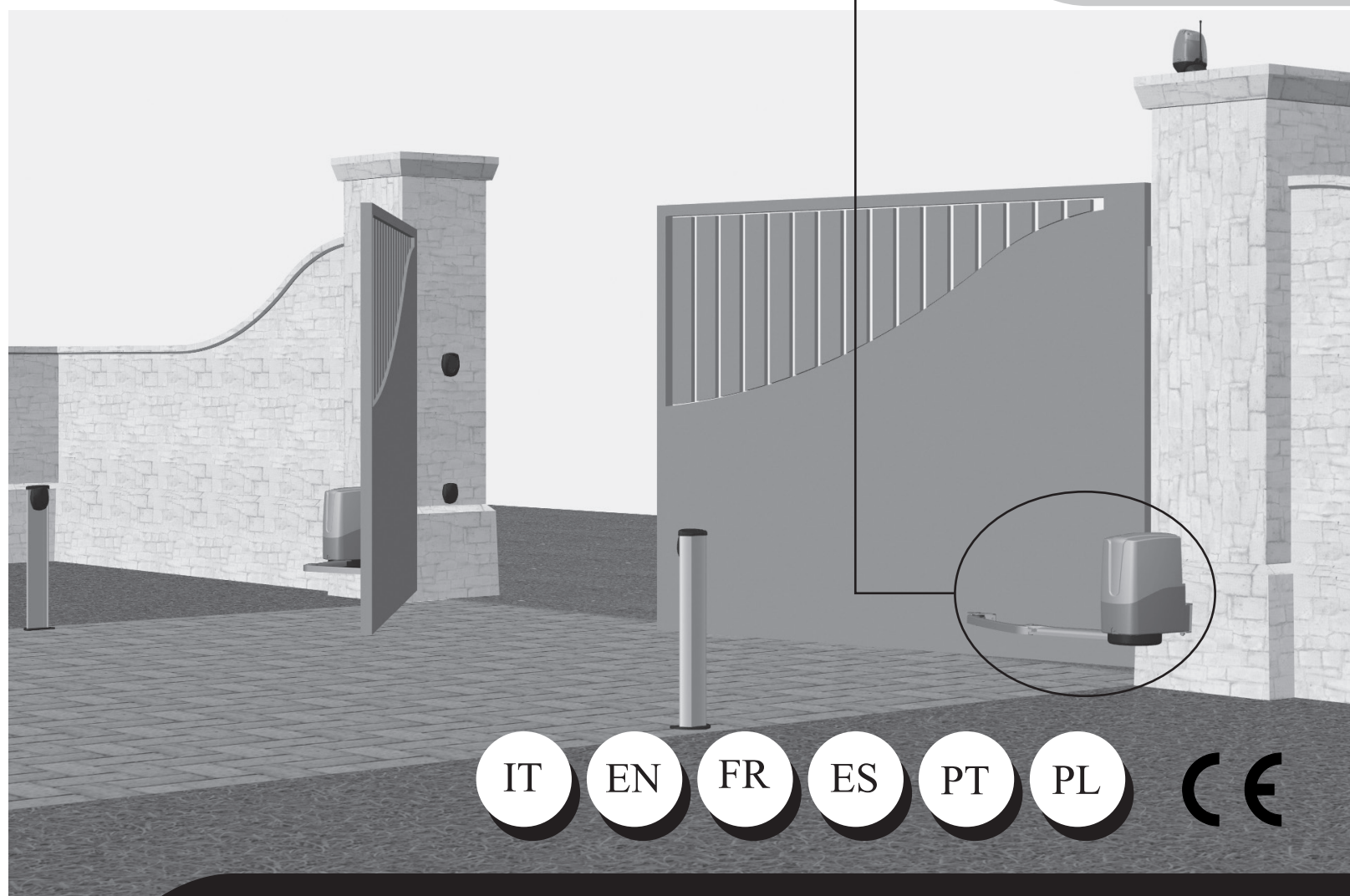


- Operatore elettromeccanico per cancelli ad anta battente**
Istruzioni d'uso ed avvertenze
- Electro-mechanical operator for swing gates**
Operating instructions and warnings
- Motoréducteur électromécanique pour portails battants**
Notice d'emploi et avertissements
- Operador electromecánico para puertas con hoja batiente**
Instrucciones de uso y advertencias
- Operador electromecânico para portões de folha batente**
Instruções para utilização e advertências
- Siłownik elektromechaniczny do bram skrzydłowych**
Instrukcja montażu i użytkowania

DEA[®]



BATTENTE



GEKO



**DICHIARAZIONE DI CONFORMITA'
DECLARATION OF CONFORMITY
DECLARATION DE CONFORMITÉ
DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD
DECLARAÇÃO DE CONFORMIDADE
DEKLARACJA ZGODNOŚCI**

Il sottoscritto, rappresentante il seguente costruttore
The undersigned, representative of following manufacturer
Le soussigné, représentant le fabricant suivant
El abajo firmante, representante el fabricante siguiente
O abaixo-assinado, representando o seguinte construtor
Nizej podpisany, przedstawiciel następującego konstruktora

**DEA SYSTEM S.p.A.
Via Della Tecnica, 6
36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI) - ITALY**

dichiara che gli apparecchi denominati
hereby certifies that the equipment known as
déclare que les appareils nommés
declara que los equipos denominados
declara que os aparelhos denominados
deklaruje, że urządzenie wymienione ponizej

GEKO

**Operatori elettromeccanici per l'apertura di porte ad anta
Electromechanical operators for swing gates
Motoréducteur électromécaniques pour portails battants
Automatización electromecánica para cancela batiente
Operadores electro-mecánicos para abertura de portões de batente
Napedy elektromechaniczne do otwierania bram skrzydlowych**

sono conformi alle disposizioni legislative che traspongono le seguenti Direttive
conform to the laws and regulations that comply with the following Directives
sont conformes aux termes des lois qui respectent les Directives suivantes
son conformes con las disposiciones legislativas que incorporan las siguientes Directivas:
são em conformidade as disposições de lei que respeitam as Directivas seguintes
sa zgodne z przepisami prawnymi określonymi w następujących zarządzeniach

- **Direttiva 2006/42/CE (Direttiva Macchine)**
- **Direttiva 2006/95/CE (Direttiva Bassa Tensione)**
- **Direttiva 2004/108/CE (Direttiva EMC)**
- **Direttiva 99/5/CEE (Direttiva Radio) e successivi emendamenti**

e che sono state applicate le norme e/o specifiche tecniche di seguito indicate
and that the following norms and/or technical specification have been applied
et que les normes et/ou prescriptions techniques suivantes ont été appliquées
y que se han aplicado las normas y/o especificaciones técnicas indicadas a continuación:
e que foram aplicadas as normas e/ou especificações técnicas indicadas a seguir:
oraz, że zostały zastosowane wszystkie normy i specyfikacje techniczne wymienione nizej:

**EN ISO 12100-1:2003; EN ISO 12100-2:2003; EN ISO 13857:2008; EN 349:1993 + A1:2008; EN 12635:2002 + A1:2008; EN ISO 13849-1:2008; EN ISO 14121-1:2007
EN 60335-1:2002 + A11:2004 + A1:2004 + A12:2006 + A2:2006.
EN 61000-6-2 :2005; EN 61000-6-3 :2007.
EN 300 220-2 V2.1.2 + ; EN 301 489-01 V1.8.1.**

Il sottoscritto dichiara che i prodotti elencati sopra non possono essere messi in funzione prima che la macchina sulla quale sono installati sia stata marcata CE in conformità a tutte le Direttive applicabili.

The underwritten declares that the above-mentioned products cannot be put into service unless the machinery they are installed on carry the EC Mark in conformity to all applicable Directives.

Le soussigné déclare que les produits énumérés ci-dessus ne peuvent pas être mis en service avant que la machine sur la quelle ils sont installés soit marquée CE en conformité à toutes les Directives applicables.

El suscrito declara que los productos arriba mencionados pueden ponerse en funcionamiento exclusivamente después de que la máquina en la que han sido instalados haya sido marcada CE en conformidad con todas las Directivas de aplicación.

O abaixo-assinado declara que os produtos citados acima, não podem ser colocados em função antes que a máquina na qual estão instalados foram marcada CE em conformidade a todas as Directivas aplicáveis.

Nizej podpisany deklaruje, że w/w napedy nie mogą być używane za nim urządzenie do którego zostały zainstalowane nie zostanie oznaczone znakiem CE i będzie zgodne ze wszystkimi obowiązującymi Normami.

LIEVORE TIZIANO
Amministratore

SOMMARIO

PREMESSA	1
1 CONFORMITÀ DEL PRODOTTO.....	1
2 RIEPILOGO AVVERTENZE	1
3 MODELLI E CONTENUTO IMBALLO	2
4 ISTRUZIONI PER L'USO	2
4.1 Dati tecnici	2
4.2 Trasporto.....	2
4.3 Installazione, montaggio	2
5 COLLEGAMENTI ELETTRICI	3
5.1 Cablaggio e collegamento alle morsettiere	3
5.2 Programmazione standard della centralina motore.....	4
5.3 Programmazione avanzata.....	6
6 SBLOCCO E MANOVRA MANUALE	6
7 MESSA IN SERVIZIO	6
7.1 Collaudo impianto	7
8 MANUTENZIONE.....	7
8.1 Dismissione del prodotto.....	8

PREMESSA

SCOPO DELLE ISTRUZIONI

Queste istruzioni sono state redatte dal costruttore e sono parte integrante del prodotto. Le operazioni contenute sono dirette ad operatori adeguatamente formati ed abilitati. Si raccomanda di leggerle e conservarle per un riferimento futuro.

I capitoli "2 RIEPILOGO AVVERTENZE" e "4 ISTRUZIONI PER L'USO" contengono le informazioni che **DEA System** fornisce in modo tale che il prodotto soddisfi sempre i Requisiti Essenziali di Sicurezza previsti dalla Direttiva Macchine (Direttiva Europea 2006/42/CE).

