radar
						3 = Un Radar e Due Radar
15	Configurazione ingresso ausiliario 1	4	5	0		4 = Feedback Sblocco Serratura ⁽⁵⁾
						5 = Comando Sblocco Serratura ⁽⁶⁾
16	Configurazione ingresso ausiliario 2	4	5	1		4 = Feedback Sblocco Serratura ⁽⁵⁾
						5 = Comando Sblocco Serratura ⁽⁶⁾
17	Configurazione uscita ausiliaria 1	0	5	0		5 = Ripetizione comando serratura
18	Configurazione uscita ausiliaria 2	0	5	1		5 = Ripetizione comando serratura

⁽¹⁾ È possibile gestire elettroserrature da 12 a 24VDC impostabile dal parametro 09 (vedi paragrafo "GESTIONE PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO DISPLAY"), con corrente massima di 500mA. Per elettromagneti (Maglock) l'alimentazione è solo a 24VDC.

⁽²⁾ È prevista la compatibilità con le seguenti tipologie di elettroserrature:

IMPULSIVA CON RIARMO ALLA RICHIUSURA	definisce la durata dell'impulso di sblocco. Il movimento dell'anta inizia all'attivazione del segnale di feedback o al termine dell'impulso.
MAGNETICA (con e senza chiavistello):	definisce il ritardo massimo dal comando di sblocco all'inizio movimento. Il segnale di sblocco rimane attivo fino a quando la porta non è richiusa.
MOTORIZZATA:	definisce il ritardo massimo dal comando di sblocco all'inizio movimento. Il segnale di sblocco rimane attivo fino a quando la porta non è richiusa.
IMPULSIVA CON RIARMO AL RILASCIO DI TENSIONE:	definisce la durata dell'impulso di sblocco. Il movimento dell'anta inizia all'attivazione del segnale di feedback o al termine dell'impulso. Inoltre viene mantenuta tensione alla serratura fino all'apertura della porta di circa 10°
MAGNETICA (MAGLOCK) CON RITARDO DI ATTIVAZIONE IN CHIUSURA	definisce il ritardo massimo del comando di riarmo dopo che la porta si è richiusa

(3) Per alcuni tipi di elettroserratura, è possibile modificare la durata dell'impulso da attivazione o il ritardo dell'apertura anta, dal comando di sblocco. Il parametro ha significato e range di regolazione differenti a seconda della tipologia di elettroblocco impostata tramite il parametro #1.

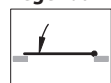
(4) È possibile limitare l'utilizzo della serratura (per le tipologie di serratura 2, 3, 4, 6) solo se sono selezionate determinate logiche di funzionamento.

(5) È possibile gestire un comando di feedback dalla serratura che ne indica la condizione di sblocco: dopo aver dato il comando di sblocco, la centrale elettronica, attende il consenso dalla serratura prima di iniziare l'apertura. Se questo non arriva entro il tempo massimo impostato, l'automazione apre comunque la porta.

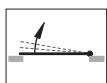
(6) È possibile utilizzare uno degli ingressi ausiliari come comando di sblocco manuale della serratura che lavora in parallelo al comando di sblocco automatico, utilizzabile per aprire la porta in modalità manuale.

È prevista la compatibilità con le seguenti tipologie di elettroserratura impostabile dal parametro #1 (vedi paragrafo "GESTIONE PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO DISPLAY").

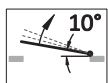
Legenda



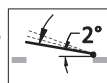
= COLPO D'ARIETE



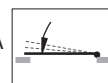
= ATTIVAZIONE APERTURA



= PORTA APERTA DI 10°



= PORTA QUASI CHIUSA



= PORTA CHIUSA

TIPOLOGIA	PAR.	VALORE	FUNZIONAMENTO	SCHEMA
1 ELETTROSERRATURA CON RIARMO MECCANICO ALLA RICHIUSURA	10	1	Elettroserratura che, quando alimentata in modo impulsivo, sblocca l'anta e si riarma automaticamente alla richiusura della stessa. Richiede il colpo d'ariete per agevolare lo sbloccaggio dell'anta.	
	11	RANGE 0÷9 [t=50÷500 ms]		
2 ELETTROMAGNETE (MAGLOCK)	10	2	Magnete che, se alimentato, tiene la porta bloccata in chiusura e, se disalimentato, lascia libera. Non richiede il colpo d'ariete. Il magnete viene rialimentato quando la porta non è ancora richiusa per agevolare la completa chiusura.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
3 ELETTROCATENACCIO	10	3	Elettroserratura che, se alimentata, agisce su un paletto che tiene la porta bloccata. Se disalimentata, alza il paletto e lascia l'anta libera. Richiede il colpo d'ariete per agevolare lo sbloccaggio dell'anta. Il magnete viene rialimentato quando la porta è chiusa.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
4 SERRATURA MOTORIZZATA	10	4	Elettroserratura dotata di motorino elettrico che, se alimentato, ritrae il nottolino di bloccaggio e libera l'anta. Richiede il colpo d'ariete per agevolare lo sbloccaggio dell'anta. L'elettroserratura viene disalimentata quando la porta è chiusa.	
	11	RANGE 0÷9 [t=500÷5000 ms]		
5 ELETTROSERRATURA CON RIARMO AUTOMATICO	10	5	Elettroserratura che, quando alimentata, libera l'anta. Il riarmo avviene rilasciando la tensione dopo circa 10° di apertura. Richiede il colpo d'ariete per agevolare lo sbloccaggio dell'anta.	
	11	RANGE 0÷9 [t=100÷1000 ms]		
6 ELETTROMAGNETE (MAGLOCK) CON RITARDO	10	5	Magnete che, se alimentato, tiene la porta bloccata in chiusura e, se disalimentato, lascia libera. Non richiede il colpo d'ariete. Il magnete viene rialimentato dopo la completa chiusura dell'anta.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		

18) MESSA IN FUNZIONE Fig. 15

- Alimentare la scheda elettronica. Il display visualizza "S0", test sensori non gestiti Fig. 15.1.
- Dopo di che, visualizza "E1" lampeggiante Fig. 15.2.
- Premere il tasto "-" fino a quando il display visualizza "LP" Fig. 15.3.
- Premere ENT, il display visualizza "--" Fig. 15.4.
- Premere nuovamente il tasto ENT, fino a quando i segmenti del display iniziano a ruotare, rilasciare ENT. A questo punto, sul display compare "St". La centrale attende 10 secondi, poi inizia la procedura di apprendimento Fig. 15.5.

NOTA: l'automazione non necessita di fermo in apertura, ma in questo caso è necessario durante la procedura di Lp, fermare la porta all'angolo di apertura desiderato per farlo memorizzare.

- L'automazione effettua un'apertura e una chiusura per la misurazione dei parametri, al termine della quale si posizionerà in chiusura sul display CL fisso.
- L'automazione è pronto a funzionare e il tasto ENTER potrà essere utilizzato per poter dare un comando di apertura alla porta Fig. 15.6.

ATTENZIONE:

L'angolo di apertura, durante il normale funzionamento, sarà ridotto rispetto a quello rilevato durante la procedura di acquisizione dei traguardi in modo da permettere il funzionamento in assenza del fine corsa meccanico.

Ad ogni riaccensione (manovra di RESET), al primo comando l'automazione cerca di raggiungere la posizione di completa apertura e successiva chiusura a velocità ridotta.

19) COLLEGAMENTO COMANDI E SENSORI DI SICUREZZA Fig. 16

La centralina consente di collegare i sensori di sicurezza sia nella versione monitorati secondo la norma EN 16005 che non monitorati.

È responsabilità dell'installatore valutare quali e quanti sensori installare.

- C- Sensore comando apertura lato interno (vedi schema Fig. 16.1)
- D- Sensore comando apertura lato esterno (vedi schema Fig. 16.2)
- E- Alimentazione (vedi paragrafo "COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE ELETTRICA")
- F- Selettore logiche

- A- Sensore di sicurezza in chiusura (vedi schema Fig. 16.3)
- B- Sensore di sicurezza in apertura (vedi schema Fig. 16.4)

N.B.: i sensori di sicurezza A e B sono sensori monitorati. Per questa tipologia di sensori le soluzioni di montaggio possono essere:

- solo sensore di sicurezza A in chiusura
- solo sensore di sicurezza B in apertura
- entrambi i sensori di sicurezza sia in chiusura che in apertura A e B.

Dopo aver effettuato il collegamento, occorre impostare il parametro 18 come segue:

- solo sensore di sicurezza A in chiusura - livello 1
- solo sensore di sicurezza B in apertura - livello 2
- entrambi i sensori di sicurezza sia in chiusura che in apertura A e B - livello 3

All'accensione, la centrale segnalerà la tipologia di configurazione sensori, secondo la seguente tabella:

ID	CONFIGURAZIONE	DESCRIZIONE
S0	Nessun sensore monitorato rilevato	Non sono presenti sensori oppure i sensori eventualmente collegati sono gestiti come normali sensori non monitorati.
S1	Sensore monitorato solo in apertura	Viene gestito il sensore monitorato solo in apertura. In chiusura non è presente alcun sensore oppure il sensore eventualmente collegato verrà gestito come un normale sensore non monitorato.
S2	Sensore monitorato solo in chiusura	Viene gestito il sensore monitorato solo in chiusura. In apertura non è presente alcun sensore oppure il sensore eventualmente collegato verrà gestito come un normale sensore non monitorato.
S3	Sensore monitorato sia in apertura che in chiusura	Viene gestito il sensore monitorato sia in apertura che in chiusura.

In caso di collegamento errato oppure malfunzionamento dei sensori, il display della centrale visualizza una "F" lampeggiante, seguita da un numero:

F1	Sensore monitorato solo in apertura	Il sensore di sicurezza in apertura non è collegato oppure non funziona correttamente
F2	Sensore monitorato solo in chiusura	Il sensore di sicurezza in chiusura non è collegato oppure non funziona correttamente
F3	Sensore monitorato sia in apertura che in chiusura	I sensori di sicurezza in apertura e chiusura non sono collegati oppure non funzionano correttamente



PERICOLO! Prima di effettuare l'acquisizione, verificare attentamente che la configurazione rilevata dalla centrale, sia adeguata all'impianto e verificare che tutte le sicurezze vengano rilevate correttamente. In caso contrario, le sicurezze potrebbero non funzionare e il movimento automatico delle ante, potrebbe causare gravi danni a cose e/o persone con rischio di lesioni mortali.

20) SEGNALAZIONI DI STATO

SEGNALAZIONE	DESCRIZIONE
OP fisso	PORTA APERTA
OP lampeggiante	PORTA IN APERTURA
CL fisso	PORTA CHIUSA
CL lampeggiante	PORTA IN CHIUSURA
St	PORTA FERMA

21) LOGICHE DI FUNZIONAMENTO Fig. 14

Con interruttore logiche montato in testata:

- per VISTA SW 260 SXL
 - 1- Stop chiuso
 - 2- Automatico
 - 3- Stop aperto
- per VISTA SW 260 MXL
 - 1- Manuale (apre a spinta/tirare e richiude a molla)
 - 2- Automatico
 - 3- Stop aperto

Con selettore logiche installato (l'interruttore in testa è disattivato):

LOGICA	DESCRIZIONE
Manuale	In questa logica i comandi collegati a START 1 e START2 sono disabilitati. Apertura e chiusura sono manuali. Il sensore di sicurezza in apertura e quello in chiusura sono attivi solo nel caso di apertura a motore per disabili.
1 radar	RADAR SOLO USCITA: Solo l'ingresso START 2 della scheda elettronica di controllo è monitorato. Un segnale proveniente da un sensore collegato a questo ingresso provoca l'apertura e conseguente chiusura dell'anta. Il blocco della porta con serratura o motore (ne caso in cui non sia selezionata nessuna serratura) nella posizione chiusa dipende dal tipo di serratura utilizzato e dall'impostazione del parametro 14.
2 radar	RADAR ENTRATA E USCITA: Entrambi gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo sono monitorati. Un segnale proveniente da un sensore collegato ad uno di questi ingressi provoca l'apertura e conseguente chiusura dell'anta. Il blocco della porta con serratura o motore (ne caso in cui non sia selezionata nessuna serratura) nella posizione chiusa dipende dal tipo di serratura utilizzato e dall'impostazione del parametro 14.
Stop chiuso	La porta è bloccata nello stato chiuso. L'automazione comanda la completa chiusura dell'anta. In questa logica gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo non sono monitorati; se presente, l'elettro-serratura blocca l'anta. Se non presente l'elettro-serratura il blocco viene effettuato con il motore.
Stop aperto	La porta è bloccata nello stato aperto. L'automazione comanda la completa apertura dell'anta. In questa logica gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo non sono monitorati.
Anti-schiacciamento in apertura	Mentre è in fase di apertura, l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automazione interrompe per qualche secondo il moto dell'anta e la riporta in completa chiusura a velocità ridotta. Valore di sensibilità regolabile tramite il parametro 06 (vedi paragrafo "Gestione parametri di funzionamento-display").
Anti-schiacciamento in chiusura	Mentre è in fase di chiusura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automazione inverte immediatamente il moto dell'anta e la riporta in completa apertura. La successiva richiusura avverrà a velocità ridotta. Valore di sensibilità regolabile tramite il parametro 06 (vedi paragrafo "Gestione parametri di funzionamento-display").

22) VISTA SW 260 MASTER/SLAVE Fig. 18

La VISTA SW 260 Master/Slave è un collegamento tra due automatismi per ante a doppio battente.

E' possibile realizzare questo collegamento in due modi:

1. sormonto o senza sormonto con due VISTA SW 260 singoli, ognuno installato su un'anta ma predisponendo il collegamento tra i due Fig. 18.a
2. con due VISTA SW 260 singoli uniti tra loro con un kit prolunga Fig. 18.2:

22.2) COLLEGAMENTO SCHEDE Fig. 18.3

Attraverso un collegamento tra le morsettiere del selettore, essi dialogano tra loro e si scambiano le informazioni necessarie per il corretto funzionamento delle ante doppie. Il concetto basilare, consiste nel determinare una scheda "Master" che elabora la logica di funzionamento, e di una scheda "Slave" che segue i comandi impartiti dalla Master.

ATTENZIONE! per entrambe i casi definire, prima di effettuare tutti i collegamenti, l'anta Master e l'anta Slave.

ANTA MASTER: la prima che apre, l'ultima che chiude (in caso di sfasamento)

ANTA SLAVE: l'ultima che apre, la prima che chiude (in caso di sfasamento).

Collegare le due morsettiere del selettore per garantire la comunicazione tra le due schede e il funzionamento corretto dei due automatismi.

Impostare sulla scheda MASTER e sulla scheda SLAVE i valori riportati in tabella:

ID	DESCRIZIONE	REGOLAZIONE	DEFAULT
13	Modalità Singolo/Doppio	0 = Singolo	0
		1 = Doppio Master	
		2 = Doppio Slave	

In base alla necessità o no di avere uno sfasamento di movimento delle ante, impostare i seguenti valori:

- ante sincrone su scheda MASTER, parametro 21=0 e 22=0 (valido per caso B)
- ante non sincrone su scheda MASTER, parametro 21>0 e 22>0 (valido per i casi A e BD)

ID	DESCRIZIONE	REGOLAZIONE	DEFAULT
21	Sfasamento Apertura doppio	RANGE: 0 ÷ 100 Sfasamento in APERTURA in unità di 100ms (se 0 sincronizzati)	0
22	Sfasamento Chiusura doppio	RANGE: 0 ÷ 100 Sfasamento in CHIUSURA in unità di 100ms (se 0 sincronizzati)	0

FUNZIONAMENTO	DESCRIZIONE
Elettroserratura	Il pilotaggio è consentito (con relative logiche) su entrambe le schede, come nel caso di automazini singole.
Push & Go	Attivabile su entrambe le schede, con le stesse modalità di un'automazione singola. Il rilevamento del tentativo di apertura di un'anta, provoca l'apertura di entrambe.
Antischiacciamenti	Gestiti separatamente ed indipendentemente da entrambe le schede. - Se una scheda rileva un antischiacciamento in chiusura, interrompe il moto di entrambe le ante e la porta lentamente in completa apertura. - Se una scheda rileva un antischiacciamento in apertura, interrompe il moto dell'anta interessata e la porta lentamente in completa chiusura. L'altra anta, che avrà nel frattempo già raggiunto la completa apertura, attenderà l'anta interessata prima di procedere con la chiusura.

ATTENZIONE!:

- i due automatismi, devono essere collegati sullo stesso ramo di alimentazione;
- non si devono interporre interruttori o fusibili tra i due operatori;
- si devono collegare le eventuali periferiche presenti (KEY, START 1, START 2), solo sulla scheda MASTER;
- i sensori di sicurezza (SAFE OPEN e SAFE CLOSE), si devono invece collegare e gestire separatamente su entrambe le schede;

- il selettore (opzionale) va collegato esclusivamente sulla scheda MASTER. Nel caso di modifica parametri dal selettore, i parametri modificati saranno uguali su entrambe le schede;
- la messa in funzione va effettuata solo da scheda MASTER;
- durante LP, la prima anta a muoversi sarà MASTER e sarà da fermare alla massima apertura desiderata. Subito dopo, inizierà a muoversi l'anta SLAVE, anch'essa da fermare alla massima apertura desiderata. Immediatamente dopo, entrambe le ante si chiuderanno completamente finito LP (sui display CL fisso).

22.3) KIT CARTER PROLUNGA Fig. 18.2

In opzione, è disponibile un kit carter prolunga da alloggiare tra i due automatismi.

Montaggio kit carter prolunga (opzionale): rilevare l'interasse cerniere "I" e dalla seguente formula, ricavate i tagli della base e del coperchio

Tagli base/coperchio = I-1145mm

- a. Montare il primo operatore e inserire la base nell'apposito alloggiamento ricavato sull'esterno della testata.
- b. Montare il secondo operatore e forare le due testate interne per poter far passare il cavo di sincronizzazione.
- c. Chiudere la parte centrale con il coperchio e avvitare mediante la predisposizione sulle testate.
- d. Chiudere i due operatori con i rispettivi coperchi.

23) COLLEGAMENTO ED USO INTERBLOCCO Fig. 19

La centrale dell'automazione, è predisposta per poter funzionare in modalità interbloccata (sia su installazione ad un'anta che doppia anta) tramite collegamento con una centrale elettronica della stessa famiglia.

In funzionamento interbloccato, l'apertura di una porta, può avvenire solo se l'altra non è in movimento, cioè se non è in fase di manovra.

Per interbloccare due automatismi, dopo aver eseguito i collegamenti della pagina precedente, procedere come segue:

1. Fissare una priorità d'apertura (in presenza di richieste di apertura provenienti dai sensori in modo contemporaneo su entrambe le porte, è necessario fissare una priorità di apertura):

- Definire una scheda CON PRIORITÀ
- Definire una scheda SENZA PRIORITÀ

2. Impostare sulla scheda CON PRIORITÀ:

15	Configurazione ingresso ausiliario AUX-IN 1	2= Interblocco porta CON PRIORITÀ
17	Configurazione uscita ausiliaria AUX -OUT	1= Stato Porta Aperta

3. Impostare sulla scheda SENZA PRIORITÀ:

15	Configurazione ingresso ausiliario AUX-IN 1	3= Interblocco porta SENZA PRIORITÀ
17	Configurazione uscita ausiliaria AUX -OUT	1= Stato Porta Aperta

Nel caso di segnali di apertura contemporanei, aprirà la porta selezionata come CON PRIORITÀ.

24) MESSAGGI DI ERRORE

Diagnostica e segnalazioni	
Segnalazioni	Descrizioni
E 1	Attesa inizializzazione dei parametri di sistema (Procedura di autoapprendimento LP)
E5	Mancanza Main-Key
E6	Errore configurazione sensori supervisionati (Necessario impostare il parametro IB)
E7-5	Rilevazione Sovracorrente
E7-6	Time-out movimento (maggiore di 60")
E7-R	Sovraccarico tensione Alimentazione fuori tolleranza
EB-1	Errore Test connessione Motore ed Encoder (Verificare la connessione del Motore e dell'Encoder)
EB-B	Errore Diagnostico Encoder
EB-R	Sovraccarico Alimentatore
E9	Attivazione Funzione di sicurezza

I seguenti errori:
 E3/E4/E7-2/E7-3/E7-4/E7-7/E7-8/E7-9/E7-b/E7-c/E7-f/EB-2/EB-3/EB-4/EB-5/EB-6/EB-7/EB-9/EB-b
 sono relativi ad anomalie transitorie.
 Se persistono sostituire la scheda ed inviarla al produttore con l'indicazione del codice d'errore segnalato.

25) RICERCA GUASTI

DESCRIZIONE	SEGNALAZIONE SU DISPLAY	CAUSA/SOLUZIONE
La porta non apre	Nessuna	Controllare alimentazione di rete/ interruttore in testata ON/OFF posizionato su OFF.
La porta non apre	CL fisso	Il selettore di logiche è sulla posizione stop chiuso-cambiare logica. L'interruttore logiche in testata è posizionato sulla logica I - cambiare mettere 0.
La porta resta aperta	Op fisso	Il selettore di logiche è sulla posizione stop aperto-cambiare logica È inserito un comando di apertura esempio start1/start2/apertura di emergenza - verificare i rispettivi ingressi. Ostacolo che impedisce il movimento/ rimuovere.
La porta non apre / non inizia l'acquisizione parametri Lp	St fisso	Contatto key inserito/Sensore di sicurezza in apertura attivato - verificare contatto key/Rimuovere eventuali ostacoli o verificare e/o tarare sensore.
La porta non si apre / ma l'automazione cerca di aprire	OP seguito da St seguito da CL	Serratura/elettro-serratura bloccata / sbloccare serratura/elettro-serratura. Impostazione elettro-serratura non corretta / impostare correttamente.
La porta inverte durante la fase di chiusura	Op lampeggiante	Il movimento della porta attiva il comando di apertura del sensore di sicurezza in chiusura - verificare e/o tarare sensore. Un attrito attiva l'inversione del movimento-- eliminare l'attrito
La porta si ferma durante la fase di apertura e poi richiudere	Op lampeggiante seguito da Cl lampeggiante	Un attrito attiva lo stop e la successiva inversione del movimento-- eliminare l'attrito.

1) OVERVIEW

Motorized transom for automatic leaf doors, complete with control board. Accessories are available for a full installation.

2) TECHNICAL SPECIFICATIONS

MECHANICAL SPECIFICATIONS	
Leaf width	Min 600 mm Max 1400mm
Leaf weight	see Fig. 11
Opening speed	max 70°/s - min 20°/s (3s - 6sec.)
Closing speed	max 40°/s - min 10°/s (4s - 15sec.)
Max torque	35 Nm
Max opening angle	110°
Transom size	See Fig. 2
Actuator weight	Appr. 9 kg
ELECTRICAL SPECIFICATIONS	
Power supply	230V ±10% AC 50/60Hz
Fuses	F 6.3A L
Power supply for accessories	15Vdc - 12W MAX
Nominal power	85W
Temperature range	-10°C to +50°C
Operating cycle	Continuous at 25°C
Anti-crushing safety function	Automatic force limitation in the presence of obstacles
Emergency batteries	Optional
Protection class	IP 40

3) ELECTRICAL SYSTEM SETUP

Set up the electrical system (Fig. 1) referring to the regulations in force. Keep the mains power supply connections strictly separated from the service connections (photocells, sensitive edges, control devices, etc.). Keep the mains power supply connections strictly separated from the safety extra low voltage connections.

4) PART IDENTIFICATION Fig. 5

The VISTA SW 260 automation consists of the following parts:

01	Base plate
02	Transmission unit with spring motor
03	Electronic board
04	Switching power supply
05	Header with ON/OFF switch and logics
06	Cover
07	Battery pack (optional)
08	Header
09	Arm extension kit H=50mm (optional)
10	Arm extension kit H=70mm (optional)- 2x09
11	Arm extension kit H=90mm (optional)- 3x09

The following optional accessories are available to complete the installation:

- VISTA SEL SW Digital function button panel
- ASW 260 XL RIG. PULL SLIDE ARM SW 260 XL
- ASW 260 XL ART ARTICULATED PUSH ARM SW 260 XL
- EXT ASW 260 XL +20 ARM COUPLING +20 SW 260 XL

5) FASTENING PROCEDURE Fig. 4

- Uninstalling components Fig. 4.1
- Fastening the load-bearing transom Fig. 4.2

7) POSSIBLE INSTALLATIONS Fig. 3

- With pull SLIDE ARM, used when the automation is installed on the door opening side.
- With push ARTICULATED ARM, used when the automation is installed opposite to the door opening side.

7.1) SLIDE ARM INSTALLATION Fig. 6

- Extension type Fig. 6.1

A - DRILLING THE CABLE PASSAGE HOLES

For the fastening holes use an adhesive or base template. Holes shall be appropriate for the screw type in use (not supplied). Drill holes for cable passage in the area specified in the image.

For correct positioning always use the axis of the leaf hinges as the main reference.

- Leaf opening to the left Fig. 6.A.1
- Leaf opening to the right Fig. 6.A.2

B- SLIDE ARM SECURING

Use screws that are appropriate for the guide securing fixture (not supplied).

- Leaf opening to the left Fig. 6.B.1
- Leaf opening to the right Fig. 6.B.2

C - GLIDER PRE-ASSEMBLY

Pre-assemble the glider as shown in the image and insert it into the guide (if needed install the optional mechanical stop). Install the closing headers and the cover. The cover can be opened by loosening the screw "A" and unscrewing the screw "B"; this will allow to operate the guide securing screws "C".

- Leaf opening to the left Fig. 6.C.1
- Leaf opening to the right Fig. 6.C.2

D- SLIDE ARM SECURING ON AUTOMATION AND SPRING PRELOAD

WARNING! The screw highlighted and marked with an "X" is the mechanical fastener of the spring; it SHALL NEVER BE REMOVED before the spring pre-load choice procedure is completed and before the arm is coupled with the leaf and with the automation.

- Factory pre-load A (Torque value ~14,0 Nm - use a torque wrench) Fig. 6.D.1. Install the arm with the leaf at its closed position and **secure it to the automation with the relevant M8 screw**, then follow the final fastening diagram.

- Medium pre-load B (Torque value ~12,0 Nm - use a torque wrench) Fig. 6.D.2. Starting from the closed leaf position (max. pre-load), the arm shall be turned by 3 teeth in the opening direction and **secured to the automation with the relevant M8 screw**; then follow the final fastening diagram.

- Minimum pre-load C (Torque value ~10,0 Nm - use a torque wrench) Fig. 6.D.3. Starting from the closed leaf position (max. pre-load), the arm shall be **turned by 6 teeth in the opening direction and secured to the automation with the relevant M8 screw**; then follow the final fastening diagram.

E - FINAL FASTENING DIAGRAM

- Screw the arm to the leaf by coupling the threaded hole of the arm with the glider shaft (Screw tightening torque M8 = 20Nm - use a torque wrench). According to the pre-load you chose, the position shall be the following: see table Fig 6.E.1

- After connecting the arm to both the automation and the leaf, and after checking that all fastening operations have been performed, remove the spring fastener - see Fig 6.E.2

- Tighten the screw into the "screw holding" hole, as shown in Fig. 6.E.3

7.2) ARTICULATED ARM INSTALLATION Fig. 7

- Extension type Fig. 7.1

A - DRILLING THE CABLE PASSAGE HOLES

For the fastening holes use an adhesive or base template. Holes shall be appropriate for the screw type in use (not supplied). Drill holes for cable passage in the area specified in the image.

For correct positioning always use the axis of the leaf hinges as the main reference.

- Leaf opening to the left Fig. 7.A.1

- Leaf opening to the right Fig. 7.A.2

B - SECURING THE ARTICULATED ARM Fig. 7.B.1

ALWAYS install the articulated arm starting from the closed door position and **NEVER remove the spring pre-load lock screw** while the arm installation procedure is in progress; the screw shall **ONLY** be removed after choosing the pre-load to be used and properly completing the procedure.

The above procedure also applies to the doors whose leaf opens to the right, but operations shall be reversed.

- Dimensions for bracket securing on leaf Fig. 7.B.2

- Securing the arm to the automation using the supplied M8 screw Fig. 7.B.3

- Tighten the M10 nut to lock the telescopic rod in place Fig. 7.B.4

C - SLIDE ARM SECURING ON AUTOMATION AND SPRING PRELOAD

WARNING! The screw highlighted and marked with an "X" is the mechanical fastener of the spring; it SHALL NEVER BE REMOVED before the spring pre-load choice procedure is completed and before the arm is coupled with the leaf and with the automation.

- Factory pre-load A (Torque value ~14.0 Nm) Fig. 7.C.1. Secure the arm **with the leaf in its closed position (previously performed operation)**

- Medium pre-load B (Torque value ~12.0 Nm) Fig. 7.C.2. Starting from the closed leaf position (max. pre-load), the arm tip shall be released by removing the articulated joint (see image), then the **NON-telescopic section** (the one secured to the automation) shall be **turned by 3 teeth in the opening direction and screwed back to the automation**. Once the operation is completed the telescopic section (secured to the leaf) and the fixed arm section shall be coupled back by reinstalling the articulated joint. Once the operation is completed the leaf shall be slightly open, as shown in the image (**LOCKED BY THE SPRING FASTENING SCREW**).

- Minimum pre-load C (Torque value ~10.0 Nm) Fig. 7.C.3. If you choose this option, starting from the closed leaf position (max. pre-load), the arm tip shall be released by removing the articulated joint (see detail), then the **NON-telescopic section** (the one secured to the automation) shall be **turned by 6 teeth in the opening direction and screwed back to the automation**. Once the operation is completed the telescopic section (secured to the leaf) and the fixed arm section shall be coupled back by reinstalling the articulated joint. Once the operation is completed the leaf shall be slightly open, as shown in the image (**LOCKED BY THE SPRING FASTENING SCREW**).

- **Connect the two arm sections to each other, carefully check that all fastening operations have been performed, then remove the spring fastener** Fig. 7.C.4

- **TIGHTEN THE SCREW** Fig. 7.C.5

8) SPRING PRELOAD CHANGE (for VISTA SW 260 SXL only) Fig. 8

WARNING! - This operation must be performed with the utmost caution. MAI allentare o smontare il braccio dell'anta prima di aver rimontato la vite di vincolo molla.

- Re-align the red reference marks (if they are not aligned when the leaf is closed, open the leaf until they match) Fig. 8.1;
- Re-tighten the screw, paying attention to ensure that it enters the crown gear, fastening the spring again (when re-aligning the marks, the holes shall match) Fig. 8.2;
- According to the arm type in use, repeat all the steps described above, being aware that:

Each arm coupling tooth section corresponds to a 20° arm turn and to a spring pre-load decrease (if in the opening direction) / increase (if in the opposite direction) of about 0.8Nm. Fig. 8.3

9) SPRING RELOADING (for VISTA SW 260 SXL only)

WARNING! - This operation must be performed with the utmost caution. Questa operazione dovrà essere eseguita esclusivamente se la molla di richiusura dovesse scaricarsi a causa della mancata osservanza delle procedure corrette di installazione.

The automation is supplied with a pre-loaded re-closure spring, with a pre-defined values marked with a red indication aligned between the chain and the carpentry. Should the spring load decrease due to the incorrect execution of the prescribed procedures, to bring it back to the proper value you shall perform the following steps:

- 1- Disconnect any already installed arms;
- 2- If the automation is already fastened to the wall, hold it secured and do not remove it;
- 3- If the automation has not been fastened yet, fasten it to a bench;
- 4- Turn on the power supply to the automation;
- 5- Press the "+" button on the electrical board; the motor will start reloading the spring. Load it until the red marks are aligned.
- 6- Should you need to reverse the operation as the red mark alignment point has been exceeded, use the "-" button on the electrical board.
- 7- Once the marks are aligned, **WITHOUT TURNING OFF THE POWER SUPPLY**, screw the spring fastening screw back into the relevant seat. The automation is now ready to be restarted.

10) POWER SUPPLY CONNECTION Fig. 10

- Check that the rating data match the mains data.
- Install a two-pole switch with a distance between contacts of 3mm or more.
- Check that the system is equipped with an appropriate overcurrent protection system.
- Make sure that there are no sharp edges which could damage the cable.

11) CONTROL BOARD Fig. 12

11.1 CONNECTIONS Fig. 12.1

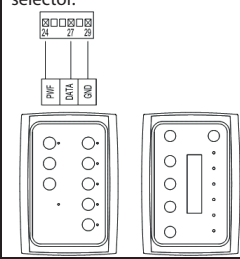
WARNING - When performing the wiring and installation operations, refer to the regulations in force and anyway to the good practice principles.

The conductors powered with safety extra low voltage (24V) must be physically separated from the low voltage conductors, or they must be properly insulated with an additional insulation at least 1mm thick.

Conductors must be secured by an additional fastener near the terminals, like cable ties.

Terminal	Definition	Description
1-2	--	Power supply 15Vdc - 12W Max (*)
3-8	NO	Auxiliary input 2
4-8	NO	Auxiliary input 1
5-6	NO	A/B auxiliary output
7-8	NC	Test Open
8-9	NC	Safe Open

Terminal	Definition	Description
10-11	--	Power supply 15Vdc - 12W Max (*)
12-13	NC	Safe Close
13-14	NC	Test Close
15-16	NC	Key
17-18	--	Power supply 15Vdc - 12W Max (*)
19-20	NO	Start 2
20-21	NO	Start 1
22-23	--	Lock
24-27-29	NO	Selector connector
25-26-28	NO	Selectors connector



(*) Total available power to be split among all the supply outputs.

11.2 "DIP-SWITCH" OPERATING PARAMETER MANAGEMENT Fig. 13

DIP	Logic	Tick the setting you performed	Description	Default
1	Automation type	OFF	Motor	OFF
		ON	Spring	
2	Arm type	OFF	Articulated	OFF
		ON	Slide	
3	LOW ENERGY (see table)	OFF	Normal	OFF
		ON	Low Energy	
4	PUSH&GO (see table)	OFF	Disabled	OFF
		ON	Enabled	

LOW ENERGY	The automation opens and closes at reduced speed. Set the opening and closing times according to the weights and to the door width, referring to the table:						
	Leaf length (mm)	Leaf weight (kg)					
			50	60	70	80	90
		750	3,0s	3,0s	3,0s	3,0s	3,5s
		850	3,0s	3,0s	3,5s	3,5s	4,0s
	1000	3,5s	3,5s	4,0s	4,0s	4,5s	
	1200	4,0s	4,5s	4,5s	5,0s	5,5s	
The specified times refer to the opening from 0° to 80° and to the closing from 90° to 10°.							
PUSH&GO	A manual displacement of the leaf from the closed position triggers an automatic opening and closing action						

WARNING: each time you change the DIP setting, validate it by performing a RESET of the board, turning it off and then back on.

11.3) "LOW ENERGY" OPERATION

A door operating at "low" energy (not exceeding 1.69 J) shall be set up in such a way as to ensure that:

- The minimum leaf closing times (from 90° to 10°) are equal to or greater than the values listed in Table 1.
- The minimum leaf slow-down time during the closing stage (last 10°) shall be of at least 1.5 s.
- The force required to hold the leaf shall not exceed 67 N anywhere in the closing or opening motion range (applied to the main closing edge in the direction of travel);
- In the case of power failure or motor failure, the leaf can be released with a force of less than 67N and can be opened with a force of no more than 90N (applied to the main closing edge in the direction of travel).

Note: a static closing force as high as 150N is allowed anyway when the gap between the main closing edge and the ledge one is ≤8 mm.

Table 1 - Minimum leaf closing times.

Leaf width (mm)	Leaf weight (kg)				
	50	60	70	80	90
750 mm	3.0 s	3.0 s	3.0 s	3.0 s	3.5 s
850 mm	3.0 s	3.0 s	3.5 s	3.5 s	4.0 s
1,000 mm	3.5 s	3.5 s	4.0 s	4.0 s	4.5 s
1,200 mm	4.0 s	4.5 s	4.5 s	5.0 s	5.5 s

To change the closing speed, please refer to paragraph 12.

12) "DISPLAY" OPERATING PARAMETERS MANAGEMENT

The two 7-segment displays, along with the 4 buttons, allow you to manage all the main parameters and the advanced options, ensuring an optimum management of the automation for the different installation types.

To properly see the display set the JP2 jumper according to the leaf opening side, referring to the arrows shown in figure 17.

The programming procedure is the following:

- Select the parameter to be edited using the [+] or [-] buttons; at this stage the indication on the display is fixed.
- Press the [ENT] button. The display shows the value currently recorded in the board. This indication is blinking.
- You can change its value using the [+] or [-] buttons – to confirm the change press the [ENT] button; the display returns to the number associated with the edited parameter.
- Press the [ESC] button to exit the parameter editing mode.

Note: a time-out is activated during the parameter selection/editing stage; if no buttons have been pressed for over 10 seconds the system exits the programming stage.

PARAMETER	DEFINITION	MIN	MAX	DEFAULT	PERSONAL	DESCRIPTION
01	Opening speed [°/s]	20	70	60		Motor speed during the opening stage (adjustment step 5°/s).
02	Closing speed [°/s]	10	40	20		Motor speed during the closing stage (adjustment step 5°/s).
03	Normal pause time [s]	0	60	0		Waiting time before automatic closing. 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
04	Pause time for disabled people [s]	5	60	5		Waiting time before automatic closing when the disabled people opening command is used or in Low Energy mode (adjustment step 1s). 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
05	VISTA SW 260 SXL: Spring closing speed	1	9	5		Spring closing speed (1=minimum speed, 9=maximum speed).
	VISTA SW 260 MXL: Wind resistance with closed door	0	9	0		It adjusts the wind resistance force with closed door (0=wind resistance force disabled, 1=wind resistance force enables at minimum level, 9=wind resistance force enabled at maximum level).
06	Opening Force and Closing Force	1	9	5		Force exerted by the leaf during the opening and closing stage before an obstacle alarm is generated. (1=more sensitive; 9=less sensitive).
07	Acceleration and Deceleration	5	30	30		Acceleration and deceleration speed (adjustment step 1).
08	Full closure angle	10	40	20		It adjusts the full closure angle (closing is 1/2 of opening).
09	Electric lock voltage	0	1	0		0 = 12V electric lock output=
						1 = 24V electric lock output=
10	Electric lock type	0	6	0		0= not used For information about the type of electric locks that can be used please refer to the paragraph "ELECTRIC LOCK MANAGEMENT".
11	Electric pulse management time Opening delay after lock release	0	9	2		The time depends on the electric lock type: see the "ELECTRIC LOCK MANAGEMENT" paragraph.
12	Electric lock closing force	0	9	5		Force exerted by the leaf to allow the lock coupling.

INSTALLATION MANUAL

D814148 2PA00_03

PARAMETER	DEFINITION	MIN	MAX	DEFAULT	PERSONAL	DESCRIPTION
13	Mode Single/Dual	0	4	0		0 = Single
						1 = Dual Master – terminal block connection
						2 = Dual Slave – terminal block connection
						3 = Dual Master – Controller Area Network (CAN) connection
						4 = Dual Slave – Controller Area Network (CAN) connection
14	Electric lock activation according to the selected logic	0	3	3		0 = never
						1 = One EXT Radar
						2 = Two Radars, One INT Radar
						3 = Always (1 INT Radar, 1 EXT Radar, 2 Radars)
15	AUX-IN 1 auxiliary input configuration	0	16	0		0= Disabled People opening
						1= Emergency opening
						2 = Door interlock with priority
						3 = Door interlock without priority
						4 = Lock Release feedback
						5 = Lock Release command
						6 = Single Command with Master/Slave operating mode
						7 = Stand by mode activation
						8 = It resets the door after the Stand by
						9 = Step-by-Step (1 pulse opens, 1 pulse closes)
						10 = Fire Emergency opening
						11 = Manual logic setting
						12 = Closed Stop logic setting
						13 = Disabled People opening in manual mode
						14 = Step-by-Step with automatic closing-back (pause time expressed in minutes rather than in seconds)
						15 = Closed door contact
16 = Full or Partial Open selection						
16	AUX-IN 2 auxiliary input configuration	0	16	1		0= Disabled People opening
						1= Emergency opening
						2 = Door interlock with priority
						3 = Door interlock without priority
						4 = Lock Release feedback
						5 = Lock Release command
						6 = Single Command with Master/Slave operating mode
						7 = Stand by mode activation
						8 = It resets the door after the Stand by
						9 = Step-by-Step (1 pulse opens, 1 pulse closes)
						10 = Fire Emergency opening
						11 = Manual logic setting
						12 = Closed Stop logic setting
						13 = Disabled People opening in manual mode
						14 = Step-by-Step with automatic closing-back (pause time expressed in minutes rather than in seconds)
						15 = Closed door contact
16 = Full or Partial Open selection						
17	AUX-OUT auxiliary output configuration	0	5	0		0 = Interlock
						1 = Door open state
						2 = Door closed state
						3 = Fault
						4 = Lock command repetition
						5 = Door in motion
18	Safety sensor configuration	0	3	0		0 = Monitoring disabled
						1 = Monitoring enabled for closing sensor
						2 = Monitoring enabled for opening sensor
						3 = Monitoring enabled for opening and closing sensor
19	Multi Master address	0	15	0		0= No Multi-Master management
						0 ÷ 15= Univocal address for Multi-Master connections
20	Opening safety by-pass [%]	0	40	0		Opening safety by-pass angle, percentage of the total stroke.
21	Master/Slave opening offset [s]	0	100	0		Slave motor delay time during opening with respect to the master motor. 100ms step

INSTALLATION MANUAL

PARAMETER	DEFINITION	MIN	MAX	DEFAULT	PERSONAL	DESCRIPTION
22	Master/Slave closing offset [s]	0	100	0		Master motor delay time during closing with respect to the slave motor. 100ms step
23	ESPE OPEN input polarity	0	1	1		0 = N.O. Normally open
						1 = N.C. Normally closed
24	ESPE CLOSE input polarity	0	1	1		0 = N.O. Normally open
						1 = N.C. Normally closed
25	KEY input polarity	0	1	1		0 = N.O. Normally open
						1 = N.C. Normally closed
26	START 1 input polarity	0	1	0		0 = N.O. Normally open
						1 = N.C. Normally closed
27	START 2 input polarity	0	1	0		0 = N.O. Normally open
						1 = N.C. Normally closed
28	AUX IN1 input polarity	0	1	0		0 = N.O. Normally open
						1 = N.C. Normally closed
29	AUX IN2 input polarity	0	1	0		0 = N.O. Normally open
						1 = N.C. Normally closed
30	AUX OUT input polarity	0	1	0		0 = N.O. Normally open
						1 = N.C. Normally closed
31	Leaf Weight setting	0	3	0		0 = Automatic (detected during LP)
						1 = Weight Level Low
						2 = Weight Level Medium
						3 = Weight Level High
32	Force level during Reset and LP procedure	0	9	5		It regulates the motor force when the door is operated after a reset (0 = minimum force, 9 = maximum force)
33	Opening Angle reduction percentage level [%]	0	50	0		The opening angle, during normal operation, shall be reduced compared with the one detected during the stop acquisition procedure, to allow operation in the absence of the mechanical stop (adjustment step 1%)
34	Closing mode in non-Manual mode	0	1	0		0 = Motor close-back
						1 = Spring close-back
35	Disabled people opening speed	0	1	0		0 = Low Energy
						1 = speed as per parameters 1 and 2
36	Battery operation	0	2	0		0 = standard operation
						1 = continuous operation
						2 = panic operation
37	START 2 input configuration	1	2	0		0 = Operation as described at paragraph 21
						1 = Disabled People opening : enabled in manual logic
						2 = Disabled People opening: enabled in all logics
38	Type of switch logic selector in use For detailed information about the connection please refer to the specific documents	1	3	0		0 = Selector in header, normal logics
						1 = 3-position rotary selector
						2 = 4-position rotary selector
						3 = Selector in header, Manual-Auto logics
39	Full closing speed [°/s]	5	15	8		5°/s ÷ 15°/s (adjustment step 1°/s)
40	Partial opening percentage level [%]	50	90	70		50% ÷ 90% (adjustment step 2%)
41	Anti-crushing during closing with spring	0	1	0		0 = Motion Stop
						1 = Motor re-opening
5d	Default setting for all parameters and point reset				/	It restores all the parameters to the default values and resets the acquired path. Procedure: 1- Select the command using the [+] and [-] buttons; 2- Press [ENT]; 3- When [-] is displayed, press [ENT] again for 5 seconds to validate the operation; 4- When [-] disappears, release the [ENT] button
LP	Leaf parameter acquisition				/	Path acquisition. Procedure: 1- Select the command using the [+] and [-] buttons; 2- Press [ENT]; 3- When [-] is displayed, press [ENT] again for 5 seconds to validate the operation; 4- When [-] disappears, release the [ENT] button.
in	System information					Procedure: 1 - Select the command using the [+] and [-] buttons; 2 - Press [ENT]; 3 - Select the parameter to be displayed using the [+] and [-] buttons; 4 - Press [ENT]; 5 - Press [ESC] to return to the selection of the parameters to be used.

13) DOOR OPERATION MODE (With VISTA SEL or logic selection switch)

EXTERNAL RADAR: Only the RADAR EXT input of the electronic control board is monitored. A signal from a sensor connected to this input causes the leaf to open and then to close. The electric lock, if any, locks the leaf whenever it reaches the full closure position.

INTERNAL RADAR: Only the RADAR INT input of the electronic control board is monitored. A signal from a sensor connected to this input causes the leaf to open and then to close. The electric lock, if any, locks the leaf whenever it reaches the full closure position.

STANDARD RADAR OPERATION: Both the RADAR EXT and the RADAR INT inputs of the electronic control board are monitored. A signal from a sensor connected to one of these inputs causes the leaf to open and then to close. The electric lock, if any, locks the leaf whenever it reaches the full closure position.

DOOR CLOSED DURING THE DAY: The door is locked in its closed state. Panic mode function activated if enabled. The automation issues the full leaf closing command. In this logic the RADAR EXT and RADAR INT inputs of the electronic control board are not monitored; if present, the electric lock locks the leaf.

DOOR CLOSED DURING THE NIGHT: The door is locked in closed state. Panic mode function not activated if enabled. The automation issues the full leaf closing command. In this logic the RADAR EXT and RADAR INT inputs of the electronic control board are not monitored; if present, the electric lock locks the leaf.

DOOR FULLY OPEN: The door is locked in its open state. The automation issues the full leaf opening command. In this logic the RADAR EXT and RADAR INT inputs of the electronic control board are not monitored.

DOOR WITH MANUAL OPENING: In this logic the controls connected to RADAR EXT and RADAR INT are disabled. Opening and closing are manual. The opening and closing safety sensors are only active in case of motor opening for disabled people.

14) LOGIC SELECTION SWITCH Fig. 14

In addition to the logic selector management you can connect a button logic selection switch, allowing to select the three main logics:

- Door with Manual Opening
- Standard Radar operation
- Full door opening

The presence of the logic selector disables the operation of the button logic selection switch

15) BRAKING LEVEL SELECTION (for VISTA SW 260 SXL only) Fig. 12.2

16) BATTERY INSTALLATION Fig. 9

- Remove the power supply and the board Fig. 9.1;
- Insert the supplied battery pack into the pin shown in Fig. 9.2;
- Screw back in the self-locking nut you previously unscrewed (3a) and wire the batteries as shown (3b) Fig. 9.3;
- Reinstall the power supply and the board, then insert the cable connector into the relevant terminal Fig. 9.4.

17) ELECTRIC LOCK MANAGEMENT

PARAM-ETER	DEFINITION	MIN	MAX	DE-FAULT	PERSONAL	DESCRIPTION
09	Electric lock control voltage ⁽¹⁾	0	1	0		0 = 12 VDC
						1 = 24 VDC
10	Electric lock type ⁽²⁾	0	6	0		0 = not used
						1 = electric lock with mechanical rearm at close-back
						2 = electromagnet (maglock) - 24 VDC ONLY
						3 = electric latch
						4 = motorized lock
						5 = electric lock with automatic rearm
6 = magnetic (maglock) with delay - 24VDC ONLY						
11	Pulse duration or opening delay ⁽³⁾	0	9	2		The time depends on the electric lock type
12	Electric lock closing force	0	9	5		To ensure that the electric lock closes back you can adjust the closing force
14	Electric lock activation according to the selected logic ⁽⁴⁾	0	3	3		0 = Disabled
						1 = One Radar
						2 = Two Radars
15	Auxiliary 1 input configuration	4	5	0		4 = Lock Release feedback ⁽⁵⁾
						5 = Lock Release command ⁽⁶⁾
16	Auxiliary 2 input configuration	4	5	1		4 = Lock Release feedback ⁽⁵⁾
						5 = Lock Release command ⁽⁶⁾
17	Auxiliary 1 output configuration	0	5	0		5 = Lock command repetition
18	Auxiliary 2 output configuration	0	5	1		5 = Lock command repetition

⁽¹⁾ You can manage 12 to 24 VDC electric locks by setting the 09 PARAMETER (see the paragraph "DISPLAY OPERATING PARAMETER MANAGEMENT"), with a maximum current of 500mA. For electromagnets (Maglock) the only power supply available is 24VDC.

⁽²⁾ The function is compatible with the following types of electric locks:

PULSE WITH REARM AT CLOSE-BACK	it defines the duration of the release pulse. The leaf starts moving when the feedback signal is activated or once the pulse ends.
MAGNETIC (with and without latch):	it defines the maximum delay between the release command and the movement start. The release signal remains active until the door has closed back.
MOTORIZED:	it defines the maximum delay between the release command and the movement start. The release signal remains active until the door has closed back.
PULSE WITH REARM AT VOLTAGE RELEASE:	it defines the duration of the release pulse. The leaf starts moving when the feedback signal is activated or once the pulse ends. In addition, voltage supply to the lock is maintained until the door has opened by about 10°
MAGNETIC (MAGLOCK) WITH CLOSING ACTIVATION DELAY	it defines the maximum delay of the rearm command after the door has closed back

⁽³⁾ For some types of electric lock, you can modify the duration of the activation pulse or the leaf opening delay, from the release command. The parameter has a different meaning and adjustment range according to the electric lock type set using parameter 10.

INSTALLATION MANUAL

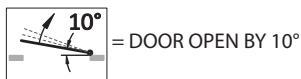
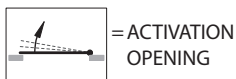
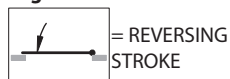
(4) You can only limit the use of the lock (for the lock types 2, 3, 4, 6) if certain operating logics are selected.

(5) You can manage a feedback command from the lock indicating that it is released: after issuing the release command, the electronic control unit waits for the consent from the lock before starting the opening. If it is not received within the maximum set time, the automation opens the door anyway.

(6) You can use one of the auxiliary inputs as a manual lock release command operating in parallel with the automatic release command, which can be used to open the door in manual mode.

The function is compatible with the following types of electric lock, which can be set using parameter $i\bar{D}$ (see the paragraph "DISPLAY OPERATING PARAMETER MANAGEMENT").

Legend



TYPE	PARAM-ETER	VALUE	OPERATION	DIAGRAM
1 ELECTRIC LOCK WITH MECHANICAL REARM AT CLOSE-BACK	10	1	An electric lock that, when powered in pulse mode, releases the leaf and automatically rearms itself when the leaf closes back. It requires the reversing stroke to facilitate the leaf release.	<p>Lock voltage 12/24V</p> <p>Command</p> <p>$t=50\div 500\text{ms}(\text{Parameter } 11)$</p> <p>t [ms]</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=50÷500 ms]		
2 ELECTROMAGNET (MAGLOCK)	10	2	A magnet that, if powered, holds the door locked and that, if not powered, releases it. It does not require the reversing stroke. The magnet is powered back when the door has not closed back yet to facilitate its full closure.	<p>Lock voltage 24V (*)</p> <p>Command</p> <p>$t=200\div 2000\text{ms}(\text{Parameter } 11)$</p> <p>t [ms]</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
3 ELECTRIC LATCH	10	3	An electric lock that, if powered, operates a latch holding the door locked. If not powered, it raises the leaf and releases the leaf. It requires the reversing stroke to facilitate the leaf release. The magnet is powered back when the door is closed.	<p>Lock voltage 24V (*)</p> <p>Command</p> <p>$t=200\div 2000\text{ms}(\text{Parameter } 11)$</p> <p>t [ms]</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
4 MOTORIZED LOCK	10	4	An electric lock equipped with an electric motor that, if powered, moves back the locking pawl and releases the leaf. It requires the reversing stroke to facilitate the leaf release. The power supply to the electric lock is cut off when the door is closed.	<p>Lock voltage 12/24V (*)</p> <p>Command</p> <p>$t=500\div 5000\text{ms}(\text{Parameter } 11)$</p> <p>t [ms]</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=500÷5000 ms]		
5 ELECTRIC LOCK WITH AUTOMATIC REARM	10	5	An electric lock that, when powered, releases the leaf. It is rearmed by releasing the voltage after about 10° of opening. It requires the reversing stroke to facilitate the leaf release.	<p>Lock voltage 12/24V (*)</p> <p>Command</p> <p>$t=100\div 1000\text{ms}(\text{Parameter } 11)$</p> <p>t [ms]</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=100÷1000 ms]		
6 ELECTROMAGNET (MAGLOCK) WITH DELAY	10	5	A magnet that, if powered, holds the door locked and that, if not powered, releases it. It does not require the reversing stroke. The magnet is powered back after the leaf has fully closed.	<p>Lock voltage 24V (*)</p> <p>Command</p> <p>$t=200\div 2000\text{ms}(\text{Parameter } 11)$</p> <p>t [ms]</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		

18) START-UP Fig. 15

- Power the electronic board. The "St" indication is displayed; unmanaged sensor test Fig. 15.1.
- After that, the blinking indication "E1" is displayed Fig. 15.2.
- Press the "-" button until the "LP" indication is displayed Fig. 15.3.
- Press ENT; the "--" indication is displayed Fig. 15.4.
- Press the ENT button again, until the display segments start turning, then release ENT. The "St" indication is now displayed. The control unit waits for 10 seconds, then it starts the learning procedure Fig. 15.5.

NOTE: the automation requires no opening stop, but in this case during the Lp procedure you need to stop the door at the desired opening angle, to let the system store it.

- The automation performs an opening and a closing cycle for parameter measuring, then it shall move to its closed position on the fixed CL display. The automation is ready to operate, and you'll be able to use the ENTER button to issue a door opening command Fig. 15.6.

WARNING:

The opening angle, during normal operation, shall be reduced compared with the one detected during the target acquisition procedure, to allow operation in the absence of the mechanical limit switch.

On each restart (RESET operation), when the first command is issued the automation tries to reach the full opening position, then it closes at reduced speed.

19) CONTROLS AND SAFETY SENSORS CONNECTION Fig. 16

The control unit allows to connect the safety sensors, both monitored according to standard EN 16005 and not monitored.

It is the installer's responsibility to assess which and how many sensors should be installed.

- C- Inner side opening control sensor (see diagram Fig. 16.1)
- D- Outer side opening control sensor (see diagram Fig. 16.2)
- E- Power supply (see the paragraph "ELECTRIC POWER CONNECTION")
- F- Logics selector

- A- Safety closing sensor (see diagram Fig. 16.3)
- B- Safety opening sensor (see diagram Fig. 16.4)

N.B.: the safety sensors A and B are monitored sensors. For this sensor type the installation solutions may be:

- safety closing sensor A only
- safety opening sensor B only
- both A and B safety closing and opening sensors.

After performing the connection, you need to set parameter 18 as follows:

- safety closing sensor A only - level 1
- safety opening sensor B only - level 2
- both A and B safety closing and opening sensors - level 3.

At start-up, the control unit shall signal the sensor configuration type, as specified in the following table:

ID	CONFIGURATION	DESCRIPTION
S0	No monitored sensor detected	There are no sensors, or the connected sensors, if any, are managed as normal non-monitored sensors.
S1	Sensor only monitored during opening	The sensor only monitored during opening is managed. For the closing stage there is no sensor, or any connected sensor shall be managed as a normal non-monitored sensor.
S2	Sensor only monitored during closing	The sensor only monitored during closing is managed. For the opening stage there is no sensor, or any connected sensor shall be managed as a normal non-monitored sensor.
S3	Sensor monitored during both the opening and the closing stage	The sensor monitored during both the opening and closing stage is managed.

In case of incorrect connection or of sensor malfunction, a blinking "F" is displayed on the control unit, followed by a number:

F1	Sensore monitorato solo in apertura	The safety opening sensor is not connected or does not work properly
F2	Sensore monitorato solo in chiusura	The safety closing sensor is not connected or does not work properly
F3	Sensore monitorato sia in apertura che in chiusura	The safety opening and closing sensors are not connected or do not work properly



DANGER! Prima di effettuare l'acquisizione, verificare attentamente che la configurazione rilevata dalla centrale, sia adeguata all'impianto e verificare che tutte le sicurezze vengano rilevate correttamente. In caso contrario, le sicurezze potrebbero non funzionare e il movimento automatico delle ante, potrebbe causare gravi danni a cose e/o persone con rischio di lesioni mortali.

20) STATE INDICATIONS

INDICATION	DESCRIPTION
OP fixed	DOOR OPEN
OP blinking	DOOR OPENING
CL fixed	CLOSED DOOR
CL blinking	DOOR CLOSING
St	DOOR STOPPED

21) OPERATING LOGICS Fig. 14

With logics switch installed on the header:

- for VISTA SW 260 SXL
 - 1- Stop closed
 - 2- Automatic
 - 3- Stop open
- for VISTA SW 260 MXL
 - 1- Manual (push/pull opening and spring close-back)
 - 2- Automatic
 - 3- Stop open

INSTALLATION MANUAL

With logics selector installed (the header switch is disabled):

LOGIC	DESCRIPTION
Manual	In this logic the controls connected to START 1 and START2 are disabled. Opening and closing are manual. The opening and closing safety sensors are only active in case of motor opening for disabled people.
1 radar	EXIT ONLY RADAR: Only the START 2 input of the electronic control board is monitored. A signal from a sensor connected to this input causes the leaf to open and then to close. The locking of the door in its closed position by lock or motor (if no lock has been selected) depends on the lock type in use and on the setting of parameter 14.
2 radar	ENTRY AND EXIT RADAR: Both the START1 and the START2 inputs of the electronic control board are monitored. A signal from a sensor connected to one of these inputs causes the leaf to open and then to close. The locking of the door in its closed position by lock or motor (if no lock has been selected) depends on the lock type in use and on the setting of parameter 14.
Stop closed	The door is locked in its closed state. The automation issues the full leaf closing command. In this logic the START1 and START2 inputs of the electronic control board are not monitored; if present, the electric lock locks the leaf. If there is no electric lock, the door is locked using the motor.
Stop open	The door is locked in its open state. The automation issues the full leaf opening command. In this logic the START1 and START2 inputs of the electronic control board are not monitored.
Anti-crushing during opening	While opening, the leaf bumps into an obstacle that stops its motion. The automation stops for a few seconds the motion of the leaf, then fully closes it back at reduced speed. The sensitivity value can be changed by editing parameter 06 (see the paragraph "Display operating parameter management").
Anti-crushing during closing	While closing, the leaf bumps into an obstacle that stops its motion. The automation immediately reverses the motion of the leaf and fully opens it back. The leaf shall then close back at reduced speed. The sensitivity value can be changed by editing parameter 06 (see the paragraph "Display operating parameter management").

22) VISTA SW 260 MASTER/SLAVE Fig. 18

VISTA SW 260 Master/Slave is a connection between two automations for dual leaf doors.

You can perform this connection in two ways:

- with or without overlapping with two single VISTA SW 260, each installed on a leaf but performing the connection between them Fig. 18.a
- with two single VISTA SW 260 joint with each other by an extension kit Fig. 18.2:

22.2) BOARD CONNECTION Fig. 18.3

Through a connection between the terminal boxes of the selector, they communicate with each other and exchange the information required for the dual leaves to operate properly. The base concept is defining a "Master" board that processes the operating logic and a "Slave" board that executes the commands sent by the Master.

WARNING!: for both cases define, before performing all the connections, the Master leaf and the Slave leaf.

MASTER LEAF: the first one that opens, the last one that closes (in case of offset)

SLAVE LEAF: the last one that opens, the first one that closes (in case of offset).

Connect the two terminal boxes of the selector to ensure the communication between the two boards and the proper operation of the two automations. Set on the MASTER board and on the SLAVE board the values listed in the table:

ID	DESCRIPTION	ADJUSTMENTS	DEFAULT
13	Mode Single/Dual	0 = Single	0
		1 = Dual Master	
		2 = Dual Slave	

Depending on whether the leaf movement needs to be offset or not, set the following values:

- synchronous leaves on MASTER board, parameter 21=0 and 22=0 (applying to case B)
- non-synchronous leaves on MASTER board, parameter 21 > 0 and 22 > 0 (applying to cases A and BD)

ID	DESCRIPTION	ADJUSTMENTS	DEFAULT
21	Offset Dual opening	RANGE: 0 ÷ 100 OPENING offset in 100ms units (if 0, synchronised)	0
22	Offset Dual closing	RANGE: 0 ÷ 100 CLOSING offset in 100ms units (if 0, synchronised)	0

OPERATION	DESCRIPTION
Electric lock	Piloting is allowed (along with the relevant logics) on both boards, like for single automations.
Push & Go	It can be activated on both boards, like for single automations. If an attempt to open a leaf is detected, both will open.
Anti-crushing safety functions	Managed separately and independently by both boards. <ul style="list-style-type: none"> - If a board detects the activation of an anti-crushing function during closing, it stops the motion of both leaves and slowly moves them to the fully open position. - If a board detects the activation of an anti-crushing function during opening, it stops the motion of the relevant leaf and slowly moves them to the fully closed position. The other leaf, which meanwhile has reached the fully open position, shall wait for the leaf concerned to finish before proceeding with the closing stage.

WARNING!:

- the two automations must be connected to the same power supply branch;
- no switches or fuses must be interposed between the two operators;
- any existing devices (KEY, START 1, START 2) must only be connected to the MASTER board;
- the safety sensors (SAFE OPEN and SAFE CLOSE), instead, must be separately connected and managed on both boards;

- the selector (optional) must only be connected to the MASTER board. If any parameters are edited from the selector, the edited parameters shall be the same on both boards;
- the start-up must only be performed from the MASTER board;
- during LP, the first leaf to move shall be the MASTER one, and it shall be stopped at the maximum desired opening. After that, the SLAVE leaf shall start moving as well; it too shall be stopped at the maximum desired opening. Once the LP procedure is completed (fixed CL on the displays), both leaves shall fully close.

22.3) EXTENSION CASING KIT Fig. 18.2

An extension casing kit to be installed between the two automations is available as an optional.

Installation of the extension casing kit (optional): measure the centre-to-centre distance between the hinges "I", then use the following formula to determine the base and cover cuts

Base/cover cuts = I-1145mm

- a. Install the first operator and insert the base into the relevant housing on the header exterior.
- b. Install the second operator and drill the two inner headers to lead the synchronisation cable through.
- c. Close the central section with the cover and screw it using the pre-arrangement on the headers.
- d. Close the two operators with the respective covers.

23) INTERLOCK CONNECTION AND USAGE Fig. 19

The control unit of the automation is ready to operate in interlocked mode (on both single and double leaf installation) by means of connection with an electronic control unit of the same family.

In interlocked operation, the opening of a door can only occur if the other one is not moving, i.e. is not in operation.

To interlock two automations, after performing the connections mentioned in the previous page, proceed as follows:

1. Set an opening priority (in the event of simultaneous opening requests from the sensors on both doors, you need to set an opening priority):

- Define a board WITH PRIORITY
- Define a board WITHOUT PRIORITY

2. - Set on the board WITH PRIORITY:

15	AUX-IN 1 auxiliary input configuration	2= Interlock of the door WITH PRIORITY
17	AUX-OUT auxiliary output configuration	1 = Door Open state

3. - Set on the board WITHOUT PRIORITY:

15	AUX-IN 1 auxiliary input configuration	3= Interlock of the door WITH-OUT PRIORITY
17	AUX-OUT auxiliary output configuration	1 = Door Open state

In the event of simultaneous opening signals, the door selected as WITH PRIORITY shall open.

24) ERROR MESSAGES

Diagnostics and indications	
Indications	Descriptions
E i	Waiting for system parameter initialisation (LP self-learning procedure)
E5	Main-Key missing
E6	Supervised sensor configuration error (You need to set parameter iB)
E 7-5	Overcurrent detection
E 7-6	Movement time-out (over 60")
E 7-R	Voltage overcharge Power supply out of tolerance
EB- i	Motor and Encoder connection test error (Check the motor and encoder connection)
EB-B	Encoder diagnostic error
EB-R	Power supply overcharge
E9	Safety function activation

The following errors:
 E3 / E4 / E 7-2 / E 7-3 / E 7-4 / E 7-7 / E 7-8 / E 7-9 / E 7-b / E 7-c / E 7-F / EB-2 / EB-3 / EB-4 / EB-5 / EB-6 / EB-7 / EB-9 / EB-b
 refer to transient faults.
 If they persist, replace the board and send it to the manufacturer, specifying the displayed error code.

25) TROUBLESHOOTING

DESCRIPTION	INDICATION ON DISPLAY	CAUSE/SOLUTION
The door does not open	None	Check the mains power supply/check whether the ON/OFF switch on the header is turned to OFF.
The door does not open	CL fixed	The logic selector is turned to stop closed-switch to a different logic. The logic selector on the header is turned to logic I – turn it to 0.
The door stays open	Fixed OP	The logic selector is turned to stop open-switch to a different logic An opening control - like start1/ start2/emergency opening -is engaged – check the respective inputs. An obstacle prevents motion/ remove it.
The door does not open / The Lp parameter acquisition does not start	St fixed	Key contact engaged/Safety opening sensor activated – check the key contact/Remove any obstacles or check and/or calibrate the sensor.
The door does not open / but the automation tries to open	OP followed by St followed by CL	Lock/electric lock blocked / release the lock/electric lock. Incorrect electric lock setting / set properly.
The door reverts its motion during closing	Op blinking	The door motion activates the opening control of the safety closing sensor – check and/or calibrate the sensor. A friction triggers the motion reversal-- eliminate the friction
The door stops during the opening stage, then it closes back	Op blinking followed by CI blinking	A friction triggers the stop and the subsequent motion reversal-- eliminate the friction.

1) GÉNÉRALITÉS

Entretoise motorisée pour portes à battant automatiques, munie de tableau de commande. Des accessoires permettant de compléter l'installation sont disponibles.

2) CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES	
Largeur vantail	Mini 600 mm Maxi 1400mm
Poids vantail	Cf. Fig. 11
Vitesse ouverture	maxi 70°/s - mini 20°/s (3s - 6s)
Vitesse fermeture	maxi 40°/s - mini 10°/s (4s - 15s)
Couple maximal	35 Nm
Angle d'ouverture maxi	110°
Dimensions entretoise	Cf. Fig. 2
Poids de l'actionneur	9 kg environ
CARACTÉRISTIQUES ÉLECTRIQUES	
Alimentation	230V ±10% AC 50/60Hz
Fusibles	F 6.3A L
Alimentation des accessoires	15Vdc - 12W MAX
Puissance nominale	85W
Plage de température	de -10°C à + 50°C
Cycle de fonctionnement	Continu à 25°C
Anti-Écrasement	Limitation automatique de force en présence d'obstacles
Batterie de secours	En option
Degré de protection	IP 40

3) PRÉDISPOSITION DE L'INSTALLATION ÉLECTRIQUE

Préparer l'installation électrique (Fig. 1) en se conformant aux normes en vigueur. Séparer soigneusement les branchements d'alimentation de réseau et les branchements de service (photocellules, linteaux sensibles, dispositifs de commande, etc.). Séparer soigneusement les connexions d'alimentation provenant du secteur de celles de sécurité à très basse tension.

4) IDENTIFICATION DES PARTIES Fig. 5

L'automatisation est formée par:

01	Plaque de base
02	Groupe de transmission avec moteur à ressort
03	Circuit électronique
04	Alimentation de commutation
05	Plaque de tête avec interrupteur ON/OFF et logiques
06	Carter
07	Groupe de batteries (en option)
08	Plaque de tête
09	Kit d'extension de bras H=50mm (en option)
10	Kit d'extension de bras H=70mm (en option) - 2x09
11	Kit d'extension de bras H=90mm (en option) - 3x09

Les accessoires suivants, en option, permettent de compléter l'installation:

- VISTA SEL SW Tableau à boutons-poussoirs fonctions numériques
- ASW 260 XL RIGIDE, BRAS À GLISSIÈRE À TIRER SW 260 XL
- ASW 260 XL ARTICULÉ BRAS ARTICULÉ À POUSSER SW 260 XL
- EXT ASW 260 XL +20 FIXATION POUR BRAS +20 SW 260 XL

5) MODE DE FIXATION Fig. 4

- Démontage des composants Fig. 4.1
- Fixation de l'entretoise portante Fig. 4.2

7) INSTALLATIONS POSSIBLES Fig. 3

- Avec BRAS GLISSIÈRE, à tirer, utilisé lorsque l'automatisation est installée du même côté que l'ouverture de la porte)
- Avec BRAS ARTICULÉ, à pousser, utilisé lorsque l'automatisation est installée du côté opposé à celui de l'ouverture de la porte).

7.1) INSTALLATION BRAS À GLISSIÈRE Fig. 6

- Type d'extension, Fig. 6.1

A - PRÉPARATION DES TROUS POUR LE PASSAGE DES CÂBLES

Pour les trous de fixation, utiliser le gabarit adhésif ou la base. Les trous doivent être adaptés au type de vis utilisées (non fournies). Pour le passage des câbles, prévoir des trous aux emplacements indiqués dans la figure.

Pour un bon positionnement, toujours utiliser l'axe des charnières du vantail comme référence principale.

-Vantail à ouverture à gauche, Fig. 6.A.1

-Vantail à ouverture à droite Fig. 6.A.2

B - FIXATION DU BRAS À GLISSIÈRE

Utiliser des vis adaptées au type de serrage pour la fixation du guide (non fournies).

-Vantail à ouverture à gauche, Fig. 6.B.1

-Vantail à ouverture à droite, Fig. 6.B.2

C - PRÉMONTAGE DU PATIN

Prémontier le patin comme indiqué dans la figure et l'enfiler dans le guide (le cas échéant, monter la butée mécanique en option). Monter les plaquettes de fermeture et le couvercle.

En desserrant la vis « A » et en dévissant la vis « B », il est possible d'ouvrir le couvercle pour accéder aux vis de fixation du guide « C ».

-Vantail à ouverture à gauche, Fig. 6.C.1

-Vantail à ouverture à droite Fig. 6.C.2

D - FIXATION DU BRAS À GLISSIÈRE À L'AUTOMATISME ET PRÉCONTRAINTES DU RESSORT

ATTENTION ! La vis marquée et indiquée par la lettre « X » représente l'élément de blocage mécanique du ressort QUI NE DOIT JAMAIS ÊTRE DÉPOSÉ avant d'avoir terminé la procédure de choix de la précontrainte du ressort et d'avoir fixé de manière solidaire le bras au vantail et à l'automatisme.

- Précontrainte A d'usine (valeur du couple ~14,0 Nm - utiliser une clé dynamométrique) Fig. 6.D.1. Monter le bras avec le vantail en position de fermeture et **le fixer à l'automatisme au moyen de la vis M8 prévue**, puis suivre le schéma de fixation finale.

- Précontrainte moyenne B (valeur du couple ~12,0 Nm - utiliser une clé dynamométrique) Fig. 6.D.2. En partant de la position de vantail fermé (précontrainte maximale), faire pivoter le bras de 3 dents dans le sens d'ouverture et **le fixer à l'automatisme au moyen de la vis M8 prévue**, puis suivre le schéma de fixation finale.

- Précontrainte minimale C (valeur du couple ~10,0 Nm - utiliser une clé dynamométrique) Fig. 6.D.3. En partant de la position de vantail fermé (précontrainte maximale), faire pivoter le bras de 6 dents dans le sens d'ouverture et **le fixer à l'automatisme au moyen de la vis M8 prévue**, puis suivre le schéma de fixation finale.

E - SCHEMA DE FIXATION FINALE

- Visser le bras au vantail en accouplant le trou taraudé du bras à l'arbre d'accouplement du patin (couple de serrage de la vis M8 = 20 Nm - utiliser une clé dynamométrique). Selon la précontrainte choisie, la position est la suivante : voir le tableau de la figure 6.E.1

- Une fois le bras raccordé à l'automatisme et au vantail et après avoir contrôlé que toutes les opérations de fixation nécessaires ont été exécutées, enlever l'élément de blocage du ressort, voir Fig. 6.E.2

- Visser la vis dans le « trou à vis » comme indiqué dans la Fig. 6.E.3

7.2) INSTALLATION DU BRAS AUTOMATIQUE Fig. 7

- Type d'extension, Fig. 7.1

A - PRÉPARATION DES TROUS POUR LE PASSAGE DES CÂBLES

Pour les trous de fixation, utiliser le gabarit adhésif ou la base. Les trous doivent être adaptés au type de vis utilisées (non fournies). Pour le passage des câbles, prévoir des trous aux emplacements indiqués dans la figure.

Pour un bon positionnement, toujours utiliser l'axe des charnières du vantail comme référence principale.

-Vantail à ouverture à gauche, Fig. 7.A.1

-Vantail à ouverture à droite Fig. 7.A.2

B - FIXATION DU BRAS ARTICULÉ Fig. 7.B.1

TOUJOURS monter le bras articulé avec la porte fermée et **ne JAMAIS enlever la vis de blocage de précontrainte du ressort** pendant les phases d'installation du bras. La vis ne doit être enlevée qu'APRÈS sélection de la précontrainte à utiliser et exécution correcte de la procédure.

Ceci s'applique également aux vantaux s'ouvrant à droite, en exécutant les mêmes opérations de manière opposée.

- Cotes de fixation du support sur le vantail Fig. 7.B.2

- Fixation du bras à l'automatisme au moyen de la vis M8 fournie Fig. 7.B.3

- Fixer l'écrou M10 pour bloquer la tige télescopique Fig. 7.B.4

C - FIXATION DU BRAS À GLISSIÈRE À L'AUTOMATISME ET PRÉCONTRAINTES DU RESSORT

ATTENTION ! La vis marquée et indiquée par la lettre « X » représente l'élément de blocage mécanique du ressort QUI NE DOIT JAMAIS ÊTRE DÉPOSÉ avant d'avoir terminé la procédure de choix de la précontrainte du ressort et d'avoir fixé de manière solidaire le bras au vantail et à l'automatisme.

- Précontrainte A d'usine (valeur du couple ~14,0 Nm) Fig. 7.C.1. Fixer le bras **avec le vantail en position de fermeture (opération effectuée au préalable)**

- Précontrainte moyenne B (valeur du couple ~12,0 Nm) Fig. 7.C.2. En partant de la position de vantail fermé (précontrainte maximale), séparer le bras au niveau de la pointe en démontant l'articulation (voir figure) puis **faire pivoter la partie NON télescopique** (celle qui est fixée à l'automatisme) **de 3 dents dans le sens d'ouverture et la visser à nouveau à l'automatisme.** Une fois cette opération effectuée, la partie télescopique (fixée au vantail) et la partie fixe du bras devront à nouveau être raccordées en remontant l'articulation. Une fois l'opération effectuée, le vantail sera légèrement ouvert, comme sur la figure (**BLOQUÉ PAR LA VIS DE BLOCAGE DU RESSORT**).

- Précontrainte minimale C (valeur du couple ~10,0 Nm) Fig. 7.C.3. Si cette option est sélectionnée, en partant de la position de vantail fermé (précontrainte maximale), séparer le bras au niveau de la pointe en démontant l'articulation (voir le détail) puis **faire pivoter la partie NON télescopique** (celle qui est fixée à l'automatisme) **de 6 dents dans le sens d'ouverture et la visser à nouveau à l'automatisme.** Une fois cette opération effectuée, la partie télescopique (fixée au vantail) et la partie fixe du bras devront à nouveau être raccordées en remontant l'articulation. Une fois l'opération effectuée, le vantail sera légèrement ouvert, comme sur la figure (**BLOQUÉ PAR LA VIS DE BLOCAGE DU RESSORT**).

- **Une fois les deux parties du bras reliées, vérifier attentivement que toutes les opérations de fixation ont été effectuées et enlever l'élément de blocage du ressort** Fig. 7.C.4

- VISSER LA VIS Fig. 7.C.5

8) MODIFICATION DE LA PRÉCONTRAINTE DU RESSORT (uniquement pour VISTA SW 260 SXL) Fig. 8

ATTENTION! - Cette opération doit être effectuée avec la plus grande prudence. **NE JAMAIS desserrer ou démonter le bras du vantail avant d'avoir remonté la vis de blocage du ressort.**

- Aligner à nouveau les repères rouges (s'ils ne sont pas alignés quand le vantail est fermé, ouvrir le vantail jusqu'à ce qu'il soient alignés). Fig. 8.1.

- Revisser la vis en veillant à ce qu'elle entre dans le trou de la couronne dentée de manière à bloquer à nouveau le ressort (en réalignant les repères, les trous doivent correspondre) Fig. 8.2.

- Selon le type de bras installé, répéter toutes les opérations ci-dessus en sachant que:

! Chaque section de denture des fixations du bras correspond à une rotation du bras de 20° et à une réduction (dans le sens d'ouverture) / augmentation (dans le sens de fermeture) de la précontrainte du ressort de 0,8 Nm environ. Fig. 8.3

9) COMPRESSION DU RESSORT (uniquement pour VISTA SW 260 SXL)

ATTENTION! - Cette opération doit être effectuée avec la plus grande prudence. Cette opération doit être effectuée uniquement si le ressort de refermeture n'est plus comprimé en raison de la mauvaise exécution des procédures d'installation.

L'automatisme est fourni avec le ressort de fermeture déjà précontraint à une valeur prédéfinie indiquée par un repère rouge aligné entre la chaîne et la structure.