Leggere attentamente questi capitoli in quanto forniscono importanti istruzioni per la sicurezza d'installazione, d'uso e di manutenzione ed importanti avvertenze in merito ai rischi residui che permangono malgrado siano adottate tutte le disposizioni descritte.

Il prodotto è destinato ad essere incorporato in sistemi completi di chiusura per i quali si applicano specifici riferimenti legislativi. Il capitolo "7 MESSA IN SERVIZIO" fornisce alcune indicazioni utili per il rispetto dei Requisiti Essenziali di Sicurezza per particolari tipologie di chiusure.

1 CONFORMITÀ DEL PRODOTTO

GEKO è un prodotto marcato CE. **DEA System** assicura la conformità del prodotto alle Direttive Europee 2006/42/CE "sicurezza macchine", 2004/108/CE "compatibilità elettromagnetica" e 2006/95/CE "apparecchi elettrici a bassa tensione": vedi **Dichiarazione di Conformità**.

2 RIEPILOGO AVVERTENZE

Leggere attentamente: la mancanza del rispetto delle seguenti avvertenze, può generare situazioni di pericolo.

⚠ **ATTENZIONE** L'utilizzo del prodotto in condizioni anomale non previste dal costruttore può generare situazioni di pericolo; rispettare le condizioni previste dalle presenti istruzioni.

⚠ **ATTENZIONE** **DEA System** ricorda che la scelta, la disposizione e l'installazione di tutti i dispositivi ed i materiali costituenti l'insieme completo della chiusura, devono avvenire in ottemperanza alle Direttive Europee 2006/42/CE (Direttiva macchine), 2004/108/CE (compatibilità elettromagnetica), 2006/95/CE (apparecchi elettrici a bassa tensione). Per tutti i Paesi extra Unione Europea, oltre alle norme nazionali vigenti, per un sufficiente livello di sicurezza si consiglia il rispetto anche delle prescrizioni contenute nelle Direttive sopracitate.

⚠ **ATTENZIONE** In nessun caso utilizzare il prodotto in presenza di atmosfera esplosiva o in ambienti che possano essere aggressivi e danneggiare parti del prodotto.

⚠ **ATTENZIONE** Qualsiasi operazione d'installazione, manutenzione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato; operare sempre in mancanza di alimentazione e seguire scrupolosamente tutte le norme vigenti nel paese in cui si effettua l'installazione, in materia di impianti elettrici.

⚠ **ATTENZIONE** L'utilizzo di parti di ricambio non indicate da **DEA System** e/o il riassettaggio non corretto possono causare situazioni di pericolo per persone, animali e cose; possono inoltre causare malfunzionamenti al prodotto; utilizzare sempre le parti indicate da **DEA System** e seguire le istruzioni per l'assemblaggio.

⚠ ATTENZIONE L'errata valutazione delle forze d'impatto può essere causa di gravi danni a persone, animali o cose. **DEA System** ricorda che l'installatore deve verificare che tali forze d'impatto, misurate secondo quanto indicato dalla norma EN 12445, siano effettivamente inferiori ai limiti previsti dalla norma EN12453.

⚠ ATTENZIONE Eventuali dispositivi di sicurezza esterni utilizzati per il rispetto dei limiti delle forze d'impatto devono essere conformi alla norma EN12978.

♻ ATTENZIONE In ottemperanza alla Direttiva UE 2002/96/CE sui rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE), questo prodotto elettrico non deve essere smaltito come rifiuto municipale misto. Si prega di smaltire il prodotto portandolo al punto di raccolta municipale locale per un opportuno riciclaggio.

3 MODELLI E CONTENUTO IMBALLO

GEKO è un motoriduttore per l'automazione di cancelli e porte ad anta di medie e piccole dimensioni. E' costituito essenzialmente da:
 -Un motoriduttore
 -Una centrale di comando programmabile (regolazione forza, velocità, corsa motori, ecc.) completa di ricevitore radio 433,92 MHz incorporato.

Ispeziona il "Contenuto dell'imballo" (Fig. 1) confrontandolo con il tuo prodotto, ti potrà essere utile durante l'assemblaggio.

4 ISTRUZIONI PER L'USO

4.1 Dati tecnici

Vedi tabella "DATI TECNICI"

4.2 Trasporto

GEKO è sempre fornito imballato in scatole che forniscono una adeguata protezione al prodotto; fare comunque attenzione a tutte le indicazioni eventualmente fornite sulla scatola stessa per lo stoccaggio e la manipolazione.

4.3 Installazione e montaggio

Per una soddisfacente posa in opera del prodotto è importante:

- Verificare che la struttura sia conforme alle norme vigenti e successivamente definire il progetto completo dell'apertura automatica;
- Verificare che il cancello sia ben bilanciato e che non presenti punti d'attrito sia in chiusura che in apertura;
- Individuare una zona di fissaggio che consenta una manovra manuale fluida e in sicurezza del motoriduttore;
- Verificare che l'ingombro del motoriduttore sia compatibile con la zona prescelta per il montaggio (Fig. 2);
- Verificare che lo spazio per la rotazione del braccio sia sufficiente (Fig. 3).
- Utilizzare il grafico lunghezza/peso e le quote d'installazione fornite (Fig. 4) valutando se si preferisce un'apertura di **90°** (Fig 4.b) o di **120°** (Fig. 4.c).

Tabella "MODELLI DISPONIBILI"

Articolo	Descrizione
GEKO	-N°1 motoriduttore con centrale di comando NET24
GEKO KIT	-N°1 motoriduttore con centrale di comando NET24 -N°1 motoriduttore senza centrale di comando -N°1 coppia do fotocellule -N°1 lampeggiante con antenna -N°2 radiocomandi TR2 -N°1 coppia di bracci articolati in alluminio
GEKO KIT/BUS	-N°1 motoriduttore con centrale di comando NET24/BUS -N°1 motoriduttore senza centrale di comando -N°1 coppia do fotocellule BUS -N°1 lampeggiante con antenna -N°2 radiocomandi TR2 -N°1 coppia di bracci articolati in alluminio
GEKO/2	-N°1 motoriduttore con centrale di comando NET24 -N°1 motoriduttore senza centrale di comando

Tabella "ACCESSORI PRODOTTO"

Articolo Codice	Descrizione
GEKO/SF	 Cordino sblocco a filo per GEKO
BAT	 Kit batterie per 24V
GEKO/BA	 Braccio articolato in alluminio
GEKO/BS	 Braccio a slitta

Tabella "DATI TECNICI"

	GEKO
Tensione alimentazione (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Tensione alimentazione motore (V)	24 V ===
Potenza assorbita (W)	80 W
Ciclo di lavoro	30%
Coppia massima (Nm)	180 Nm
Lunghezza max anta (m)	2 m
Massa max. anta (kg)	240 Kg
Peso del prodotto con imballo (kg)	12 Kg
Temperature limite di funzionamento (°C)	-20÷60
Tempo di apertura 90°(s)	10÷16
Grado di protezione	IP44

Definiti e soddisfatti i suddetti requisiti preliminari, procedere al montaggio:

- Fissare la staffa attacco motore al pilastro utilizzando viti e tasselli adeguati al tipo di superficie e materiale (Fig. 5);
- Montare il braccio dritto utilizzando la relativa vite e rondella fornite (Fig. 6);
- Procedere con il fissaggio del motoriduttore inserendolo nella piastra attacco a muro e fissandolo con viti e dadi in dotazione (Fig. 7);
- Montare la forcina attacco anta e il braccio curvo al braccio dritto servendosi dei perni e relativi anelli seeger in dotazione (Fig. 8);
- Fissare la forcina al cancello mediante saldatura oppure servendosi di viti adeguate al tipo di materiale dell'anta;

Come sbloccare il motoriduttore

Sollevare lo sportellino di copertura (Fig. 9.a), inserire la chiave di sblocco e ruotare in senso orario (Fig. 9.b).

Fissaggio e regolazione dei finecorsa meccanici

- Sbloccare il motoriduttore;
- Ruotare l'anta fino alla posizione di completa apertura posizionare il fermo meccanico in battuta con il braccio dritto e fissarlo con le viti fornite (Fig. 10). In caso di necessità, è possibile montare un secondo fermo meccanico per la battuta di chiusura. In questo caso seguire le indicazioni precedenti spostando l'anta nella posizione di chiusura desiderata e fissare con le viti fornite in fermo;
- Ripetere l'operazione precedente per un'eventuale seconda anta;
- Fissare il coperchio di protezione al braccio dritto con le viti in dotazione (Fig. 10).

5 COLLEGAMENTI ELETTRICI E PROGRAMMAZIONE

⚠ ATTENZIONE Per una adeguata sicurezza elettrica tenere nettamente separati (minimo 4 mm in aria o 1 mm attraverso l'isolamento) il cavo di alimentazione 230 V da quelli a bassissima tensione di sicurezza (alimentazione motori, comandi, elettroserratura, antenna, alimentazione ausiliari) provvedendo eventualmente al loro fissaggio con adeguate fascette in prossimità delle morsettiere.

⚠ ATTENZIONE per il collegamento dell'encoder alla centrale di comando, utilizzare esclusivamente un cavo dedicato 3x0,22mm².

5.1 Cablaggio e collegamento delle morsettiere

- Rimuovere il carter motore ed accedere alla centrale di comando interna;
- Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della **tabella 1** e gli **schemi di pag. 11**.