Si, en raison d'une erreur due à une mauvaise exécution des procédures indiquées, le ressort n'est plus comprimé, les opérations suivantes sont nécessaires pour le comprimer à nouveau :

- 1 - Séparer les bras éventuellement déjà installés
- 2 - Si l'automatisme est déjà fixé au mur, le laisser en place et ne pas le démonter
- 3 - Si l'automatisme n'est pas encore monté, effectuer l'opération sur l'établi
- 4 - Alimenter l'automatisme
- 5 - Lorsque la touche « + » du circuit électronique est pressée, le moteur commence à comprimer le ressort. Comprimer le ressort jusqu'à ce que les repères rouges soient alignés.
- 6 - S'il est nécessaire de revenir en arrière car l'alignement des repères a été dépassé, utiliser la touche « - » du circuit électronique.
- 7 - Une fois les repères alignés, **SANS COUPER L'ALIMENTATION**, revisser la vis de blocage du ressort dans son siège.

À ce stade, l'automatisme est prêt à être remis en fonction.

10) BRANCHEMENT DE L'ALIMENTATION ÉLECTRIQUE Fig. 10

- Vérifier que les données de la plaque signalétique correspondent à celles du réseau électrique.

- Prévoir un interrupteur bipolaire ayant une distance entre les contacts supérieure ou égale à 3 mm.

- Vérifier que le système est équipé d'une protection adaptée contre les surtensions.

- S'assurer de l'absence de bord coupant pouvant endommager le câble.

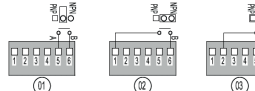
11) TABLEAU DE COMMANDE Fig. 12

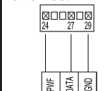
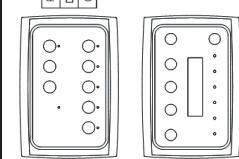
11.1 CONNEXIONS Fig. 12.1

AVERTISSEMENTS – Pendant les opérations de câblage et de montage, respecter les normes en vigueur et les principes de la bonne technique.

Les conducteurs alimentés à très faible tension de sécurité (24 V) doivent être physiquement séparés des conducteurs à basse tension ou bien être dûment isolés avec une isolation supplémentaire d'au moins 1 mm.

Les conducteurs doivent être fixés par un système supplémentaire à proximité des bornes, par exemple à l'aide de bandes.

Borne	Définition	Description
1-2	--	Alimentation 15 Vcc - 12 W max. (*) Uscita per alimentazione sensori o altri dispositivi
3-8	NO	Entrée secondaire 2 Contact d'entrée avec des fonctions configurables comme indiqué dans le tableau des paramètres. (Voir le paragraphe 12)
4-8	NO	Entrée secondaire 1 Contact d'entrée avec des fonctions configurables comme indiqué dans le tableau des paramètres. (Voir le paragraphe 12)
5-6	NO	Sortie secondaire configurable comme indiqué dans le schéma: 
7-8	NC	Test Open Test du capteur de sécurité en ouverture
8-9	NC	Safe Open Contact du capteur de sécurité en ouverture. Si le capteur de sécurité monté sur la partie du vantail qui s'ouvre est relié au circuit électronique, « Safe Open » détecte un obstacle en phase d'ouverture et interrompt rapidement le mouvement du vantail. Si l'obstacle n'est plus détecté, le vantail reprend son mouvement d'ouverture puis se ferme à la vitesse normale. Les éléments détectés par les capteurs en phase de fermeture n'entraînent aucune réaction du système et la porte continue sa course. En cas d'installation avec un vantail s'ouvrant à proximité d'un mur (dans un couloir par exemple), il est nécessaire de saisir une valeur (% de la course totale) à laquelle le capteur ne détecte pas le mur comme un obstacle. Cette valeur peut être modifiée au moyen du paramètre 20 (voir le paragraphe « Gestion des paramètres de fonctionnement de l'affichage »).

Borne	Définition	Description
10-11	--	Alimentation 15 Vcc - 12 W max. (*) Sortie d'alimentation des capteurs ou d'autres dispositifs
12-13	NC	Safe Close Contact du capteur de sécurité en fermeture. Si le capteur de sécurité monté sur la partie du vantail qui se ferme est relié au circuit électronique, « Safe Close » détecte un obstacle en phase de fermeture et interrompt et inverse rapidement le mouvement du vantail, l'ouvre entièrement à la vitesse standard, puis le referme à la vitesse normale. Les éléments détectés par les capteurs en phase d'ouverture n'entraînent aucune réaction du système et la porte continue sa course.
13-14	NC	Test Close Test du capteur de sécurité en fermeture.
15-16	NC	Key Commande de la clé. Signal de blocage. Il est possible de relier des dispositifs de fermeture, par exemple une clé électronique, un sélecteur à clé, un transpondeur, etc. Si le signal s'ouvre, la centrale commande la fermeture complète des vantaux (quelle que soit la position dans laquelle ils se trouvent). Tant que le signal n'est pas refermé, la porte reste fermée et aucun périphérique externe n'est détecté (y compris les sélecteurs multilogique). Le signal doit être court-circuité au moyen de COM si aucun dispositif n'est relié.
17-18	--	Alimentation 15 Vcc - 12 W max. (*) Sortie d'alimentation des capteurs ou d'autres dispositifs
19-20	NO	Start 2 Signal d'ouverture. Il est possible de relier des dispositifs pour la commande de l'ouverture des vantaux. La fermeture de ce signal cause l'ouverture des vantaux. Ce signal est surveillé dans la logique 2 Radars et dans la logique 1 Radar.
20-21	NO	Start 1 Signal d'ouverture. Il est possible de relier des dispositifs pour la commande de l'ouverture des vantaux. La fermeture de ce signal cause l'ouverture des vantaux. Ce signal est surveillé uniquement dans la logique 2 Radars.
22-23	--	Lock Sortie d'alimentation de serrure électrique 12 Vcc ou 24 Vcc 500 mA max. ATTENTION! Effectuer la configuration suivant les indications du paragraphe correspondant.
24-27-29	NO	Connecteur de sélecteur Raccordement au sélecteur de base/avancé.  
25-26-28	NO	Connecteur de sélecteurs Préparation pour la connexion de sélecteurs NON DISPONIBLE

(*) Puissance disponible totale à diviser entre toutes les sorties d'alimentation.

11.2 GESTION DES PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT COMMUTATEURS DIP Fig. 13

DIP	Logique	Barrer le réglage effectué	Description	Default
1	Type d'automatisme	OFF	Moteur	OFF
		ON	Ressort	
2	Type de bras	OFF	Articulé	OFF
		ON	À glissière	
3	LOW ENERGY (Voir le tableau)	OFF	Normal	OFF
		ON	Low Energy	
4	PUSH&GO (Voir le tableau)	OFF	Désactivé	OFF
		ON	Activé	

LOW ENERGY	L'automatisme s'ouvre et se ferme à vitesse réduite. Régler les temps d'ouverture et de fermeture en fonction des poids et de la largeur de la porte en se référant au tableau:						
	Largeur du vantail (mm)	Poids du vantail (kg)					
			50	60	70	80	90
		750	3,0s	3,0s	3,0s	3,0s	3,5s
		850	3,0s	3,0s	3,5s	3,5s	4,0s
	1000	3,5s	3,5s	4,0s	4,0s	4,5s	
	1200	4,0s	4,5s	4,5s	5,0s	5,5s	
les temps indiqués concernent l'ouverture de 0° à 80° et la fermeture de 90° à 10°.							
PUSH&GO	Le déplacement manuel du vantail de sa position de fermeture entraîne une manœuvre automatique d'ouverture et de fermeture.						

ATTENTION : chaque fois que vous modifiez le DIP, validez-le en procédant à une REINITIALISATION de la carte, en l'éteignant et en la rallumant.

11.3) FONCTIONNEMENT A BASSE ENERGIE

Une porte basse énergie (pas plus de 1,69 J) doit être réglée de façon à ce que:

- Les temps minimum de fermeture du vantail (de 90° à 10°) soient égaux ou supérieurs aux valeurs du Tableau 1.
 - Le temps minimum de ralentissement du vantail à la fermeture (dernières 10°) doit être au moins égal à 1,5 s.
 - La force nécessaire pour maintenir le vantail arrêté ne doit pas dépasser 67 N dans tous les points de la manœuvre de fermeture ou d'ouverture (appliquée u bord principal de fermeture dans le sens de la course);
 - En cas d'interruption de l'alimentation ou d'une panne du moteur, vous pouvez débloquer le vantail avec une force inférieure à 67N et ouvrir le vantail avec une force de 90N maximum (applicable au bord principal de fermeture dans le sens de la course).
- Remarque: une force statique de fermeture jusqu'à 150N est cependant admise lorsque l'ouverture entre le bord principal de fermeture et celui de butée est ≤ 8 mm

Tableau 1 - Temps minimum de fermeture du vantail.

Largeur du vantail (mm)	Poids du vantail (kg)				
	50	60	70	80	90
750 mm	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,5 s
850 mm	3,0 s	3,0 s	3,5 s	3,5 s	4,0 s
1.000 mm	3,5 s	3,5 s	4,0 s	4,0 s	4,5 s
1.200 mm	4,0 s	4,5 s	4,5 s	5,0 s	5,5 s

Pour modifier la vitesse de fermeture consultez le paragraphe 12.

12) GESTION DES PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT AFFICHEUR

Les deux écrans à 7 segments et 4 boutons permettent de gérer les principaux paramètres et les options avancées pour la gestion optimale de l'automatisme dans ses différents types d'installations. Pour voir correctement l'afficheur, positionner le cavalier JP2 en fonction du côté d'ouverture du vantail en suivant les flèches indiquées dans la figure 17.

Mode de programmation :

- Sélectionner le paramètre à modifier au moyen des touches [+] ou [-], pendant cette phase l'indication à l'écran est fixe.
- Presser la touche [ENT]. L'écran affiche la valeur enregistrée dans le circuit. Cette indication clignote.
- Il est possible de modifier la valeur au moyen des touches [+] o [-]. Pour confirmer la modification presser la touche [ENT], l'écran revient aux chiffres concernant le paramètre modifié.
- Presser la touche [ESC] pour sortir du mode de modification des paramètres.

Remarque: Au cours de la phase de sélection/modification des paramètres, un time-out est activé : si aucune pression sur les touches n'est détectée pendant plus de 10 secondes, le système quitte la phase de programmation.

PARAMÈTRE	DÉFINITION	MINI	MAXI	DÉFAUT	PERSONNELS	DESCRIPTION
01	Vitesse ouverture [°/s]	20	70	60		Vitesse du moteur en ouverture (Étapes de réglage 5°/s).
02	Vitesse fermeture [°/s]	10	40	20		Vitesse du moteur en fermeture (Étapes de réglage 5°/s).
03	Temps de pause Normal [s]	0	60	0		Temps d'attente avant la fermeture automatique. 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
04	Temps de stationnement handicapés [s]	5	60	5		Temps d'attente avant la fermeture automatique en utilisant la commande d'ouverture handicapés ou en Low Energy (Étapes de réglage 1s). 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
05	VISTA SW 260 SXL: Vitesse fermeture à ressort	1	9	5		Vitesse de fermeture à ressort (1=vitesse minimum, 9=vitesse maximum).
	VISTA SW 260 MXL: Anti-vent avec porte fermée	0	9	0		Règle la force anti-vent avec la porte fermée (0= coupe-vent désactivé, 1= coupe-vent au minimum, 9= coupe-vent au maximum).
06	Force ouverture et Force fermeture (anti-crasement)	1	9	5		Force exercée par le vantail en ouverture et en fermeture avant de générer une alarme obstacle (1=più sensible ; 9=meno sensible).
07	Accélération et décélération	5	30	30		Vitesse d'accélération et de décélération (Étapes de réglage 1).
08	Angle d'approche	10	40	20		Règle l'angle d'approche (la fermeture est 1/2 de l'ouverture).
09	Tension serrure électrique	0	1	0		0 = sortie serrure électrique à 12V---
						1 = sortie serrure électrique à 24V---
10	Type serrure électrique	0	6	0		0 = pas utilisée Pour les différents types de serrures électriques utilisables, voir le paragraphe « GESTION DES SERRURES ÉLECTRIQUES ».
11	Temps de gestion serrure électrique / Retard ouverture de déverrouillage serrure	0	9	2		Le temps dépend du type de serrure électrique : voir le paragraphe « GESTION DES SERRURES ÉLECTRIQUES ».
12	Force de fermeture de la serrure électrique	0	9	5		Force exercée par le vantail pour permettre l'accrochage de la serrure.

MANUEL D'INSTALLATION

PARAMÈTRE	DÉFINITION	MINI	MAXI	DÉFAUT	PERSONNELS	DESCRIPTION
13	Mode Simple/Double	0	4	0		0 = Simple
						1 = Double Master – raccordement bornier
						2 = Double Slave – raccordement bornier
						3 = Double Master – raccordement CAN (Réseau de Zone de Contrôleur)
						4 = Double Slave – raccordement CAN (Réseau de Zone de Contrôleur)
14	Activation de la serrure électrique en fonction de la logique sélectionnée	0	3	3		0 = Jamais
						1 = Un Radar EXT
						2 = Deux Radars, Un Radar INT
						3 = Toujours (1 Radar INT, 1 Radar EXT, 2 Radars)
15	Configuration de l'entrée secondaire AUX-IN 1	0	16	0		0 = Ouverture Mobilité réduite
						1 = Ouverture d'urgence
						2 = Interverrouillage de la porte avec priorité
						3 = Interverrouillage de la porte sans priorité
						4 = Feedback de déblocage de la serrure
						5 = Commande de déblocage de la serrure
						6 = Commande simple avec mode de fonctionnement Master/Slave
						7 = Activation du mode Stand-by
						8 = Sortie de la porte du mode Stand-by
						9 = Pas à pas (1 impulsion ouvre, 1 impulsion ferme)
						10 = Ouverture d'urgence anti incendie
						11 = Réglage Logique Manuel
						12 = Réglage Logique Arrêt fermé
						13 = Ouverture Mobilité réduite en mode manuel
						14 = Pas à pas avec refermeture automatique (temps de pause en minutes et non en secondes)
						15 = Contact Porte fermée
16 = Sélection Ouverture totale ou partielle						
16	Configuration de l'entrée secondaire AUX-IN 2	0	16	1		0 = Ouverture Mobilité réduite
						1 = Ouverture d'urgence
						2 = Interverrouillage de la porte avec priorité
						3 = Interverrouillage de la porte sans priorité
						4 = Feedback de déblocage de la serrure
						5 = Commande de déblocage de la serrure
						6 = Commande simple avec mode de fonctionnement Master/Slave
						7 = Activation du mode Stand-by
						8 = Sortie de la porte du mode Stand-by
						9 = Pas à pas (1 impulsion ouvre, 1 impulsion ferme)
						10 = Ouverture d'urgence anti incendie
						11 = Réglage Logique Manuel
						12 = Réglage Logique Arrêt fermé
						13 = Ouverture Mobilité réduite en mode manuel
						14 = Pas à pas avec refermeture automatique (temps de pause en minutes et non en secondes)
						15 = Contact Porte fermée
16 = Sélection Ouverture totale ou partielle						
17	Configuration de la sortie secondaire AUX-OUT	0	5	0		0 = Interverrouillage
						1 = État Porte ouverte
						2 = État Porte fermée
						3 = Avarie
						4 = Répétition de la commande de la serrure
						5 = Porte en mouvement
18	Configuration des capteurs de sécurité	0	3	0		0 = Surveillance désactivée
						1 = Surveillance active pour le capteur en fermeture
						2 = Surveillance active pour le capteur en ouverture
						3 = Surveillance active pour le capteur en ouverture et en fermeture
19	Adresse Multi Master	0	15	0		0 = Pas de gestion du Multi-Master
						0 ÷ 15 = adresse univoque pour les connexions Multi-Master
20	Exclusion de la sécurité d'ouverture [%]	0	40	0		Angle d'exclusion de la sécurité en ouverture, pourcentage de la course totale.
21	Décalage d'ouverture Master/ Slave [s]	0	100	0		Temps de retard à l'ouverture du moteur Slave par rapport au moteur Master. Incréments de 100 ms

MANUEL D'INSTALLATION

PARAMÈTRE	DÉFINITION	MINI	MAXI	DÉFAUT	PERSONNELS	DESCRIPTION
22	Déphasage Fermeture Connexion Master/Slave [s]	0	100	0		Temps de retard à la fermeture du moteur 1 master par rapport au moteur slave Step de 100ms
23	Polarité entrée ESPE OPEN	0	1	1		0 = N.O. Normalement ouvert
						1 = N.C. Normalement fermé
24	Polarité entrée ESPE CLOSE	0	1	1		0 = N.O. Normalement ouvert
						1 = N.C. Normalement fermé
25	Polarité entrée KEY	0	1	1		0 = N.O. Normalement ouvert
						1 = N.C. Normalement fermé
26	Polarité entrée START 1	0	1	0		0 = N.O. Normalement ouvert
						1 = N.C. Normalement fermé
27	Polarité entrée START 2	0	1	0		0 = N.O. Normalement ouvert
						1 = N.C. Normalement fermé
28	Polarité entrée AUX IN1	0	1	0		0 = N.O. Normalement ouvert
						1 = N.C. Normalement fermé
29	Polarité entrée AUX IN2	0	1	0		0 = N.O. Normalement ouvert
						1 = N.C. Normalement fermé
30	Polarité entrée AUX OUT	0	1	0		0 = N.O. Normalement ouvert
						1 = N.C. Normalement fermé
31	Réglage du poids du vantail	0	3	0		0 = Automatique (détecté pendant l'autoapprentissage LP)
						1 = Niveau des poids Bas
						2 = Niveau des poids Moyen
						3 = Niveau des poids Élevé
32	Niveau de force pendant la réinitialisation et la procédure LP	0	9	5		Règle la force du moteur à la première manœuvre après une réinitialisation (0 = force minimale, 9 = force maximale)
33	Niveau pourcentage de réduction de l'angle d'ouverture [%]	0	50	0		L'angle d'ouverture, pendant le fonctionnement normal, sera réduit par rapport à celui détecté pendant la procédure d'acquisition des butées de façon à permettre le fonctionnement en absence butée mécanique. (Étapes de réglage 1%)
34	Mode de fermeture en mode non manuel	0	1	0		0 = Refermeture par moteur
						1 = Refermeture par ressort
35	Vitesse d'ouverture Mobilité réduite	0	1	0		0 = Low Energy
						1 = Vitesse définie par les paramètres 1 et 2
36	Fonctionnement avec batterie	0	2	0		0 = fonctionnement standard
						1 = fonctionnement continu
						2 = fonctionnement anti-panique
37	Configuration de l'entrée START 2	1	2	0		0 = Fonctionnement décrit au paragraphe 21
						1 = Ouverture Mobilité réduite: active en logique manuelle
						2 = Ouverture Mobilité réduite: active sur toutes les logiques
38	Type de sélecteur de logique quand le commutateur est utilisé Pour les détails de branchement, consulter la documentation correspondante	1	3	0		0 = sélecteur dans la plaque de tête, logiques normales
						1 = sélecteur rotatif à 3 positions
						2 = sélecteur rotatif à 4 positions
						3 = sélecteur dans la plaque de tête, logique Manuel/Auto
39	Vitesse d'accostage [°/s]	5	15	8		5°/s à 15°/s (incrément de réglage 1°/s)
40	Niveau d'ouverture partielle [%]	50	90	70		50 % à 90 % (incrément de réglage 2 %)
41	Anti-écrasement en fermeture par ressort	0	1	0		0 = arrêt du mouvement
						1 = réouverture par moteur
SD	Réglage par défaut de tous les paramètres et réinitialisation des points				/	Ramène les paramètres aux valeurs par défaut et remet à zéro le trajet acquis. Procédure: 1 Sélectionner commande avec les touches [+] et [-] 2-Appuyer sur [ENT]; 3-Lorsque [-] s'affiche appuyer à nouveau sur [ENT] pendant 5 secondes pour valider. 4-Lorsque [-] disparaît lâcher la touche [ENT]
LP	Acquisition des paramètres du vantail				/	Acquisition du trajet : Procédure: 1 Sélectionner commande avec les touches [+] et [-] 2-Appuyer sur [ENT]; 3-Lorsque [-] s'affiche appuyer à nouveau sur [ENT] pendant 5 secondes pour valider. 4-Lorsque [-] disparaît lâcher la touche [ENT]
in	Informations sur le système					Procédure: 1-Sélectionner commande avec les touches [+] et [-] 2-Appuyer sur [ENT]; 3-Lorsque [-] s'affiche appuyer à nouveau sur [ENT] pendant 5 secondes pour valider. 4-Lorsque [-] disparaît lâcher la touche [ENT] 5-Au terme de l'acquisition confirmer avec [ENT] les capteurs détectés ou [ESC] pour l'annuler.

13) MODE DE FONCTIONNEMENT PORTE (Avec VISTA SEL ou interrupteur de sélection logiques)

RADAR EXTERNE: Seule l'entrée RADAR EXT de la carte électronique de contrôle fait l'objet d'un monitoring. Un signal provenant d'un capteur branché sur cette entrée provoque l'ouverture et ensuite la fermeture du vantail. La serrure électrique, s'il y en a une, verrouille le vantail chaque fois qu'elle atteint la position de fermeture complète.

RADAR INTERNE: Seule l'entrée RADAR INT de la carte électronique de contrôle fait l'objet d'un monitoring. Un signal provenant d'un capteur branché sur cette entrée provoque l'ouverture et ensuite la fermeture du vantail. La serrure électrique, s'il y en a une, verrouille le vantail chaque fois qu'elle atteint la position de fermeture complète.

RADAR FONCTIONNEMENT STANDARD: Les deux entrées RADAR EXT et RADAR INT de la carte électronique de contrôle font l'objet d'un monitoring. Un signal provenant d'un capteur branché sur l'une de ces entrées provoque l'ouverture et ensuite la fermeture du vantail. La serrure électrique, s'il y en a une, verrouille le vantail chaque fois qu'elle atteint la position de fermeture complète.

PORTE FERMÉE LE JOUR: La porte est verrouillée en état fermé. Fonction antipanique active si activée. L'automatisation commande la fermeture complète du vantail. Dans cette logique les entrées RADAR EXT et RADAR INT de la carte électronique de contrôle ne font pas l'objet d'un monitoring; la serrure électrique, s'il y en a une, verrouille le vantail.

PORTE FERMÉE LA NUIT: La porte est verrouillée en état fermé. Fonction antipanique non active si activée. L'automatisation commande la fermeture complète du vantail. Dans cette logique les entrées RADAR EXT et RADAR INT de la carte électronique de contrôle ne font pas l'objet d'un monitoring; la serrure électrique, s'il y en a une, verrouille le vantail.

PORTE COMPLÈTEMENT OUVERTE: La porte est verrouillée dans l'état ouvert. L'automatisation commande l'ouverture complète du vantail. Dans cette logique les entrées RADAR EXT et RADAR INT de la carte électronique de contrôle ne font pas l'objet d'un monitoring.

PORTE AVEC OUVERTURE MANUELLE: Dans cette logique les commandes connectées sur RADAR EXT et RADAR INT sont désactivées. L'ouverture et la fermeture sont manuelles. Le capteur de sécurité à l'ouverture et celui à la fermeture ne sont actifs qu'en cas d'ouverture à moteur pour handicapés.

14) INTERRUPTEUR DE SÉLECTION LOGIQUES Fig. 14

On peut non seulement gérer le sélecteur des logiques mais aussi connecter un interrupteur de sélection des logiques à touche, qui permet de sélectionner les trois logiques principales:

- Porte avec Ouverture manuelle
- Radar fonctionnement standard
- Porte ouverture complète

La présence du sélecteur des logiques qui désactive le fonctionnement de l'interrupteur de sélection des logiques à touche

15) SÉLECTION DU NIVEAU DE FREINAGE (uniquement pour VISTA SW 260 SXL) Fig. 12.2

16) INSTALLATION DES BATTERIES Fig. 9

- Démontez l'alimentation et le circuit Fig. 9.1
- Introduire le pack de batteries fournies sur la tige indiquée, Fig. 9.2
- Revisser l'écrou autobloquant dévissé au préalable (3a) et câbler les batteries comme indiqué (3b) Fig. 9.3
- Remonter l'alimentation et le circuit et introduire le connecteur du câble dans la borne correspondante Fig. 9.4.

17) GESTION DE LA SERRURE ÉLECTRIQUE

PARAMÈTRE	DÉFINITION	MINI	MAXI	DÉFAUT	PERSONNELS	DESCRIPTION
09	Tension de commande de la serrure électrique ⁽¹⁾	0	1	0		0 = 12 VDC
						1 = 24 VDC
10	Types de serrure électrique ⁽²⁾	0	6	0		0 = non utilisée
						1 = serrure électrique à réarmement mécanique à la refermeture
						2 = électroaimant (maglock) - 24 VCC UNIQUEMENT
						3 = verrou électrique
						4 = serrure à moteur
						5 = serrure électrique à réarmement automatique
6 = serrure magnétique (maglock) à retard - 24 VCC UNIQUEMENT						
11	Durée de l'impulsion ou du retard d'ouverture ⁽³⁾	0	9	2		Le temps dépend du type de serrure électrique
12	Force de fermeture de la serrure électrique	0	9	5		Pour assurer la fermeture de la serrure électrique, il est possible de régler la force de fermeture
14	Activation de la serrure électrique en fonction de la logique sélectionnée ⁽⁴⁾	0	3	3		0 = Désactivée
						1 = Un Radar
						2 = Deux Radars
						3 = Un Radar et deux radars
15	Configuration de l'entrée secondaire 1	4	5	0		4 = Feedback de déblocage de la serrure ⁽⁵⁾
						5 = Commande de déblocage de la serrure ⁽⁶⁾
16	Configuration de l'entrée secondaire 2	4	5	1		4 = Feedback de déblocage de la serrure ⁽⁵⁾
						5 = Commande de déblocage de la serrure ⁽⁶⁾
17	Configuration de la sortie secondaire 1	0	5	0		5 = Répétition de la commande de la serrure
18	Configuration de la sortie secondaire 2	0	5	1		5 = Répétition de la commande de la serrure

⁽¹⁾ Il est possible de gérer les serrures électriques de 12 à 24 VCC réglables au moyen du paramètre 09 (voir le paragraphe « GESTION DES PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT DE L'ÉCRAN ») avec une intensité maximale de 500 mA. Pour les électroaimants (Maglock), l'alimentation se fait **uniquement en 24VDC**.

⁽²⁾ È prevista la compatibilità con la seguente tipologia di elettroserrature:

À IMPULSION AVEC RÉARMEMENT À LA FERMETURE	définit la durée de l'impulsion de déverrouillage. Le mouvement du vantail commence l'activation du signal de feedback ou à la fin de l'impulsion.
MAGNÉTIQUE (avec et sans verrou):	définit le retard maximum de la commande de déverrouillage au début du mouvement. Le signal de déverrouillage reste actif jusqu'à ce que la porte se referme.
MOTORSÉE:	définit le retard maximum de la commande de déverrouillage au début du mouvement. Le signal de déverrouillage reste actif jusqu'à ce que la porte se referme.
À IMPULSION AVEC RÉARMEMENT À LA LIBÉRATION DE LA TENSION:	définit la durée de l'impulsion de déverrouillage. Le mouvement du vantail commence l'activation du signal de feedback ou à la fin de l'impulsion. La tension est en outre maintenue sur la serrure jusqu'à l'ouverture de la porte d'environ 10°
MAGNÉTIQUE (maglock) avec retard d'activation à la fermeture	Définit le retard maximum de la commande de réarmement une fois que la porte s'est refermée.

⁽³⁾ Pour certains types de serrures électriques, il est possible de modifier la durée de l'impulsion d'activation ou le retard de l'ouverture du vantail par rapport à la com

mande de déblocage. La signification et la plage de réglage de ce paramètre varient en fonction du type de blocage électrique défini au moyen du paramètre ID .

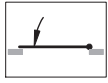
(4) Il est possible de limiter l'utilisation de la serrure (pour les serrures de type 2, 3, 4, 6), uniquement si des logiques de fonctionnement données ont été sélectionnées.

(5) Il est possible de gérer une commande de feedback de la serrure qui indique son état de déblocage: après avoir lancé la commande de déblocage, la centrale électronique attend l'autorisation de la serrure avant de commencer l'ouverture. Si l'autorisation n'arrive pas dans le délai défini, l'automatisme ouvre tout de même la porte.

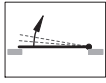
(6) Il est possible d'utiliser une des entrées secondaires comme commande de déblocage manuel de la serrure fonctionnant en parallèle avec la commande de déblocage automatique, et pouvant être utilisée pour ouvrir la porte en mode manuel.

On a prévu la compatibilité avec les types suivants de serrure électrique, configurable avec le paramètre ID (cf. le paragraphe Gestion paramètres de fonctionnement afficheur).

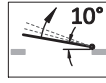
Légendes



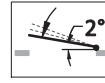
= COUP DE BÉLIER



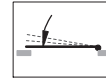
= ACTIVATION
OUVERTURE



= PORTE OUVERTE
DE 10°



= PORTE PRESQUE
FERMÉE



= PORTE
FERMÉE

TYPE	PAR.	VALEUR	FONCTIONNEMENT	SCHÉMA
1 SERRURE ÉLECTRIQUE À RÉARMEMENT MÉCANIQUE À LA REFERMATURE	10	1	Serrure électrique qui, quand elle est alimentée par impulsions, débloque le vantail et se réarme automatiquement à la refermeture de celui-ci. Le coup de bélier est nécessaire pour faciliter le déblocage du vantail.	
	11	RANGE 0÷9 [t=50÷500 ms]		
2 ÉLECTROAIMANT (MAGLOCK)	10	2	Aimant qui, quand il est alimenté, bloque la porte en fermeture et qui, quand il n'est pas alimenté, la débloque. Le coup de bélier n'est pas nécessaire. L'aimant est à nouveau alimenté quand la porte n'est pas encore refermée pour en faciliter la fermeture complète.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
3 VERROU ÉLECTRIQUE	10	3	Serrure électrique qui, quand elle est alimentée, actionne une targette qui bloque la porte. Quand elle n'est pas alimentée, la targette se relève et le vantail est libéré. Le coup de bélier est nécessaire pour faciliter le déblocage du vantail. L'aimant est à nouveau alimenté quand la porte est fermée.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
4 SERRURE À MOTEUR	10	4	Serrure électrique équipée d'un petit moteur électrique qui, quand il est alimenté, rentre le cliquet d'arrêt et libère le vantail. Le coup de bélier est nécessaire pour faciliter le déblocage du vantail. La serrure électrique n'est plus alimentée quand la porte est fermée.	
	11	RANGE 0÷9 [t=500÷5000 ms]		
5 SERRURE ÉLECTRIQUE À RÉARMEMENT AUTOMATIQUE	10	5	Serrure électrique qui, quand elle est alimentée, libère le vantail. Elle est réarmée quand la tension est relâchée après 10° d'ouverture environ. Le coup de bélier est nécessaire pour faciliter le déblocage du vantail.	
	11	RANGE 0÷9 [t=100÷1000 ms]		
6 ÉLECTROAIMANT (MAGLOCK) À RETARD	10	5	Aimant qui, quand il est alimenté, bloque la porte en fermeture et qui, quand il n'est pas alimenté, la débloque. Le coup de bélier n'est pas nécessaire. L'aimant est à nouveau alimenté après la fermeture complète du vantail.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		

18) MISE EN SERVICE Fig. 15

- Alimenter le circuit électronique. L'écran indique « **S0** », test des capteurs non gérés Fig. 15.1.

- Ensuite, il indique « **E1** » clignotant Fig. 15.2.

- Presser la touche « - » jusqu'à ce que l'écran affiche « **LP** » Fig. 15.3.

- Presser ENT, l'écran affiche « -- » Fig. 15.4.

- Presser à nouveau la touche **ENT** jusqu'à ce que les segments de l'écran commencent à tourner puis relâcher **ENT**. À ce stade, « **St** » s'affiche à l'écran. La centrale attend 10 secondes, puis lance la procédure d'apprentissage Fig. 15.5.

REMARQUE : L'automatisme n'a pas besoin d'arrêt en ouverture, mais dans ce cas il est nécessaire, pendant la procédure de LP, de bloquer la porte à l'angle d'ouverture souhaité pour qu'il soit enregistré.

- L'automatisme effectue une ouverture et une fermeture pour mesurer les paramètres, au terme de laquelle **CL** s'allumera en fixe sur l'écran.

L'automatisme est prêt à fonctionner, et il est possible d'utiliser la touche **ENTER** pour envoyer une commande d'ouverture à la porte Fig. 15.6.

ATTENTION :

L'angle d'ouverture, pendant le fonctionnement normal, est réduit par rapport à l'angle détecté lors de la procédure d'acquisition des données, afin de permettre le fonctionnement en l'absence de fin de course mécanique.

À chaque nouvel allumage (RESET), à la première commande, l'automatisme essaie d'atteindre la position d'ouverture complète puis de fermeture complète à vitesse réduite.

19) BRANCHEMENT DES COMMANDES ET CAPTEURS DE SÉCURITÉ Fig. 16

La centrale permet de brancher les capteurs de sécurité, dans leur version surveillée selon la norme EN 16005 ou dans leur version non surveillée.

Il incombe à l'installateur d'évaluer quels capteurs installer, et en quelle quantité.

C - Capteur de commande d'ouverture côté intérieur (voir le schéma Fig. 16.1)

D - Capteur de commande d'ouverture côté extérieur (voir le schéma Fig. 16.2)

E - Alimentation (voir le paragraphe « BRANCHEMENT DE L'ALIMENTATION ÉLECTRIQUE »)

F - Sélecteur de logique

A - Capteur de sécurité en fermeture (voir le schéma Fig. 16.3)

B - Capteur de sécurité en ouverture (voir le schéma Fig. 16.4)

REMARQUE: Les capteurs de sécurité A et B sont des capteurs surveillés. Pour ce type de capteur, les solutions de montage sont les suivantes :

- uniquement capteur de sécurité A en fermeture

- uniquement capteur de sécurité B en ouverture

- les deux capteurs de sécurité A et B en ouverture et en fermeture.

Après avoir effectué le branchement, il est nécessaire de régler le paramètre 18 comme indiqué ci-dessous:

- uniquement capteur de sécurité A en fermeture - niveau 1

- uniquement capteur de sécurité B en ouverture - niveau 2

- les deux capteurs de sécurité A et B en ouverture et en fermeture - niveau 3

À la mise en marche, la centrale signalera le type de configuration des capteurs, comme indiqué dans le tableau suivant:

ID	CONFIGURATION	DESCRIPTION
S0	Aucun capteur surveillé détecté	Aucun capteur n'est présent ou les capteurs reliés sont gérés comme des capteurs normaux non surveillés.
S1	Capteur surveillé en ouverture uniquement	Le capteur est surveillé en ouverture uniquement. En fermeture, aucun capteur n'est présent ou le capteur relié est géré comme un capteur normal non surveillé.
S2	Capteur surveillé en fermeture uniquement	Le capteur est surveillé en fermeture uniquement. En ouverture, aucun capteur n'est présent ou le capteur relié est géré comme un capteur normal non surveillé.
S3	Capteur surveillé en ouverture et en fermeture	Les capteurs en ouverture et en fermeture sont surveillés.

En cas de branchement erroné ou de dysfonctionnement des capteurs, l'écran de la centrale affiche un « F » clignotant, suivi d'un nombre:

F1	Capteur surveillé en ouverture uniquement	Le capteur de sécurité en ouverture n'est pas relié ou ne fonctionne pas correctement
F2	Capteur surveillé en fermeture uniquement	Le capteur de sécurité en fermeture n'est pas relié ou ne fonctionne pas correctement
F3	Capteur surveillé en ouverture et fermeture	Les capteurs de sécurité en ouverture et en fermeture ne sont pas reliés ou ne fonctionnent pas correctement



DANGER ! Avant l'acquisition, vérifier soigneusement que la configuration détectée par la centrale est adaptée au système et vérifier que tous les dispositifs de sécurité sont détectés correctement. Dans le cas contraire, les dispositifs de sécurité pourraient ne pas fonctionner et le mouvement automatique des vantaux pourrait causer des dommages matériels et/ou corporels graves, voire des blessures mortelles.

20) INDICATION DE L'ÉTAT

INDICATION	DESCRIPTION
OP fixe	PORTE OUVERTE
OP clignotant	PORTE EN COURS D'OUVERTURE
CL fixe	PORTE FERMÉE
CL clignotant	PORTE EN COURS DE FERMETURE
St	PORTE À L'ARRÊT

21) LOGIQUES DE FONCTIONNEMENT Fig. 14

Avec interrupteur de logique monté dans la plaque de tête :

- pour VISTA SW 260 SXL

1- Arrêt fermé

2- Automatique

3- Arrêt ouvert

- pour VISTA SW 260 MXL

1- Manuel (ouverture en poussant/tirant et refermeture à ressort)

2- Automatique

3- Arrêt ouvert

Avec le sélecteur de logique installé (l'interrupteur de la plaque de tête est désactivé):

LOGIQUE	DESCRIPTION
Manuel	Dans cette logique, les commandes reliées à START1 et START2 sont désactivées. L'ouverture et la fermeture sont manuelles. Les capteurs de sécurité en ouverture et en fermeture sont actifs uniquement en cas d'ouverture par moteur pour mobilité réduite.
1 radar	RADAR SORTIE UNIQUEMENT : Seule l'entrée START2 du circuit électronique de commande est surveillée. Un signal provenant d'un capteur relié à cette entrée cause l'ouverture et la fermeture successive du vantail. Le blocage de la porte par serrure ou moteur (si aucune serrure n'est sélectionnée) en position fermée dépend du type de serrure utilisée et du réglage du paramètre 14.
2 radars	RADAR ENTRÉE ET SORTIE : Les deux entrées START1 et START2 du circuit électronique de commande sont surveillées. Un signal provenant d'un capteur relié à une de ces entrées cause l'ouverture et la fermeture successive du vantail. Le blocage de la porte par serrure ou moteur (si aucune serrure n'est sélectionnée) en position fermée dépend du type de serrure utilisée et du réglage du paramètre 14.
Arrêt fermé	La porte est bloquée à l'état fermé. L'automatisme commande la fermeture complète du vantail. Dans cette logique, les entrées START1 et START2 du circuit électronique de commande ne sont pas surveillées. Si elle est présente, la serrure électrique bloque le vantail. Si la serrure électrique n'est pas présente, le blocage est effectué par le moteur.
Arrêt ouvert	La porte est bloquée à l'état ouvert. L'automatisme commande l'ouverture complète du vantail. Dans cette logique, les entrées START1 et START2 du circuit électronique de commande ne sont pas surveillées.
Anti-écrasement en ouverture	En phase d'ouverture, le vantail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme interrompt pendant quelques secondes le mouvement du vantail et le ramène en fermeture complète à vitesse réduite. La sensibilité peut être réglée au moyen du paramètre 06 (voir le paragraphe « Gestion des paramètres de fonctionnement de l'affichage »).
Anti-écrasement en fermeture	En phase de fermeture, le vantail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme inverse immédiatement le mouvement du vantail et le ramène en ouverture complète. La fermeture successive se fera à vitesse réduite. La sensibilité peut être réglée au moyen du paramètre 06 (voir le paragraphe « Gestion des paramètres de fonctionnement de l'affichage »).

22) VISTA SW 260 MASTER/SLAVE Fig. 18

VISTA SW 260 Master/Slave est une liaison entre deux automatismes pour vantaux à double-battants.