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

1-2	22 V ~	Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore
3-4	24VBatt	Ingresso alimentazione 24 V === da batteria (fare attenzione alla polarità)
5-6		Uscita motore 1 (il primo motore che parte in apertura)
7-8		Uscita motore 2 (il secondo motore che parte in apertura)
9-10		Uscita 24 V === max 5 W per spia cancello aperto (se P041=0) o luce di cortesia (se P041=1)
11-12		Uscita elettroserratura max 1 art. 110
13-14		Uscita lampeggiante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
15-16	15 - Com	Input 5. Non utilizzato.
17-18		Input 4 PED. In caso di intervento provoca l'apertura del solo motore 1.
	18 - N.O.	
19-20		Input 3 STOP. In caso di intervento blocca il moto di entrambi i motori durante qualsiasi manovra. Se non utilizzato ponticellare.
	20 - N.C.	
21-22		Input 2 PHOTO. In caso di attivazione, provoca sempre l'inversione del moto durante la chiusura, l'arresto del moto durante l'apertura (se P040=001), impedisce l'avvio da cancello chiuso (se P040=000 o P040=001). Se non utilizzato ponticellare.
	22 - N.C.	
23-24		Input 1 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione"(P25=0) o "passo - passo" (P25=1).
	24 - N.O.	
25		Ingresso segnale antenna radio
26		Ingresso massa antenna radio
27-28		Uscita +24 V === alimentazione ausiliari max 200mA
29-30	DEA_NET	Ingresso rete DEA_NET (attualmente non utilizzato)
CON 1		Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
CON 2		Connessione encoder motore 2
CON 3		Connessione alimentazione motore 2
J5 - J9		Jumper selezione tipo encoder: <ul style="list-style-type: none"> • Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P021=0) • Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P021=1)

5.2 Programmazione standard della centralina motore

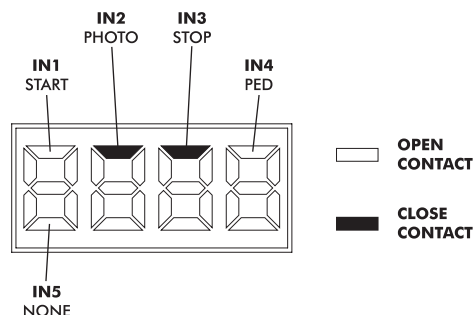
1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "r ES-", "TYPE", "- 00-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----"



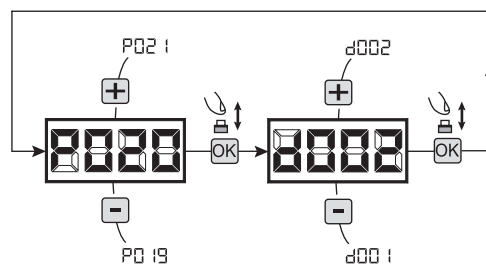
2 Visualizzazione stato ingressi

1. Premere il tasto **OK**;
2. Verificare che sul display compaia lo stato ingressi corretto.



3 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

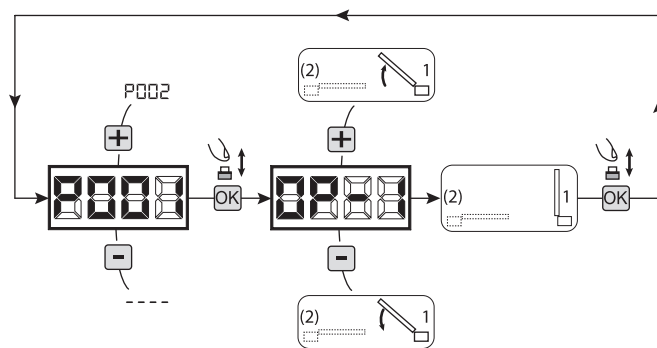
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P020;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d001=per la funzione a motore singolo;
 - d002=per la funzione a 2 motori;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P020).



4 Apprendimento corsa motori

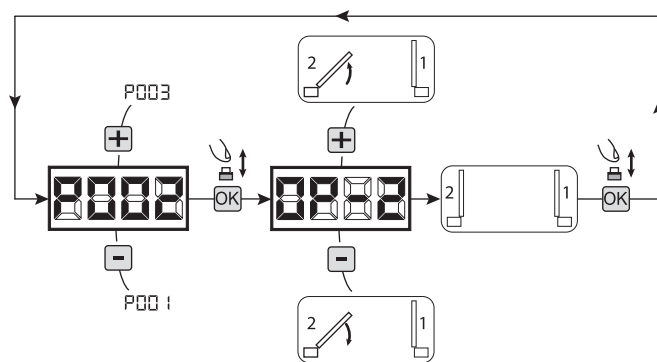
4.1 Posizionamento anta 1

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P001;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** (apre) e **-** (chiude) (se così non fosse si devono invertire i due cavi del motore 1), posizionare l'anta n°1 nel punto di completa apertura;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P001).



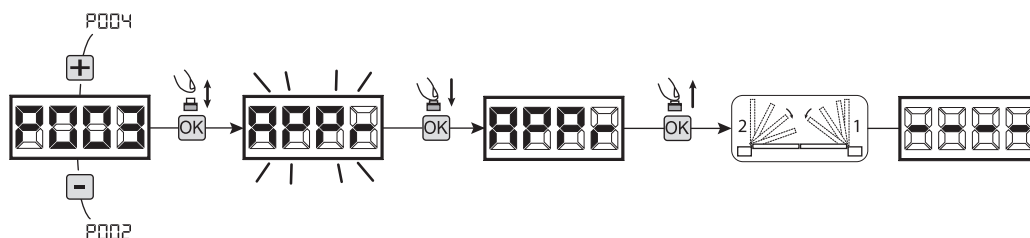
4.2 Posizionamento anta 2 (solo per 2 motori)

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P002;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** (apre) e **-** (chiude) (se così non fosse si devono invertire i due cavi del motore 2), posizionare l'anta n°2 nel punto di completa apertura;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P002).



4.3 Apprendimento

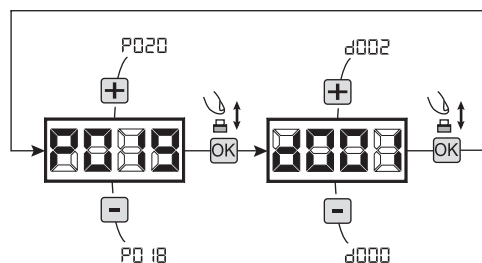
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P003;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "APP" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "APP" smette di lampeggiare, inizia la manovra di apprendimento;
5. Attendere che l'anta (o le ante in caso di utilizzo di 2 motori) si arresti in battuta di chiusura;
6. A manovra conclusa sul display riappare "----".



5 Apprendimento radiocomandi

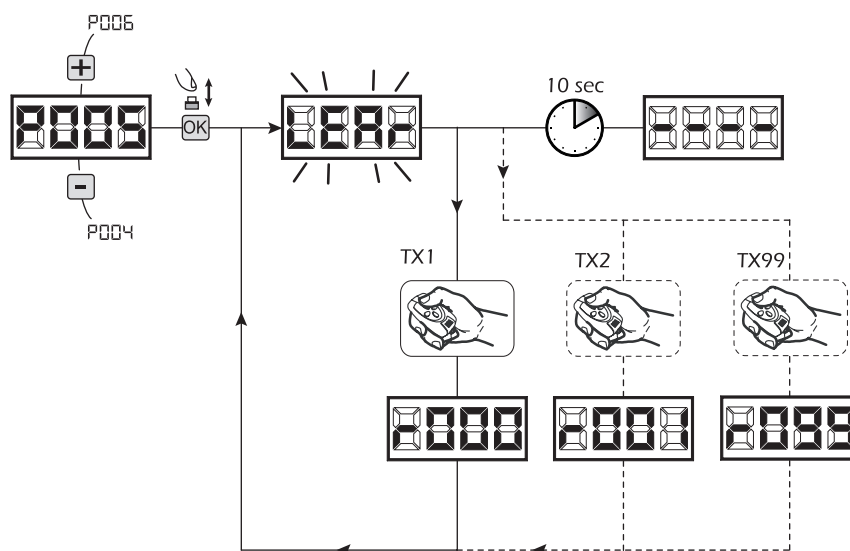
5.1 Selezione codifica radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P019;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**consigliato**);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P019).



5.2 Apprendimento

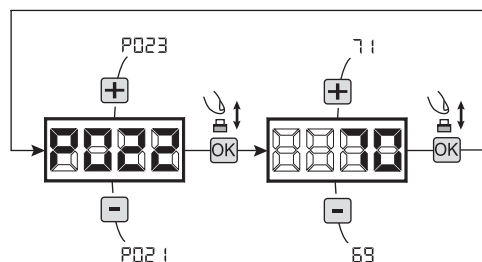
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P005;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "LER" lampeggiante premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente "LER" lampeggiante;
5. Ripetere l'operazione dal punto 3 per eventuali altri radiocomandi da memorizzare;
6. Concludere la memorizzazione, attendendo 10 sec fino alla visualizzazione sul display della scritta "----".



6 Modifica dei parametri di funzionamento

Nel caso in cui sia necessario modificare i parametri di funzionamento (es. forza, velocità, ecc.):

1. Scorrere con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display il parametro desiderato (es. P022);
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore desiderato (fare riferimento alla tabella "parametri di funzionamento" a pag. 10);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare il parametro precedentemente selezionato)



7 Programmazione conclusa. L'automatismo rimane in attesa di comandi.

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, agire sui tasti **+** e **-** fino alla comparsa del simbolo "----", l'automatismo è ora nuovamente pronto per le manovre.

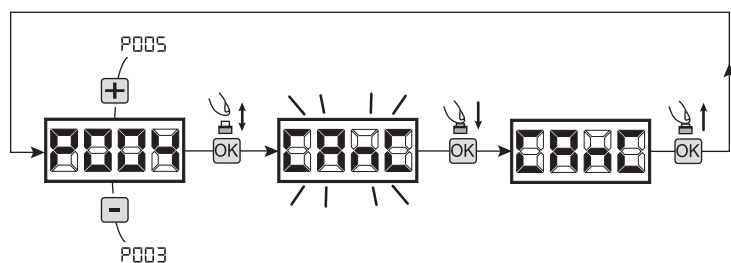
5.3 Programmazione avanzata

Di seguito vengono aggiunte alcune procedure di programmazione relative alla gestione della memoria radiocomandi e di configurazione avanzata degli ingressi di comando.

1 Cancellazione radiocomandi memorizzati

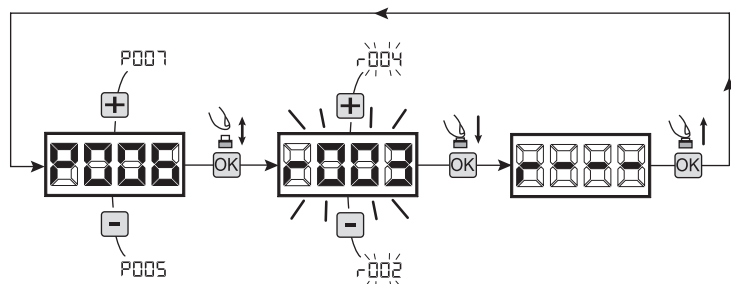
1.1 Cancellazione di tutti i radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P004;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "r r r r" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "r r r r" smette di lampeggiare;
5. Tutti i radiocomandi memorizzati sono stati cancellati (sul display ricompare P004).



1.2 Ricerca e cancellazione di un radiocomando

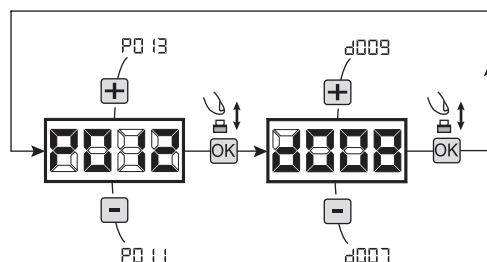
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P006;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere il radiocomando che si desidera cancellare (es. r 003);
4. Alla scritta "r 003" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
5. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "r - - -";
6. Il radiocomando selezionato è stato cancellato (sul display ricompare P006).



2 Configurazione ingressi

Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard descritto dagli schemi di pag. 11, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato (es. START, FOTO, STOP, ecc...).

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare quello corrispondente all'ingresso desiderato:
 - P010=per INPUT 1;
 - P011=per INPUT 2;
 - P012=per INPUT 3;
 - P013=per INPUT 4;
 - P014=per INPUT 5;
2. Accedere al parametro (es. P012) premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore corrispondente al funzionamento desiderato (fare riferimento alla tabella "parametri di configurazione ingressi" a pag. 9);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P012).
5. Eseguire il collegamento all'ingresso appena configurato.



6 SBLOCCO E MANOVRA MANUALE

In caso di anomalie dell'impianto o semplice mancanza di corrente, sbloccare il motoriduttore (Fig. 9) ed eseguire la manovra manuale dell'anta.

La conoscenza del funzionamento dello sblocco, è molto importante in quanto, in momenti di emergenza, la mancanza di tempestività nell'agire su tale dispositivo può causare situazioni di pericolo.

⚠ ATTENZIONE L'efficacia e la sicurezza della manovra manuale dell'automatismo viene garantita da **DEA System** solamente se l'impianto è stato montato correttamente e con accessori originali.

7 MESSA IN SERVIZIO

La fase di messa in servizio è molto importante per garantire la massima sicurezza dell'impianto ed il rispetto delle normative e regolamenti, in particolare tutti i requisiti della norma EN12445 che stabilisce i metodi di prova per la verifica degli automatismi per cancelli.

DEA System ricorda che qualsiasi operazione d'installazione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato che deve farsi carico di tutte le prove richieste in funzione del rischio presente;

7.1. Collaudo dell'impianto

Il collaudo è un'operazione essenziale al fine di verificare la corretta installazione dell'impianto. **DEA System** vuole riassumere il corretto collaudo di tutta l'automazione in 4 semplici fasi:

- Verificare che sia rispettato rigorosamente quanto descritto nel paragrafo 2 "RIEPILOGO AVVERTENZE";
- Effettuare delle prove di apertura e di chiusura del cancello verificando che il movimento dell'anta corrisponda a quanto previsto. Si consiglia a questo proposito di effettuare diverse prove al fine di valutare la scorrevolezza del cancello ed eventuali difetti di montaggio o regolazione;
- Verificare che tutti i dispositivi di sicurezza collegati all'impianto funzionino correttamente;
- Eseguire la misurazione della forza d'impatto secondo quanto previsto dalla norma EN12445 fino a trovare la regolazione che assicuri il rispetto dei limiti previsti dalla norma EN12453.

⚠ ATTENZIONE L'utilizzo di parti di ricambio non indicate da **DEA System** e/o il riassettaggio non corretto possono causare situazioni di pericolo per persone, animali e cose; possono inoltre causare malfunzionamenti al prodotto; utilizzare sempre le parti indicate da **DEA System** e seguire scrupolosamente le istruzioni per l'assemblaggio.

8 MANUTENZIONE

Una buona manutenzione preventiva ed una regolare ispezione al prodotto ne assicurano una lunga durata. Nella tabella a fianco, sono elencate le operazioni di ispezione/manutenzione da programmare ed effettuare periodicamente.

In caso di guasto si può far riferimento alla tabella "GUIDA RICERCA GUASTI". Se i consigli riportati non portano alla soluzione contattare **DEA System**.

TIPO DI INTERVENTO	PERIODICITA'
pulizia superfici esterne	6 mesi
controllo serraggio viti	6 mesi
controllo funzionamento dello sblocco	6 mesi
ingrassaggio giunzioni	1 anno

Tabella "GUIDA RICERCA GUASTI"

GUASTO	CAUSA / RIMEDIO
Attivando il comando di apertura o chiusura la porta non si muove ed il motore elettrico dell'automatismo non entra in funzione.	L'automatismo non è correttamente alimentato; controllare i collegamenti, i fusibili e le condizioni del cavo di alimentazione ed eventualmente provvedere alla loro sostituzione/riparazione. Se la porta non si chiude controllare anche il corretto funzionamento delle fotocellule.
Attivando il comando di apertura il motore entra in funzione ma la porta non si muove	Controllare che lo sblocco del motore sia chiuso. Controllare l'apparecchiatura elettronica di regolazione della forza.
Durante il movimento l'automatismo funziona a scatti, è rumoroso, si ferma a metà o non parte	La porta non ha un movimento libero; sbloccare il motore e sistemare i punti di rotazione. La potenza del motoriduttore potrebbe essere insufficiente rispetto alle caratteristiche dell'anta del cancello; verificare la scelta del modello. L'attacco al cancello dell'automatismo flette o è fissato in modo inadeguato; ripararlo e/o rinforzarlo.

Tabella "MESSAGGI VISUALIZZATI SUL DISPLAY"

MESSAGGI DI STATO		
Mess.	Descrizione	
----	Cancello chiuso	
⌋	Cancello aperto	
OPEN	Apertura in corso	
CLOS	Chiusura in corso	
STEP	Centrale in attesa di comandi dopo un impulso di start, con funzionamento passo-passo	
BLCK	Intervenuto ingresso stop	
MESSAGGI DI ERRORE		
Mess.	Descrizione	Possibili soluzioni
Err1 Err2	Indica che il cancello ha superato: - (Err1), il numero max ammesso (50) di inversioni senza mai arrivare alla battuta di chiusura; - (Err2) il numero max ammesso (4) di interventi consecutivi del dispositivo antischiacciamento; e che è quindi in corso la "manovra d'emergenza": la centrale automaticamente pone i motori in rallentamento andando a ricercare le battute in modo da resettare il sistema di posizionamento. Una volta ritrovate le battute di chiusura, il messaggio scompare e la centrale si pone in attesa di comandi "----" per poi funzionare normalmente.	Nel caso in cui, dopo la manovra d'emergenza il cancello non sia ancora correttamente chiuso (magari a causa di false battute o ostacoli dovuti ad attriti meccanici), procedere come di seguito: - Togliere alimentazione, verificare manualmente che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante tutta la corsa di entrambe le ante. Posizionare le ante semiaperte. - Ridare alimentazione e successivamente un impulso di start. A questo punto le ante partiranno in rallentamento in chiusura fino all'arrivo in battuta. Verificare che la manovra si completi correttamente. Aggiustare eventualmente i valori impostati di forza e velocità dei motori. Se il cancello continuasse a non funzionare correttamente provare a ripetere la procedura di apprendimento della corsa dei motori.
Err3	Fotocellule e/o dispositivi di sicurezza attivati o guasti.	Verificare il corretto funzionamento di tutti i dispositivi di sicurezza e/o fotocellule installate.
Err4	Possibile guasto al circuito di potenza della centrale di comando.	Togliere e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err7	Movimento motori non rilevato.	Verificare il corretto collegamento dei motori e dei relativi encoders. Verificare il corretto posizionamento dei Jumpers J5 e J9 come indicato nello schema elettrico (pag. 11). Se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.

8.1. Dismissione del prodotto

GEKO è costituito da materiali di diverse tipologie, alcuni di questi possono essere riciclati (cavi elettrici, plastica, alluminio ecc.), altri dovranno essere smaltiti (schede e componenti elettronici).

Procedere come segue:

1. Staccare l'automatismo dalla rete elettrica;
2. Scollegare e procedere allo smontaggio di tutti gli accessori collegati. Seguire il procedimento inverso a quello descritto del paragrafo "Installazione";
3. Rimuovere i componenti elettronici;
4. Smistare e procedere allo smaltimento dei vari materiali seguendo scrupolosamente le norme vigenti nel Paese di vendita.