Cette liaison peut être établie de deux manières :

- avec ou sans chevauchement avec deux VISTA SW 260 simples, chacun installé sur un vantail mais en prévoyant la liaison entre les deux, Fig. 18.a
- avec deux VISTA SW 260 simples unis au moyen d'un kit d'extension Fig. 18.2 :

22.2) CONNEXION DES CARTES Fig. 18.3

A travers un e connexion entre les borniers du sélecteur, elles dialoguent entre elles et échangent les informations nécessaires au bon fonctionnement des vantaux doubles. Le concept de base consiste à définir une carte Master qui élabore la logique de fonctionnement et une carte Slave qui exécute les commande imparties par la master.

ATTENTION! dans les deux cas, définir avant de procéder aux connexions le vantail Master et le vantail Slave.

VANTAIL MASTER: le premier qui s'ouvre, le dernier qui se referme (en cas de déphasage)

VANTAIL SLAVE: le dernier qui s'ouvre, le premier qui se referme (en cas de déphasage)

Brancher les deux borniers du sélecteur pour garantir la communication entre les deux cartes et le bon fonctionnement. des deux automatismes. Régler sur le circuit MASTER et sur le circuit SLAVE les valeurs figurant dans le tableau suivant:

ID	DESCRIPTION	RÉGLAGE	PAR DÉFAUT
13	Mode Simple/Double	0 = Simple	0
		1 = Double Master	
		2 = Double Slave	

Selon s'il est nécessaire ou non d'avoir un décalage de mouvement des vantaux, régler les valeurs suivantes :

- Vantail synchronisé sur le circuit MASTER, paramètre 21=0 et 22=0 (valide pour le cas B)
- Vantail non synchronisé sur le circuit MASTER, paramètre 21>0 et 22>0 (valide pour les cas A et BD)

ID	DESCRIPTION	RÉGLAGE	PAR DÉFAUT
21	Décalage Ouverture Double	RANGE: 0 ÷ 100 Décalage en OUVERTURE en unités de 100 ms (si 0 synchronisés)	0
22	Décalage Fermeture double	RANGE: 0 ÷ 100 Décalage en FERMETURE en unités de 100 ms (si 0 synchronisés)	0

FONCTIONNEMENT	DESCRIPTION
Serrure électrique	Le pilotage est autorisé (avec les logiques correspondantes) sur les deux circuits, comme dans le cas des automatismes simples.
Push & Go	Activable sur les deux circuits, de la même manière que sur un automatisme simple. La détection de la tentative d'ouverture d'un vantail cause l'ouverture des deux.
Anti-écrasement	Gérés séparément et indépendamment par les deux circuits. - Si un circuit détecte un anti-écrasement en fermeture, il interrompt le mouvement des deux vantaux et les amène lentement en ouverture complète. - Si un circuit détecte un anti-écrasement en ouverture, il interrompt le mouvement du vantail concerné et l'amène lentement en fermeture complète. L'autre vantail, qui aura entre-temps atteint l'ouverture complète, attendra le vantail concerné avant de procéder à la fermeture.

ATTENTION !

- Les deux automatismes doivent être reliés sur la même ligne d'alimentation
- Aucun interrupteur ou fusible ne doit être intercalé entre les deux opérateurs
- Brancher les périphériques éventuellement présents (KEY, START1, START2) uniquement sur le circuit MASTER
- Les capteurs de sécurité (SAFE OPEN et SAFE CLOSE) doivent être branchés et gérés séparément sur les deux circuits
- Le sélecteur (en option) doit être branché uniquement sur le circuit MASTER. En cas de modification des paramètres depuis le sélecteur, les paramètres modifiés

seront identiques sur les deux circuits

- La mise en fonction doit être effectuée uniquement depuis le circuit MASTER

- Pendant LP, le vantail MASTER se déplace en premier et doit être arrêté à l'ouverture maximale souhaitée. Immédiatement après, le vantail SLAVE se déplace et doit lui aussi être arrêté à l'ouverture maximale souhaitée. Tout de suite après, les deux vantaux se ferment entièrement une fois LP terminé (CL s'allume en fixe à l'écran).

22.3) KIT D'EXTENSION DE CARTER Fig. 18.2

Un kit d'extension de carter à placer entre les deux automatismes est disponible en option.

Montage du kit d'extension de carter (en option): Noter l'entraxe des charnières « I » et calculer les découpes de la base et du couvercle à l'aide de la formule suivante

Découpes base/couvercle = I-1145 mm

a. Monter le premier opérateur et introduire la base dans le logement prévu à cet effet à l'extérieur de la plaque de tête.

b. Monter le deuxième opérateur et percer les 2 plaques de tête internes pour faire passer le câble de synchronisation.

c. Fermer la partie centrale au moyen du couvercle et le visser au moyen des trous prévus sur les plaques de tête.

d. Fermer les deux opérateurs au moyen de leur couvercle respectif.

23) BRANCHEMENT ET UTILISATION DE L'INTERVERROUILLAGE Fig. 19

La centrale de l'automatisme est prête à fonctionner en mode interverrouillé (sur une installation à un vantail ou à double vantail) par raccordement à une centrale électronique de la même famille.

En fonctionnement interverrouillé, l'ouverture d'une porte ne peut avoir lieu que si l'autre porte n'est pas en mouvement, c'est-à-dire si elle n'est pas en phase de manœuvre.

Pour interverrouiller deux automatismes, après avoir effectué les branchements de la page précédente, procéder comme suit :

1. Définir une priorité d'ouverture (en cas de demande d'ouverture simultanée des capteurs sur les deux portes, il est nécessaire de définir une priorité d'ouverture)

- Définir un circuit AVEC PRIORITÉ

- Définir un circuit SANS PRIORITÉ

2. Sur le circuit AVEC PRIORITÉ, définir :

#5	Configuration de l'entrée secondaire AUX-IN 1	2 = Interverrouillage de la porte AVEC PRIORITÉ
#7	Configuration de la sortie secondaire AUX-OUT	1 = État Porte ouverte

3. Sur le circuit SANS PRIORITÉ, définir :

#5	Configuration de l'entrée secondaire AUX-IN 1	3 = Interverrouillage de la porte SANS PRIORITÉ
#7	Configuration de la sortie secondaire AUX-OUT	1 = État Porte ouverte

En cas de signaux d'ouverture simultanés, la porte définie AVEC PRIORITÉ s'ouvrira en premier.

24) MESSAGES D'ERREUR

Diagnostic et indications	
Indications	Description
E I	Attente d'initialisation des paramètres système (procédure d'autoapprentissage LP)
E5	Absence de Main Key
E6	Erreur de configuration des capteurs surveillés (il est nécessaire de définir le paramètre #B)
E7-5	Détection de surintensité
E7-6	Timeout du mouvement (plus de 60")
E7-R	Surcharge tension d'alimentation hors tolérance
E8- I	Erreur du test de connexion du moteur et de l'encodeur (vérifier la connexion du moteur et de l'encodeur)
E8-B	Erreur de diagnostic encodeur
E8-R	Surcharge alimentation
E9	Activation de la fonction de sécurité

Les erreurs suivantes:
E3/E4/E7-2/E7-3/E7-4/E7-7/E7-8/E7-9/E7-b/E7-c/E7-F/E8-2/E8-3/E8-4/E8-5/E8-6/E8-7/E8-9/E8-b
concernent des anomalies passagères.
Si elles persistent, remplacer le circuit et l'envoyer au fabricant en indiquant le code d'erreur affiché.

25) DÉPANNAGE

DESCRIPTION	AFFICHAGE À L'ÉCRAN	CAUSE/SOLUTION
La porte ne s'ouvre pas	Aucun	Vérifier l'alimentation secteur / interrupteur ON/OFF de la plaque de tête sur OFF.
La porte ne s'ouvre pas	CL fixe	Le sélecteur de logique est en position d'arrêt fermé - changer de logique. L'interrupteur de logique de la plaque de tête est sur la logique I - le mettre en position 0.
La porte reste ouverte	OP fixe	Le sélecteur de logique est en position d'arrêt ouvert- changer de logique. Une commande d'ouverture (par exemple start1/start2/ouverture d'urgence) est activée – vérifier les entrées correspondantes. Un obstacle empêche le mouvement / l'enlever.
La porte ne s'ouvre pas / ne commence pas l'acquisition des paramètres LP	St fixe	Le contact Key est activé/le capteur de sécurité en ouverture est activé – vérifier le contact key/Éliminer les éventuels obstacles ou vérifier et/ou calibrer le capteur.
La porte ne s'ouvre pas / mais l'automatisme essaye de l'ouvrir	OP suivi de St suivi de CL	Serrure/serrure électrique bloquée / Débloquent la serrure/la serrure électrique. Réglage de la serrure électrique erroné / régler correctement.
La porte s'inverse pendant la phase de fermeture	OP clignotant	Le mouvement de la porte active la commande d'ouverture du capteur de sécurité en fermeture – vérifier et/ou calibrer le capteur. Un frottement active l'inversion du mouvement – éliminer le frottement
La porte s'arrête pendant la phase d'ouverture puis se referme	Op clignotant suivi de Cl clignotant	Un frottement active l'arrêt et l'inversion du mouvement – éliminer le frottement.

MONTAGEANLEITUNG

1) ALLGEMEINES

Motorgetriebe Querstrebe für automatische angeschlagene Türen, komplett mit Bedientafel. Zubehörtartikel für die Realisierung einer vollständigen Installation verfügbar.

2) TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN

MECHANISCHE EIGENSCHAFTEN	
Breite Flügel	min. 600 mm max. 1400mm
Gewicht Flügel	siehe Abb. 11
Öffnungsgeschwindigkeit	max. 70°/s - min. 20°/s (3s - 6s)
Schließungsgeschwindigkeit	max. 40°/s - min. 10°/s (4s - 15s)
Maximales Drehmoment	35 Nm
Max. Öffnungswinkel	110°
Abmessung Querstrebe	siehe Abb. 2
Gewicht des Triebwerks	9 kg etwa
ELEKTRISCHE EIGENSCHAFTEN	
Stromversorgung	230V ±10% AC 50/60Hz
Sicherungen	F 6.3A L
Stromversorgung Zubehör	15Vdc - 12W MAX
Nennleistung	85W
Temperaturbereich	von -10°C bis +50°C
Betriebszyklus	kontinuierlich bei 25°C
Quetschungsschutz	Automatische Kraftbegrenzung bei vorhandenen Hindernissen
Notfallbatterie	option
Schutzgrad	IP 40

3) VORBEREITUNG DER ELEKTRISCHEN ANLAGE

Führen Sie die elektrische Anlage (Abb. 1) unter Beachtung der geltenden Normen aus. Halten Sie die Anschlüsse der Netzspannung von den Niederspannungsanschlüssen (Fotozellen, Tastschienen, Steuervorrichtungen usw.) getrennt. Halten Sie die Anschlüsse der Stromversorgung von den Niederspannungs-Sicherheitsschaltungen fern.

4) IDENTIFIZIERUNG DER BAUTEILE Abb. 5

Die Automatisierung VISTA SW 260 besteht aus:

01	Grundplatte
02	Antriebsgruppe mit Federmotor
03	Elektronikplatine
04	Schaltnetzteil
05	Kopfteil mit EIN/AUS-Schalter und Logik-Wahlschalter
06	Gehäuse
07	Batterieblock (optional)
08	Kopfteil
09	Armverlängerungssatz H=50mm (optional)
10	Armverlängerungssatz H=70mm (optional) - 2x09
11	Armverlängerungssatz H=90mm (optional) - 3x09

Zur Vervollständigung der Installation sind die folgenden Zubehörtartikel verfügbar:

- VISTA SEL SW Tastfeld mit digitalen Funktionen
- ASW 260 XL STARRER GLEITARM ZUM ZIEHEN SW 260 XL
- ASW 260 XL GELENKARM ZUM STOSSEN SW 260 XL
- EXT ASW 260 XL +20 ARMBEFESTIGUNG +20 SW 260 XL

5) BEFESTIGUNGSWEISE Abb. 4

- Ausbau von Komponenten Abb. 4.1
- Befestigung der tragende Querstrebe Abb. 4.2

7) MÖGLICHE INSTALLATIONEN Abb. 3

- Mit SCHLITTENARM, zum Ziehen, verwendet, wenn die Automatisierung auf der gleichen Öffnungsseite der Tür installiert wird).
- mit GELENKARM, zum Schieben, verwendet, wenn die Automatisierung auf der der Öffnungsseite entgegengesetzten Seite der Tür installiert wird).

7.1) INSTALLATION MIT SCHLITTENARM Abb. 6

- Verlängerungstyp Abb. 6.1

A - VORBEREITUNG DER BOHRUNGEN FÜR KABELDURCHZUG

Für die Befestigungsbohrungen eine Klebeschablone oder Auflage verwenden. Die Bohrungen müssen zum verwendeten Schraubentyp (nicht beige packt) passen. Für den Kabeldurchzug Bohrungen in den in der Abbildung angegebenen Bereichen durchführen. **Für eine korrekte Positionierung immer als Hauptbezug die Achse der Flügelscharniere verwenden.**

- Flügel öffnet nach links Abb. 6.A.1
- Flügel öffnet nach rechts Abb. 6.A.2

B - GLEITARMBEFESTIGUNG

Zum Befestigen der Führung zum Schlosstyp passende Schrauben (nicht beige packt) verwenden.

- Flügel öffnet nach links Abb. 6.B.1
- Flügel öffnet nach rechts Abb. 6.B.2

C - GLEITSCHUH-VORMONTAGE

Den Gleitschuh wie aus der Abbildung ersichtlich vormontieren und in die Führung einsetzen (bei Bedarf den optional erhältlichen mechanischen Feststeller montieren).

Schließplatten und Deckel montieren.

Durch Lösen der Schraube "A" und Ausdrehen der Schraube "B" lässt sich der Deckel öffnen, um an den Befestigungsschrauben der Führung "C" hantieren zu können.

- Flügel öffnet nach links Abb. 6.C.1
- Flügel öffnet nach rechts Abb. 6.C.2

D - BEFESTIGUNG DES GLEITARMS AN DER AUTOMATIK UND VORSPANNUNG DER FEDER **ACHTUNG!** Die hervorgehobene und mit dem Buchstaben "X" gekennzeichnete Schraube verkörpert die mechanische Arretierung der Feder, die NIEMALS ENTFERNT WERDEN DARF bevor das Auswahlverfahren der Federvorspannung nicht abgeschlossen und der Arm nicht fest mit dem Flügel und der Automatik verbunden wurde.

- Werkseitige Vorspannung A (Drehmomentwert ~14,0 Nm - Drehmomentschlüssel verwenden) Abb. 6.D.1 Den Arm montieren wenn sich der Flügel in Schließposition befindet und **mit der entsprechenden Schraube M8 an der Automatik befestigen**, anschließend den Plan für die endgültige Befestigung befolgen.

- Mittlere Vorspannung B (Drehmomentwert ~12,0 Nm - Drehmomentschlüssel verwenden) Abb. 6.D.2 Ausgehend von der geschlossenen Flügelposition (max. Vorspannung), den Arm 3 Zähne in Öffnungsrichtung drehen und **mit der entsprechenden M8-Schraube an der Automatik befestigen**, anschließend den Plan für die endgültige Befestigung befolgen.

- Mindestvorspannung C (Drehmomentwert ~10,0 Nm - Drehmomentschlüssel verwenden) Abb. 6.D.3 Ausgehend von der geschlossenen Flügelposition (max. Vorspannung), den Arm **6 Zähne in Öffnungsrichtung drehen und mit der entsprechenden M8-Schraube an der Automatik befestigen**, anschließend den Plan für die endgültige Befestigung befolgen.

E - PLAN FÜR DIE ENDGÜLTIGE BEFESTIGUNG

- Mithilfe der Kupplung den Arm zwischen der Gewindebohrung des Arms und der Welle des Gleitschuhs am Flügel festschrauben (Anzugsmoment der M8-Schraube = 20Nm - Drehmomentschlüssel verwenden). Je nach gewählter Vorspannung gibt es folgende Positionen: siehe Tabelle Abb. 6.E.1

- Nachdem der Arm sowohl mit der Automatik als auch mit dem Flügel verbunden wurde und kontrolliert wurde, dass alle Befestigungen ordnungsgemäß durchgeführt wurden, die Federarretierung entfernen siehe Abb. 6.E.2

- Die Schraube in die "Schraubenhalter" Bohrung eindrehen, wie aus Abbildung 6.E.3 ersichtlich

7.2) INSTALLATION DES GELENKARMS Fig. 7

- Verlängerungstyp Abb. 7.1

A - VORBEREITUNG DER BOHRUNGEN FÜR KABELDURCHZUG

Für die Befestigungsbohrungen eine Klebeschablone oder Auflage verwenden. Die Bohrungen müssen zum verwendeten Schraubentyp (nicht beige packt) passen. Für den Kabeldurchzug Bohrungen in den in der Abbildung angegebenen Bereichen durchführen.

Für eine korrekte Positionierung immer als Hauptbezug die Achse der Flügelscharniere verwenden.

- Flügel öffnet nach links Abb. 7.A.1
- Flügel öffnet nach rechts Abb. 7.A.2

B - BEFESTIGUNG DES GELENKARMS Abb. 7.B.1

Den Gelenkarm **IMMER** bei geschlossener Tür montieren und **die Schraube für die Arretierung der Federvorspannung NIEMALS** während der Installation des Arms entfernen, die Schraube darf **ERST** nach der Auswahl der zu verwendenden Vorspannung und nach ordnungsgemäßer Durchführung des Verfahrens entfernt werden.

Gilt auch für nach rechts öffnenden Flügel. Dieselben Arbeitsschritte aber auf der gegenüberliegenden Seite ausführen.

- Befestigungsmaße Bügel auf Flügel Abb. 7.B.2

- Armbefestigung an Automatik mittels beige packter M8-Schraube Abb. 7.B.3

- Zum Arretieren der Teleskopstange die Mutter M10 anbringen Abb. 7.B.4

C BEFESTIGUNG DES GLEITARMS AN DER AUTOMATIK UND VORSPANNUNG DER FEDER **ACHTUNG!** Die hervorgehobene und mit dem Buchstaben "X" gekennzeichnete Schraube verkörpert die mechanische Arretierung der Feder, die NIEMALS ENTFERNT WERDEN DARF bevor das Auswahlverfahren der Federvorspannung nicht abgeschlossen und der Arm nicht fest mit dem Flügel und der Automatik verbunden wurde.

- Werkseitige Vorspannung A (Drehmomentwert ~14,0 Nm) Abb. 7.C.1 Den Arm befestigen bei Flügel in Schließposition (vorher durchgeführter Arbeitsschritt)

- Mittlere Vorspannung B (Drehmomentwert ~12,0 Nm) Abb. 7.C.2 Ausgehend von der geschlossenen Flügelposition (max. Vorspannung), muss der Arm an der Spitze durch Ausbauen des Gelenks gelöst werden (siehe Abbildung), dann muss der **NIEMALS ausziehbare** Teil (jener, der an der Automatik befestigt ist) **um 3 Zähne in Öffnungsrichtung gedreht und erneut an der Automatik eingeschraubt werden**. Nach diesem Arbeitsschritt müssen der (am Flügel befestigte) ausziehbare Teil und der starre Teil des Arms durch Wiedereinbau des Gelenks wieder arretiert werden. Nach Beendigung des Vorgangs ist der Flügel leicht geöffnet wie aus der Abbildung ersichtlich (**BLOCKIERT DURCH DIE ARRETIERSCHRAUBE DER FEDER**).

- Mindestvorspannung B (Drehmomentwert ~10,0 Nm) Abb. 7.C.3 Wird diese Option gewählt, muss, ausgehend von der geschlossenen Flügelposition (max. Vorspannung), der Arm an der Spitze durch Ausbauen des Gelenks gelöst werden (siehe Abbildung), dann muss der **NIEMALS ausziehbare** Teil (jener, der an der Automatik befestigt ist) **um 6 Zähne in Öffnungsrichtung gedreht und erneut an der Automatik eingeschraubt werden**. Nach diesem Arbeitsschritt müssen der (am Flügel befestigte) ausziehbare Teil und der starre Teil des Arms durch Wiedereinbau des Gelenks wieder arretiert werden. Nach Beendigung des Vorgangs ist der Flügel leicht geöffnet wie aus der Abbildung ersichtlich (**BLOCKIERT DURCH DIE ARRETIERSCHRAUBE DER FEDER**).

- Die beiden Armeile miteinander verbinden, aufmerksam kontrollieren, dass alle Befestigungen durchgeführt wurden und die Federarretierung entfernen Abb. 7.C.4

- DIE SCHRAUBE EINDREHEN Abb. 7.C.5

8) ÄNDERUNG DER VORSPANNUNG DER FEDER (nur für VISTA SW 260 SXL) Abb. 8

⚠ ACHTUNG! - Dieser Vorgang muss äußerst vorsichtig durchgeführt werden. Den Arm des Flügels NIEMALS lockern oder ausbauen bevor die Arretierschraube der Feder nicht wieder angebracht wurde.

- Die roten Bezugskerben wieder ausrichten (wenn sie bei geschlossenem Flügel nicht ausgerichtet sind, den Flügel öffnen bis sie übereinstimmen) Abb. 8.1;
- Die Schraube wieder eindrehen, darauf achten, dass sie in die Öffnung des Zahnkranzes eindringt, um die Feder wieder zu arretieren (durch das Fluchten der Kerben sollten die Bohrungen übereinstimmen) Abb. 8.2;
- Je nach installiertem Armtyp alle vorher beschriebenen Phasen nochmals durchlaufen unter Berücksichtigung, dass:

⚠ Jeder Zahn der Armanschlüsse einer Armdrehung um 20° und einer Verringerung (bei Ausführung der Drehung in Öffnungsrichtung) / Erhöhung (bei Ausführung in Schließrichtung) der Federvorspannung um ca. 0,8 Nm entspricht. Abb. 8.3

9) NACHSPANNEN DER FEDER (nur für VISTA SW 260 SXL)

⚠ ACHTUNG! - Dieser Vorgang muss äußerst vorsichtig durchgeführt werden. Dieser Vorgang darf nur durchgeführt werden, falls die Schließfeder an Spannkraft verliert, weil die Installationsarbeiten nicht richtig durchgeführt wurden.

Die Automatik wird mit bereits vorgespannter Schließfeder geliefert. Der Wert ist vorgegeben und mit einem roten Zeichen zwischen Kette und Gehäuse markiert. Sollte die Feder aufgrund einer falschen Durchführung der angegebenen Arbeitsschritte an Spannkraft verlieren, müssen folgende Schritte durchgeführt werden, um sie wieder zu straffen:

- 1- Eventuell bereits installierte Arme trennen;
 - 2- Ist die Automatik bereits an der Wand befestigt, weiterhin befestigt lassen und nicht ausbauen;
 - 3- Ist die Automatik noch nicht befestigt, die Feder auf der Werkbank spannen;
 - 4- Den Antrieb mit Strom versorgen;
 - 5- Durch Drücken der Taste "+" an der Elektronikplatine beginnt der Motor die Feder wieder zu spannen. Solange spannen, bis die roten Kerben gefluchtet sind.
 - 6- Sollte man einen Arbeitsschritt zurück müssen, weil die Fluchtung der roten Kerben überschritten wurde, die "-" Taste der Elektronikplatine verwenden.
 - 7- Nach Beendigung der Fluchtung der Zeichen, die Arretierschraube der Feder wieder an ihrem Platz eindrehen **OHNE DEN STROM ABZUSCHALTEN**.
- Nun kann die Automatik wieder in Betrieb genommen werden.

10) ANSCHLUSS DER STROMVERSORGUNG Abb. 10

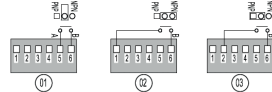
- Prüfen, ob die Kenndaten jenen des Stromnetzes entsprechen.
- Einen zweipoligen Schalter mit einem Abstand zwischen den Kontakten von mindestens 3 mm vorsehen.
- Prüfen, ob die Anlage über einen geeigneten Überstromschutz verfügt.
- Sicherstellen, dass das Kabel nicht durch scharfe Kanten beschädigt werden kann.

11) BEDIENTAFEL Abb. 12
11.1 ANSCHLÜSSE Abb. 12.1

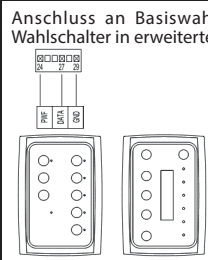
HINWEISE – Bitte beachten Sie bei den Verkabelungs- und Installationsarbeiten die geltenden Bestimmungen sowie die Regeln der guten Technik.

Die Leiter, die mit sehr niedriger Sicherheitsspannung (24V) gespeist werden, müssen physisch von den Niederspannungsleitern getrennt oder mit zusätzlichen Isolierungen von zumindest 1 mm isoliert werden.

Die Leiter müssen in der Nähe der Klemmen an einer zusätzlichen Befestigung verankert werden, zum Beispiel mit Kabelbindern.

Klemme	Definition	Beschreibung
1-2	--	Stromversorgung 15V Gleichstrom - 12W Max (*)
3-8	NO	Hilfseingang 2
4-8	NO	Hilfseingang 1
5-6	NO	Hilfsausgang konfigurierbar laut Plan: 
7-8	NC	Test Open
8-9	NC	Safe Open

Klemme	Definition	Beschreibung
10-11	--	Stromversorgung 15V Gleichstrom - 12W Max (*)
12-13	NC	Safe Close
13-14	NC	Test Close
15-16	NC	Key
17-18	--	Stromversorgung 15V Gleichstrom - 12W Max (*)
19-20	NO	Start 2
20-21	NO	Start 1
22-23	--	Lock
24-27-29	NO	Steckverbinder Wahlschalter
25-26-28	NO	Steckverbinder Wahlschalter



(*) Verfügbare Gesamtleistung, die unter allen Versorgungsausgängen aufgeteilt werden muss.

11.2 VERWALTUNG DER BETRIEBSPARAMETER "DIP-SWITCH" Abb. 13

DIP	Logik	Kreuzen Sie die ausgeführte Einstellung an	Beschreibung	Default
1	Automatiktyp	OFF	Motor	OFF
		ON	Feder	
2	Armtyp	OFF	Gelenkarm	OFF
		ON	Gleitarm	
3	LOW ENERGY (siehe Tabelle)	OFF	Normal	OFF
		ON	Low Energy	
4	PUSH&GO (siehe Tabelle)	OFF	Deaktiviert	OFF
		ON	Attivo	

MONTAGEANLEITUNG

LOW ENERGY	Die Automatik öffnet und schließt mit verringerter Geschwindigkeit. Die Öffnungs- und Schließdauer je nach Gewicht und Breite der Tür unter Bezugnahme auf die Tabelle einstellen:						
	Breite des Türflügelsvanteil (mm)	Gewicht des Türflügels (kg)					
			50	60	70	80	90
		750	3,0s	3,0s	3,0s	3,0s	3,5s
		850	3,0s	3,0s	3,5s	3,5s	4,0s
1000	3,5s	3,5s	4,0s	4,0s	4,5s		
1200	4,0s	4,5s	4,5s	5,0s	5,5s		
Die angegebenen Zeiten beziehen sich auf die Öffnung von 0° bis 80° und beim Schließen von 90° bis 10°.							
PUSH&GO	Eine manuelle Verlagerung des Flügels aus der Schließstellung bewirkt eine automatische Öffnungs- und Schließbewegung						

ACHTUNG: Sämtliche DIP-Änderungen müssen mit einem RESET der Karte durch Aus- und Wiedereinschalten bestätigt werden.

11.3) FUNKTIONSWEISE MIT „GERINGER ENERGIE“

Eine Tür mit „geringer“ Energie (nicht über 1,69 J) muss wie folgt eingestellt werden:

- Die Mindestzeiten für das Schließen des Türflügels (von 90° auf 10°) müssen gleich oder größer als die Werte von Tabelle 1 sein.
- Die Mindestverlangsamungszeit des Türflügels bei der Schließung (letzte 10°) muss zumindest 1,5 S. betragen.
- Die Kraft für das Festhalten des Türflügels darf an keinem Punkt des Schließ- oder Öffnungsmanövers 67 N übersteigen (angewendet auf die Hauptschließkante in Bewegungsrichtung);
- Bei einer Unterbrechung der Stromversorgung oder einem Defekt des Motors ist es möglich, den Türflügel mit einer Kraft von weniger als 67 N zu entsperren und den Türflügel mit einer Kraft von weniger als 90 N zu öffnen (angewendet auf die Hauptschließkante in Bewegungsrichtung).

Anmerkung: Eine statische Schließkraft von bis zu 150 N ist jedoch zulässig, wenn die Öffnung zwischen der Hauptschließkante und der angeschlagenen Kante ≤ 8 mm beträgt.

Tabelle 1 - Mindestschließzeiten des Türflügels.

Breite des Türflügelsvanteil (mm)	Gewicht des Türflügels (kg)				
	50	60	70	80	90
750 mm	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,5 s
850 mm	3,0 s	3,0 s	3,5 s	3,5 s	4,0 s
1.000 mm	3,5 s	3,5 s	4,0 s	4,0 s	4,5 s
1.200 mm	4,0 s	4,5 s	4,5 s	5,0 s	5,5 s

Zur Änderung der Schließgeschwindigkeit, siehe Abschnitt 12.

12) VERWALTUNG DER BETRIEBSPARAMETER "DISPLAY"

Die beiden 7-Segment-Displays mit den 4 Tasten ermöglichen die Verwaltung aller wichtigen Parameter und der erweiterten Optionen für die optimale Steuerung der Automatik bei den verschiedenen Installationsarten.

Für die korrekte Anzeige des Displays die Drahtbrücke JP2 entsprechend der Öffnungsseite des Flügels einstellen, dazu die in Abb. 17 dargestellten Pfeile beachten.

Die Programmierung wie folgt durchführen:

- Den zu ändernden Parameter über die Taste [+] oder [-] auswählen, in dieser Phase leuchtet die Anzeige am Display starr.
- Die Taste [ENT] drücken. Das Display zeigt den aktuell in der Platine aufgezeichneten Wert an. Diese Anzeige blinkt.
- Der Wert kann mit der Taste [+] oder [-] geändert werden – zum Bestätigen der Änderung die Taste [ENT] drücken, das Display kehrt zur Nummer des geänderten Parameters zurück.
- Zum Verlassen des Modus zum Ändern der Parameter die [ESC]-Taste drücken.

Hinweis: In der Parameterauswahl-/änderungsphase ist ein Timeout aktiviert, wenn länger als 10 Sekunden keine Taste gedrückt wird, verlässt das System die Programmierphase.

PARAMETER	DEFINITION	MIN	MAX	DEFAULT	PERSÖNLICH	BESCHREIBUNG
01	Geschwindigkeit Öffnung [%/s]	20	70	60		Geschwindigkeit des Motors bei Öffnung (Regulierungsschritt 5%/s).
02	Geschwindigkeit Schließung [%/s]	10	40	20		Geschwindigkeit des Motors bei Schließung (Regulierungsschritt 5%/s).
03	Normale Wartezeit [s]	0	60	0		Wartezeit vor der automatischen Schließung. 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
04	Pausenzeit Behinderte [s]	5	60	5		Wartezeit vor der automatischen Schließung unter Verwendung des Befehls Öffnung Behinderte oder in Low Energy (Regulierungsschritt 1s). 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
05	VISTA SW 260 SXL: Geschwindigkeit Schließung Feder	1	9	5		Geschwindigkeit Schließung Feder (1=min. Geschwindigkeit, 9=max. Geschwindigkeit)
	VISTA SW 260 MXL: Windschutz bei geschlossener Tür	0	9	0		Stellt die Windschutzkraft bei geschlossener Tür ein (0=Windschutz deaktiviert, 1=Windschutz auf Minimum aktiviert, 9=max. Windschutz).
06	Kraft Öffnung und Kraft Schließung	1	9	5		Vom Flügel bei Öffnung und Schließung ausgeübte Kraft, bevor der Hindernisalarm ausgelöst wird. (1=sensibler; 9=weniger sensibel)
07	Beschleunigung und Abbremsung	5	30	30		Beschleunigungs- und Abbremsungsgeschwindigkeit (Regulierungsschritt 1).
08	Annäherungswinkel	10	40	20		Regelt den Annäherungswinkel (Schließung die Hälfte der Öffnung)
09	Spannung Elektroschloss	0	1	0		0 = Ausgang Elektroschloss 12V---
						1 = Ausgang Elektroschloss 24V---
10	Typ Elektroschloss	0	6	0		0 = Nicht verwendet Für die verwendbaren Elektroschlusstypen wird auf Absatz "VERWALTUNG ELEKTROSCHLÖSSER" verwiesen.
11	Zeit Steuerung Elektroschloss Verzögerung erneute Öffnung von Entriegelung Schloss	0	9	2		Die Dauer hängt vom Elektroschlusstyp ab: siehe Absatz "VERWALTUNG ELEKTROSCHLÖSSER".
12	Schließkraft Elektroschloss	0	9	5		Vom Flügel ausgeübte Kraft zum Einhängen des Schlosses

MONTAGEANLEITUNG

D814148 2PA00_03

PARAMETER	DEFINITION	MIN	MAX	DEFAULT	PERSÖNLICH	BESCHREIBUNG
13	Modus Einfach/Doppelt	0	4	0		0 = Einfach
						1 = Doppelt Master – Klemmleistenanschluss
						2 = Doppelt Slave – Klemmleistenanschluss
						3 = Doppelt Master – CAN-Anschluss
						4 = Doppelt Slave – CAN-Anschluss
14	Elektroschlossaktivierung je nach gewählter Logik	0	3	3		0 = Nie
						1 = Ein EXT Radar
						2 = Zwei Radars, Ein INT Radar
						3 = Immer (1 INT Radar, 1 EXT Radar, 2)
15	Konfiguration Hilfseingang AUX-IN 1	0	16	0		0 = Öffnung Barrierefreie Tür
						1 = Öffnung im Notfall
						2 = Türverblockung mit Priorität
						3 = Türverblockung ohne Priorität
						4 = Feedback Schlossentriegelung
						5 = Steuerung Schlossentriegelung
						6 = Einzelsteuerung mit Master/Slave-Betriebsart
						7 = Aktivierung Standby-Betrieb
						8 = Tür aus Standby-Betrieb rücksetzen
						9 = Tippbetrieb (1 Impuls öffnet, 1 Impuls schließt)
						10 = Öffnung im Notfall Brandschutz
						11 = Manuelle Einstellung der Logik
						12 = Einstellung der Logik Stopp Geschlossen
						13 = Öffnung Barrierefreie Tür im Handbetrieb
						14 = Tippbetrieb mit automatischer erneuter Schließung (Wartezeit in Minuten statt Sekunden)
						15 = Kontakt geschlossene Tür
16 = Auswahl komplett oder teilweise geöffnet						
16	Konfiguration Hilfseingang AUX-IN 2	0	16	1		0 = Öffnung Barrierefreie Tür
						1 = Öffnung im Notfall
						2 = Türverblockung mit Priorität
						3 = Türverblockung ohne Priorität
						4 = Feedback Schlossentriegelung
						5 = Steuerung Schlossentriegelung
						6 = Einzelsteuerung mit Master/Slave-Betriebsart
						7 = Aktivierung Standby-Betrieb
						8 = Tür aus Standby-Betrieb rücksetzen
						9 = Tippbetrieb (1 Impuls öffnet, 1 Impuls schließt)
						10 = Öffnung im Notfall Brandschutz
						11 = Manuelle Einstellung der Logik
						12 = Einstellung der Logik Stopp Geschlossen
						13 = Öffnung Barrierefreie Tür im Handbetrieb
						14 = Tippbetrieb mit automatischer erneuter Schließung (Wartezeit in Minuten statt Sekunden)
						15 = Kontakt geschlossene Tür
16 = Auswahl komplett oder teilweise geöffnet						
17	Konfiguration Hilfsausgang AUX-OUT	0	5	0		0 = Verblockung
						1 = Status Tür offen
						2 = Status Tür geschlossen
						3 = Störung
						4 = Wiederholung Schlossansteuerung
5 = Tür in Bewegung						
18	Konfiguration der Sicherheitssensoren	0	3	0		0 = Überwachung deaktiviert
						1 = Überwachung aktiv für Sensor beim Schließen
						2 = Überwachung aktiv für Sensor beim Öffnen
						3 = Überwachung aktiv für Sensor beim Öffnen und Schließen
19	Multi Master Adresse	0	15	0		0= Keine Multi-Master Verwaltung
						0 ÷ 15= Eindeutige Adresse für Multi-Master Anschlüsse
20	Deaktivierung Sicherheitsvorrichtung beim Öffnen [%]	0	40	0		Deaktivierungswinkel Sicherheitsvorrichtung beim Öffnen, Prozentsatz im Vergleich zum Gesamtverfahrweg.
21	Versatz beim Öffnen Master/Slave [s]	0	100	0		Verzögerungszeit beim Öffnen des Slave-Motors im Vergleich zum Master-Motor. Schritt von 100ms

MONTAGEANLEITUNG

PARAMETER	DEFINITION	MIN	MAX	DEFAULT	PERSÖNLICH	BESCHREIBUNG
22	Verschiebung Schließung Verbindung Master/Slave [s]	0	100	0		Verzögerungszeit bei Schließung des Motors Master, bezogen auf den Motor Slave Step von 100ms
23	Polarität Eingang ESPE OPEN	0	1	1		0 = N.O. Normalerweise offen 1 = N.C. Normalerweise geschlossen
24	Polarität Eingang ESPE CLOSE	0	1	1		0 = N.O. Normalerweise offen 1 = N.C. Normalerweise geschlossen
25	Polarität Eingang KEY	0	1	1		0 = N.O. Normalerweise offen 1 = N.C. Normalerweise geschlossen
26	Polarität Eingang START 1	0	1	0		0 = N.O. Normalerweise offen 1 = N.C. Normalerweise geschlossen
27	Polarität Eingang START 2	0	1	0		0 = N.O. Normalerweise offen 1 = N.C. Normalerweise geschlossen
28	Polarität Eingang AUX IN1	0	1	0		0 = N.O. Normalerweise offen 1 = N.C. Normalerweise geschlossen
29	Polarität Eingang AUX IN2	0	1	0		0 = N.O. Normalerweise offen 1 = N.C. Normalerweise geschlossen
30	Polarität Eingang AUX OUT	0	1	0		0 = N.O. Normalerweise offen 1 = N.C. Normalerweise geschlossen
31	Gewichteinstellung der Flügel	0	3	0		0 = Automatisch (während LP erkannt) 1 = Niedrige Gewichtsstufe 2 = Mittlere Gewichtsstufe 3 = Hohe Gewichtsstufe
32	Kraftstufe während Reset und LP-Verfahren	0	9	5		Regola la forza del motore alla prima manovra dopo un reset (0 = forza minima, 9 = forza massima)
33	Prozentuale Verringerung des Öffnungswinkels [%]	0	50	0		Der Öffnungswinkel wird während des normalen Betrieb verringert, bezogen auf den, der während des Verfahrens zur Erfassung der Endschalter erfasst wird, um einen Betrieb ohne Anschläge zu gestatten. (Regulierungsschritt 1%)
34	Schließmodus bei nicht manuellem Betrieb	0	1	0		0 = Schließung mit Motor 1 = Schließung mit Feder
35	Geschwindigkeit beim Öffnen barrierefreie Tür	0	1	0		0 = Low Energy 1 = Geschwindigkeit gemäß Parameter 1 und 2
36	Batteriebetrieb	0	2	0		0 = Standardbetrieb 1 = Dauerbetrieb 2 = Antipanik-Betrieb
37	Konfiguration Eingang START 2	1	2	0		0 = Funktionalität wie in Absatz 21 beschrieben 1 = Öffnung Barrierefreie Tür: bei manueller Logik aktiviert 2 = Öffnung Barrierefreie Tür: bei allen Logiken aktiviert
38	Art des verwendeten Logik-Wechselschalters Für die Anschlussdetails wird auf die spezifische Dokumentation verwiesen	1	3	0		0 = Wahlschalter am Kopfteil, normale Logiken 1 = Drehwahlschalter mit 3 Positionen 2 = Drehwahlschalter mit 4 Positionen 3 = Wahlschalter am Kopfteil, Logiken Handbetrieb-Automatikbetrieb
39	Annäherungsgeschwindigkeit [°/s]	5	15	8		5°/s ÷ 15°/s (Regulierungsschritt 1°/s)
40	Prozentsatz bei Teilöffnung [%]	50	90	70		50% ÷ 90% (Regulierungsschritt 2%)
41	Quetschutz beim Schließen mit Feder	0	1	0		0 = Bewegungsstopp 1 = Erneute Öffnung mit Motor
sd	Standardeinstellung aller Parameter und Rücksetzung der Punkte				/	Setzt alle Parameter auf Defaultwerte und der erfasste Weg wird zurückgestellt. Vorgehensweise: 1-Wählen Sie den Befehl mit den Tasten [+] und [-] aus; 2-Drücken Sie [ENT]; 3- Wenn [-] angezeigt wird, erneut [ENT] für 5 Sekunden zur Bestätigung drücken; 4-Wenn [-] verschwindet, die Taste [ENT] loslassen
LP	Scannen der Flügelparameter				/	Erfassung des Weges. Vorgehensweise: 1-Wählen Sie den Befehl mit den Tasten [+] und [-] aus; 2-Drücken Sie [ENT]; 3- Wenn [-] angezeigt wird, erneut [ENT] für 5 Sekunden zur Bestätigung drücken; 4-Wenn [-] verschwindet, die Taste [ENT] loslassen
in	Informationen zum System					Vorgehensweise: 1 - Wählen Sie den Befehl mit den Tasten [+] und [-]; 2-Drücken Sie [ENT]; 3- Wenn [-] angezeigt wird, erneut [ENT] für 5 Sekunden zur Bestätigung drücken; 4-Wenn [-] verschwindet, die Taste [ENT] loslassen 5 - Am Ende der Erfassung mit [ENT] die erfassten Sensoren bestätigen oder mit [ESC] annullieren.