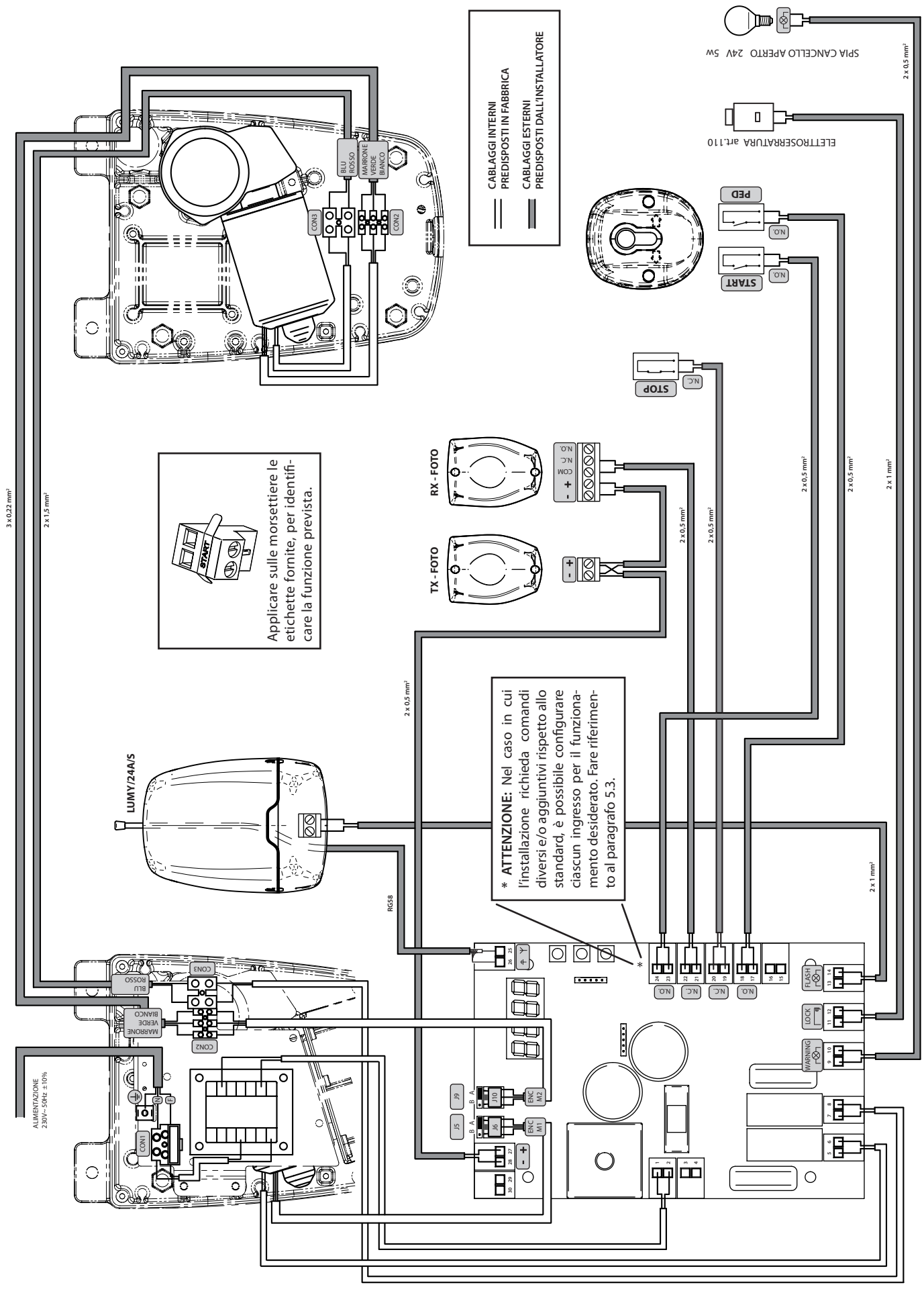
ATTENZIONE In ottemperanza alla Direttiva UE 2002/96/CE sui rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE), questo prodotto elettrico non deve essere smaltito come rifiuto municipale misto. Si prega di smaltire il prodotto portandolo al punto di raccolta municipale locale per un opportuno riciclaggio.

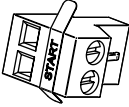
PAR.	PROCEDURA	VALORI SELEZIONABILI
P001	Posizionamento motore 1	
P002	Posizionamento motore 2	
P003	Apprendimento corsa motori	
P004	Cancellazione radiocomandi	
P005	Apprendimento radiocomandi	
P006	Ricerca e cancellazione di un radiocomando	
P007	Caricamento parametri standard: l'intera lista dei parametri viene aggiornata con le impostazioni di fabbrica.	
P008	Apprendimento rete DEA_NET (attualmente non disponibile)	

PAR.	DESCRIZIONE PARAMETRO	VALORI SELEZIONABILI	VALORI DI DEFAULT (per i diversi standard di installazione)	
			DEF3	battente
P009	Selezione tipo ingresso INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=contatto pulito (N.C.) • 001: IN3 type=resist. costante 8K2 	000 (START)	000 (Contatto pulito)
P010	Selezione funzionamento INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) (N.O.) • 002: PED. (pedonale) (N.O.) • 003: OPEN (apre separato) (N.O.) • 004: CLOSE (chiude separato) (N.O.) • 005: OPEN_PM (apre uomo pres.) (N.O.) • 006: CLOSE_PM (chiude uomo pres.) (N.O.) • 007: PHOTO (fotocellula) (N.C.) • 008: SAFETY (costa di sicurezza) (N.C.) • 009: STOP (blocco) (N.C.) • 010: FCA1 (finecorsa apert. Mot1) (N.C.) • 011: FCA2 (finecorsa apert. Mot2) (N.C.) • 012: FCC1 (finecorsa chius. Mot1) (N.C.) • 013: FCC2 (finecorsa chius. Mot2) (N.C.) 	IN1	000 (START)
P011	Selezione funzionamento INPUT_2		IN2	001 (PHOTO)
P012	Selezione funzionamento INPUT_3		IN3	000 (STOP)
P013	Selezione funzionamento INPUT_4		IN4	002 (PED)
P014	Selezione funzionamento INPUT_5		IN5	000 (NONE)
P015	Assegnazione CANALE 1 radiocomandi		CH1	000 (START)
P016	Assegnazione CANALE 2 radiocomandi		CH2	000 (NONE)
P017	Assegnazione CANALE 3 radiocomandi		CH3	000 (NONE)
P018	Assegnazione CANALE 4 radiocomandi		CH4	000 (NONE)
P019	Selezione tipo di radiocomando	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: OPEN_PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSED_PM (chiude uomo pres.) 		
P020	Selezione numero motori	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch • 001: un motore • 002: due motori 		002
P021	Selezione funzionamento con o senza encoder. ATTENZIONE: ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9 (vedi tabella 1). ATTENZIONE: J5, J9 e P021 devono essere impostati correttamente prima di eseguire la procedura di programmazione	<ul style="list-style-type: none"> • 000: motori con encoder • 001: motori senza encoder 		000



PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO				
P222	Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura		30%tot.....100%tot	100
P223	Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura		30%tot.....100%tot	100
P224	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura e chiusura		15%tot.....100%tot	050
P225	Regolazione durata rallentamento in apertura		5%tot.....75%to	020
P226	Regolazione durata rallentamento in chiusura		5%tot.....75%tot	020
P227	Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)		10%tot.....50%tot	030
P228	Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)		10%tot.....50%tot	030
P229	Regolazione forza motore 2 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)		10%tot.....50%tot	030
P230	Regolazione forza motore 2 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)		10%tot.....50%tot	030
P231	Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata)		0sec.....255sec	020
P232	Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata)		0sec.....255sec	020
P233	Regolazione durata della corsa pedonale		5%tot.....100%tot	035
P234	Regolazione tempo di prelampeggio		0sec.....10sec	001
P235	Regolazione tempo di sfasamento in apertura		0sec.....30sec	001
P236	Regolazione tempo di sfasamento in chiusura		0sec.....30sec	003
P237	Funzione condominiale: disabilita gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica		• 000: "condominiale" non attivo • 001: "condominiale" attivo	000
P238	Funzione colpo d'ariete: prima di ogni apertura spinge i motori in chiusura per 1sec per facilitare lo sgancio dell'eventuale elettroserratura		• 000: "colpo d'ariete" non attivo • 001: "colpo d'ariete" attivo	000
P239	Selezione modalità "inversione" (durante la manovra un impulso di comando inverte il moto) o "passo - passo" (durante la manovra un impulso di comando arresta il moto. L'impulso successivo riavvia nel senso di marcia opposto).		• 000: "inversione" • 001: "passo-passo"	000
P240	Funzionamento ingresso FOTO: se=0 fotocellula abilitata in chiusura ed in partenza da cancello chiuso; se=1 fotocellula sempre abilitata; se=2 fotocellula abilitata solo in chiusura. Quando abilitato, l'attivazione dell'ingresso FOTO provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso).		• 000: fotocellula abilitata in chiusura e con cancello chiuso • 001: fotocellula sempre abilitata • 002: fotocellula abilitata solo in chiusura	000
P241	Selezione modalità di funzionamento dell'uscita warning: "warning light" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura) o "courtesy light" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato).		• 000: "warning light" • >000: ritardo spegnimento "courtesy light" (1sec.....255sec)	000
P242	Attivazione ricerca battute anche in apertura: i motori si arrestano solo all'arrivo in battuta, anche in apertura		• 000: arresto in apertura sul punto memorizzato. • 001: arresto in apertura sulla battuta	000
P243	Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche.		• 000: "soft start" non attivo • 001: "soft start" attivo	001
P244	Regolazione durata dell' iniezione su ostacolo: se=0 esegue l'iniezione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'iniezione conseguente al rilevamento di un ostacolo durante l'apertura.		• 000: iniezione completa su ostacolo • >000: durata dell'iniezione su ostacolo (1sec.....10sec)	000
P245	Regolazione durata dell' iniezione su ostacolo: se=0 esegue l'iniezione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'iniezione conseguente al rilevamento di un ostacolo durante la chiusura.		• 000: iniezione completa su ostacolo • >000: durata dell'iniezione su ostacolo (1sec.....10sec)	000
P246	Facilitazione sblocco manuale: Se≠0, dopo il rilevamento della battuta di chiusura, il motore 1 esegue una brevissima inversione per allentare la pressione sulla stessa, ed agevolare quindi lo sblocco manuale. Il valore impostato indica la durata dell'iniezione. Se=0 funzione disabilitata.		• 000: facilitazione sblocco disattivata • >000: facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (1x25ms.....10x25ms)	000
P247	Non utilizzato			
P248	Non utilizzato			
P249	Non utilizzato			
P250	Non utilizzato			





 Applicare sulle morsettiere le etichette fornite, per identificare la funzione prevista.

* **ATTENZIONE:** Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi o/o aggiuntivi rispetto allo standard, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato. Fare riferimento al paragrafo 5.3.

CABLAGGI INTERNI
 PREDISPOSTI IN FABBRICA
 CABLAGGI ESTERNI
 PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE

INDEX

OVERVIEW	12
1 PRODUCT CONFORMITY	12
2 WARNINGS SUMMARY	12
3 MODELS AND CONTENTS OF THE PACKAGE	13
4 OPERATING INSTRUCTIONS	13
4.1 Technical data	13
4.2 Transport	13
4.3 Installation and assembly	13
5 ELECTRICAL CONNECTIONS	14
5.1 Wiring and terminal board connections	14
5.2 Control board standard programming	15
5.3 Advanced programming	17
6 UNLOCKING AND MANUAL OPERATION	17
7 START-UP	17
7.1 Installation test	18
8 MAINTENANCE	18
8.1 Product disposal	19

OVERVIEW

INSTRUCTIONS PURPOSE

These instructions were prepared by the manufacturer and are an integral part of the product. The operations described are intended for adequately trained and qualified operators and must be carefully read and preserved for future reference.

Chapters "2 WARNINGS SUMMARY" and "4 OPERATING INSTRUCTIONS" contain all the information that **DEA** System provides so that the product may constantly satisfy the Essential Safety Requirements prescribed by the Machinery Directive (European Directive 2006/42/CE).

Read these chapters carefully because they contain important instructions for safe installation, use and maintenance and important warnings regarding the residual risks remaining even after all the safety devices and measures described have been applied.

The product is designed to be integrated into complete closing systems which specific legislative references are applied for. The chapter "7 START-UP" provides some directions for compliance with the Essential Safety Requirements for particular types of closures.

1 PRODUCT CONFORMITY

GEKO gate operator bears the CE label. **DEA** System guarantees the conformity of the product to European Directives 2006/42/CE regarding "machinery safety", 2004/108/CE "electromagnetic compatibility" and 2006/95/CE "low voltage electrical equipment". See **Declaration of Conformity**.

2 WARNINGS SUMMARY

Read these warnings carefully; failure to respect the following warnings may cause risk situations.

⚠ **WARNING** Using this product under unusual conditions not foreseen by the manufacturer can create situations of danger, and for this reason all the conditions prescribed in these instructions must be respected.

⚠ **WARNING** **DEA** System reminds all users that the selection, positioning and installation of all materials and devices which make up the complete automation system, must comply with the European Directives 2006/42/CE (Machinery Directive), 2004/108/CE (electromagnetic compatibility), 2006/95/CE (low voltage electrical equipment). In order to ensure a suitable level of safety, besides complying with local regulations, it is advisable to comply also with the above mentioned Directives in all extra European countries.

⚠ **WARNING** Under no circumstances must the product be used in explosive atmospheres or surroundings that may prove corrosive and damage parts of the product.

⚠ **WARNING** All installation, maintenance, cleaning or repair operations on any part of the system must be performed exclusively by qualified personnel with the power supply disconnected working in strict compliance with the electrical standards and regulations in force in the nation of installation.

⚠ **WARNING** Using spare parts not indicated by **DEA** System and/or incorrect re-assembly can create risk to people, animals and property and also damage the product. For this reason, always use only the parts indicated by **DEA** System and scrupulously follow all assembly instructions.

⚠ WARNING Incorrect assessment of the impact forces can cause serious damage to people, animals or things. **DEA** System reminds the installer must verify that the impact forces, measured as indicated by the standard EN 12445, are actually below the limits set by the standard EN12453.

⚠ WARNING Any external security devices used for compliance with the limits of impact forces must be conform to standard EN12978.

♻ WARNING In compliance with EU Directive 2002/96/EC on waste electrical and electronic equipment (WEEE), this electrical product should not be treated as municipal mixed waste. Please dispose of the product and bring it to the collection for an appropriate local municipal recycling.

3 MODELS AND CONTENTS OF THE PACKAGE

GEKO is an operator for the automation of swing gates and doors with door medium and small size. It is essentially made up of:

- an operator;
- a programmable control panel (adjustable strength, speed, operators stroke, etc..) with built-in 433.92 MHz radio receiver;

Inspect the "Contents of the package" (Pic. 1) comparing it with your product, for useful reference during assembly.

4 OPERATING INSTRUCTIONS

4.1 Technical data

See "TECHNICAL DATA " table

4.2 Transport

GEKO is always delivered packed in boxes that provide adequate protection to the product, however, pay attention to all information that may be provided on the same box for storage and handling.

4.3 Installation and assembly




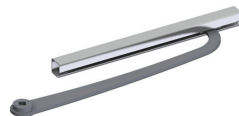
For a satisfactory installation of the product is important to:

- Verify that the gate complies with the legal requirements and then define the complete project of the installation;
- Verify that the gate is well balanced and that it has no points of friction in opening and closing;
- Identify an area that allows a smooth and safe manual operation of the operator;
- Verify that the operator bulk is compatible with the area chosen for the fitting (Pic. 2);
- Ensure that the space for the rotation of the arm is sufficient (Pic. 3).
- Use the length/weight graphic and the provided installations dimensions (Pic. 4) evaluating whether you prefer **α 90°** (Pic. 4b) or **α 120°** (Pic. 4c) opening.

"AVAILABLE MODELS" Table

Article	Description
GEKO	-N°1 operator with built in control panel art. NET24
GEKO KIT	-N°1 operator with built in control panel art. NET24 -N°1 operator without control panel -N°1 pair of external photocells -N°1 24V flashing light without circuits with aerial -N°2 two channel rolling code remotes -N°1 pair of aluminium articulated Arm
GEKO KIT/BUS	-N°1 operator with built in control panel art. NET24/BUS -N°1 operator without control panel -N°1 pair of external BUS photocells -N°1 24V flashing light without circuits with aerial -N°2 two channel rolling code remotes -N°1 pair of aluminium articulated Arm
GEKO/2	-N°1 operator with built in control panel art. NET24 -N°1 operator without control panel

"PRODUCT ACCESSORIES" Table

Article Codice	Description
GEKO/SF	 Lanyard release by cable for Geko
BAT	 Batteries Kit for 24V
GEKO/BA	 Aluminium articulated Arm
GEKO/BS	 Rail sliding arm

"TECHNICAL DATA" Table

	GEKO
Power supply (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Motor power supply (V)	24 V ===
Capacity (W)	80 W
Duty cycle	30%
Max torque (Nm)	180 Nm
Max door lenght (m)	2 m
Max door ground (kg)	240 Kg
Product weight with package (kg)	12 Kg
Operating temperature range (°C)	-20÷60
Opening time 90°(s)	10÷16
Protection degree	IP44

Once you have defined and satisfied these requirements, proceed with the assembly:

- fix the operator fixing plate to the pillar by using screws and plugs suitable to the type of surface and material (Pic. 5);
- mount the straight arm by using the supplied screw and washer (Pic. 6);
- insert the operator inside the wall connection plate and fix it with the provided screws and nuts (Pic. 7);
- Mount the swing fixing hinge and the curved arm to the straight arm by using the provided pins and seeger rings (Pic. 8);
- weld the hinge to the gate or fix it with screws suitable to the type of material;

How to unlock the operator

Lift the cover window (Pic. 9a) and, after having inserted the unlocking key, rotate clockwise until it stops (Fig. 9b).

How to fix and adjust the mechanical limit switches

- Unlock the operator;
- Rotate the wing to the position of complete opening, position the mechanical limit switch on the stop with the straight arm and fasten it with the provided screws (Pic. 10). If necessary, you can mount a second mechanical limit switch for the closing stop. In this case follow the above directions by moving the door in the desired closed position and fix it with the screws provided in detention;
- Repeat the previous step for a possible second door;
- Secure the protective cover on the straight arm with the screws provided (Pic. 10).

5 ELECTRICAL CONNECTIONS AND PROGRAMMING

⚠ WARNING To ensure an appropriate level of electrical safety always keep the 230V power supply cables apart (minimum 4mm in the open or 1 mm through insulation) from low voltage cables (motors power supply, controls, electric locks, aerial and auxiliary circuits power supply), and fasten the latter with appropriate clamps near the terminal boards.

⚠ WARNING To connect the encoder to the control panel, use only a dedicated cable 3x0,22mm².

5.1 Wiring and terminal boards connection

- Remove the carter and get access to the internal control board;
- Execute the wiring following the directions of table 1 and diagrams on page 22.