13) BETRIEBSWEISE TÜR (mit VISTA SEL oder Schalter Auswahl Logiken)

EXTERNER RADAR: Nur der Eingang RADAR EXT der elektronischen Steuerungskarte wird überwacht. Ein Signal von einem Sensor, der an diesen Eingang angeschlossen ist, bewirkt die Öffnung und anschließend die Schließung des Flügels. Das Elektroschloss, falls vorhanden, blockiert den Flügel jedes Mal, wenn er die Position vollständig geschlossen erreicht.

INTERNER RADAR: Nur der Eingang RADAR INT der elektronischen Steuerungskarte wird überwacht. Ein Signal von einem Sensor, der an diesen Eingang angeschlossen ist, bewirkt die Öffnung und anschließend die Schließung des Flügels. Das Elektroschloss, falls vorhanden, blockiert den Flügel jedes Mal, wenn er die Position vollständig geschlossen erreicht.

RADAR STANDARDBETRIEBSWEISE: Beide Eingänge RADAR EXT und RADAR INT der elektronischen Steuerungskarte werden überwacht. Ein Signal von einem Sensor, der an einen dieser Eingänge angeschlossen ist, bewirkt die Öffnung und anschließend die Schließung des Flügels. Das Elektroschloss, falls vorhanden, blockiert den Flügel jedes Mal, wenn er die Position vollständig geschlossen erreicht.

TAGSÜBER GESCHLOSSENE TÜR: Die Tür wird im geschlossenen Zustand blockiert. Antipanikfunktion aktiv, falls befähigt. Die Automatisierung steuert die vollständige Schließung des Flügels an. In dieser Logik werden die Eingänge RADAR EXT und RADAR INT der elektronischen Steuerungskarte nicht überwacht; falls vorhanden, blockiert das Elektroschloss die Tür.

NACHTS GESCHLOSSENE TÜR: Die Tür wird im geschlossenen Zustand blockiert. Antipanikfunktion nicht aktiv, falls befähigt. Die Automatisierung steuert die vollständige Schließung des Flügels an. In dieser Logik werden die Eingänge RADAR EXT und RADAR INT der elektronischen Steuerungskarte nicht überwacht; falls vorhanden, blockiert das Elektroschloss die Tür.

VOLLSTÄNDIG OFFENE TÜR: Die Tür wird im offenen Zustand blockiert. Die Automatisierung steuert die vollständige Öffnung des Flügels an. In dieser Logik werden die Eingänge RADAR EXT und RADAR INT der elektronischen Steuerungskarte nicht überwacht.

TÜR MIT MANUELLER ÖFFNUNG: In dieser Logik sind die an RADAR EXT und RADAR INT angeschlossenen Befehle deaktiviert. Öffnung und Schließung erfolgen manuell. Der Sicherheitssensor Öffnung und der Sicherheitssensor Schließung sind nur aktiv bei Öffnung mit Motor für Behinderte.

14) SCHALTER AUSWAHL LOGIKEN Abb. 14

Außer der Verwaltung des Logikwahlschalters ist die Möglichkeit vorgesehen, einen Taster für die Wahl der Logiken anzuschließen, der die Auswahl der drei Hauptlogiken gestattet:

- Tür mit manueller Öffnung
- Radar Standardbetriebsweise
- Tür vollständig geöffnet

Das Vorhandensein des Logikwahlschalters verhindert den Betrieb des Tasters für die Auswahl der Logik

15) AUSWAHL BREMSPEGEL (nur für VISTA SW 260 SXL) Abb. 12.2

16) INSTALLATION DER BATTERIEN Abb. 9

- Netzteil und Platine ausbauen Abb. 9.1;
- Den beigegepackten Batterieblock in den angegebenen Stift einsetzen, Abb. 9.2;
- Die vorher ausgeschraubte selbstsichernde Mutter (3a) wieder eindrehen und die Batterien wie angegeben verkabeln (3b) Abb. 9.3;
- Netzteil und Platine wieder montieren und die Kabelstecker in der entsprechenden Klemme befestigen Abb. 9.4.

17) VERWALTUNG DES ELEKTROSCHLOSSES

PARAMETER	DEFINITION	MIN	MAX	DEFAULT	PERSÖNLICH	BESCHREIBUNG
09	Steuerspannung Elektroschloss ⁽¹⁾	0	1	0		0 = 12 V DC 1 = 24 V DC
10	Elektroschlossstyp ⁽²⁾ :	0	6	0		0 = nicht verwendet 1 = Elektroschloss mit mechanischer Verriegelung bei erneuter Schließung 2 = Elektromagnet (Maglock) - NUR 24 V DC 3 = Elektrische Verriegelung 4 = Motorisiertes Schloss 5 = Elektroschloss mit automatischer Verriegelung 6 = Magnetschloss (Maglock) mit Verzögerung - NUR 24 V DC
11	Dauer Impuls oder Öffnungsverzögerung ⁽³⁾	0	9	2		Die Dauer hängt vom Elektroschlossstyp ab
12	Schließkraft Elektroschloss	0	9	5		Um die erneute Schließung des Elektroschlusses zu gewährleisten, kann die Schließkraft eingestellt werden
14	Elektroschlossaktivierung je nach gewählter Logik ⁽⁴⁾	0	3	3		0 = Deaktiviert 1 = Ein Radar 2 = Zwei Radar 3 = Ein Radar und Zwei Radar
15	Konfiguration Hilfeingang 1	4	5	0		4 = Feedback Schlossentriegelung ⁽⁵⁾ 5 = Steuerung Schlossentriegelung ⁽⁵⁾
16	Konfiguration Hilfeingang 2	4	5	1		4 = Feedback Schlossentriegelung ⁽⁵⁾ 5 = Steuerung Schlossentriegelung ⁽⁵⁾
17	Konfiguration Hilfsausgang 1	0	5	0		5 = Wiederholung Schlossansteuerung
18	Konfiguration Hilfsausgang 2	0	5	1		5 = Wiederholung Schlossansteuerung

⁽¹⁾ Es können Elektroschlösser von 12 bis 24 V DC verwaltet werden einstellbar über den Parameter 09 (siehe Absatz "VERWALTUNG DER DISPLAY-BETRIEBSPARAMETER"), mit Höchststrom von 500mA. Bei Elektromagneten (Maglock) beträgt die Stromversorgung **nur 24 V DC**.

⁽²⁾ Mit folgenden Elektroschlossstypen besteht Kompatibilität:

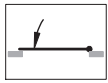
IMPULSIV MIT RÜCKSTELLUNG BEI ERNEUTER SCHLIESSUNG	definiert die Dauer des Entriegelungsimpulses. Die Bewegung des Flügels beginnt bei der Aktivierung des Feedback-Signals oder bei Ende des Impulses.
MAGNETISCH (mit und ohne Pfahl):	definiert die max. Verzögerung vom Befehl Entriegelung bis zum Beginn der Bewegung. Das Entriegelungssignal bleibt aktiv, bis die Tür erneut geschlossen wird.
MOTORGETRIEBEN:	definiert die max. Verzögerung vom Befehl Entriegelung bis zum Beginn der Bewegung. Das Signal Entriegelung bleibt aktiv, bis die Tür wieder geschlossen wird.
IMPULSIV MIT RÜCKSTELLUNG BEI FREISETZUNG DER SPANNUNG:	definiert die Dauer des Entriegelungsimpulses. Die Bewegung des Flügels beginnt bei der Aktivierung des Feedback-Signals oder bei Ende des Impulses. Außerdem wird das Schloss unter Spannung gehalten bis zur Öffnung der Tür auf ca. 10°
MAGNETISCH (Maglock) mit Verzögerung der Aktivierung der Schließung	Definiert die max. Verzögerung des Befehls Rückstellung nach der Schließung der Tür.

MONTAGEANLEITUNG

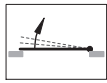
- ⁽³⁾ Bei einigen Elektroschlosstypen kann die Dauer des Aktivierungsimpulses oder die Verzögerung der Flügelöffnung über den Entriegelungsbefehl geändert werden. Der Parameter hat unterschiedliche Bedeutung und Regelungsbereich je nach Art der Elektroverriegelung, die über den Parameter id eingestellt wurde.
- ⁽⁴⁾ Die Verwendung des Schloßes kann (bei den Schlosstypen 2, 3, 4, 6) nur dann begrenzt werden, wenn bestimmte Betriebslogiken ausgewählt wurden.
- ⁽⁵⁾ Es kann ein Feedback-Befehl vom Schloß verwaltet werden, der dessen Entriegelungsstatus anzeigt: Nach der Erteilung des Entriegelungsbefehls wartet die elektronische Steuerung auf die Freigabe seitens des Schloßes bevor der Öffnungsvorgang beginnt. Wenn diese Freigabe nicht innerhalb der maximal eingestellten Zeit erfolgt, öffnet die Automatik die Tür dennoch.
- ⁽⁶⁾ Zum manuellen Öffnen der Tür kann einer der Hilfeingänge als manueller Entriegelungsbefehl des Schloßes der parallel zum automatischen Entriegelungsbefehl arbeitet, verwendet werden.

Vorgesehen ist die Kompatibilität mit den folgenden Elektroschlosstypen, die mit dem Parameter id eingestellt werden können (siehe Abschnitt "Verwaltung der Betriebsparameter-Display").

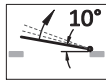
Legende



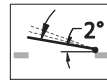
= WIDDERSTOSS



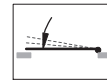
= AKTIVIERUNG
ÖFFNUNG



= TÜR 10° OFFEN



= TÜR FAST
GESCHLOSSEN



= TÜR
GESCHLOSSEN

TYP	PAR.	WERT	FUNKTIONSWEISE	PLAN
1 ELEKTROSCHLOSS MIT MECHANISCHER VERRIEGELUNG BEI ERNEUTER SCHLIEßUNG	10	1	Elektroschloß das bei Fließen von Impulsstrom den Flügel entriegelt und sich bei erneutem Schließen des Flügels automatisch wieder verriegelt. Erfordert Druckstoß zum einfacheren Entriegeln des Flügels.	<p style="text-align: center;">$t = 50 \div 500 \text{ms} (\text{Parametre 11})$</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=50÷500 ms]		
2 ELEKTROMAGNET (MAGLOCK)	10	2	Magnet, der, wenn er mit Strom versorgt wird, die Tür verriegelt hält und sie freigibt, wenn keine Spannung anliegt. Erfordert keinen Druckstoß. Der Magnet wird wieder mit Strom versorgt wenn die Tür noch nicht wieder geschlossen ist um ihre komplette Schließung zu vereinfachen.	<p style="text-align: center;">$t = 200 \div 2000 \text{ms} (\text{Parametre 11})$</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
3 EKTROVERRIEGELUNG	10	3	Elektroschloß, das, wenn es mit Strom versorgt wird, auf einen Riegel einwirkt, der die Tür versperrt hält. Liegt keine Spannung an, hebt sich der Riegel und gibt den Flügel frei. Erfordert Druckstoß zum einfacheren Entriegeln des Flügels. Der Magnet wird wieder mit Strom versorgt sobald die Tür geschlossen ist.	<p style="text-align: center;">$t = 200 \div 2000 \text{ms} (\text{Parametre 11})$</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
4 MOTORISIERTES SCHLOSS	10	4	Mit einem Elektromotor ausgestattetes Elektroschloß, der, wenn er mit Strom versorgt wird, die Sperrklinke zurückzieht und den Flügel frei gibt. Erfordert Druckstoß zum einfacheren Entriegeln des Flügels. Sobald die Tür geschlossen ist, wird das Elektroschloß nicht mehr mit Strom versorgt.	<p style="text-align: center;">$t = 500 \div 5000 \text{ms} (\text{Parametre 11})$</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=500÷5000 ms]		
5 ELEKTROSCHLOSS MIT AUTOMATISCHER VERRIEGELUNG	10	5	Elektroschloß das, wenn es mit Strom versorgt wird, den Flügel freigibt. Die Verriegelung erfolgt durch Lösen der Spannung nach ca. 10° Öffnungswinkel. Erfordert Druckstoß zum einfacheren Entriegeln des Flügels.	<p style="text-align: center;">$t = 100 \div 1000 \text{ms} (\text{Parametre 11})$</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=100÷1000 ms]		
6 ELEKTROMAGNET (MAGLOCK) MIT VERZÖGERUNG	10	5	Magnet, der, wenn er mit Strom versorgt wird, die Tür verriegelt hält und sie freigibt, wenn keine Spannung anliegt. Erfordert keinen Druckstoß. Der Magnet wird nach der kompletten Schließung des Flügels wieder mit Strom versorgt.	<p style="text-align: center;">$t = 200 \div 2000 \text{ms} (\text{Parametre 11})$</p>
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		

18) INBETRIEBNAHME Abb. 15

- Die Elektronikplatine mit Strom versorgen. Das Display zeigt "S0" an, Test nicht verwaltete Sensoren Abb. 15.1.
- Danach blinkt "E1" Abb. 15.2.
- Die Taste "-" solange drücken, bis das Display "LP" anzeigt Abb. 15.3.
- ENT drücken, das Display zeigt "--" Abb. 15.4.
- Wieder die Taste ENT drücken, bis sich die Segmente des Displays zu drehen beginnen, ENT loslassen. Nun erscheint am Display "St". Die Steuerung wartet 10 Sekunden, dann beginnt das Selbstlernverfahren Abb. 15.5.

HINWEIS: Die Automatik bedarf keines Feststellers beim Öffnen, aber in diesem Fall muss die Tür während des Selbstlernverfahrens (LP) im gewünschten Öffnungswinkel gestoppt werden, um diesen Winkel speichern zu können.

- Die Automatik führt für die Messung der Parameter eine Öffnung und Schließung durch, danach begibt sie sich in den Schließstatus, am Display leuchtet CL starr. Die Automatik ist betriebsbereit und die ENTER Taste kann verwendet werden, um der Tür einen Öffnungsbefehl zu erteilen Abb.15.6.

ACHTUNG:

Der Öffnungswinkel ist während des Normalbetriebs kleiner als jener, der während des Scannens der Zielpunkte gemessen wurde, um den Betrieb bei nicht vorhandenem mechanischen Endschalter zu ermöglichen. Bei jeder erneuten Aktivierung (RESET-Manöver), versucht die Automatik beim ersten Befehl die komplette Öffnungsposition und anschließend die Schließung mit verringerter Geschwindigkeit zu erreichen.

19) ANSCHLUSS DER BEDIENELEMENTE UND SICHERHEITSENSOREN Abb. 16

Die Steuerung ermöglicht den Anschluss der Sicherheitssensoren sowohl in der Version mit überwachten Sensoren gemäß der Norm EN 16005 als auch mit nicht überwachten.

Die Beurteilung welche und wie viele Sensoren installiert werden, obliegt dem Installateur.

- C- Steuerungssensor Öffnung nach innen (siehe Plan Abb. 16.1)
- D- Steuerungssensor Öffnung nach außen (siehe Plan Abb. 16.2)
- E- Stromversorgung (siehe Absatz "ANSCHLUSS DER STROMVERSORGUNG")
- F- Logik-Wahlschalter

A- Sicherheitssensor beim Schließen (siehe Plan Abb. 16.3)

B- Sicherheitssensor beim Öffnen (siehe Plan Abb. 16.4)

ANM.: Die Sicherheitssensoren A und B sind überwachte Sensoren. Für diesen Sensortyp gibt es folgende Montagelösungen:

- nur Sicherheitssensor A beim Schließen
- nur Sicherheitssensor B beim Öffnen
- beide Sicherheitssensoren sowohl beim Schließen als auch beim Öffnen A und B.

Nach dem Anschließen muss der Parameter 18 wie folgt eingestellt werden:

- nur Sicherheitssensor A beim Schließen - Stufe 1
- nur Sicherheitssensor B beim Öffnen - Stufe 2
- beide Sicherheitssensoren sowohl beim Schließen als auch beim Öffnen A und B - Stufe 3

Beim Einschalten zeigt die Steuerung die Konfigurationsart der Sensoren laut folgender Tabelle an:

ID	KONFIGURATION	BESCHREIBUNG
S0	Kein überwachter Sensor wurde erkannt	Es sind keine Sensoren vorhanden oder die eventuell angeschlossenen Sensoren werden als normale nicht überwachte Sensoren verwaltet.
S1	Überwachter Sensor nur beim Öffnen	Der überwachte Sensor wird nur beim Öffnen verwaltet. Beim Schließen ist kein Sensor vorhanden oder der eventuell angeschlossene Sensor wird als normaler nicht überwachter Sensor verwaltet.
S2	Überwachter Sensor nur beim Schließen	Der überwachte Sensor wird nur beim Schließen verwaltet. Beim Öffnen ist kein Sensor vorhanden oder der eventuell angeschlossene Sensor wird als normaler nicht überwachter Sensor verwaltet.
S3	Überwachter Sensor sowohl beim Öffnen als auch beim Schließen	Der überwachte Sensor wird sowohl beim Öffnen als auch beim Schließen verwaltet.

Im Falle eines fehlerhaften Anschlusses oder einer Fehlfunktion der Sensoren zeigt das Display der Steuerung ein blinkendes "F" gefolgt von einer Zahl:

F1	Überwachter Sensor nur beim Öffnen	Der Sicherheitssensor beim Öffnen ist nicht angeschlossen oder funktioniert nicht richtig
F2	Überwachter Sensor nur beim Schließen	Der Sicherheitssensor beim Schließen ist nicht angeschlossen oder funktioniert nicht richtig
F3	Überwachter Sensor sowohl beim Öffnen als auch beim Schließen	Die Sicherheitssensoren beim Öffnen und Schließen sind nicht angeschlossen oder funktionieren nicht richtig



GEFAHR! Vor dem Scannen sorgfältig prüfen, ob die von der Steuerung erkannte Konfiguration der Anlage entspricht und prüfen, ob alle Sicherheitsvorrichtungen richtig erkannt wurden. Andernfalls könnten die Sicherheitsvorrichtungen nicht funktionieren und die automatische Bewegung der Flügel könnte schwere Sach- und Personenschäden mit sogar tödlichem Ausgang bewirken.

20) STATUSANZEIGEN

ANZEIGE	BESCHREIBUNG
OP starr leuchtend	TÜR OFFEN
OP blinkt	TÜR ÖFFNET SICH
CL starr leuchtend	TÜR GESCHLOSSEN
CL blinkt	TÜR SCHLIESST SICH
St	TÜR STEHT STILL

21) BETRIEBSLOGIKEN Abb. 14

Bei am Kopfteil montiertem Logikschalter:

- für VISTA SW 260 SXL
- 1- Stopp geschlossen
- 2- Automatisch
- 3- Stopp offen
- für VISTA SW 260 MXL
- 1- Manuell (öffnet durch Stoßen/Ziehen und schließt wieder mit Feder)
- 2- Automatisch
- 3- Stopp offen

MONTAGEANLEITUNG

Bei installiertem Logikschalter (Schalter am Kopfteil ist deaktiviert):

LOGIK	BESCHREIBUNG
Manuell	Bei dieser Logik sind die an START 1 und START 2 angeschlossenen Bedienelemente deaktiviert. Öffnen und Schließen erfolgen manuell. Der Sicherheitssensor beim Öffnen und jener beim Schließen sind nur beim motorisierten Öffnen für behinderte Personen aktiv.
1 Radar	RADAR NUR AM AUSGANG: Nur der Eingang START 2 der Elektronikplatine wird überwacht. Ein Signal, das von einem an diesen Eingang angeschlossenen Sensor kommt, bewirkt das Öffnen und nachfolgende Schließen des Flügels. Die Verriegelung der Tür mit Schloss oder Motor (wenn kein Schloss gewählt wurde) in der geschlossenen Position hängt vom verwendeten Schlosstyp und der Einstellung des Parameters 14 ab.
2 Radar	RADAR AM EINGANG UND AUSGANG: Beide Eingänge START1 und START2 der Elektronikplatine werden überwacht. Ein Signal, das von einem an einen dieser Eingänge angeschlossenen Sensor kommt bewirkt das Öffnen und nachfolgende Schließen des Flügels. Die Verriegelung der Tür mit Schloss oder Motor (wenn kein Schloss gewählt wurde) in der geschlossenen Position hängt vom verwendeten Schlosstyp und der Einstellung des Parameters 14 ab.
Stopp geschlossen	Die Tür ist im geschlossenen Zustand verriegelt. Die Automatik steuert die vollständige Schließung des Flügels. Bei dieser Logik werden die Eingänge START1 und START2 der Elektronikplatine nicht überwacht; falls vorhanden verriegelt das Elektroschloss den Flügel. Falls kein Elektroschloss vorhanden ist, erfolgt die Verriegelung mit dem Motor.
Stopp offen	Die Tür ist im offenen Zustand verriegelt. Die Automatik steuert die vollständige Öffnung des Flügels. Bei dieser Logik werden die Eingänge START1 und START2 der Elektronikplatine nicht überwacht.
Quetschschutz beim Öffnen	Während sich der Flügel in der Öffnungsphase befindet trifft er auf ein Hindernis, das die Bewegung stoppt. Die Automatik unterbricht einige Sekunden lang die Bewegung des Flügels und bringt in mit verringerter Geschwindigkeit wieder in die vollständig geschlossene Stellung. Der Empfindlichkeitswert ist über Parameter 06 einstellbar (siehe Absatz "Verwaltung der Display-Betriebsparameter").
Quetschschutz beim Schließen	Während sich der Flügel in der Schließphase befindet trifft er auf ein Hindernis, das die Bewegung stoppt. Die Automatik kehrt die Bewegung des Flügels um und bringt ihn in die komplett geöffnete Stellung. Die nachfolgende erneute Schließung erfolgt mit verringerter Geschwindigkeit. Der Empfindlichkeitswert ist über Parameter 06 einstellbar (siehe Absatz "Verwaltung der Display-Betriebsparameter").

22) VISTA SW 260 MASTER/SLAVE Abb. 18

VISTA SW 260 Master/Slave ist eine Verbindung zwischen zwei Automatisierungssystemen für Doppelflügeltüren.

Diese Verbindung kann auf zwei Arten hergestellt werden:

- mit zwei einzelnen überstehenden oder nicht überstehenden VISTA SW 260, jeder ist auf einem Flügel installiert, aber mit bereits vorbereiteter Verbindung zwischen den beiden Abb. 18a
- mit zwei einzelnen VISTA SW 260, die durch ein Verlängerungskit miteinander verbunden sind Abb. 18.2:

22.2) ANSCHLIESSEN DER KARTEN Abb. 18.3

Über eine Verbindung zwischen der Klemmleiste des Wahlschalters kommunizieren diese miteinander und tauschen die Informationen aus, die für den korrekten Betrieb des Tors mit zwei Flügeln erforderlich sind. Das Basiskonzept besteht in der Festlegung einer Karte "Master", die die Betriebslogik erarbeitet, und einer Karte "Slave", die die Befehle der Master-Karte ausführt.

ACHTUNG: in beiden Fällen vor dem Verstellen der Verbindung den Flügel Master und den Flügel Slave definieren.

FLÜGEL MASTER: der erste, der öffnet und der letzte, der schließt (bei versetzter Bewegung)

FLÜGEL SLAVE: der letzte, der öffnet und der erste, der schließt (bei versetzter Bewegung).

Verbinden Sie die beiden Klemmleisten des Wahlschalters, um die Kommunikation zwischen den beiden Karten und den ordnungsgemäßen Betrieb der beiden Automatisierungen zu garantieren.

An der MASTER und an der SLAVE Platine die in der Tabelle angeführten Werte einstellen:

ID	BESCHREIBUNG	EINSTELLUNG	DEFAULTWERT
13	Modus Einfach/Doppelt	0 = Einfach	0
		1 = Doppelt Master	
		2 = Doppelt Slave	

Je nachdem ob ein Versatz der Flügelbewegung erforderlich ist oder nicht die folgenden Werte einstellen:

- synchrone Flügelbewegung auf MASTER Platine, Parameter 21=0 und 22=0 (gültig für Fall B)
- asynchrone Flügelbewegung auf MASTER Platine, Parameter 21>0 und 22>0 (gültig für die Fälle A und BD)

ID	BESCHREIBUNG	EINSTELLUNG	DEFAULTWERT
21	Versatz Öffnung doppelt	BEREICH: 0 ÷ 100 Versatz beim ÖFFNEN in Einheiten von 100ms (wenn 0 synchronisiert)	0
22	Versatz Schließung doppelt	BEREICH: 0 ÷ 100 Versatz beim SCHLIESSEN in Einheiten von 100ms (wenn 0 synchronisiert)	0

FUNKTIONSWEISE	BESCHREIBUNG
Elektroschloss	Die Steuerung ist (mit entsprechenden Logiken) auf beiden Platinen erlaubt, so wie bei einzelnen Automatisierungssystemen.
Push & Go	Auf beiden Platinen aktivierbar, mit denselben Modalitäten wie bei Einzelautomatik. Wird der Öffnungsversuch eines Flügels erkannt, werden beide geöffnet.
Quetschschutz	Wird getrennt und unabhängig von beiden Platinen verwaltet. - Erkennt eine Platine einen Quetschschutz beim Schließen, unterbricht sie die Bewegung beider Flügel und bringt sie mit langsamer Geschwindigkeit in die komplette Öffnungsstellung. - Erkennt eine Platine einen Quetschschutz beim Öffnen, unterbricht sie die Bewegung des betroffenen Flügels und bringt ihn mit langsamer Geschwindigkeit in die komplette Schließstellung. Der andere Flügel, der in der Zwischenzeit bereits die komplette Öffnungsstellung erreicht hat, wartet auf den betroffenen Flügel, bevor er mit der Schließbewegung fortsetzt.

ACHTUNG!

- Die beiden Automatisierungssysteme müssen am selben Stromversorgungsweig angeschlossen sein;
- es dürfen keine Schalter oder Sicherungen zwischen den beiden Operatoren geschaltet sein;

MONTAGEANLEITUNG

D8141482PA00_03

- eventuell vorhandene Peripheriegeräte (KEY, START 1, START 2) dürfen nur auf der MASTER-Platine angeschlossen werden;
- die Sicherheitssensoren (SAFE OPEN und SAFE CLOSE) müssen hingegen auf beiden Platinen angeschlossen und getrennt verwaltet werden;
- der (optionale) Wahlschalter darf nur an der MASTER-Platine angeschlossen werden. Bei einer Parameteränderung über den Wahlschalter müssen die geänderten Parameter auf beiden Platinen gleich sein;
- die Inbetriebnahme darf nur über die MASTER-Platine erfolgen;
- beim Einfahren (LP) muss sich der MASTER-Flügel als erster bewegen und muss bei der gewünschten maximalen Öffnung gestoppt werden. Sofort danach beginnt sich der SLAVE-Flügel zu bewegen, der ebenso bei der gewünschten maximalen Öffnung gestoppt werden muss. Sofort danach schließen sich beide Flügel vollständig (am Display leuchtet CL starr).

22.3) VERLÄNGERUNGSGEHÄUSE-KIT Abb. 18.2

Auf Wunsch ist ein Verlängerungsgehäuse-Kit erhältlich, das zwischen den beiden Automatisierungssystemen angebracht werden muss.

Montage des (optionalen) Verlängerungsgehäuse-Kits: den Abstand der Scharniere "I" ermitteln und die Schnitte für Boden und Deckel aus folgender Formel errechnen

Schnitte Boden/Deckel = I - 1145mm

- a. Den ersten Operator montieren und die Basis im entsprechenden Sitz außen am Kopfteil einsetzen.
- b. Den zweiten Operator montieren und die beiden Innenköpfe bohren, um das Synchronisationskabel durchziehen zu können.
- c. Den Mittelteil mit dem Deckel schließen und den Deckel mittels der Vorbohrungen an den Köpfen festschrauben.
- d. Die beiden Operatoren mit den zugehörigen Deckeln schließen.

23) ANSCHLUSS UND VERWENDUNG DER VERBLOCKUNG Abb. 19

Die Steuerung der Automatik ist auf eine verblockte Betriebsart (sowohl bei Installation auf einem als auch auf beiden Flügeln) durch den Anschluss an eine elektronische Steuerung derselben Familie vorgerüstet.

Bei verblocktem Betrieb kann die Öffnung einer Tür nur dann erfolgen, wenn sich der andere Flügel nicht bewegt, d.h. wenn er gerade kein Manöver ausführt.

Zum Verblocken zweier Automatisierungssysteme zuerst die auf der vorherigen Seite angegebenen Anschlüsse durchführen, dann wie folgt vorgehen:

1. Eine Öffnungspriorität festlegen (wenn von den Sensoren gleichzeitig Öffnungsanforderungen auf beide Türen kommen, muss eine Öffnungspriorität festgelegt werden):

- Eine Platine MIT PRIORITÄT festlegen
- Eine Platine OHNE PRIORITÄT festlegen

2. An der Platine MIT PRIORITÄT Folgendes einstellen:

I5	Konfiguration Hilfseingang AUX-IN 1	2= Türverblockung MIT PRIORITÄT
I7	Konfiguration Hilfsausgang AUX - OUT	1 = Status Tür offen

3. An der Platine OHNE PRIORITÄT Folgendes einstellen:

I5	Konfiguration Hilfseingang AUX-IN 1	3 = Türverblockung OHNE PRIORITÄT
I7	Konfiguration Hilfsausgang AUX - OUT	1 = Status Tür offen

Bei gleichzeitigen Öffnungssignalen öffnet sich die als MIT PRIORITÄT ausgewählte Tür.

24) FEHLERMELDUNGEN

Diagnostik und Anzeigen	
Anzeigen	Beschreibungen
E I	Warten auf Initialisierung der Systemparameter (Selbstlernverfahren LP)
E5	Kein Main Key vorhanden
E6	Konfigurationsfehler überwachte Sensoren (Parameter 18 muss eingestellt werden)
E7-5	Überstrom wurde erkannt
E7-6	Zeitüberschreitung bei Bewegung (größer 60")
E7-R	Überlastung Versorgungsspannung außerhalb Toleranz
E8- I	Fehler Anschlussstest Motor und Encoder (Anschluss des Motors und des Encoders prüfen)
E8-B	Diagnosefehler Encoder
E8-R	Überlastung des Netzteils
E9	Aktivierung der Sicherheitsfunktion

Die folgenden Fehler:
E3 / E4 / E7-2 / E7-3 / E7-4 / E7-7 / E7-B / E7-9 / E7-b / E7-c / E7-F / E8-2 / E8-3 / E8-4 / E8-5 / E8-6 / E8-7 / E8-9 / E8-b
beziehen sich auf vorübergehende Störungen.
Wenn sie andauern die Platine austauschen und unter Angabe des angezeigten Fehlercodes an den Hersteller schicken.

25) FEHLERSUCHE

BESCHREIBUNG	ANZEIGE AM DISPLAY	URSACHE/LÖSUNG
Die Tür geht nicht auf	Keine	Folgendes kontrollieren: Stromversorgung/EIN/AUS-Schalter am Kopfteil auf AUS.
Die Tür geht nicht auf	CL starr leuchtend	Der Logik-Wahlschalter befindet sich auf Position Stopp geschlossen -Logik ändern. Der Logik-Wahlschalter am Kopfteil befindet sich auf Logik I – auf 0 stellen.
Die Tür bleibt offen	OP starr leuchtend	Der Logik-Wahlschalter befindet sich auf Stopp offen - Logik ändern. Es wurde ein Öffnungsbefehl erteilt z.B. Start1/Start2/Öffnung im Notfall - die entsprechenden Eingänge prüfen. Hindernis verhindert die Bewegung/ Hindernis entfernen.
Die Tür geht nicht auf / Das Scannen der LP-Parameter startet nicht	St starr leuchtend	Schlüsselkontakt aktiviert/Sicherheitssensor beim Öffnen aktiviert – Schlüsselkontakt prüfen/Eventuelle Hindernisse entfernen oder den Sensor prüfen und/oder kalibrieren.
Die Tür geht nicht auf / aber die Automatik versucht zu öffnen	OP gefolgt von St gefolgt von CL	Schloss/Elektroschloss verriegelt / Schloss/Elektroschloss entriegeln. Falsche Einstellung des Elektroschlusses / richtig einstellen
Die Tür kehrt die Bewegung während der Schließphase um	OP blinkt	Die Bewegung der Tür aktiviert den Öffnungsbefehl des Sicherheitssensors beim Schließen - Sensor prüfen und/oder kalibrieren. Eine Reibung aktiviert die Bewegungsumkehr -- die Reibung beseitigen
Die Tür stoppt während der Öffnungsphase und schließt sich dann wieder	Op blinkt gefolgt von blinkendem Cl	Eine Reibung aktiviert den Stopp und die darauf folgende Bewegungsumkehr -- die Reibung beseitigen.

1) GENERALIDADES

Travesaño motorizado para puertas batiente automáticas, con cuadro de mando. Accesorios disponibles para realizar una instalación completa.

2) CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

CARACTERÍSTICAS MECÁNICAS	
Anchura hoja	mín. 600 mm máx. 1400mm
Peso hoja	véase Fig. 11
Velocidad Apertura	máx. 70°/s - mín. 20°/s (3s - 6s)
Velocidad Cierre	máx. 40°/s - mín. 10°/s (4s - 15s)
Par máximo	35 Nm
Ángulo máx. apertura	110°
Dimensión travesaño	véase Fig. 2
Peso accionador	9 kg aprox
CARACTERÍSTICAS ELÉCTRICAS	
Alimentación	230V ±10% AC 50/60Hz
Fusibles	F 6.3A L
Alimentación accesorios	15Vdc - 12W MAX
Potencia nominal	85W
Campo de temperatura	de -10°C a +50°C
Ciclo de funcionamiento	Continuo a 25°C
Sistema Antiplastamiento	Limitación automática de la fuerza ante obstáculos
Baterías de emergencia	opcionales
Grado de protección	IP 40

3) PREPARACIÓN DE LA INSTALACIÓN ELÉCTRICA

Preparar la instalación eléctrica (Fig. 1) tomando como referencia las normas vigentes. Mantener claramente separadas las conexiones de alimentación de red de las conexiones de servicio (fotocélulas, bandas sensibles, dispositivos de mando, etc.). Mantener claramente separadas las conexiones de alimentación de red de las conexiones con muy baja tensión de seguridad.

4) IDENTIFICACIÓN DE LAS PARTES Fig. 5

La automatización VISTA SW 260 está compuesta por:

01	Placa base
02	Unidad de transmisión con motor de resorte
03	Tarjeta electrónica
04	Alimentador switching
05	Cabezal con interruptor ON/OFF y lógicas
06	Carcasa
07	Grupo de baterías (opcional)
08	Cabezal
09	Kit de extensión de brazo H=50mm (opcional)
10	Kit de extensión de brazo H=70mm (opcional) - 2x09
11	Kit de extensión de brazo H=90mm (opcional) - 3x09

Para completar la instalación, están disponibles los siguientes opcionales:

- VISTA SEL SW Botonera funciones digital
- ASW 260 XL RÍG. BRAZO DESLIZANTE PARA TIRAR SW 260 XL
- ASW 260 XL ART BRAZO ARTIC. PARA EMPUJAR SW 260 XL
- EXT ASW 260 XL +20 FIJACIÓN DEL BRAZO +20 SW 260 XL

5) MODOS DE FIJACIÓN Fig. 4

- Desmontaje componentes Fig. 4.1
- Fijación travesaño portante Fig. 4.2

7) INSTALACIONES POSIBLES Fig. 3

- Con BRAZO DE CORREDERA, de tirar, utilizado cuando la automatización está instalada en el mismo lado de la apertura de la puerta).
- Con BRAZO ARTICULADO, de empujar, utilizado cuando la automatización está instalada en el lado opuesto a la apertura de la puerta).

7.1) INSTALACIÓN BRAZO DE CORREDERA Fig. 6

- Tipo de extensión Fig. 6.1

A - PREPARACIÓN DE LOS ORIFICIOS PARA EL PASO DE CABLES

Use la plantilla adhesiva o la base para los orificios de fijación. Los orificios deben ser adecuados para el tipo de tornillo que se utilice (no suministrado). Para el paso de los cables, taladre orificios en las zonas que se muestran en la imagen. Utilice siempre el eje de las bisagras de la puerta como referencia principal para obtener un posicionamiento correcto.

- La puerta se abre hacia la izquierda Fig. 6.A.1
- La puerta se abre hacia la derecha Fig. 6.A.2

B - FIJACIÓN DEL BRAZO DESLIZANTE

Utilice tornillos adecuados al tipo de marco de la puerta para fijar la guía (no suministrados).

- La puerta se abre hacia la izquierda Fig. 6.B.1
- La puerta se abre hacia la derecha Fig. 6.B.2

C - PREMONTAJE DEL PATÍN

Premonte el patín como se muestra en la imagen e introdúzcalo en la guía (si es necesario, móntese un tope mecánico opcional). Monte las tapas y la cubierta. Aflojando el tornillo "A" y destornillando el tornillo "B" se puede abrir la cubierta para actuar sobre los tornillos de fijación de la guía "C".

- La puerta se abre hacia la izquierda Fig. 6.C.1
- La puerta se abre hacia la derecha Fig. 6.C.2

D - FIJACIÓN DEL BRAZO DESLIZANTE AL AUTOMATISMO Y PRECARGA DEL MUELLE
¡ATENCIÓN! El tornillo resaltado e indicado con la letra "X" representa el sujetador mecánico del muelle que NUNCA DEBE QUITARSE antes de terminar el procedimiento de selección de la precarga del muelle y de fijar el brazo a la puerta y al automatismo.

- Precarga A de fábrica (Valor de par ~14,0 Nm - use la llave dinamométrica) Fig. 6.D.1. Monte el brazo con la puerta en posición cerrada y **fíjelo al automatismo con el tornillo M8** correspondiente, después de lo cual siga el esquema de fijación final.

- Precarga media B (Valor de par ~12,0 Nm - use la llave dinamométrica) Fig. 6.D.2. A partir de la posición de puerta cerrada (precarga máxima), el brazo debe girarse 3 dientes en la dirección de apertura y **fíjese al automatismo con el tornillo M8** correspondiente, después de lo cual siga el esquema de fijación final.

- Precarga mínima C (Valor de par ~10,0 Nm - use la llave dinamométrica) Fig. 6.D.3. A partir de la posición de puerta cerrada (precarga máxima), el brazo debe girarse **6 dientes en la dirección de apertura y fíjese al automatismo con el tornillo M8** correspondiente, después de lo cual siga el esquema de fijación final.

E - ESQUEMA DE FIJACIÓN FINAL

- Atornille el brazo a la puerta por medio del acoplamiento entre el orificio roscado del brazo y el eje del patín (Par de apriete del tornillo M8 = 20Nm - use la llave dinamométrica). Dependiendo de la precarga que elija, estará en las siguientes posiciones: ver tabla Fig 6.E.1

- Con el brazo conectado tanto al automatismo como a la puerta y tras comprobar que se han realizado todas las fijaciones, quite el sujetador del muelle, ver Fig 6.E.2
- Apriete el tornillo en el orificio "portatornillo" como se muestra en la imagen, ver Fig. 6.E.3

7.2) INSTALACIÓN BRAZO ARTICULADO Fig. 7

- Tipo de extensión Fig. 7.1

A - PREPARACIÓN DE LOS ORIFICIOS PARA EL PASO DE CABLES

Use la plantilla adhesiva o la base para los orificios de fijación. Los orificios deben ser adecuados para el tipo de tornillo que se utilice (no suministrado). Para el paso de los cables, taladre orificios en las zonas que se muestran en la imagen.

Utilice siempre el eje de las bisagras de la puerta como referencia principal para obtener un posicionamiento correcto.

- La puerta se abre hacia la izquierda Fig. 7.A.1
- La puerta se abre hacia la derecha Fig. 7.A.2

B - FIJACIÓN DEL BRAZO ARTICULADO Fig. 7.B.1

Monte **SIEMPRE** el brazo articulado con la puerta cerrada y **no quite NUNCA el tornillo de bloqueo de precarga del muelle** durante las fases de instalación del brazo; el tornillo debe retirarse **SOLO** después de elegir la precarga que se va a utilizar y de realizar el procedimiento correctamente.

Válido también para las puertas que se abren hacia la derecha, realizando las mismas operaciones pero en sentido contrario.

- Dimensiones de fijación del soporte en la puerta Fig. 7.B.2
- Fijación del brazo al automatismo con el tornillo M8 suministrado Fig. 7.B.3
- Fije la tuerca M10 para bloquear la barra telescópica Fig. 7.B.4

C - FIJACIÓN DEL BRAZO DESLIZANTE AL AUTOMATISMO Y PRECARGA DEL MUELLE
¡ATENCIÓN! El tornillo resaltado e indicado con la letra "X" representa el sujetador mecánico del muelle que NUNCA DEBE QUITARSE antes de terminar el procedimiento de selección de la precarga del muelle y de fijar el brazo a la puerta y al automatismo.

- Precarga A de fábrica (valor de par ~14,0 Nm) Fig. 7.C.1. Fije el brazo **con la puerta en posición cerrada (operación realizada previamente)**

- Precarga media B (valor de par ~12,0 Nm) Fig. 7.C.2. A partir de la posición de puerta cerrada (precarga máxima), se debe soltar el brazo en la punta desmontando la articulación (ver imagen) después de lo cual la parte **NO telescópica** (la que está fijada al automatismo) debe **girarse en la dirección de apertura 3 dientes y atornillarse de nuevo al automatismo**. Tras realizar esta operación, la parte telescópica (fijada a la puerta) y la parte fija del brazo deben volver a unirse montando de nuevo la articulación. Una vez terminada la operación, la puerta quedará ligeramente abierta como se muestra en la imagen (BLOQUEADA POR EL TORNILLO DE SUJECIÓN DEL MUELLE).

- Precarga mínima C (Valor de par ~10,0 Nm) Fig. 7.C.3. Si se elige esta opción, a partir de la posición de puerta cerrada (precarga máxima), se debe soltar el brazo en la punta desmontando la articulación (ver imagen) después de lo cual la parte **NO telescópica** (la que está fijada al automatismo) debe **girarse en la dirección de apertura 6 dientes y atornillarse de nuevo al automatismo**. Tras realizar esta operación, la parte telescópica (fijada a la puerta) y la parte fija del brazo deben volver a unirse montando de nuevo la articulación. Una vez terminada la operación, la puerta quedará ligeramente abierta como se muestra en la imagen (BLOQUEADA POR EL TORNILLO DE SUJECIÓN DEL MUELLE)

- **Conecte las dos partes del brazo entre sí, compruebe que se han realizado todas las fijaciones y quite el sujetador del muelle** Fig. 7.C.4

- ENROSQUE EL TORNILLO Fig. 7.C.5

8) MODIFICACIÓN DE LA PRECARGA DEL MUELLE (solo para VISTA SW 260 SXL) Fig. 8

¡ATENCIÓN! - Esta operación debe llevarse a cabo con la máxima precaución. **NO afloje ni desmonte NUNCA el brazo de la puerta antes de volver a montar el tornillo de sujeción del muelle.**

- Vuelva a alinear las marcas de referencia rojas (si no están alineadas cuando se cierra la puerta, abra la puerta hasta que coincidan) Fig. 8.1;
- Enrosque el tornillo, asegurándose de que entra en el orificio de la corona dentada para que se vuelva a conectar el muelle (al alinear las marcas, los orificios deben coincidir) Fig. 8.2;
- Dependiendo del tipo de brazo que se monta, siga todos los pasos que se han descrito anteriormente sabiendo que:

● Cada cuña dentada de las fijaciones del brazo corresponde a una rotación de 20° del brazo y una reducción (si se sigue la dirección de apertura) / aumento (si se va al contrario de la dirección de apertura) de precarga del muelle de unos 0,8 Nm. Fig. 8.3

9) RECARGA DEL MUELLE (solo para VISTA SW 260 SXL)

¡ATENCIÓN! - Esta operación debe llevarse a cabo con la máxima precaución. Esta operación debe llevarse a cabo solo si el muelle de cierre se descargara debido a la falta de observación de los procedimientos de instalación correctos

El automatismo se suministra con el muelle de cierre ya precargado, con un valor por defecto que se indica con una marca roja alineada entre la cadena y la carpintería metálica.

Si por algún error, debido a la ejecución incorrecta de los procedimientos indicados, se descarga el muelle, se deben realizar los pasos siguientes para recargarlo:

- 1- Desconecte los brazos que están instalados;
- 2- Si el automatismo ya está fijado a la pared, manténgalo fijo y no lo desmonte;
- 3- Si el automatismo aún no está fijado, hágalo en el banco;
4. Conecte el automatismo a la fuente de alimentación;
- 5- Presionando el botón "+" de la tarjeta electrónica, el motor comenzará a recargar el muelle. Cárquelo hasta que coincidan las muescas rojas.
- 6- En caso de que necesite volver atrás porque se ha superado la alineación de las muescas rojas, use el botón "-" de la tarjeta electrónica.
- 7- Una vez que coincidan las marcas **SIN DESCONECTAR LA ALIMENTACIÓN**, enrosque el tornillo de sujeción del muelle en su alojamiento.

Ahora, el automatismo está listo para accionarse.

10) CONEXIÓN DE LA ALIMENTACIÓN ELÉCTRICA Fig. 10

- Compruebe que los datos de la placa corresponden con los de la red eléctrica.
- Utilice un interruptor bipolar con una distancia entre los contactos de 3 mm o superior.
- Compruebe que en el sistema hay una protección adecuada contra sobrecorrientes.
- Asegúrese de que no haya bordes afilados que puedan dañar el cable.

11) CUADRO DE MANDO Fig. 12

11.1 CONEXIONES Fig. 12.1

ADVERTENCIAS - En las operaciones de cableado e instalación seguir las normas vigentes y los principios de buena técnica.

Los conductores alimentaos con tensión de seguridad muy baja (24V), deben estar físicamente separados de los conductores de baja tensión, o bien deben estar debidamente aislados con aislamiento suplementario de al menos 1 mm. Los conductores deben estar unidos por una fijación suplementaria cerca de los bornes, por ejemplo mediante abrazaderas.

Terminal	Definición	Descripción
1-2	--	Alimentación 15 Vcc - 12 W Máx (*) Salida para la alimentación de los sensores u otros dispositivos
3-8	NO	Entrada Auxiliar 2 Contacto de entrada con funciones configurables según la tabla de parámetros. (véase el párrafo 12)
4-8	NO	Entrada auxiliar 1 Contacto de entrada con funciones configurables según la tabla de parámetros. (véase el párrafo 12)
5-6	NO	Salida auxiliar A/B Salida auxiliar configurable según el esquema:
7-8	NC	Test Open Prueba del sensor de seguridad durante la fase de apertura
8-9	NC	Safe Open Contacto del sensor de seguridad durante la fase de apertura. Si el sensor de seguridad montado en la parte de puerta que se abre está conectado a la tarjeta electrónica, "Safe Open" detecta un obstáculo durante la fase de apertura, interrumpiendo rápidamente el movimiento de la puerta. Si se interrumpe la detección, la puerta reanuda su movimiento de apertura y luego se cierra a velocidad normal. La detección del sensor durante la fase de cierre no provoca ninguna reacción del sistema y la puerta continúa con su recorrido. En caso de instalación con puerta que abre cerca de una pared (por ejemplo, en un pasillo) se debe introducir un valor (% del recorrido total) en el que el sensor no detecte la pared como si fuera un obstáculo. Este valor puede modificarse utilizando el parámetro 20 (véase el párrafo "Gestión de los parámetros de funcionamiento en la pantalla").

Terminal	Definición	Descripción
10-11	--	Alimentación 15 Vcc - 12 W Máx (*) Salida para la alimentación de los sensores u otros dispositivos
12-13	NC	Safe Close Contacto del sensor de seguridad durante la fase de cierre. Si el sensor de seguridad montado en la parte de la puerta que se cierra está conectado a la tarjeta electrónica, "Safe Close" detecta un obstáculo durante el cierre, interrumpiendo e invirtiendo rápidamente el movimiento de la puerta, abriéndola totalmente a velocidad normal y luego cerrándola a velocidad normal. La detección del sensor durante la fase de apertura no implica reacciones del sistema y la puerta continúa con su recorrido.
13-14	NC	Test Close Prueba del sensor de seguridad durante la fase de cierre.
15-16	NC	Key Comando de la llave. Señal de bloqueo. Se pueden conectar dispositivos de cierre como la llave electrónica, el selector de llave, el transpondedor, etc. Si se abre la señal, la central acciona el cierre completo de las puertas (desde cualquier posición en la que se encuentren). Mientras la señal no vuelva a cerrarse, la puerta permanece cerrada y no se detecta ningún dispositivo externo (incluidos los selectores de multi-lógicas). La señal debe cortocircuitarse con COM si no hay dispositivos conectados a ella.
17-18	--	Alimentación 15 Vcc - 12 W Máx (*) Salida para la alimentación de los sensores u otros dispositivos
19-20	NO	Start 2 Señal de apertura. Se pueden conectar dispositivos para controlar la apertura de las puertas. El cierre de esta señal hace que se abran las puertas. Esta señal se monitorea tanto en lógica 2 radares como en lógica 1 radar.
20-21	NO	Start 1 Señal de apertura. Se pueden conectar dispositivos para controlar la apertura de las puertas. El cierre de esta señal hace que se abran las puertas. Esta señal solo se monitorea en lógica 2 radares.
22-23	--	Lock Salida para alimentación de la cerradura eléctrica 12 Vcc o 24 Vcc Máx 500 mA. ¡ATENCIÓN! configúrese siguiendo el párrafo específico
24-27-29	NO	Conector del selector Conexión con selector básico/avanzado.
25-26-28	NO	Conector de selectores Preinstalación para la conexión de los selectores NO DISPONIBLE

(*) La potencia total disponible se dividirá en todas las salidas de alimentación.

11.2 GESTIÓN PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO "CONMUTADORES DIP" Fig. 13

DIP	Lógica	Márquese la configuración realizada	Descripción	Default
1	Tipo de automatismo	OFF	Motor	OFF
		ON	Muelle	
2	Tipo de brazo	OFF	Articulado	OFF
		ON	Deslizante	
3	LOW ENERGY (ver tabla)	OFF	Normal	OFF
		ON	Low Energy	
4	PUSH&GO (ver tabla)	OFF	Desactivado	OFF
		ON	Activo	

MANUAL DE INSTALACIÓN

LOW ENERGY	El automatismo se abre y se cierra a velocidad reducida. Establezca los tiempos de apertura y cierre en función de los pesos y el ancho de la puerta consultando la tabla:						
	Anchura de la hoja (m)	Peso de la hoja (kg)					
			50	60	70	80	90
		750	3,0s	3,0s	3,0s	3,0s	3,5s
		850	3,0s	3,0s	3,5s	3,5s	4,0s
1000		3,5s	3,5s	4,0s	4,0s	4,5s	
	1200	4,0s	4,5s	4,5s	5,0s	5,5s	
Los tiempos indicados son para la apertura de 0° a 80° y el cierre de 90° a 10°.							
PUSH&GO	Un movimiento manual de la hoja de la puerta desde la posición de cierre provoca una maniobra automática de apertura y cierre						

ATENCIÓN: en cada modificación de DIP, validarla con un RESET de la tarjeta, apagándola y encendiéndola nuevamente.

11.3) FUNCIONAMIENTO CON «ENERGÍA BAJA»

Una puerta con energía «baja» (no superior a 1,69 J) se debe ajustar de manera que:

- Los tiempos mínimos de cierre de la hoja (de 90° a 10°) sean iguales o superiores a los valores de la Tabla 1.
- El tiempo mínimo de deceleración de la hoja en fase de cierre (últimos 10°) debe ser de al menos 1,5 s.
- La fuerza necesaria para mantener detenida la hoja no debe superar los 67 N en cualquier punto de la maniobra de cierre o apertura (aplicada al canto principal de cierre en la dirección de la carrera);
- En el caso de interrupción de la alimentación o de una falla en el motor, es posible desbloquear la hoja con una fuerza inferior a 67N y abrir la hoja con una fuerza que no supere los 90 N (aplicada al canto principal de cierre en la dirección de la carrera).

Nota: de todos modos, se admite una fuerza estática de cierre de hasta 150 N cuando la apertura entre el canto principal de cierre y el de tope es ≤ 8 mm.

Tabla 1 - Tiempos mínimos de cierre de la hoja.

Anchura de la hoja (mm)	Peso de la hoja (kg)				
	50	60	70	80	90
750 mm	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,5 s
850 mm	3,0 s	3,0 s	3,5 s	3,5 s	4,0 s
1.000 mm	3,5 s	3,5 s	4,0 s	4,0 s	4,5 s
1.200 mm	4,0 s	4,5 s	4,5 s	5,0 s	5,5 s

Para modificar la velocidad de cierre véase el apartado 12.

12) GESTIÓN PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO "PANTALLA"

Las dos pantallas de 7 segmentos con 4 botones permiten gestionar todos los parámetros principales y las opciones avanzadas para hacer una gestión óptima del automatismo para los distintos tipos de instalaciones.

Para visualizar correctamente la pantalla, coloque el puente JP2 según el lado de apertura de la puerta siguiendo las flechas de la figura 17.

El modo de programación es el siguiente:

- Seleccione el parámetro que quiere modificar con las teclas [+] o [-], durante esta fase la indicación en la pantalla es fija.
- Pulse la tecla [ENT]. La pantalla muestra el valor registrado actualmente en la tarjeta. Esta indicación aparece en modo intermitente.
- Puede cambiar el valor con las teclas [+] o [-] – para confirmar el cambio, pulse la tecla [ENT], la pantalla vuelve al número del parámetro cambiado.
- Presione la tecla [ESC] para salir del modo de edición de parámetros.

Nota: durante la fase de selección/edición de parámetros se activa un time-out, si no se detecta la pulsación de ninguna tecla durante más de 10 segundos, se sale de la fase de programación.

PARÁMETRO	DEFINICIÓN	MÍN	MÁX	PREDETERMINADOS	PERSONALES	DESCRIPCIÓN
01	Velocidad Apertura [°/s]	20	70	60		Velocidad del motor en fase de apertura (paso de ajuste 5°/s).
02	Velocidad cierre [°/s]	10	40	20		Velocidad del motor en fase de cierre (paso de ajuste 5°/s).
03	Tiempo de permanencia Normal [s]	0	60	0		Tiempo de espera antes del cierre automático. 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
04	Tiempo de aparcamiento minusválidos [s]	5	60	5		Tiempo de espera antes del cierre automático, utilizando el mando de apertura minusválidos o en Low Energy (paso de ajuste 1s). 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
05	VISTA SW 260 SXL: Velocidad cierre muelle	1	9	5		Velocidad de cierre con muelle (1=velocidad mínima, 9=velocidad máxima)
	VISTA SW 260 MXL: Antiviento con puerta cerrada	0	9	0		Regula la fuerza antiviento con puerta cerrada (0=antiviento desactivado, 1=antiviento activo al mínimo, 9=antiviento máximo).
06	Fuerza Apertura y Fuerza Cierre	1	9	5		Fuerza ejercida por la hoja en fase de apertura y en fase de cierre antes de generar una alarma por obstáculo. (1=más sensible ; 9=menos sensible)
07	Aceleración y Deceleración	5	30	30		Velocidad de aceleración y deceleración (paso de ajuste 1).
08	Ángulo de aproximación	10	40	20		Regula el ángulo de aproximación (cierre es 1/2 de la apertura).
09	Tensión cerradura eléctrica	0	1	0		0 = Salida cerradura eléctrica a 12V=---
						1 = Salida cerradura eléctrica a 24V=---
10	Tipo cerradura eléctrica	0	6	0		0 = No utilizada Para los tipos de cerraduras eléctricas que se pueden utilizar, consulte el párrafo "GESTIÓN DE CERRADURAS ELÉCTRICAS".
11	Tiempo gestión Cerradura eléctrica Retardo apertura por desbloqueo cerradura	0	9	2		El tiempo depende del tipo de cerradura eléctrica: véase el párrafo "GESTIÓN DE CERRADURAS ELÉCTRICAS".
12	Fuerza de cierre de la cerradura eléctrica	0	9	5		Fuerza ejercida por la hoja para permitir el enganche de la cerradura.

MANUAL DE INSTALACIÓN

D8141482PA00_03

PARÁMETRO	DEFINICIÓN	MÍN	MÁX	PREDETERMINADOS	PERSONALES	DESCRIPCIÓN
13	Modo Sencillo/doble	0	4	0		0 = Sencillo
						1 = Doble Maestro – conexión del bloque de terminales
						2 = Doble Esclavo – conexión del bloque de terminales
						3 = Doble Maestro – conexión CAN
						4 = Doble Esclavo – conexión CAN
14	Activación de la cerradura eléctrica según la lógica seleccionada	0	3	3		0 = Nunca
						1 = Un radar EXT
						2 = Dos radares, un radar INT
						3 = Siempre (1 radar INT, 1 radar EXT, 2 radares)
15	Configuración de la entrada auxiliar AUX-IN 1	0	16	0		0 = Apertura para personas discapacitadas
						1 = Apertura de emergencia
						2 = Enclavamiento de la puerta con prioridad
						3 = Enclavamiento de la puerta sin prioridad
						4 = Feedback de desbloqueo de la cerradura
						5 = Comando de desbloqueo de la cerradura
						6 = Comando individual con modo de funcionamiento Maestro/Esclavo
						7 = Activación del modo Stand by (espera)
						8 = Restablece la puerta desde el Stand by
						9 = Paso a paso (1 pulso se abre, 1 pulso se cierra)
						10 = Apertura de emergencia contra incendios
						11 = Selección de lógica manual
						12 = Selección de lógica stop cerrado
						13 = Apertura para personas discapacitadas en modo manual
						14 = Paso a paso con cierre automático (tiempo de permanencia en minutos en lugar de segundos)
						15 = Contacto de puerta cerrada
16 = Selección Abierta total o parcial						
16	Configuración de la entrada auxiliar AUX-IN 2	0	16	1		0 = Apertura para personas discapacitadas
						1 = Apertura de emergencia
						2 = Enclavamiento de la puerta con prioridad
						3 = Enclavamiento de la puerta sin prioridad
						4 = Feedback de desbloqueo de la cerradura
						5 = Comando de desbloqueo de la cerradura
						6 = Comando individual con modo de funcionamiento Maestro/Esclavo
						7 = Activación del modo Stand by (espera)
						8 = Restablece la puerta desde el Stand by
						9 = Paso a paso (1 pulso se abre, 1 pulso se cierra)
						10 = Apertura de emergencia contra incendios
						11 = Selección de lógica manual
						12 = Selección de lógica Stop cerrado
						13 = Apertura para personas discapacitadas en modo manual
						14 = Paso a paso con cierre automático (tiempo de permanencia en minutos en lugar de segundos)
						15 = Contacto de puerta cerrada
16 = Selección Abierta total o parcial						
17	Configuración de la salida auxiliar AUX-OUT	0	5	0		0 = Enclavamiento
						1 = Estado de puerta abierta
						2 = Estado de puerta cerrada
						3 = Fallo
						4 = Repetición del comando de la cerradura
						5 = Puerta en movimiento
18	Configuración de los sensores de seguridad	0	3	0		0 = Monitoreo desactivado
						1 = Monitoreo activo para sensor en la fase de cierre
						2 = Monitoreo activo para sensor en la fase de apertura
						3 = Monitoreo activo para sensor en las fases de apertura y cierre
19	Dirección Multi-Master	0	15	0		0= No hay gestión del Multi-Master
						0 ÷ 15= Dirección única para conexiones Multi-Master
20	Deshabilitación de seguridad durante la apertura [%]	0	40	0		Ángulo de deshabilitación de seguridad durante la apertura, porcentaje respecto a la carrera total.
21	Desfase de Apertura maestro/esclavo [s]	0	100	0		Tiempo de retardo al abrir el motor esclavo respecto al motor maestro. Paso de 100 ms

MANUAL DE INSTALACIÓN

PARÁMETRO	DEFINICIÓN	MÍN	MÁX	PREDETERMINADOS	PERSONALES	DESCRIPCIÓN
22	Desfasaje Cierre Conexión Master/Slave [s]	0	100	0		Tiempo retardo en la fase de cierre del motor master respecto al motor slave. Paso de 100ms
23	Polaridad entrada ESPE OPEN	0	1	1		0 = N.O. Normalmente abierto 1 = N.C. Normalmente cerrado
24	Polaridad entrada ESPE CLOSE	0	1	1		0 = N.O. Normalmente abierto 1 = N.C. Normalmente cerrado
25	Polaridad entrada KEY	0	1	1		0 = N.O. Normalmente abierto 1 = N.C. Normalmente cerrado
26	Polaridad entrada START 1	0	1	0		0 = N.O. Normalmente abierto 1 = N.C. Normalmente cerrado
27	Polaridad entrada START 2	0	1	0		0 = N.O. Normalmente abierto 1 = N.C. Normalmente cerrado
28	Polaridad entrada AUX IN1	0	1	0		0 = N.O. Normalmente abierto 1 = N.C. Normalmente cerrado
29	Polaridad entrada AUX IN2	0	1	0		0 = N.O. Normalmente abierto 1 = N.C. Normalmente cerrado
30	Polaridad entrada AUX OUT	0	1	0		0 = N.O. Normalmente abierto 1 = N.C. Normalmente cerrado
31	Selección del peso de las puertas	0	3	0		0 = Automático (detectado durante LP) 1 = Nivel bajo de pesos 2 = Nivel medio de pesos 3 = Nivel alto de pesos
32	Nivel de fuerza durante Reset y procedimiento LP	0	9	5		Ajusta la fuerza del motor en la primera maniobra después de un reset (0 = fuerza mínima, 9 = fuerza máxima)
33	Nivel porcentaje de reducción del ángulo de apertura [%]	0	50	0		El ángulo de apertura, durante el funcionamiento normal, será reducido con respeto al detectado durante el procedimiento de adquisición de los topes de manera tal de permitir el funcionamiento en ausencia del final de carrera mecánico. (paso de ajuste 1%)
34	Modo de cierre en modo no manual	0	1	0		0 = Cierre con motor 1 = Cierre con muelle
35	Velocidad durante la apertura para personas discapacitadas	0	1	0		0 = Low Energy 1 = velocidad según los parámetros 1 y 2
36	Funcionamiento con batería	0	2	0		0 = funcionamiento estándar 1 = funcionamiento continuo 2 = funcionamiento antipánico
37	Configuración de la entrada START 2	1	2	0		0 = Funcionalidad como se describe en el párrafo 21 1 = Apertura para personas discapacitadas: activa en la lógica manual 2 = Apertura para personas discapacitadas: activa en todas las lógicas
38	Tipo Selector de lógicas según interruptor utilizado Para detalles de la conexión, consulte la documentación específica	1	3	0		0 = Selector en el cabezal, lógicas normales 1 = Selector giratorio de 3 posiciones 2 = Selector giratorio de 4 posiciones 3 = Selector en el cabezal, Lógica Manual-Automática
39	Velocidad de aproximación [°/s]	5	15	8		5°/s ÷ 15°/s (paso de ajuste 1°/s)
40	Nivel de porcentaje de apertura parcial [%]	50	90	70		50% ÷ 90% (paso de ajuste 2%)
41	Antiplastamiento durante el cierre con muelle	0	1	0		0 = Stop movimiento 1 = Reapertura con motor
5d	Ajuste por defecto de todos los parámetros y Reset puntos				/	Reproduce todos los parámetros a los valores predeterminados y se resetea el trayecto adquirido. Procedimiento: 1-Seleccionar el mando con los botones [+] y [-]; 2-Pulsar [ENT]; 3- Cuando se visualiza [-] pulsar nuevamente [ENT] durante 5 segundos para confirmar; 4-Cuando desaparece [-] soltar el botón [ENT]
LP	Adquisición de los parámetros de la puerta				/	Adquisición del trayecto. Procedimiento: 1-Seleccionar el mando con los botones [+] y [-]; 2-Pulsar [ENT]; 3- Cuando se visualiza [-] pulsar nuevamente [ENT] durante 5 segundos para confirmar; 4-Cuando desaparece [-] soltar el botón [ENT].
in	Información sobre el sistema					Procedimiento: 1 - Seleccionar el mando con los botones [+] y [-]; 2 - Pulsar [ENT]; 3 - Cuando se visualiza [-] pulsar nuevamente [ENT] durante 5 segundos para confirmar; 4 - Cuando desaparece [-] soltar el botón [ENT]. 5 - Al finalizar la adquisición, confirmar con [ENT] los sensores detectados o pulsar [ESC] para cancelar.

13) MODO FUNCIONAMIENTO PUERTA (Con VISTA SEL o interruptor de selección lógicas)

RADAR EXTERNO: Solamente la entrada RADAR EXT de la tarjeta electrónica de control es monitoreada. Una señal procedente de un sensor conectado a esta entrada provoca la apertura y el consiguiente cierre de la hoja. La cerradura eléctrica, si estuviera presente, bloquea la hoja cada vez que la misma alcanza la posición de cierre completo.

RADAR INTERNO: Solamente la entrada RADAR INT de la tarjeta electrónica de control es monitoreada. Una señal procedente de un sensor conectado a esta entrada provoca la apertura y el consiguiente cierre de la hoja. La cerradura eléctrica, si estuviera presente, bloquea la hoja cada vez que la misma alcanza la posición de cierre completo.

RADAR FUNCIONAMIENTO ESTÁNDAR: Ambas entradas RADAR EXT y RADAR INT de la tarjeta electrónica de control son monitoreadas. Una señal procedente de un sensor conectado a una de estas entradas provoca la apertura y el consiguiente cierre de la hoja. La cerradura eléctrica, si estuviera presente, bloquea la hoja cada vez que la misma alcanza la posición de cierre completo.

PUERTA CERRADA DE DÍA: La puerta está bloqueada en posición cerrada. Función antipánico activa si está habilitada. La automatización acciona el cierre completo de la hoja. En esta lógica las entradas RADAR EXT y RADAR INT de la tarjeta electrónica de control no son monitoreadas; si estuviera presente, la cerradura electrónica bloquea la puerta.

PUERTA CERRADA DE NOCHE: La puerta está bloqueada en posición cerrada. Función antipánico no activa si está habilitada. La automatización acciona el cierre completo de la hoja. En esta lógica las entradas RADAR EXT y RADAR INT de la tarjeta electrónica de control no son monitoreadas; si estuviera presente, la cerradura electrónica bloquea la puerta.

PUERTA ABIERTA TOTAL: La puerta está bloqueada en posición abierta. La automatización acciona el cierre completo de la hoja. En esta lógica las entradas RADAR EXT y RADAR INT de la tarjeta electrónica de control no son monitoreadas.

PUERTA CON APERTURA MANUAL: En esta lógica los mandos conectados a RADAR EXT y RADAR INTR están deshabilitados. Apertura y cierre son manuales. El sensor de seguridad en fase de apertura y el de fase de cierre están activos solamente en el caso de apertura con motor para minusválidos.

14) INTERRUPTOR SELECCIÓN LÓGICAS Fig. 14

Además de la gestión del selector lógicas está prevista la posibilidad de conectar un interruptor de selección de lógicas con pulsador, que permite seleccionar las tres lógicas principales:

- Puerta con Apertura Manual
- Radar funcionamiento Estándar
- Puerta apertura total

La presencia del selector lógicas inhibe el funcionamiento del interruptor de selección de lógicas con pulsador

15) SELECCIÓN NIVEL FRENADO (solo para VISTA SW 260 SXL) Fig. 12.2

16) INSTALACIÓN BATERÍAS Fig. 9

- Desmante el alimentador y la tarjeta Fig. 9.1;
- Introduzca el paquete de baterías suministrado en el perno que se muestra en la Fig. 9.2;
- Vuelva a apretar la tuerca autoblocante previamente destornillada (3a) y conecte las baterías como se indica (3b) Fig. 9.3;
- Vuelva a montar el alimentador y la tarjeta, e introduzca el conector del cable en el terminal correspondiente Fig. 9.4.

17) GESTIÓN CERRADURA ELÉCTRICA

PARÁMETRO	DEFINICIÓN	MÍN	MÁX	PREDETERMINADOS	PERSONALES	DESCRIPCIÓN
09	Tensión de control de la cerradura eléctrica (1)	0	1	0		0 = 12 VCC 1 = 24 VCC
10	Tipo de cerradura eléctrica (2)	0	6	0		0 = no utilizada 1 = cerradura eléctrica con rearme mecánico al cierre 2 = electroimán (maglock) - SOLAMENTE 24 VCC 3 = cerrojo eléctrico 4 = cerradura motorizada 5 = cerradura eléctrica con rearme automático 6 = magnética (maglock) con retardo - SOLAMENTE 24 VCC
11	Duración del pulso o retardo de apertura (3)	0	9	2		El tiempo depende del tipo de cerradura eléctrica
12	Fuerza de cierre Cerradura eléctrica	0	9	5		La fuerza de cierre puede ajustarse para garantizar que la cerradura eléctrica se vuelva a cerrar
14	Activación de la cerradura eléctrica según la lógica seleccionada (4)	0	3	3		0 = Inactivo 1 = Un radar 2 = Dos radares 3 = Un radar y dos radares
15	Configuración de la entrada auxiliar 1	4	5	0		4 = Feedback de desbloqueo de la cerradura (5) 5 = Comando de desbloqueo de la cerradura (6)
16	Configuración de la entrada auxiliar 2	4	5	1		4 = Feedback de desbloqueo de la cerradura (5) 5 = Comando de desbloqueo de la cerradura (6)
17	Configuración de la salida auxiliar 1	0	5	0		5 = Repetición del comando de la cerradura
18	Configuración de la salida auxiliar 2	0	5	1		5 = Repetición del comando de la cerradura

(1) Se pueden gobernar cerraduras eléctricas de 12 a 24 VCC configurables con el parámetro 09 (ver párrafo "GESTIÓN DE PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO DE LA PANTALLA"), con una corriente máxima de 500 mA. Para los electroimanés (Maglock) la alimentación **solo es de 24 VCC**.

(2) Se da la compatibilidad con los siguientes tipos de cerraduras eléctricas:

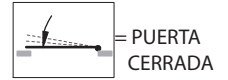
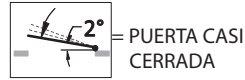
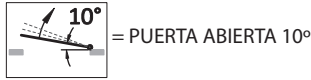
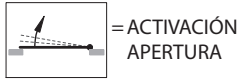
IMPULSIVA CON REARME EN FASE DE NUEVO CIERRE	determina la duración del impulso de desbloqueo. El movimiento de la hoja comienza con la activación de la señal de feedback o al final del impulso.
MAGNÉTICA (con y sin cerrojo):	determina el retardo máximo del mando de desbloqueo al inicio del movimiento. La señal de desbloqueo permanece activa hasta que la puerta se cierre.
MOTORIZADA:	determina el retardo máximo del mando de desbloqueo al inicio del movimiento. La señal de desbloqueo permanece activa hasta que la puerta se cierre.
IMPULSIVA CON REARME EN FASE DE LIBERACIÓN DE TENSIÓN:	determina la duración del impulso de desbloqueo. El movimiento de la hoja comienza con la activación de la señal de feedback o al final del impulso. Además se mantiene la tensión en la cerradura hasta la apertura de la puerta de aproximadamente ⁹
MAGNÉTICA (maglock) con retardo de activación en fase de cierre	Determina el retardo máximo del mando de rearme una vez que la puerta se ha cerrado.

MANUAL DE INSTALACIÓN

- (3) En algunos tipos de cerraduras eléctricas, se puede cambiar la duración del pulso de activación o el retardo de la apertura de la puerta desde el comando de desbloqueo. El parámetro tiene un significado y rangos de ajuste diferentes dependiendo del tipo de electrobloqueo establecido con el parámetro 10.
- (4) Se puede limitar el uso de la cerradura (para los tipos de cerradura 2, 3, 4, 6) solo si se seleccionan ciertas lógicas de funcionamiento.
- (5) Se puede gobernar un comando de feedback desde la cerradura que indica la condición de desbloqueo: después de dar el comando de desbloqueo, la central electrónica espera el permiso de la cerradura antes de activar la apertura. Si este no llega en el tiempo máximo establecido, en cualquier caso el automatismo abre la puerta.
- (6) Puede utilizarse una de las entradas auxiliares como un comando de desbloqueo manual de la cerradura que funciona en paralelo con el comando de desbloqueo automático, que puede utilizarse para abrir la puerta en modo manual.

Está prevista la compatibilidad con los siguientes tipos de cerradura eléctrica configurable desde el parámetro 10 (véase apartado "Gestión parámetros de funcionamiento-pantalla").

Legenda



TIPO	ELEM.	VALOR	FUNCIONAMIENTO	ESQUEMA
1 CERRADURA ELÉCTRICA CON REARME MECÁNICO DURANTE EL CIERRE	10	1	Cerradura eléctrica que, al alimentarse en modo de impulso, desbloquea la puerta y se rearma automáticamente cuando la puerta se vuelve a cerrar. Necesita un golpe de ariete para facilitar el desbloqueo de la puerta.	
	11	RANGE 0÷9 [t=50÷500 ms]		
2 ELECTROIMÁN (MAGLOCK)	10	2	Un imán que, si se activa, mantiene la puerta cerrada en posición de cierre y, si se desactiva, la deja libre. No necesita ningún golpe de ariete. El imán se vuelve a activar cuando la puerta aún no está cerrada para facilitar el cierre completo.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
3 CERROJO ELÉCTRICO	10	3	Cerradura eléctrica que, cuando se activa, actúa sobre un perno que mantiene la puerta cerrada. Si se desactiva, levanta el perno y deja la puerta libre. Necesita un golpe de ariete para facilitar el desbloqueo de la puerta. El imán se reactiva cuando la puerta está cerrada.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
4 CERRADURA MOTORIZADA	10	4	Cerradura eléctrica equipada con un motor eléctrico que, si se activa, retrae el trinquete de bloqueo y deja libre la puerta. Necesita un golpe de ariete para facilitar el desbloqueo de la puerta. La cerradura eléctrica se desactiva cuando la puerta está cerrada.	
	11	RANGE 0÷9 [t=500÷5000 ms]		
5 CERRADURA ELÉCTRICA CON REARME AUTOMÁTICO	10	5	Cerradura eléctrica que, cuando se activa, deja libre la puerta. El rearme se realiza liberando la tensión a los 10° de apertura aproximadamente. Necesita un golpe de ariete para facilitar el desbloqueo de la puerta.	
	11	RANGE 0÷9 [t=100÷1000 ms]		
6 ELECTROIMÁN MAGLOCK CON RETARDO	10	5	Un imán que, si se activa, mantiene la puerta cerrada en posición de cierre y, si se desactiva, la deja libre. No necesita ningún golpe de ariete. El imán se reactiva después de que la puerta se cierra completamente.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		

18) PUESTA EN FUNCIONAMIENTO Fig. 15

- Alimente la tarjeta electrónica. La pantalla muestra "S0", pruebas de sensores no gestionadas Fig. 15.1.

Después, la pantalla muestra "E1" parpadeando Fig. 15.2.

- Presione el botón "-" hasta que la pantalla muestre "LP" Fig. 15.3.

- Pulse ENT, la pantalla muestra "--" Fig. 15.4.

- Presione la tecla ENT de nuevo, hasta que los segmentos de la pantalla empiecen a girar, suelte ENT. Luego, aparece "St" en la pantalla. La central espera 10 segundos y luego inicia el procedimiento de aprendizaje Fig. 15.5.

NOTA: no es necesario detener el automatismo durante la apertura, pero en este caso durante el procedimiento de Lp se debe parar la puerta en el ángulo de apertura deseado para que se memorice.