Table 1 "terminal board connections"

1-2	22V~	22 V ~ transformer power supply input
3-4	24VBatt	24 V === battery power supply input (follow carefully polarity indications)
5-6		Operator 1 output
7-8		Operator 2 output
9-10	WARNING	24 V === max 5 W output for open gate warning light (if P041 = 0) or courtesy light (if P041 = 1)
11-12	ELETTTR	Electric-lock output max 1 art. 110
13-14	FLASH	24 V === Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S
15-16		15 - Com Input 5. Unused.
17-18	PED	17 - Com 18 - N.O. Input 4 PED. If activated, it opens motor nr. 1 only.
19-20	STOP	19 - Com 20 - N.C. Input 3 STOP. In case of intervention, it stops the movement of both motors during any operation. If unused, short circuit.
21-22	PHOTO	21 - Com 22 - N.C. Input 2 PHOTO. If activated, it provokes: the inversion while closing, the stop while opening (if P040=001) and prevent the starting when gate is closed (if P040=000 or P040=001). If unused, short circuit.
23-24	START	23 - Com 24 - N.O. Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as "inversion" mode (P25=0) or "step by step" mode (P25=1).
25		Aerial signal input
26		Ground aerial input
27-28		+24 V === power supply output for auxiliary devices 200mA
29-30	DEA_NET	DEA_NET net input (unused at the moment)
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input
CON 2		Encoder connection to operator 2
CON 3		Power supply connection to operator 2
J5 - J9		Encoder selection Jumper: •A position = operators with encoder (remind to set P021=0) •B position = operators without encoder (remind to set P021=1)

5.2 Control board standard programming

1 Power Supply

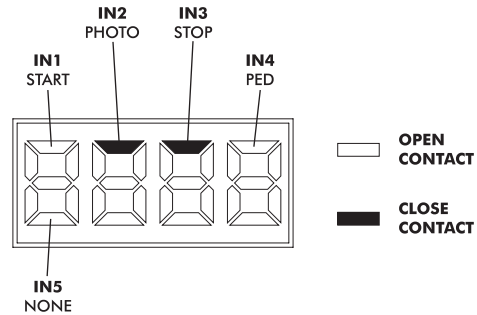
Give power supply, the display shows the following symbols "r-ES-", "TYPE", "-00-" and then "----"



EN

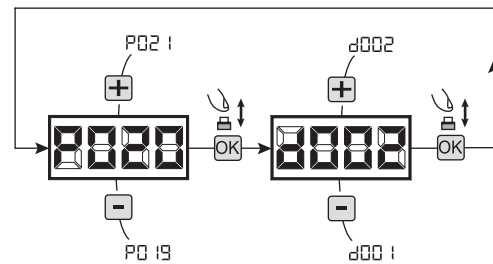
2 Messages concerning working status

1. Press on the **OK** key;
2. Check that the display shows the correct outputs status.



3 1 or 2 operators operating selection

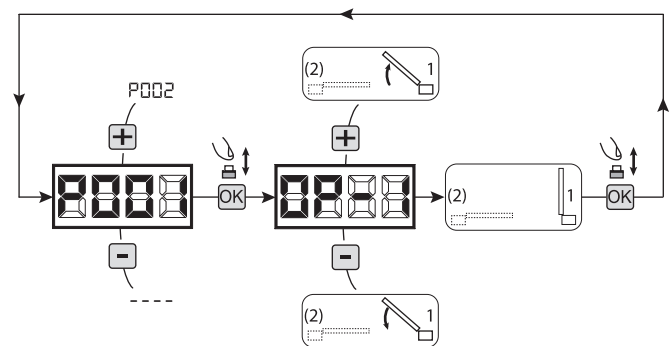
1. Scroll down the parameters until you visualize P020;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-** keys, set up:
 - d001=for 1 operator mode;
 - d002=for 2 operators mode;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P020).



4 Learning of operators stroke

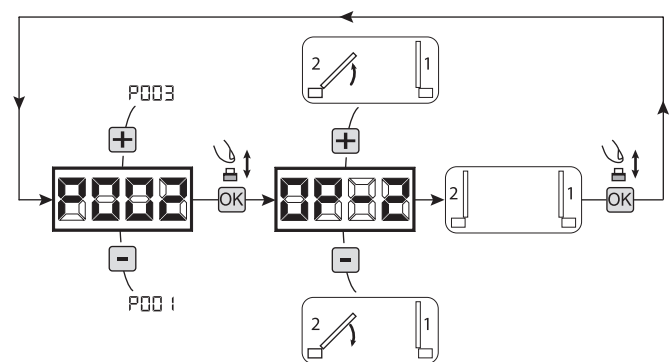
4.1 Positioning leaf 1

1. Scroll down the parameters until you visualize P001;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing **+** (open) and **-** (close) keys (if this does not happen, you must swap the two motor 1 cables), position leaf n.1 in its standstill position while opening;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P001).



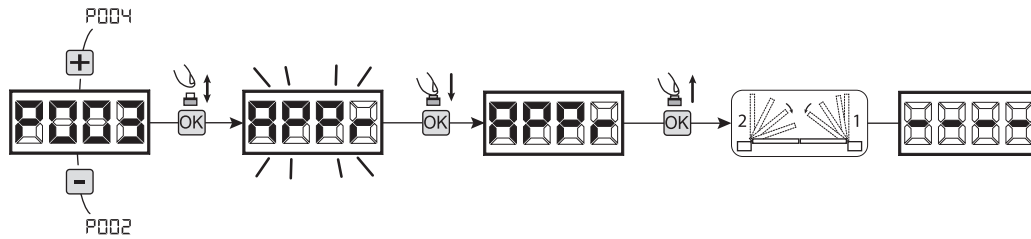
4.2 Positioning leaf 2 (only for 2 operators)

1. Scroll down the parameters until you visualize P002;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing **+** (open) and **-** keys (if this does not happen, you must swap the two motor 2 cables), position leaf n.2 in its standstill position while opening;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P002).



4.3 Learning

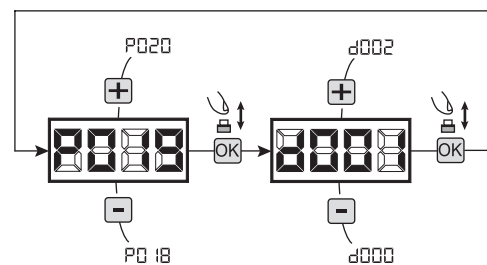
1. Scroll down the parameters until you visualize P003;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When the symbol "PPPr" flashes, press on the **OK** key for a few seconds;
4. Release the **OK** key once the symbol "PPPr" stops flashing, the learning procedure starts;
5. Wait for the leaf (or leaves when using 2 operators) stops on the closing stroke end;
6. On the display you will read "----". Motor stroke memorization done!



5 Transmitters learning

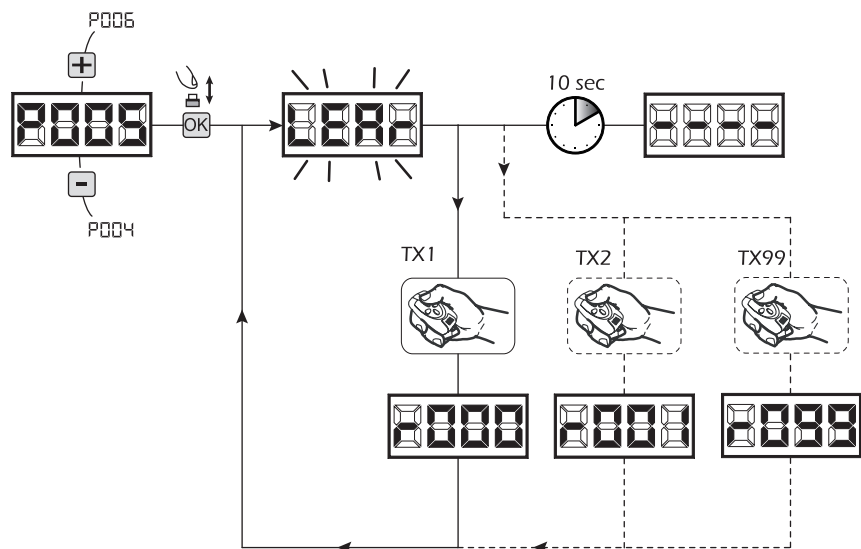
5.1 Transmitters coding selection

1. Scroll down the parameters until you visualize P019;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. Select the type of transmitter by scrolling **+** and **-** keys:
 - d000=fix rolling-code (**suggested**);
 - d001=complete rolling-code;
 - d002=dip-switch;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P019).



5.2 Learning

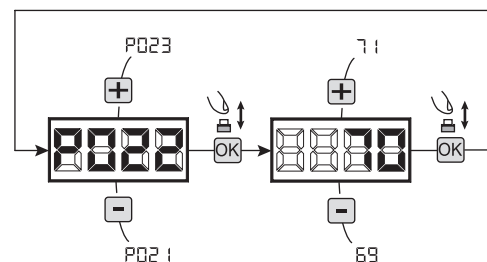
1. Scroll down the parameters until you visualize P005;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When the symbol "LEPr" flashes, press on any key of the transmitter you want to memorize;
4. The display visualizes the number of the transmitter just memorized and then "LEPr" flashing;
5. memorize all necessary transmitters repeating this procedure from step 3;
6. Wait 10 seconds before quitting the memorization mode, display shows now "----".



6 Adjustment of operating parameters

If you need to modify the operating parameters (force, speedness etc.):

1. Scroll down the parameters until you visualize the desired parameter (i.g. P022);
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-**, set up the desired value (refer to "Operating parameters" table on page 21);
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows the parameters previously selected).



7 Programmazione conclusa. L'automatismo rimane in attesa di comandi.

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, agire sui tasti **+** e **-** fino alla comparsa del simbolo "----", l'automatismo è ora nuovamente pronto per le manovre.

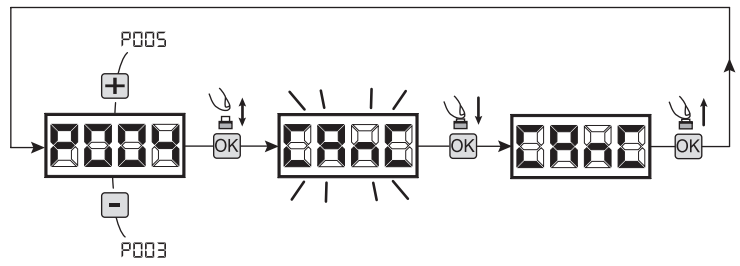
5.3 Advanced programming

Here are some added programming procedures relating to remotes memory management and advanced configuration of the control inputs.