- El automatismo realiza una apertura y un cierre para medir los parámetros y al final se coloca en posición de cierre en la pantalla CL fija.

El automatismo está listo para funcionar y la tecla ENTER puede utilizarse para dar una orden de apertura a la puerta Fig. 15.6.

ATENCIÓN:

El ángulo de apertura, durante el funcionamiento normal, se reducirá respecto al detectado durante el procedimiento de adquisición de las metas, para permitir el funcionamiento si no hubiera ningún interruptor de límite mecánico.

En cada reinicio (maniobra de RESET), al primer comando el automatismo trata de alcanzar la posición de apertura completa y el cierre consiguiente a velocidad reducida.

19) CONEXIÓN DE CONTROLES Y SENSORES DE SEGURIDAD Fig. 16

La centralita permite conectar los sensores de seguridad tanto en la versión monitorizada según la norma EN 16005 como en la no monitorizada.

El montador tiene la responsabilidad de evaluar cuáles y cuántos sensores han de instalarse.

C- Sensor de control de apertura en el lado interior (ver diagrama Fig. 16.1)

D- Sensor de control de apertura en el lado exterior (ver diagrama Fig. 16.2)

E- Fuente de alimentación (ver párrafo "CONEXIÓN DE LA ALIMENTACIÓN ELÉCTRICA")

F- Selector de lógicas

A- Sensor de seguridad durante el cierre (ver diagrama Fig. 16.3)

B- Sensor de seguridad durante la apertura (ver diagrama Fig. 16.4)

NOTA: los sensores de seguridad A y B son sensores monitoreados. Para este tipo de sensores las soluciones de montaje pueden ser:

- solo el sensor de seguridad A durante el cierre

- solo el sensor de seguridad B durante la apertura

- los sensores de seguridad A y B tanto durante la apertura como durante el cierre.

Después de hacer la conexión, el parámetro 18 debe ajustarse de la siguiente manera:

- solo el sensor de seguridad A durante el cierre - nivel 1

- solo el sensor de seguridad B durante la apertura - nivel 2

- ambos sensores de seguridad tanto durante el cierre como durante la apertura A y B - nivel 3

Cuando se encienda, la central indicará el tipo de configuración de los sensores, según la siguiente tabla:

ID	CONFIGURACIÓN	DESCRIPCIÓN
S0	No se ha detectado ningún sensor monitoreado	No hay sensores o los sensores conectados se manejan como sensores normales no monitoreados.
S1	El sensor se monitorea solo durante la apertura	El sensor monitoreado se gobierna solo cuando durante la apertura. Durante el cierre no hay ningún sensor o el sensor conectado se gobernará como un sensor normal no monitoreado.
S2	El sensor solo se monitorea durante el cierre	El sensor monitoreado se gobierna solo durante el cierre. Durante la apertura, no hay ningún sensor o el sensor conectado se gobernará como un sensor normal no monitoreado.
S3	Sensor monitoreado tanto durante la apertura como el cierre	El sensor monitoreado se gobierna tanto durante la apertura como durante el cierre.

En caso de conexión errónea o mal funcionamiento de los sensores, la pantalla de la central muestra una "F" parpadeante, seguida de un número:

F1	El sensor se monitorea solo durante la apertura	El sensor de seguridad durante la apertura no está conectado o no funciona correctamente
F2	El sensor se monitorea solo durante el cierre	El sensor de seguridad durante el cierre no está conectado o no funciona correctamente
F3	Sensor monitoreado tanto durante la apertura como durante el cierre	Los sensores de seguridad durante la apertura y el cierre no están conectados o no funcionan correctamente



PERICOLO! Prima di effettuare l'acquisizione, verificare attentamente che la configurazione rilevata dalla centrale, sia adeguata all'impianto e verificare che tutte le sicurezze vengano rilevate correttamente. In caso contrario, le sicurezze potrebbero non funzionare e il movimento automatico delle ante, potrebbe causare gravi danni a cose e/o persone con rischio di lesioni mortali.

20) INDICACIÓN SOBRE EL ESTADO

INDICACIÓN	DESCRIPCIÓN
OP fijo	PUERTA ABIERTA
OP parpadeante	APERTURA DE LA PUERTA
CL Fijo	PUERTA CERRADA
CL parpadeante	CIERRE DE LA PUERTA
St	PUERTA PARADA

21) LÓGICAS DE FUNCIONAMIENTO Fig. 14

Con el interruptor de lógicas montado en el cabezal:

- para VISTA SW 260 SXL

1- Stop cerrado

2- Automático

3- Stop abierto

- para VISTA SW 260 MXL

1- Manual (abre empujando/tirar y cerrar con muelle)

2- Automático

3- Stop abierto

Con el selector de lógicas instalado (el interruptor en el cabezal está desactivado):

LÓGICA	DESCRIPCIÓN
Manual	En esta lógica, los comandos conectados a START 1 y START 2 están desactivados. La apertura y el cierre son manuales. Los sensores de seguridad de apertura y cierre solo se activan en caso de apertura motorizada para personas discapacitadas.
1 radar	SOLO RADAR DE SALIDA: Solo se monitorea la entrada START 2 de la tarjeta electrónica de control. Una señal de un sensor conectado a esta entrada hace que la puerta se abra y luego se cierre. El bloqueo de la puerta con cerradura o motor (si no se selecciona ninguna cerradura) en la posición cerrada depende del tipo de cerradura utilizada y del ajuste del parámetro 14.
2 radares	RADAR DE ENTRADA Y SALIDA: Se monitorean tanto las entradas como las salidas START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control. Una señal procedente de un sensor conectado a una de estas entradas provoca la apertura y el consiguiente cierre de la puerta. El bloqueo de la puerta con cerradura o motor (si no se selecciona ninguna cerradura) en la posición cerrada depende del tipo de cerradura que se haya utilizado y del ajuste del parámetro 14.
Stop cerrado	La puerta está bloqueada en estado cerrado. El automatismo controla el cierre completo de la puerta. En esta lógica, no se monitorean las entradas de START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control; si la hay, la cerradura eléctrica bloquea la puerta. Si no hay una cerradura eléctrica, el bloqueo se hace con el motor.
Stop abierto	La puerta está bloqueada en estado abierto. El automatismo controla la apertura completa de la puerta. En esta lógica, no se monitorean las entradas de START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control.
Antiplastamiento durante la apertura	Mientras se abre, la puerta encuentra un obstáculo que detiene el movimiento. El automatismo interrumpe el movimiento de la puerta durante unos segundos y la vuelve a cerrar completamente a velocidad reducida. Valor de sensibilidad ajustable mediante el parámetro 06 (véase el párrafo "Gestión de los parámetros de funcionamiento y visualización").
Antiplastamiento durante el cierre	Al cerrarse, la puerta encuentra un obstáculo que detiene el movimiento. El automatismo invierte inmediatamente el movimiento de la puerta y la abre completamente. El consiguiente cierre se hará a velocidad reducida. Valor de sensibilidad ajustable mediante el parámetro 06 (véase el párrafo "Gestión de los parámetros de funcionamiento y visualización").

22) VISTA SW 260 MAESTRO/ESCLAVO Fig. 18

La VISTA SW 260 Maestro/Esclavo es una conexión entre dos automatismos para puertas de doble hoja.

Se puede hacer esta conexión de dos maneras:

- 1- con superposición o sin superposición con dos VISTA SW 260 sencillos, cada uno instalado en una puerta pero preparando la conexión entre los dos Fig. 18.a
- 2- con dos VISTA SW 260 sencillos unidos entre sí con un kit de extensión Fig. 18.2

22.2) CONEXIÓN TARJETAS Fig. 18.3

A través de una conexión entre los tableros de bornes del selector, los mismos dialogan entre sí e intercambian información necesaria para el correcto funcionamiento de las hojas doble. El concepto básico consiste en determinar una tarjeta "Master" que procesa la lógica de funcionamiento, y una tarjeta "Slave" que realiza los mandos impartidos por la Master.

ATENCIÓN: en ambos casos, antes de realizar todas las conexiones, determinar la hoja Master y la hoja Slave.

HOJA MASTER: la primera en abrirse, la última en cerrarse (en caso de desfasaje)

HOJA SLAVE: la última en abrirse, la primera en cerrarse (en caso de desfasaje).

Conectar los dos tableros de bornes del selector para garantizar la comunicación entre las dos tarjetas y el funcionamiento correcto de las automatizaciones. Ponga los valores mostrados en la tabla en la tarjeta MAESTRO y en la tarjeta ESCLAVO:

ID	DESCRIPCIÓN	AJUSTE	DEFECTO
13	Modo Sencillo/doble	0 = Sencillo	0
		1 = Doble Maestro	
		2 = Doble Esclavo	

Dependiendo de si necesita o no un desfase de movimiento de las hojas de la puerta, establezca los siguientes valores:

- hojas síncronas en la tarjeta MASTER, parámetro 21=0 y 22=0 (válido para el caso B)
- hojas no síncronas en la tarjeta MASTER, parámetro 21>0 y 22>0 (válido para los casos A y BD)

ID	DESCRIPCIÓN	AJUSTE	DEFECTO
21	Desfase Apertura doble	RANGE: 0 ÷ 100 Desfase durante la fase de APERTURA en unidades de 100 ms (si 0 sincronizado)	0
22	Desfase Cierre doble	RANGE: 0 ÷ 100 Desfase durante la fase de CIERRE en unidades de 100 ms (si 0 sincronizado)	0

FUNCIONAMIENTO	DESCRIPCIÓN
Cerradura eléctrica	Se permite el pilotaje (con sus lógicas) en ambas tarjetas, como en el caso de automatismos sencillos.
Push & Go	Puede activarse en ambas tarjetas, como se hace con un solo automatismo. La detección de un intento de abrir una hoja hace que ambas se abran.
Antiplastamientos	Gestionados por separado e independientemente por ambas tarjetas. <ul style="list-style-type: none"> - Si una tarjeta detecta un antiplastamiento durante el cierre, interrumpe el movimiento de ambas hojas y las abre completamente. - Si una tarjeta detecta un antiplastamiento durante la apertura, interrumpe el movimiento de la hoja en cuestión y la cierra lenta y completamente. La otra hoja, que entretanto ya se ha abierto completamente, esperará a la hoja en cuestión antes de cerrarse.

¡ADVERTENCIA!

- los dos automatismos deben estar conectados en la misma rama de alimentación;
- no se deben colocar interruptores ni fusibles entre los dos operadores;
- cualquier dispositivo periférico presente (KEY, START 1, START 2) debe conectarse solo en la tarjeta MAESTRO;
- los sensores de seguridad (SAFE OPEN y SAFE CLOSE) deben conectarse y gestionarse por separado en ambas tarjetas;

- el selector (opcional) debe estar conectado solo en la tarjeta MAESTRO. Cuando se cambian los parámetros desde el selector, los parámetros cambiados son los mismos en ambas tarjetas;
- la puesta en marcha solo debe hacerse desde la tarjeta MAESTRO;
- durante LP, la primera hoja que se mueve será la MAESTRA y se deberá parar en la máxima apertura deseada. Inmediatamente después, la hoja ESCLAVA comenzará a moverse y también se deberá parar en la apertura máxima deseada. Inmediatamente después, ambas hojas se cerrarán completamente al terminar LP (en pantalla CL fijo).

22.3) KIT DE LA CARCASA DE EXTENSIÓN Fig. 18.2

Como opción, se dispone de un kit de la carcasa de extensión que se alojará entre los dos automatismos.

Montaje del kit de la carcasa de extensión (opcional): mida el entreje de las bisagras "I" y a partir de la siguiente fórmula, calcule los cortes de la base y de la tapa

Cortes de base / tapa = I-1145 mm

- a. Monte el primer operador e introduzca la base en el alojamiento situado en la parte exterior del cabezal.
- b. Monte el segundo operador y taladre orificios en los dos cabezales interiores para que pueda pasar el cable de sincronización.
- c. Cierre la parte central con la tapa y atorníllela mediante la preparación de los orificios en los cabezales.
- d. Cierre los dos operadores con sus tapas.

23) CONEXIÓN Y USO DEL ENCLAVAMIENTO Fig. 19

La central del automatismo está diseñada para funcionar en modo enclavado (tanto en la instalación de una sola hoja como en la de dos hojas) mediante la conexión con una central electrónica de la misma familia.

En la operación de enclavamiento, la apertura de una puerta solo puede tener lugar si la otra no se mueve, es decir, si no está siendo maniobrada.

Para enclavar dos automatismos, después de hacer las conexiones que se indican en la página anterior, actúe de la manera siguiente:

1. Establezca una prioridad de apertura (si se producen solicitudes de apertura de los sensores simultáneamente en ambas puertas, se debe establecer una prioridad de apertura):

- Defina una tarjeta CON PRIORIDAD
- Defina una tarjeta SIN PRIORIDAD

2. Establezca en la tarjeta CON PRIORIDAD:

15	Configuración de la entrada auxiliar AUX-IN 1	2= Enclavamiento de la puerta CON PRIORIDAD
17	Configuración de la salida auxiliar AUX-OUT	1= Estado de puerta abierta

3. Establezca en la tarjeta SIN PRIORIDAD:

15	Configuración de la entrada auxiliar AUX-IN 1	3= Enclavamiento de la puerta SIN PRIORIDAD
17	Configuración de la salida auxiliar AUX-OUT	1= Estado de puerta abierta

En caso de señales de apertura simultáneas, abrirá la puerta seleccionada como CON PRIORIDAD.

24) MENSAJES DE ERROR

Diagnóstico e indicaciones	
Indicaciones	Descripciones
E 1	Esperando la inicialización de los parámetros del sistema (procedimiento de autoaprendizaje LP)
E 5	Falta Main-Key
E 6	Error de configuración de los sensores supervisados (Debe ajustarse el parámetro 18)
E 7-5	Detección de sobrecorriente
E 7-6	Tiempo de espera del movimiento (más de 60")
E 7-R	Sobrecarga de tensión Alimentación fuera de tolerancia
EB- 1	Error prueba de conexión del motor y del codificador (Compruebe la conexión del motor y del codificador)
EB-B	Error de diagnóstico del codificador
EB-R	Sobrecarga del alimentador
E 9	Activación de la función de seguridad

Los errores siguientes:
E3 / E4 / E7-2 / E7-3 / E7-4 / E7-7 / E7-8 / E7-9 / E7-b / E7-C / E7-F / EB-2 / EB-3 / EB-4 / EB-5 / EB-6 / EB-7 / EB-9 / EB-b
están relacionados con anomalías transitorias.
Si persisten, sustituya la tarjeta y envíela al fabricante con el código de error indicado.

25) SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

DESCRIPCIÓN	INDICACIÓN EN LA PANTALLA	CAUSA/SOLUCIÓN
La puerta no se abre	Ninguna	Compruebe la alimentación de la red eléctrica / el interruptor del cabezal ON/OFF colocado en OFF.
La puerta no se abre	CL fijo	El interruptor de lógicas del selector está en la posición de stop cerrado-cambiar lógica. El interruptor de lógicas del cabezal está en la lógica I – cambiar poner 0.
La puerta permanece abierta	Op fijo	El selector de lógicas se encuentra en la posición de stop abierto-cambiar lógica. Se ha introducido un orden de apertura ejemplo start1/start2/apertura de emergencia – compruebe las respectivas entradas. Obstacle que impide el movimiento/elimínese.
La puerta no se abre / no comienza la adquisición de los parámetros Lp	St fijo	Contacto de la key activado/Sensor de seguridad durante la apertura activado – compruebe el contacto de la key/elimine cualquier obstáculo o compruebe y/o calibre el sensor.
La puerta no se abre / pero el automatismo trata de abrir	OP seguido de St seguido de CL	Cerradura/cerradura eléctrica bloqueada / desbloquee la cerradura/cerradura eléctrica. Configuración incorrecta de la cerradura eléctrica / configure correctamente.
La puerta invierte el movimiento durante la fase de cierre	Op parpadeante	El movimiento de la puerta activa el comando para abrir el sensor de seguridad durante el cierre – compruebe y/o calibre el sensor. Una fricción activa la inversión del movimiento-- elimine la fricción
La puerta se detiene durante la fase de apertura y luego se cierra de nuevo	Op parpadeante seguido de Cl parpadeante	Una fricción activa el stop y la consiguiente inversión del movimiento-- elimine la fricción.

1) ALGEMEEN

Gemotoriseerde dwarsdrager voor automatische klapdeuren, compleet met bedieningspaneel. Accessoires beschikbaar voor het verwezenlijken van een complete installatie.

2) TECHNISCHE EIGENSCHAPPEN

MECHANISCHE EIGENSCHAPPEN	
Breedte van de vleugel	Min 600 mm Max 1400mm
Gewicht van de vleugel	zie Fig. 11
Openingssnelheid	max 70°/s - min 20°/s (3s - 6s)
Sluitingssnelheid	max 40°/s - min 10°/s (4s - 15s)
Maximum aanhaalmoment	35 Nm
Max. openingshoek	110°
Afmeting dwarsdrager	zie Fig. 2
Gewicht actuator	9 kg ongeveer
ELEKTRISCHE EIGENSCHAPPEN	
Voeding	230V ±10% AC 50/60Hz
Zekeringen	F 6.3A L
Voeding accessoires	15Vdc - 12W MAX
Nominaal vermogen	85W
Temperatuurbereik	da -10°C a +50°C
Werkingscyclus	Continu bij 25°C
Beknellingsbeveiliging	Automatische begrenzing van de kracht in aanwezigheid van obstakels
Noodbatterijen	optioneel
Beschermingsgraad	IP 40

3) VOORBEREIDING VAN DE ELEKTRISCHE INSTALLATIE

De elektrische installatie voorbereiden (Afb. 1) met inachtneming van de geldende normen. De aansluitingen van de netvoeding zo goed mogelijk gescheiden houden van de service-aansluitingen (fotocellen, gevoelige randen, besturingsinrichtingen, etc.).

De aansluitingen van de netvoeding zo goed mogelijk gescheiden houden van de aansluitingen in extra lage veiligheidsspanning.

4) IDENTIFICATIE VAN DE DELEN Afb. 5

Het VISTA SW 260 automatiseringssysteem bestaat uit:

01	Basisplaat
02	Overbrengingsunit met motor met veer
03	Elektronische kaart
04	Stroomvoorzieningstoestel switching
05	Kop met schakelaar ON/OFF en logica's
06	Carter
07	Unit batterijen (optie)
08	Kop
09	Uitbreidingsset arm H=50mm (optie)
10	Uitbreidingsset arm H=70mm (optie) - 2x 09
11	Uitbreidingsset arm H=90mm (optie) - 3x 09

Om de installatie te voltooien, zijn onderstaande optionele accessoires beschikbaar:

- VISTA SEL SW Digitaal knoppenbord functies
- ASW 260 XL ST. SCHUIFARM TREKBEWEGING SW 260 XL
- ASW 260 XL SCHARNIERARM DUWBEWEGING SW 260 XL
- EXT ASW 260 XL +20 KOPPELING ARM +20 SW 260 XL

5) BEVESTIGINGSWIJZEN Afb. 4

- Demontage onderdelen Afb. 4.1
- Bevestiging dwarsdrager Afb. 4.2

7) MOGELIJKE INSTALLATIES Fig. 3

- Met SCHUIFARM, voor trekken, gebruikt als het automatiseringssysteem aan dezelfde kant als de opening van de deur gemonteerd is.
- Met SCHARNIERARM, voor duwen, gebruikt als het automatiseringssysteem aan de andere kant dan de opening van de deur gemonteerd is.

7.1) INSTALLATIE SCHUIFARM Afb. 6

- Type verlengstuk Afb. 6.1

A - PREDISPOSITIE GATEN DOORGANG KABELS

Voor de gaten voor de doorgang moet de zelfklevende mal of de basis gebruikt worden. De gaten moeten gepast zijn voor het gebruikte type van schroef (niet bijgeleverd). **Voor de doorgang van de kabels moeten gaten voorzien worden in de gebieden die zijn aangeduid op de afbeelding.**

Voor een correcte positionering moet altijd de as van de scharnieren van de vleugel als hoofdreferentie gebruikt worden.

- Vleugel opent naar links Afb. 6.A.1

- Vleugel opent naar rechts Afb. 6.A.2

B - BEVESTIGING SCHUIFARM

Gebruik schroeven die gepast zijn voor het type van hangwerk dat wordt gebruikt voor de bevestiging van de geleider (niet bijgeleverd).

- Vleugel opent naar links Afb. 6.B.1

- Vleugel opent naar rechts Afb. 6.B.2

C - VOORMONTAGE GLIJSCHOEN

Voer de voormontage uit van de glijschoen zoals is aangeduid op de afbeelding, en plaats hem in de geleider (monteer de optionele mechanische pal indien noodzakelijk). Monteer de sluitingen en de bedekking.

Los de schroef "A" en draai de schroef "B" los zodat de bedekking kan geopend worden om op de bevestigingsschroef van de geleider "C" te kunnen handelen.

- Vleugel opent naar links Afb. 6.C.1

- Vleugel opent naar rechts Afb. 6.C.2

D - BEVESTIGING SCHUIFARM OP AUTOMATISERING EN VOORBELASTING VEER

LET OP! De gemarkeerde en met de letter "X" aangeduide schroef vertegenwoordigt de mechanische bevestiging van de veer, die NOOIT MAG VERWIJDERD WORDEN voordat de procedure van de keuze van de voorbelasting van de veer is voltooid en de arm is bevestigd op de vleugel en op de automatisering.

- Voorbelasting A fabrieksinstelling (Aanhaalmoment ~14,0 Nm - gebruik een momentsleutel) Afb. 6.D.1. Monteer de arm met de vleugel in de positie van de sluiting, en **bevestig hem op de automatisering met behulp van de specifieke schroef M8**. Volg daarna het schema van de uiteindelijke bevestiging.

- Medium voorbelasting B (Aanhaalmoment ~12,0 Nm - gebruik een momentsleutel) Afb. 6.D.2. Vanaf de positie van Vleugel gesloten (max. voorbelasting) moet de arm 3 tanden gedraaid worden in de zin van de opening en **moet hij bevestigd worden op de automatisering met behulp van de specifieke schroef M8**. Volg daarna het schema van de uiteindelijke bevestiging.

- Minimum voorbelasting C (Aanhaalmoment ~10,0 Nm - gebruik een momentsleutel) Afb. 6.D.3. Vanaf de positie van Vleugel gesloten (max. voorbelasting) **moet de arm 6 tanden gedraaid worden in de zin van de opening en moet hij bevestigd worden op de automatisering met behulp van de specifieke schroef M8**. Volg daarna het schema van de uiteindelijke bevestiging.

E - SCHEMA UITEINDELIJKE BEVESTIGING

- Draai de arm vast op de vleugel via de koppeling tussen het schroefdraadgat van de arm zelf en de as van de glijschoen (Aanhaalmoment M8 = 20Nm - gebruik een momentsleutel). De volgende positie worden bereikt op basis van de gekozen voorbelasting: zie tabel Afb. 6.E.1

- Nadat de arm zowel op de automatisering als op de vleugel is bevestigd, en nadat is gecontroleerd dat alle bevestigingen zijn uitgevoerd, moet de bevestiging van de veer verwijderd worden Afb.6.E.2

- Draai de schroef vast in het gat "schroefhouder" zoals is aangeduid op de afbeelding, zie Afb. 6.E.3

7.2) INSTALLATIE SCHARNIERARM Afb. 7

- Type verlengstuk Afb. 7.1

A - PREDISPOSITIE GATEN DOORGANG KABELS

Voor de gaten voor de doorgang moet de zelfklevende mal of de basis gebruikt worden. De gaten moeten gepast zijn voor het gebruikte type van schroef (niet bijgeleverd). Voor de doorgang van de kabels moeten gaten voorzien worden in de gebieden die zijn aangeduid op de afbeelding.

Voor een correcte positionering moet altijd de as van de scharnieren van de vleugel als hoofdreferentie gebruikt worden.

- Vleugel opent naar links Afb. 7.A.1

- Vleugel opent naar rechts Afb. 7.A.2

B - BEVESTIGING SCHARNIERARM Afb. 7.B.1

Monteer de scharnierarm **ALTIJD** vanaf de poort gesloten en **verwijder NOOIT de blokkeerschroef van de voorbelasting van de veer** tijdens de fasen van de installatie van de arm. De schroef mag **ALLEEN** verwijderd worden nadat de te gebruiken voorbelasting is gekozen en de procedure correct is uitgevoerd.

Ook geldig voor de vleugel die naar rechts opent, door dezelfde handelingen in de omgekeerde volgorde uit te voeren.

- Positie bevestiging beugel op vleugel Afb. 7.B.2

- Bevestiging arm op automatisering via bijgeleverde schroef M8 Afb. 7.B.3

- Bevestig de moer M10 om de telescopische stang te blokkeren Afb. 7.B.4

C - BEVESTIGING SCHUIFARM OP AUTOMATISERING EN VOORBELASTING VEER

LET OP! De gemarkeerde en met de letter "X" aangeduide schroef vertegenwoordigt de mechanische bevestiging van de veer die NOOIT MAG VERWIJDERD WORDEN voordat de procedure van de keuze van de voorbelasting van de veer is voltooid en de arm is bevestigd op de vleugel en op de automatisering.

- Voorbelasting A fabrieksinstelling (Aanhaalmoment ~14,0 Nm) Afb. 7.C.1. Bevestig de arm met de vleugel in de positie van de sluiting (eerder uitgevoerde handeling)

- Medium voorbelasting B (Aanhaalmoment ~12,0 Nm) Afb. 7.C.2. Vanaf de positie van Vleugel gesloten (max. voorbelasting) moet de arm bevestigd worden op de punt door het scharnierpunt te demonteren (zie afbeelding), waarna het **NIET-telescopische deel** (hetgene dat is bevestigd op de automatisering) **3 tanden moet gedraaid worden in de zin van de opening en opnieuw moet vastgedraaid worden op de automatisering**. Zodra de handeling is uitgevoerd, moeten het telescopische deel (dat aan de stang is bevestigd) en het vaste deel van de arm opnieuw bevestigd worden door het scharnierpunt opnieuw te monteren. Nadat de handeling is uitgevoerd, zal de vleugel iets geopend zijn zoals is aangeduid op de afbeelding (GEBLOKKEERD DOOR DE BEVESTIGINGSSCHROEF VAN DE VEER).

- Minimum voorbelasting C (Aanhaalmoment ~10,0 Nm) Afb. 7.C.3. Als deze optie wordt gekozen: vanaf de positie van Vleugel gesloten (max. voorbelasting) moet de arm bevestigd worden op de punt door het scharnierpunt te demonteren (zie detail), waarna het NIET-telescopische deel (hetgene dat is bevestigd op de automatisering) 6 tanden niet gedraaid worden in de zin van de opening en opnieuw moet vastgedraaid worden op de automatisering. Zodra de handeling is uitgevoerd, moeten het telescopische deel (dat aan de stang is bevestigd) en het vaste deel van de arm opnieuw bevestigd worden door het scharnierpunt opnieuw te monteren. Nadat de handeling is uitgevoerd, zal de vleugel iets geopend zijn zoals is aangeduid op de afbeelding (GEBLOKKEERD DOOR DE BEVESTIGINGSSCHROEF VAN DE VEER)

- **Controleer aandachtig, nadat de twee delen van de arm onderling zijn bevestigd, dat alle bevestigingen zijn uitgevoerd. Verwijder de bevestiging van de veer** Afb. 7.C.4

- DRAAI DE SCHROEF VAST Afb. 7.C.5

8) WIJZIGING VOORBELASTING VEER (alleen voor VISTA SW 260 SXL) Afb.8

LET OP! - Deze handeling moet zeer voorzichtig uitgevoerd worden.
Los of demonteer NOOIT de vleugel voordat de bevestigingsschroef van de veer opnieuw is gemonteerd.

- Lijn de rode referentiestrepen uit (als ze niet zijn uitgelijnd wanneer de vleugel is gesloten, moet de vleugel geopend worden tot ze zijn uitgelijnd) Afb. 8.1;
- Draai de schroef opnieuw vast, let op dat ze in het gat van het kroonwiel komt te zitten zodat de veer opnieuw wordt bevestigd (heruitlijning van de merktekens, de gaten moeten uitgelijnd zijn) Afb. 8.2;
- Op basis van het gemonteerde type van arm moeten alle fasen opnieuw overlopen worden die eerder zijn beschreven, wetende dat:

! Elk segment van de vertanding van de armbevestigingen overeenkomt met een rotatie van de arm van 20° en een afname (als de opening wordt uitgevoerd) / toename (in de tegengestelde zin van de opening) van de voorbelasting van de veer van ongeveer 0,8Nm. Afb. 8.3

9) VOORBELASTING VAN DE VEER (alleen voor VISTA SW 260 SXL)

LET OP! - Deze handeling moet zeer voorzichtig uitgevoerd worden.

! Deze handeling mag uitsluitend uitgevoerd worden als de veer voor de hersluiting zou ontlast worden als gevolg van het niet respecteren van de correcte procedures van de installatie.

De automatisering wordt geleverd met een al voorbelaste veer, met een vooraf gedefinieerde waarde die wordt gemarkeerd met een rode markering die is uitgelijnd tussen de ketting en het constructiestaal.

Als, voor een fout als gevolg van de onjuiste uitvoering van de aangegeven procedures, de veer zou ontlast worden, moet u de volgende stappen uitvoeren om deze opnieuw te belasten:

- 1- Koppel eventuele al geïnstalleerde armen los;
- 2- Als de automatisering al is bevestigd op de muur, moet ze bevestigd gelaten worden en mag ze niet gedemonteerd worden;
- 3- Als de automatisering nog niet is bevestigd, moet dit uitgevoerd worden op de werkbank;
- 4- Schakel de voeding van de automatisering in;
- 5- Druk op de toets "+" van de elektronische kaart zodat de motor de veer begint te voorbelasten. Ga door tot de rode merktekens zijn uitgelijnd.
- 6- Als moet teruggekeerd worden omdat de uitlijning van de rode merktekens is overschreden, moet de toets "-" van de elektronische kaart gebruikt worden.
- 7- Zodra de merktekens zijn uitgelijnd, moet de bevestigingsschroef van de veer opnieuw vastgedraaid worden in de zitting **ZONDER DE STROOMTOEVOER TE ONDERBREKEN**. Nu is de automatisering klaar om in werking gesteld te worden.

10) AANSLUITING STROOMTOEVOER Afb. 10

- Controleer dat de plaatgegevens overeenstemmen met diegenen van het stroomnet.
- Voorzien een tweepolige schakelaar met een afstand tussen de contacten van minstens 3mm.
- Controleer dat op de installatie een geschikte overstroombescherming aanwezig is.
- Controleer dat er geen scherpe randen zijn die de kabel kunnen beschadigen.

11) BEDIENINGSPANEEL Afb. 12

11.1 BEDIENINGSPANEEL Afb.12.1

WAARSCHUWINGEN - Bij het bekabelen en installeren de geldende normen raadplegen en in ieder geval de geldende technische normen.

De met extra lage veiligheidsspanning gevoede geleiders (24V), moeten fysiek gescheiden worden van de geleiders met lage spanning, of op adequate wijze geïsoleerd met minstens 1 mm extra isolatie.

De geleiders moeten in de buurt van de klemmen door een extra bevestiging worden vastgezet, bijvoorbeeld met behulp van bandjes.

Klem	Definitie	Beschrijving
1-2	--	Voeding 15Vdc - 12W Max (*)
3-8	NO	Ingang aux 2
4-8	NO	Ingang aux 1
5-6	NO	Hulpuitgang configureerbaar zoals is aangeduid op het schema:
7-8	NC	Test Open
8-9	NC	Safe Open

Klem	Definitie	Beschrijving
10-11	--	Voeding 15Vdc - 12W Max (*)
12-13	NC	Safe Close
13-14	NC	Test Close
15-16	NC	Key
17-18	--	Voeding 15Vdc - 12W Max (*)
19-20	NO	Start 2
20-21	NO	Start 1
22-23	--	Lock
24-27-29	NO	Connector keuzeschakelaar
25-26-28	NO	Connector keuzeschakelaars

(*) Totaal beschikbaar vermogen te verdelen over alle voedingsuitgangen.

11.2 BEHEER WERKINGSPARAMETERS "DIP-SWITCH" Afb. 13

DIP	Logica	Vink de uitgevoerde instelling uit	Beschrijving	Default
1	Type automatisering	OFF	Motor	OFF
		ON	Veer	
2	Type arm	OFF	Scharnierarm	OFF
		ON	Schuifarm	
3	LOW ENERGY (zie tabel)	OFF	Normaal	OFF
		ON	Low Energy	
4	PUSH&GO (zie tabel)	OFF	Niet actief	OFF
		ON	Actief	

INSTALLATIEHANDLEIDING

LOW ENERGY	De automatisering opent en sluit aan begrensd snelheid. Stel de openings- en sluitingstijden in volgens de gewichten en de breedte van de poort volgens de tabel:						
	Breedte van de deurvleugel (mm)	Gewicht van de deurvleugel (kg)					
			50	60	70	80	90
		750	3,0s	3,0s	3,0s	3,0s	3,5s
		850	3,0s	3,0s	3,5s	3,5s	4,0s
1000	3,5s	3,5s	4,0s	4,0s	4,5s		
1200	4,0s	4,5s	4,5s	5,0s	5,5s		
De aangeduide tijden betreffen de opening van 0° tot 80° en in sluiting van 90° tot 10°.							
PUSH&GO	Een handmatige beweging van de vleugel vanuit de gesloten positie veroorzaakt een automatisch manoeuvre van de opening en de sluiting						

OPGELET: bevestig elke wijziging van een DIP met een RESET van de printplaat door deze uit en weer in te schakelen.

11.3) WERKING AAN "LAAG ENERGIEVERBRUIK"

Een deur met "laag" energieverbruik (niet meer dan 1,69 J) moet dusdanig afgesteld worden dat:

- De minimale sluitingstijden van de deurvleugel (van 90° tot 10°) gelijk zijn aan of groter zijn dan de waarden in Tabel 1.
- De minimale vertraging van de sluitende deurvleugel (laatste 10°) minstens 1,5 s bedraagt.
- De kracht die nodig is om de deurvleugel dicht te houden niet groter is dan 67 N in om het even welk punt van de sluiting of opening (toegepast op de hoofdsluitingsrand in de richting van de beweging);
- In geval van een stroomonderbreking of een defect van de motor, de deurvleugel gedeblokkeerd kan worden met een kracht kleiner dan 67 N en geopend kan worden met een kracht van max. 90 N (toegepast op de hoofdsluitingsrand in de richting van de beweging).

Opmerking: een statische sluitingskracht tot 150 N is in elk geval toegelaten wanneer de opening tussen de hoofdsluitingsrand en de aanslag ≤ 8 mm bedraagt.

Tabella 1 - Minimale sluitingstijden van de vleugel.

Breedte van de deurvleugel (mm)	Gewicht van de deurvleugel (kg)				
	50	60	70	80	90
750 mm	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,0 s	3,5 s
850 mm	3,0 s	3,0 s	3,5 s	3,5 s	4,0 s
1.000 mm	3,5 s	3,5 s	4,0 s	4,0 s	4,5 s
1.200 mm	4,0 s	4,5 s	4,5 s	5,0 s	5,5 s

Om de snelheid bij de sluiting te veranderen, raadpleeg paragraaf 12.

12) BEHEER WERKINGSPARAMETERS "DISPLAY"

De twee displays met 7 segmenten en de 4 knoppen staan toe om alle belangrijke parameters en geavanceerde opties te beheren voor een optimaal beheer van de automatisering voor de verschillende types van installatie. Om de display correct weer te geven, moet jumper JP2 ingesteld worden volgens de zijde van de opening van de vleugel door de pijlen te volgen die zijn aangeduid in afbeelding 17. De modus van programmering is de volgende:

- Selecteer de te wijzigen parameter via de toetsen [+] of [-], tijdens deze fase is de aanduiding op de display vast aan.
- Druk op de toets [ENT]. De display geeft de waarde weer die actueel is geregistreerd in de kaart. Deze signalering knippert.
- De kleur ervan kan gewijzigd worden met behulp van de toetsen [+] of [-] - Voor de bevestiging van de wijziging moet op de toets [ENT] gedrukt worden, de display keert terug naar het nummer van de gewijzigde parameter.
- Druk op de toets [ESC] om de modus van de wijziging van de parameters te verlaten.

Opmerking: tijdens de fase van de selectie / wijziging van de parameters is een time-out actief, als gedurende meer dan 10 seconden geen toetsen worden gebruikt, wordt de fase van de programmering afgesloten.

PARAMETER	DEFINITIE	MIN	MAX	DEFAULT	PERSOONLIJK	BESCHRIJVING
01	Openingsnelheid [°/s]	20	70	60		Motorsnelheid tijdens openen (stap van regeling 5°/s).
02	Sluitsnelheid [°/s]	10	40	20		Motorsnelheid tijdens sluiten (stap van regeling 5°/s).
03	Normale verblijftijd [s]	0	60	0		Wachttijd vóór de automatische sluiting. 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
04	Invaliden stilstand [s]	5	60	5		Wachttijd voor het automatisch sluiten met gebruik van het commando invaliden opening of in Low Energy (stap van regeling 1s). 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min
05	VISTA SW 260 SXL: Snelheid sluiten met veer	1	9	5		Sluitsnelheid met veer (1=minimumsnelheid, 9=maximumsnelheid)
	VISTA SW 260 MXL: Windbeveiliging met gesloten deur	0	9	0		Regelt de windbeveiligingskracht met gesloten deur (0=windbescherming gedeactiveerd, 1=windbescherming actief aan het minimum, 9=windbescherming actief aan het maximum).
06	Openings- en sluitkracht	1	9	5		Kracht die door de openende en sluitende vleugel wordt uitgeoefend voor een obstakelalarm te veroorzaken. (1=meest gevoelig ; 9=minst gevoelig)
07	Versnelling en Vertraging	5	30	30		Versnellings- en vertragingssnelheid (stap van regeling 1).
08	Naderingshoek	10	40	20		Regelt de naderingshoek (sluiting is 1/2 van de opening)
09	Spanning elektroslot	0	1	0		0 = Output elektroslot op 12V=
						1 = Output elektroslot op 24V=
10	Type elektroslot	0	6	0		0 = Niet gebruikt Voor de bruikbare types van elektrische sloten wordt verwezen naar de paragraaf "BEHEER ELEKTRISCHE SLOTEN".
11	Besturingstijd Elektroslot Openingsvertraging door ontgrendeling slot	0	9	2		De tijd hangt af van het type van elektrisch slot: zie de paragraaf "BEHEER ELEKTRISCHE SLOTEN".
12	Sluitkracht elektrisch slot	0	9	5		Kracht uitgeoefend door de deur om het slot te kunnen laten vasthaken

INSTALLATIEHANDLEIDING

PARAMETER	DEFINITIE	MIN	MAX	DEFAULT	PERSOONLIJK	BESCHRIJVING
13	Modus Enkelvoudig/Dubbel	0	4	0		0 = Enkelvoudig 1 = Dubbel Master - Met behulp van een aansluitblok 2 = Dubbel Slave - Met behulp van een aansluitblok 3 = Dubbel Master - Via de CAN-bus 4 = Dubbel Slave - Via de CAN-bus
14	Activering elektrisch slot in functie van de geselecteerde logica	0	3	3		0 = Nooit 1 = Een Radar EXT 2 = Twee Radar, Een Radar INT 3 = Altijd (1 Radar INT, 1 Radar EXT, 2 Radar)
15	Configuratie hulpingang AUX-IN 1	0	16	0		0 = Opening mindervaliden 1 = Noodopening 2 = Interblokkering poort met prioriteit 3 = Interblokkering poort zonder prioriteit 4 = Feedback deblokkering slot 5 = Bediening deblokkering slot 6 = Enkelvoudige bediening met bedrijfsmodus Master/Slave 7 = Activering modus Stand by 8 = Reset poort vanuit Stand by 9 = Stapsgewijs (1 impuls opening, 1 impuls sluiting) 10 = Noodopening brandgevaar 11 = Instelling handmatige logica 12 = Instelling logica Stop gesloten 13 = Opening mindervaliden in handmatige modus 14 = Stapsgewijs met automatische hersluiting (verblijftijd in minuten in plaats van seconden) 15 = Contact poort gesloten 16 = Selectie volledig of gedeeltelijk gesloten
16	Configuratie hulpingang AUX-IN 2	0	16	1		0 = Opening mindervaliden 1 = Noodopening 2 = Interblokkering poort met prioriteit 3 = Interblokkering poort zonder prioriteit 4 = Feedback deblokkering slot 5 = Bediening deblokkering slot 6 = Enkelvoudige bediening met bedrijfsmodus Master/Slave 7 = Activering modus Stand by 8 = Reset poort vanuit Stand by 9 = Stapsgewijs (1 impuls opening, 1 impuls sluiting) 10 = Noodopening brandgevaar 11 = Instelling handmatige logica 12 = Instelling logica Stop gesloten 13 = Opening mindervaliden in handmatige modus 14 = Stapsgewijs met automatische hersluiting (verblijftijd in minuten in plaats van seconden) 15 = Contact poort gesloten 16 = Selectie volledig of gedeeltelijk gesloten
17	Configuratie hulpuitgang AUX-OUT	0	5	0		0 = Interblokkering 1 = Status poort geopend 2 = Status poort gesloten 3 = Storing 4 = Herhaling bediening slot 5 = Poort in beweging
18	Configuratie veiligheidssensoren	0	3	0		0 = Controle gedeactiveerd 1 = Controle actief voor sensor tijdens sluiting 2 = Controle actief voor sensor tijdens opening 3 = Controle actief voor sensor tijdens opening en tijdens sluiting
19	Adres Multi Master	0	15	0		0 = Geen beheer van de Multi-Master 0 ÷ 15 = Eenduidig adres voor aansluitingen Multi-Master
20	Uitsluiting veiligheid opening [%]	0	40	0		Hoek uitsluiting veiligheid tijdens opening, percentage ten opzichte van de totale slag.
21	Faseverschuiving opening Master/Slave [s]	0	100	0		Tijd van vertraging bij opening van de slave motor ten opzichte van de master motor. Stap van 100ms

INSTALLATIEHANDLEIDING

PARAMETER	DEFINITIE	MIN	MAX	DEFAULT	PERSOONLIJK	BESCHRIJVING
22	Faseverschil Sluiting Master/ Slave Verbinding [s]	0	100	0		Vertragingstijd bij sluiting van master motor ten opzichte van slave motor. Steps van 100ms
23	Polariteit input ESPE OPEN	0	1	1		0 = N.O. Werkcontact
						1 = N.C. Rustcontact
24	Polariteit input ESPE CLOSE	0	1	1		0 = N.O. Werkcontact
						1 = N.C. Rustcontact
25	Polariteit input KEY	0	1	1		0 = N.O. Werkcontact
						1 = N.C. Rustcontact
26	Polariteit input START 1	0	1	0		0 = N.O. Werkcontact
						1 = N.C. Rustcontact
27	Polariteit input	0	1	0		0 = N.O. Werkcontact
						1 = N.C. Rustcontact
28	Polariteit input AUX IN1	0	1	0		0 = N.O. Werkcontact
						1 = N.C. Rustcontact
29	Polariteit input AUX IN2	0	1	0		0 = N.O. Werkcontact
						1 = N.C. Rustcontact
30	Polariteit input AUX OUT	0	1	0		0 = N.O. Werkcontact
						1 = N.C. Rustcontact
31	Instelling gewicht vleugels	0	3	0		0 = Automatisch (gedetecteerd tijdens LP)
						1 = Laag gewichtsniveau
						2 = Medium gewichtsniveau
						3 = Hoog gewichtsniveau
32	Krachtniveau tijdens Reset en procedure LP	0	9	5		Regelt de kracht van de motor bij het eerste manoeuvre na een reset (0 = minimum kracht, 9 = maximum kracht)
33	Afname van de openingshoek in procenten [%]	0	50	0		De openingshoek is, tijdens de normale werking, kleiner dan die tijdens de procedure waargenomen wordt voor het vaststellen van de stoppen zodat de werking zonder de mechanische eindaanslag mogelijk wordt gemaakt. (stap van regeling 1%)
34	Modus van sluiting in niet handmatige modus	0	1	0		0 = Hersluiting met motor
						1 = Hersluiting met veer
35	Snelheid tijdens opening mindervaliden	0	1	0		0 = Low Energy
						1 = snelheid zoals parameters 1 en 2
36	Functionering met accu	0	2	0		0 = standaardwerking
						1 = continue werking
						2 = paniekwerking
37	Configuratie ingang START 2	1	2	0		0 = Functionaliteit zoals is beschreven in paragraaf 21
						1 = Opening mindervaliden: actief in handmatige logica
						2 = Opening mindervaliden: actief op alle logica's
38	Type keuzeschakelaar logica's op gebruikte switch Voor de details van de aansluiting wordt verwezen naar de specifieke documentatie	1	3	0		0 = Keuzeschakelaar op kop, normale logica's
						1 = Draaischakelaar met 3 posities
						2 = Draaischakelaar met 4 posities
						3 = Keuzeschakelaar op kop, Logica's Handmatig-Auto
39	Naderingssnelheid [°/s]	5	15	8		5°/s ÷ 15°/s (stap regeling 1°/s)
40	Niveau percentage gedeeltelijke opening [%]	50	90	70		50% ÷ 90% (stap regeling 2%)
41	Antiverplettering tijdens sluiting met veer	0	1	0		0 = Stop beweging
						1 = Heropening met motor
5d	Standaard instelling van alle parameters en Reset punten				/	Brengt alle parameters terug op de default waarden en het geprogrammeerde traject wordt gereset. Procedure: 1 - Selecteer het commando met de toetsen [+] en [-]; 2 - Druk op [ENT]; 3 - Wanneer [-] verschijnt [ENT] weer indrukken gedurende 5 seconden om te bevestigen; 4 - Als [-] verdwijnt de toets [ENT] loslaten
LP	Verwerving van de parameters van de vleugel				/	Programmering van het traject. Procedure: 1 - Selecteer het commando met de toetsen [+] en [-]; 2 - Druk op [ENT]; 3 - Wanneer [-] verschijnt [ENT] weer indrukken gedurende 5 seconden om te bevestigen; 4 - Als [-] verdwijnt de toets [ENT] loslaten.
in	Informatie over het systeem					Procedure: 1 - Selecteer het commando met de toetsen [+] en [-]; 2 - Druk op [ENT]; 3 - Wanneer [-] verschijnt [ENT] weer indrukken gedurende 5 seconden om te bevestigen; 4 - Als [-] verdwijnt de toets [ENT] loslaten. 5 - Na de programmering voltooid te hebben de gedetecteerde sensors bevestigen met [ENT] of [ESC] om te annuleren.

13) WERKMODUS DEUR (Met VISTA SEL of keuzeschakelaar logica's)

EXTERNE RADAR: Alleen de input EXT RADAR van de elektronische besturingsplaat wordt gecontroleerd. Een signaal afkomstig van een sensor verbonden met deze input veroorzaakt het openen en daaropvolgend sluiten van de deur. Het elektroslot, indien aanwezig, blokkeert de deur telkens als deze de volledig gesloten stand bereikt.

INTERNE RADAR: Alleen de input INT RADAR van de elektronische besturingsplaat wordt gecontroleerd. Een signaal afkomstig van een sensor verbonden met deze input veroorzaakt het openen en daaropvolgend sluiten van de deur. Het elektroslot, indien aanwezig, blokkeert de deur telkens als deze de volledig gesloten stand bereikt.

RADAR STANDAARD WERKING: Beide inputs EXT RADAR en INT RADAR van de elektronische besturingskaart worden gecontroleerd. Een signaal afkomstig van een sensor verbonden met één van deze inputs veroorzaakt het openen en daaropvolgend sluiten van de deur. Het elektroslot, indien aanwezig, blokkeert de deur telkens als deze de volledig gesloten stand bereikt.

DEUR OVERDAG GESLOTEN: De deur is in de gesloten staat geblokkeerd. Paniekfunctie actief indien geactiveerd. Het automatiseringssysteem bestuurt het volledig sluiten van de deur. In deze logica zijn de inputs EXT RADAR en INT RADAR van de elektronische besturingsplaat niet gecontroleerd; indien aanwezig, blokkeert het elektroslot de deur.

DEUR 'S NACHTS GESLOTEN: De deur is in de gesloten staat geblokkeerd. Paniekfunctie niet actief indien geactiveerd. Het automatiseringssysteem bestuurt het volledig sluiten van de deur. In deze logica zijn de inputs EXT RADAR en INT RADAR van de elektronische besturingsplaat niet gecontroleerd; indien aanwezig, blokkeert het elektroslot de deur.

DEUR VOLLEDIG OPEN: De deur is in de open staat geblokkeerd. Het automatiseringssysteem bestuurt het volledig openen van de deur. In deze logica zijn de inputs EXT RADAR en INT RADAR van de elektronische besturingsplaat niet gecontroleerd.

DEUR MET HANDMATIGE OPENING: In deze logica zijn de commando's verbonden met EXT RADAR en INT RADAR gedeactiveerd. Openen en sluiten zijn handmatig. De veiligheids-sensor bij openen en bij sluiten zijn alleen actief in geval van motorgestuurd openen voor invaliden.

14) KEUZESCHAKELAAR LOGICA'S Afb. 14

Naast de besturing van de logicaschakelaar bestaat de mogelijkheid een logicaknop te verbinden waarmee de drie voornaamste logica's geselecteerd kunnen worden:

- Deur met Handmatige Opening
- Radar Standaard werking
- Deur volledige opening

Bij aanwezigheid van de logicaschakelaar is de werking van de logicaknop belemmert

15) AFSTELLEN VAN HET REMNIVEAU (alleen voor VISTA SW 260 SXL) Afb. 12.2

16) INSTALLATIE BATTERIJEN Afb.. 9

- Demonteer het stroomvoorzieningstoestel en de kaart Afb. 9.1;
- Plaats het bijgeleverde batterijpak in de aangeduide pin Afb. 9.2;
- Draai de eerder losgedraaide zelfborgende moer (3a) opnieuw vast en voer de bedrading van de batterijen uit zoals is aangeduid (3b) Afb. 9.3;
- Hermonteer het stroomvoorzieningstoestel en de kaart, en plaats de connector van de kabel in de specifieke klem Afb. 9.4.

17) BEHEER ELEKTROSLOT

PARAMETER	DEFINITIE	MIN	MAX	DEFAULT	PERSOONLIJK	BESCHRIJVING
09	Spanning bediening elektrisch slot (1)	0	1	0		0 = 12 VDC 1 = 24 VDC
10	Type elektrisch slot (2)	0	6	0		0 = niet gebruikt 1 = elektrisch slot met mechanische reset bij hersluiting 2 = elektromagneet (maglock) - ALLEEN 24 VDC 3 = elektrische grendel 4 = gemotoriseerd slot 5 = elektrisch slot met automatische reset 6 = magneet (maglock) met vertraging - ALLEEN 24VDC
11	Duur impuls of vertraging van opening (3)	0	9	2		De tijd hangt af van het type van elektrisch slot
12	Sluitkracht elektrisch slot	0	9	5		Om de hersluiting van het elektrische slot te garanderen, is het mogelijk om de sluitkracht te regelen
14	Activering elektrisch slot in functie van de geselecteerde logica (4)	0	3	3		0 = Niet actief 1 = Een Radar 2 = Twee Radar 3 = Een Radar en Twee Radar
15	Configuratie ingang aux 1	4	5	0		4 = Feedback deblokkering slot (5) 5 = Bediening deblokkering slot (6)
16	Configuratie ingang aux 2	4	5	1		4 = Feedback deblokkering slot (5) 5 = Bediening deblokkering slot (6)
17	Configuratie uitgang aux 1	0	5	0		5 = Herhaling bediening slot
18	Configuratie uitgang aux 1	0	5	1		5 = Herhaling bediening slot

(1) Het is mogelijk om de elektrische sloten van 12 tot 24 VDC te beheren, instelbaar via de parameter 09 (zie de paragraaf "BEHEER BEDRIJFSPARAMETERS DISPLAY"), met maximum stroom van 500mA. Voor elektromagneten (Maglock) is de voeding **alleen aan 24VDC**.

(2) De compatibiliteit met de volgende soorten elektrische sloten is voorzien:

IMPULS MET VERGRENDING BIJ OPNIEUW SLUITEN	definieer t de tijdsduur van het ontgrendelingsimpuls. De beweging van de vleugel begint bij de activering van het feedback signaal of aan het einde van de impuls.
MAGNETISCH (met of zonder grendel):	definieert de maximale vertraging vanaf het ontgrendelcommando tot het begin van de beweging. Het ontgrendelingssignaal blijft actief totdat de deur weer gesloten is.
GEMOTORISEERD:	definieert de maximale vertraging vanaf het ontgrendelcommando tot het begin van de beweging. Het ontgrendelingssignaal blijft actief totdat de deur weer gesloten is.
IMPULS MET VERGRENDING BIJ SPANNINGSVRIJGAVE	definieer t de tijdsduur van het ontgrendelingsimpuls. De beweging van de vleugel begint bij de activering van het feedback signaal of aan het einde van de impuls. Bovendien blijft de spanning op het slot tot een opening van de deur van ongeveer 10°
MAGNETISCH (maglock) met vertraagde activering tijdens sluiten	Bepaalt de maximale vertraging van de bediening voor de heractivering als de deur weer is gesloten.

(3) Voor sommige types van elektrisch slot is het mogelijk om de duur van de impuls te wijzigen vanaf activering of de vertraging bij het openen van de vleugel, vanaf de bediening

INSTALLATIEHANDLEIDING

van de deblokkering. De parameter heeft verschillende betekenissen en instelbereiken afhankelijk van het type van elektrisch slot dat via de parameter 10 is ingesteld.

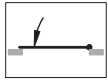
(4) Het is mogelijk om het gebruik van het slot te begrenzen (voor de types van slot 2, 3, 4, 6), alleen als bepaalde werkingslogica's zijn geselecteerd.

(5) Het is mogelijk om een bediening van feedback vanaf het slot te beheren die de conditie van de deblokkering aangeeft: na het geven van de bediening van de deblokkering wacht de elektronische regeleenheid op toestemming van het slot voordat de opening wordt gestart. Als deze niet binnen de ingestelde maximum tijd gebeurt, opent de automatische alleszins de poort.

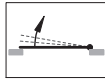
(6) Het is mogelijk om een van de hulpingangen te gebruiken als bediening van handmatige deblokkering voor het slot dat parallel werkt met de bediening van de automatische deblokkering, die kan worden gebruikt om de poort in handmatige modus te openen.

De volgende soorten elektrische sloten zijn compatibel, instelbaar door middel van de parameter ID (zie paragraaf "Beheer werkingsparameters - display).

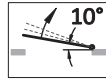
Legenda



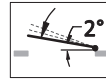
= DRUKSTOOT



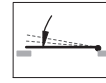
= ACTIVERING
OPENING



= DEUR 10° OPEN



= DEUR BIJNA
GESLOTEN



= DEUR
GESLOTEN

TYPE	PAR.	WAARDE	WERKING	SCHEMA
1 ELEKTRISCH SLOT MET MECHANISCHE RESET BIJ HERSLUITING	10	1	Elektrisch slot dat, wanneer het impulsief wordt gevoed, de vleugel deblokkeert en zichzelf automatisch opnieuw activeert wanneer het opnieuw wordt gesloten. Vereist de waterslag om de deblokkering van de vleugel te vergemakkelijken.	
	11	RANGE 0÷9 [t=50÷500 ms]		
2 ELEKTROMAGNEET (MAGLOCK)	10	2	Magneet die, indien gevoed, de poort geblokkeerd houdt in sluiting en, indien niet gevoed, de poort bevrijdt. De waterslag is niet vereist. De magneet wordt opnieuw gevoed wanneer de poort nog niet opnieuw is gesloten om de volledige sluiting ervan te vergemakkelijken.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
3 ELEKTRISCHE GRENDSEL	10	3	Elektrisch slot dat, indien gevoed, op een plaat werkt die de poort geblokkeerd houdt. Indien niet gevoed, wordt de plaat hoog gesteld zodat de vleugel wordt vrij gelaten. Vereist de waterslag om de deblokkering van de vleugel te vergemakkelijken. De magneet wordt opnieuw gevoed wanneer de poort is gesloten.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		
4 GEMOTORISEERD SLOT	10	4	Elektrisch slot voorzien van elektrische motor die, indien gevoed, de vergrendelingspal intrekt en de vleugel bevrijdt. Vereist de waterslag om de deblokkering van de vleugel te vergemakkelijken. De voeding naar het elektrische slot wordt uitgeschakeld wanneer de poort is gesloten.	
	11	RANGE 0÷9 [t=500÷5000 ms]		
5 ELEKTRISCH SLOT MET AUTOMATISCHE RESET	10	5	Elektrisch slot dat, wanneer gevoed, de vleugel bevrijdt. De reset gebeurt door de spanning uit te schakelen na ongeveer 10° van opening. Vereist de waterslag om de deblokkering van de vleugel te vergemakkelijken.	
	11	RANGE 0÷9 [t=100÷1000 ms]		
6 ELEKTROMAGNEET (MAGLOCK) MET VERTRAGING	10	5	Magneet die, indien gevoed, de poort geblokkeerd houdt in sluiting en, indien niet gevoed, de poort bevrijdt. De waterslag is niet vereist. De magneet wordt opnieuw gevoed na de volledige sluiting van de vleugel.	
	11	RANGE 0÷9 [t=200÷2000 ms]		

18) INBEDRIJFSTELLING Afb. 15

- Schakel de voeding van de elektronische kaart in. De display geeft "S0" weer, test sensoren niet beheerd Afb. 15.1.
- Nadien wordt knipperend "E1" weergegeven Afb. 15.2.
- Druk op de toets "-" tot de display "LP" weergeeft Afb. 15.3.
- Druk op ENT, de display geeft "--" weer Afb. 15.4.
- Druk nogmaals op ENT tot de segmenten van de display beginnen te draaien, en laat ENT los. Nu toont de display "St". De regeleenheid wacht 10 seconden, waarna de procedure van de lering begint Afb. 15.5.

OPMERKING: de automatisering vereist geen stop tijdens de opening, maar in dit geval is het tijdens de procedure van Lp noodzakelijk om de poort in de gewenste openingshoek te stoppen om te memoriseren.

- De automatisering voert een opening en sluiting uit voor de meting van de parameters, waarna ze zichzelf vast positioneert in sluiting op de display CL.
- De automatisering is klaar voor de werking, en de toets ENTER kan gebruikt worden om een bediening van de opening van de poort te geven Afb. 15.6.

LET OP:
De openingshoek zal tijdens de normale werking worden verkleind ten opzichte van de hoek die wordt gedetecteerd tijdens de procedure van de verwerving van de doelen om de werking toe te staan wanneer de mechanische eindschakelaar ontbreekt.
Bij elke herinschakeling (manoeuvre van RESET), bij de eerste bediening zal de automatisering proberen om de positie van de volledige opening te bereiken en de volgende sluiting aan te begrenzen de snelheid.

19) AANSLUITING BEDIENINGEN EN VEILIGHEIDSSENSOREN Afb. 16

Dankzij de regeleenheid kunnen de veiligheidssensoren zowel in gecontroleerde versie volgens de norm EN 16005 als de niet-gecontroleerde versie aangesloten worden. **Het is de verantwoordelijkheid van de installateur om te beoordelen welke en hoeveel sensoren hij moet installeren.**

- C- Sensor bediening opening binnenzijde (zie schema Afb. 16.1)
- C- Sensor bediening opening buitenzijde (zie schema Afb. 16.2)
- E- Voeding (zie de paragraaf "AANSLUITING STROOMTOEVOER")
- F- Keuzeschakelaar logica's

- A- Veiligheidssensor tijdens sluiting (zie schema Afb. 16.3)
- B- Veiligheidssensor tijdens opening (zie schema Afb. 16.4)

N.B.: de veiligheidssensoren A en B zijn gecontroleerde sensoren. Voor dit type van sensoren kunnen de oplossingen voor de montage de volgende zijn:

- alleen veiligheidssensor A tijdens sluiting
 - alleen veiligheidssensor B tijdens opening
 - beide veiligheidssensoren zowel tijdens de sluiting als tijdens de opening A en B.
- Nadat de aansluiting is uitgevoerd, moet de parameter 18 als volgt ingesteld worden:

- alleen veiligheidssensor A tijdens sluiting - niveau 1
- alleen veiligheidssensor B tijdens opening - niveau 2
- beide veiligheidssensoren zowel tijdens de sluiting als tijdens de opening A en B - niveau 3

Bij de inschakeling zal de regeleenheid het type van configuratie van de sensoren signaleren, volgens de tabel:

ID	CONFIGURATIE	BESCHRIJVING
S0	Geen gecontroleerde sensor gedetecteerd	Er zijn geen sensoren aanwezig of de eventueel aangesloten sensoren worden beheerd als normale niet-gecontroleerde sensoren.
S1	Gecontroleerde sensor alleen tijdens opening	De gecontroleerde sensor wordt alleen beheerd tijdens de opening. Tijdens de sluiting is geen sensor aanwezig of de eventueel aangesloten sensor zal beheerd worden als een normale niet-gecontroleerde sensor.
S2	Gecontroleerde sensor alleen tijdens sluiting	De gecontroleerde sensor wordt alleen beheerd tijdens de sluiting. Tijdens de opening is geen sensor aanwezig of de eventueel aangesloten sensor zal beheerd worden als een normale niet-gecontroleerde sensor.
S3	Gecontroleerde sensor zowel tijdens de opening als de sluiting	De gecontroleerde sensor wordt beheerd zowel tijdens de opening als de sluiting.

In geval van een foute aansluiting of een storing van de sensoren geeft de display een knipperende "F" weer gevolgd door een cijfer:

F1	Gecontroleerde sensor alleen tijdens opening	De veiligheidssensor tijdens opening is niet aangesloten of werkt niet correct
F2	Gecontroleerde sensor alleen tijdens sluiting	De veiligheidssensor tijdens sluiting is niet aangesloten of werkt niet correct
F3	Gecontroleerde sensor zowel tijdens opening als sluiting	De veiligheidssensoren tijdens opening en sluiting zijn niet aangesloten of werken niet correct



GEVAAR! Voordat de verwerving wordt uitgevoerd, moet aandachtig gecontroleerd worden dat de configuratie die wordt gedetecteerd door de regeleenheid geschikt is voor de installatie, en moet gecontroleerd worden dat alle veiligheden correct worden gedetecteerd. Anders kan het zijn dat de veiligheden niet werken, en kan de automatische beweging van de vleugels ernstige materiële schade en/of persoonlijke letsels met gevaar voor dodelijke verwonding veroorzaken.

20) SIGNALERING STATUS

SIGNALERING	BESCHRIJVING
OP vast aan	POORT GEOPEND
OP knippert	POORT WORDT GEOPEND
CL vast aan	POORT GESLOTEN
CL knippert	POORT WORDT GESLOTEN
St	POORT BEWEEGT NIET

21) WERKINGSLOGICA'S Afb. 14

Met de schakelaar van de logica's in de kop gemonteerd:

- voor VISTA SW 260 SXL
 - 1- Stop gesloten
 - 2- Automatisch
 - 3- Stop geopend
- voor VISTA SW 260 MXL
 - 1- Handmatig (opening met duwbeweging/trekking en hersluiting met veer)
 - 2- Automatisch
 - 3- Stop geopend

INSTALLATIEHANDLEIDING

Met keuzeschakelaar logica's geïnstalleerd (de schakelaar in de kop is gedeactiveerd):

LOGICA	BESCHRIJVING
Handmatig	In deze logica zijn de bediening die zijn verbonden met START1 en START2 gedeactiveerd. De opening en de sluiting zijn handmatig. De veiligheidssensor tijdens opening en tijdens sluiting zijn alleen actief in geval van de opening met motor voor mindervaliden.
1 radar	RADAR ALLEEN UITGANG: Alleen de ingang START 2 van de elektronische controlekaart is gecontroleerd. Een signaal van een op deze ingang aangesloten sensor zorgt ervoor dat de vleugel opent en daarna sluit. De blokkering van de poort met slot of motor (indien geen enkel slot is geselecteerd) in de gesloten positie is afhankelijk van het type van slot dat wordt gebruikt en van de instelling van parameter 14.
2 radar	RADAR INGANG EN UITGANG: Beide ingangen START1 en START2 van de elektronische controlekaart zijn gecontroleerd. Een signaal van een sensor die is aangesloten op een van deze ingangen zorgt ervoor dat de vleugel opent en daarna sluit. De blokkering van de poort met slot of motor (indien geen enkel slot is geselecteerd) in de gesloten positie is afhankelijk van het type van slot dat wordt gebruikt en van de instelling van parameter 14.
Stop gesloten	De poort is geblokkeerd in de gesloten status. De automatisering bedient de volledige sluiting van de vleugel. In deze logica zijn de ingangen START1 en START2 van de elektronische controlekaart gecontroleerd; indien aanwezig, blokkeert het elektrische slot de vleugel. Als het elektrische slot niet aanwezig is, wordt de blokkering uitgevoerd met de motor.
Stop geopend	De poort is geblokkeerd in de geopende status. De automatisering bedient de volledige opening van de vleugel. In deze logica zijn de ingangen START1 en START2 van de elektronische controlekaart gecontroleerd.
Antiverplettering tijdens opening	Terwijl de fase van de opening wordt uitgevoerd, komt de vleugel een obstakel tegen die de beweging stopt. De automatisering onderbreekt enkele seconden lang de beweging van de vleugel en zorgt voor de volledige sluiting ervan aan begrensde snelheid. Regelbare gevoeligheidswaarde via de parameter 06 (zie de paragraaf "Beheer bedrijfsparameters display").
Antiverplettering tijdens sluiting	Terwijl de fase van de sluiting wordt uitgevoerd, komt de vleugel een obstakel tegen die de beweging stopt. De automatisering keert de beweging van de vleugel onmiddellijk om en zorgt voor de volledige opening ervan. De volgende hersluiting zal gebeuren aan begrensde snelheid. Regelbare gevoeligheidswaarde via de parameter 06 (zie de paragraaf "Beheer bedrijfsparameters display").

22) VISTA SW 260 MASTER/SLAVE Afb. 18

VISTA SW 260 Master/Slave is een verbinding tussen twee automatiseringen voor dubbele vleugels.

Deze verbinding kan op twee manieren gerealiseerd worden:

- 1- overlapping of geen overlapping met twee enkelvoudige VISTA SW 260, elkeen geïnstalleerd op een vleugel maar voorziening van de verbinding tussen de twee Afb. 18.a
- 2- met twee enkelvoudige VISTA SW 260 onderling verbonden met een kit verlengstuk Afb. 18.2.

22.2) AANSLUITING PRINTPLATEN Afb. 18.3

Door middel van een verbinding tussen de klemmen van de keuzeschakelaar communiceren deze onderling en wisselen ze de nodige informatie uit voor een correcte werking van de dubbele vleugels. Het basisconcept bestaat uit het bepalen van een "Master" kaart die de werkingslogica bewerkt en een "Slave" kaart die de door de Master gegeven commando's opvolgt.

LET OP: voor beide gevallen eerst, voor alle verbindingen te maken, de Master en Slave vleugel bepalen.

MASTER VLEUGEL: de eerste die open gaat, de laatste die sluit (in geval van faseverschil)

SLAVE VLEUGEL: de laatste die open gaat, de eerste die sluit (in geval van faseverschil)

Verbind de twee klemmen van de keuzeschakelaar voor de communicatie tussen de kaarten en een correcte werking van de twee automatiseringssystemen.

Stel in de MASTER kaart en de SLAVE kaart de waarden in die zijn aangeduid in de tabel:

ID	BESCHRIJVING	STANDAARD	REGELING
13	Modus Enkelvoudig/ Dubbel	0 = Enkelvoudig	0
		1 = Dubbel Master	
		2 = Dubbel Slave	

Op basis van de al of niet noodzaak om een faseverschuiving van de beweging van de vleugels te hebben, moeten de volgende waarde ingesteld worden:

- synchrone vleugels op de MASTER kaart, parameter 21=0 en 22=0 (geldig voor geval B)
- niet-synchrone vleugels op de MASTER kaart, parameter 21>0 en 22>0 (geldig voor de gevallen A en BD)

ID	BESCHRIJVING	STANDAARD	REGELING
21	Faseverschuiving Opening dubbel	RANGE: 0 ÷ 100 Faseverschuiving tijdens OPENING in units van 100ms (indien 0 gesynchroniseerd)	0
22	Faseverschuiving Sluiting dubbel	RANGE: 0 ÷ 100 Faseverschuiving tijdens SLUITING in units van 100ms (indien 0 gesynchroniseerd)	0

WERKING	BESCHRIJVING
Elektrisch slot	De besturing is toegestaan (met relatieve logica's) op beide kaarten, zoals in geval van enkelvoudige automatiseringen.
Push & Go	Activeerbaar op beide kaarten, met dezelfde modus van een enkelvoudige automatisering. De detectie van de poging van de opening van een vleugel veroorzaakt de opening van beide.
Antiverplettering	Gescheiden en onafhankelijk beheerd door beide kaarten. - Als een kaart tijdens de sluiting een antiverplettering detecteert, stopt ze de beweging van beide vleugels en zorgt ze langzaam voor de volledige opening ervan. - Als een kaart tijdens de opening een antiverplettering detecteert, stopt ze de beweging van de relatieve vleugel en zorgt ze langzaam voor de volledige sluiting ervan. De andere vleugel, die ondertussen de volledige opening heeft bereikt, zal wachten op de relatieve vleugel voordat de sluiting wordt uitgevoerd.

LET OP:

- de twee automatiseringen moeten aangesloten zijn op dezelfde aftakking van de voeding;
- er mogen geen schakelaars of zekeringen geplaatst worden tussen twee operatoren;
- de eventuele aanwezige randapparatuur (KEY, START 1, START 2) mag alleen aangesloten worden op de MASTER kaart;

- de veiligheidssensoren (SAFE OPEN en SAFE CLOSE) moeten gescheiden aangesloten en beheerd worden op beide kaarten;
- de (optionele) keuzeschakelaar mag uitsluitend aangesloten worden op de MASTER kaart. In geval van de wijziging van de parameters via de keuzeschakelaar zullen de gewijzigde parameters dezelfde zijn op beide kaarten;
- de inbedrijfstelling mag alleen uitgevoerd worden via de MASTER kaart;
- tijdens de LP zal de eerste vleugel die beweegt de MASTER zijn, die moet gestopt worden op de gewenste maximum opening. Onmiddellijk daarna begint de SLAVE vleugel te bewegen; ook deze moet gestopt worden op de gewenste maximum opening. Onmiddellijk daarna zullen beide vleugels volledig gesloten worden na LP (op de displays licht CL vast op).

22.3) KIT CARTER VERLENGSTUK Afb. 18.2

Als optie is een kit carter verlengstuk beschikbaar die tussen de twee automatiseringen moet geplaatst worden.

Montage kit carter verlengstuk (optie): meet de asafstand tussen de scharnieren "I", en bereken via de volgende formule de sneden van de basis en van de bedekking

Sneden basis/bedekking = I-1145mm

- a. Monteer de eerste operator en plaats de basis in de specifieke zitting op de buitenzijde van de kop.
- b. Monteer de tweede operator en boor de twee interne koppen voor de doorgang van de synchronisatiekabel.
- c. Sluit het centrale deel met de bedekking en draai vast via de predispositie op de koppen.
- d. Sluit de twee operatoren met de respectievelijke bedekkingen.

23) AANSLUITING EN GEBRUIK INTERBLOKKERING Afb. 19

De regeleenheid van de automatisering is voorzien om te kunnen functioneren in de modus interblokkering (zowel op een installatie met één vleugel als met twee vleugels) via de verbinding met een elektronische regeleenheid van dezelfde soort.

In de werking met interblokkering kan de opening van een poort alleen plaatsvinden als de andere niet in beweging is, dus als ze zich niet in de fase van het manoeuvre bevindt.

Voor de interblokkering van twee automatiseringen, nadat de aansluitingen van de vorige pagina zijn uitgevoerd, moet als volgt gehandeld worden:

1. Beslis een prioriteit van opening (in geval van de aanwezigheid van verzoeken voor de opening afkomstig van de sensoren, gelijktijdig op beide poorten, is het noodzakelijk om een prioriteit van opening te beslissen):

- Een kaart MET PRIORITEIT definiëren
- Een kaart ZONDER PRIORITEIT definiëren

2. Stel op de kaart MET PRIORITEIT het volgende in:

15	Configuratie hulpingang AUX-IN 1	2 = Interblokkering poort MET PRIORITEIT
17	Configuratie hulpingang AUX-OUT	1 = Status poort geopend

3. Stel op de kaart ZONDER PRIORITEIT het volgende in:

15	Configuratie hulpingang AUX-IN 1	3 = Interblokkering poort ZONDER PRIORITEIT
17	Configuratie hulpingang AUX-OUT	1 = Status poort geopend

In geval van gelijktijdige signalen van opening zal de poort geopend worden die is geselecteerd als MET PRIORITEIT.

24) FOUTBERICHTEN

Diagnose en signaleringen	
Signaleringen	Beschrijvingen
E 1	Wachttijd initialisatie systeemparemeters (procedure van zelflering LP)
E5	Geen Main-Key
E6	Configuratiefout bewaakte sensoren (De parameter 18 moet ingesteld worden)
E 7-5	Detectie overstroom
E 7-6	Time-out beweging (langer dan 60")
E 7-R	Overbelasting spanning Voeding buiten tolerantie
EB- 1	Fout Test aansluiting Motor en Encoder (Controleer de aansluiting van de Motor en van de Encoder)
EB-B	Fout diagnose Encoder
EB-R	Overbelasting stroomvoorzieningstoestel
E9	Activering veiligheidsfunctie

De volgende fouten:
E3/E4/E7-2/E7-3/E7-4/E7-7/E7-8/E7-9/E7-b/E7-c/E7-f/EB-2/EB-3/EB-4/EB-5/EB-6/EB-7/EB-9/EB-b
betreffen voorbijgaande storingen.
Als ze aanhouden, vervang dan de kaart en stuur ze naar de producent met aanduiding van de gesignaleerde foutcode.

25) PROBLEEMOPLOSSING

BESCHRIJVING	SIGNALERING OP DISPLAY	OORZAAK/OPLOSSING
De poort opent niet	Geen	Controleer de netvoeding / of de schakelaar in de kop ON/OFF op OFF is gepositioneerd.
De poort opent niet	CL vast aan	De keuzeschakelaar van de logica's staat op de positie stop gesloten - wijzig de logica. De schakelaar van de logica's in de kop is gepositioneerd op logica 1 - instellen op 0.
De poort blijft open	Op vast aan	De schakelaar van de logica's staat op de positie stop geopend - wijzig de logica. Er is een bediening van opening ingesteld, bijvoorbeeld start 1/start 2/noodopening - controleer de respectievelijke ingangen. Obstakel dat de beweging belemmert / verwijderen.
De poort opent niet / de verwerving van de parameters Lp start niet	St vast aan	Contact key ingeschakeld/Veiligheidssensor tijdens opening geactiveerd - controleer contact key/ Verwijder eventuele obstakels of controleer en/of ijk de sensor.
De poort opent niet / maar het automatiseringme probeert ze te openen	Op gevolgd door St gevolgd door CL	Slot/elektrisch slot geblokkeerd / slot/elektrisch slot deblokken. Instelling elektrisch slot niet correct / correct instellen.
De poort keert de beweging om tijdens de fase van de sluiting	Op knippert	De beweging van de poort activeert de bediening van de opening van de veiligheidssensor tijdens sluiting - controleer en/of ijk de sensor. Een wrijving activeert de omkering van de beweging -- verwijder de wrijving
De poort wordt gestopt tijdens de fase van de opening, en sluit daarna	Op knippert gevolgd door CL knippert	Een wrijving activeert de stop en de volgende omkering van de beweging -- verwijder de wrijving.



www.bft-automation.com

BFT Spa

Via Lago di Vico, 44 **ITALY**
36015 Schio (VI)
T +39 0445 69 65 11
F +39 0445 69 65 22

SPAIN

BFT GROUP ITALIBERICA DE AUTOMATISMOS SL
Camí de Can Bassa, 6, 08401 Granollers, Barcelona, Spagna

FRANCE

AUTOMATISMES BFT FRANCE SAS
50 rue jean zay
69800 Saint-Priest, Francia

GERMANY

BFT ANTRIEBSSYSTEME GMBH
Faber-Castell-Straße 29, 90522 Oberasbach, Germania

UNITED KINGDOM

BFT AUTOMATION UK LTD
Unit C2-C3 The Embankment Business Park, Vale Road Heaton Mersey Stockport Cheshire SK4 3GL United Kingdom

BFT AUTOMATION (SOUTH) LTD
Enterprise House Murdock Road, Dorcan, Swindon, England, SN3 5HY

PORTUGAL

BFT PORTUGAL SA
Urb. Pedrulha lote 9 - Apartado 8123, 3025-248 Coimbra Portugal

POLAND

BFT POLSKA SP ZOO
Marecka 49, 05-220 Zielonka, Polonia

IRELAND

BFT AUTOMATION IRELAND
Unit D3 City Link Business Park, Old Naas Road, Dublin

CROATIA

BFT ADRIA DOO
Obrovac 39, 51218, Dražice, Croazia

CZECH REPUBLIC

BFT CZ SRO
Ustecka 533/9, 184 00 Praha 8, Czech

TURKEY

BFT OTOMASYON KAPI
Şerifali Mahallesi, no, 34775 Ümraniye/İstanbul, Turchia

U.S.A.

BFT AMERICAS INC.
1200 S.W. 35th Avenue Suite B Boynton Beach FL 33426

AUSTRALIA

BFT AUTOMATION AUSTRALIA PTY
29 Bentley St, Wetherill Park NSW 2164, Australia

EMIRATES

BFT MIDDLEEAST FZCO
FZS2 AA01 - PO BOX 262200, Jebel Ali Free Zone South Zone 2, Dubai - United Arab

NEW ZEALAND

BFT AUTOMATION NEW ZEALAND
224/A Bush Road, Rosedale, Auckland, New Zealand