1 Deletion of memorized transmitters

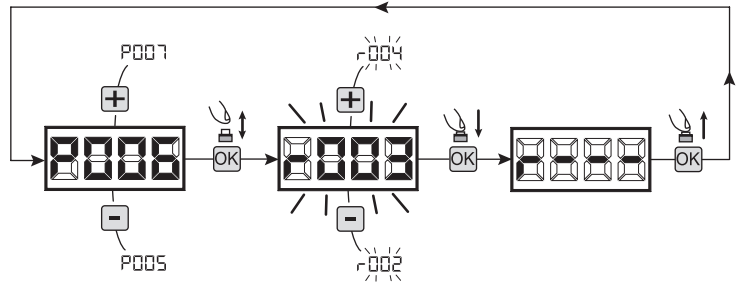
1.1 Deletion of all transmitters

1. Scroll down the parameters until you visualize P004;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When "P004" is flashing, press the **OK** key for a few seconds;
4. Release the **OK** key as soon as "P004" stops flashing;
5. All memorized transmitters have been deleted (display shows again P004).



1.2 How to search and delete a transmitter

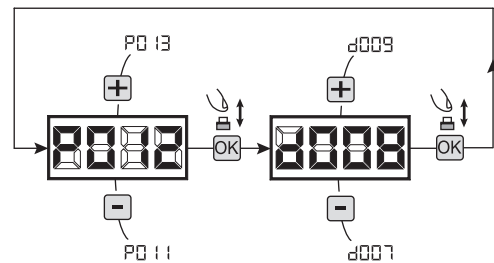
1. Scroll down the parameters until you visualize P006;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-** keys, select the transmitter you want to delete (eg. r003);
4. When "r003" flashes, confirm the deletion by pressing the **OK** key for a few seconds;
5. Release the **OK** key when appears "r ---";
6. The selected transmitter is deleted (display shows again P006).



2 Inputs configuration

Where the installation requires different commands and / or additional to the standard ones described by plans on page 22, you can configure each input for the operation desired (eg START, PHOTOS, STOP, etc ...).

1. Scroll down the parameters with the **+** and **-** to see that corresponding to the desired one:
 - P010=for INPUT 1;
 - P011=for INPUT 2;
 - P012=for INPUT 3;
 - P013=for INPUT 4;
 - P014=for INPUT 5;
2. Confirm by pressing on the **OK** key to get access to the parameter (eg. P012);
3. Scroll down with the **+** and **-** keys to set the value corresponding to the desired operation (refer to table "Input Configuration parameters" on page 20);
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P012).
5. Execute the new connection to the input just reconfigured.



6 UNLOCKING AND MANUAL OPERATION

In the event of malfunctions or simple power failure, release the motor (Pic. 9) and perform the operation manually.

The knowledge of the unlocking device is very important because, in times of emergency, lack of speed in operating this device can cause danger.

⚠ WARNING The efficacy and safety of manual operation of the automation is guaranteed by **DEA** System only if the installation has been installed correctly and with original accessories.

7 START-UP

The start-up phase is very important to ensure maximum security and compliance to regulations, including all the requirements of EN 12445 standard which establishes the test methods for testing the automation for gates.

DEA System reminds that all installation, maintenance, cleaning or repair operations on any part of the system must be performed exclusively by qualified personnel who must be responsible of all texts require by the eventual risk;

7.1. Installation test

The testing operation is essential in order to verify the correct installation of the system. **DEA** System wants to summarize the proper testing of all the automation in 4 easy steps:

- Make sure that you comply strictly as described in paragraph 2 “WARNINGS SUMMARY”;
- Test the opening and closing making sure that the movement of the leaf match as expected. We suggest in this regard to perform various tests to assess the smoothness of the gate and defects in assembly or adjustment;
- Ensure that all safety devices connected work properly;
- Perform the measurement of impact forces in accordance with the standard 12445 to find the setting that ensures compliance with the limits set by the standard EN12453.

⚠ WARNING Using spare parts not indicated by **DEA** System and/or incorrect re-assembly can create a risk to people, animals and property and also damage the product. For this reason, always use only the parts indicated by **DEA** System and scrupulously follow all assembly instructions.

8 MAINTENANCE

Good preventive maintenance and regular inspection ensure long working life. In the table below you will find a list of inspections/maintenance operations to be programmed and executed periodically.

Consult the TROUBLE-SHOOTING table whenever anomalies are observed in order to find the solution to the problem and contact **DEA** System directly whenever the solution required is not provided.

INTERVENTION TYPE	PERIODICITY
cleaning of external surfaces	6 months
checking of screw tightening	6 months
checking of release mechanism operation	6 months
greasing of articulated joint	1 year

“TROUBLE-SHOOTING” table

MALFUNCTION	CAUSES / SOLUTIONS
When the opening command is given, the gate wing fails to move and the operator’s electric motor fails to start.	The operator is not receiving correct power supply. Check all connections, fuses, and the power supply cable conditions and replace or repair it if necessary. If the gate does not close check if the photocells work properly.
When the opening command is given, the motor starts but the gate leaf fails to move.	Make sure the unlocking system is closed. Make sure that the electronic device for power adjustment is in good condition.
The operator jerks or is noisy during movement, it stops midway or else it does not start.	If the leaf of the gate does not move freely, release the operator and readjust the rotation points. The power of the gearmotor may be insufficient for the characteristics of the gate’s leaf; check the choice of model whenever required. If the plate fastening the operator to the gate bends or is inappropriately fastened, repair it or reinforce it.

“MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY” table

WORKING STATUS MESSAGES		
Mess.	Description	
----	Gate is closed	
⌋	Gate is opened	
OPEN	Opening under way	
CLOS	Closing under way	
STEP	While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command	
BLOC	Stop command received	
ERROR MESSAGES		
Mess.	Description	Possible solutions
Err1 Err2	They point out that the gate has exceeded: - (Err1), the max allowed number of reversals (50) without ever reaching the end of stroke (or stop) while closing; - (Err2) the max number of uninterrupted operations (4) of the anti-crush safety device; therefore an “emergency manoeuvre” is under way: the control board sets the motors in a slow down phase and searches for the stops (or end of stroke) in order to reset the positioning system. Once the stops (or ends of stroke) while closing are found again, the message disappears and the control board awaits further instructions “----” and then resumes working normally.	In case the gate is not properly closed after the emergency manoeuvre (maybe because of false stops or obstacles due to mechanical frictions), proceed as follows: - Disconnect the power supply, check manually that no particular frictions and/or obstacles are present during the complete stroke of both leaves. Leave both leaves half-open. - Connect the power supply again and subsequently give a start pulse. At this point both leaves will start to close in slow down phase until reaching the stop (or end of stroke). Make sure that the manoeuvre is properly completed. Adjust the force and motor speed values, if needed. If the problem continues to occur try to repeat the motor stroke memorization procedure.
Err3	External photocells and/or safety devices are activated or out of order.	Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly.
Err4	Possible failure to the control board power circuit.	Disconnect and connect power supply. Give a start impulse, if this error appears again, replace the control board.
Err7	Operators movement not detected.	Make sure that operators and encoders connections are well done. Check that jumpers J5 and J9 are well positioned as shown on the electric wiring (page 22). If this error appears again, replace the control panel.

8.1. Product disposal

GEKO consists of materials of various types, some of these can be recycled (electrical cables, plastic, aluminum, etc. ..), others will be disposed (cards and electronic components).

Proceed as follows:

1. Disconnect the power supply;
2. Disconnect and disassembly of all the accessories connected. Follow the reverse procedure to that described in the section "Installation";
3. Remove the electronic components;
4. Sorting and disposing the different materials scrupulously following the rules in force in the country of sale.



WARNING In line with EU Directive 2002/96/EC for waste electrical and electronic equipment (WEEE), this electrical product must not be disposed of as unsorted municipal waste. Please dispose of this product by returning it to your local municipal collection point for recycling.

EN

PROGRAMMING PROCEDURES		PROCEDURE	SETTABLE VALUES
PCB1		Positioning of operator 1	
PCB2		Positioning of operator 2	
PCB3		Memorization of the motors' stroke	
PCB4		Deletion of transmitters	
PCB5		Transmitters memorizing	
PCB6		Search and deletion of a transmitter	
PCB7		Loading of standard parameters: the list is up dated with factory settings	
PCB8		DEA_NET net learning (not available at the moment)	
		PARAMETER DESCRIPTION	SETTABLE VALUES
PAR.			DEFAULT VALUES (for different standards of installation)
			DEF3 Swing gate
			000 (free contact)
PCB9		INPUT_3 selectioning input type	IN1
PCB10		INPUT_1 operating selection	IN2
PCB11		INPUT_2 operating selection	IN3
PCB12		INPUT_3 operating selection	IN4
PCB13		INPUT_4 operating selection	IN5
PCB14		INPUT_5 operating selection	000 (NONE)
PCB15		Allocation of CHANNEL 1 of remotes	001 (START)
PCB16		Allocation of CHANNEL 2 of remotes	002 (NONE)
PCB17		Allocation of CHANNEL 3 of remotes	003 (NONE)
PCB18		Allocation of CHANNEL 4 of remotes	004 (NONE)
PCB19		Selection of type of remotes	
PCB20		Selectioning operators number	
PCB21		Selected work with or without encoders. CAUTION: Remember to correctly set the jumpers J5 and J9 (see table 1) WARNING: J5, J9 and P021 must be set correctly before performing the procedure for programming	002
			000
INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS			
OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS			

- 000: IN3 type=free contact
- 001: IN3 type=constant resistance 8K2
- 000: NONE (unused parameter)
- 001: START (start)
- 002: PED. (pedestrian)
- 003: OPEN (separated open)
- 004: CLOSE (separated close)
- 005: OPEN_PM (man present open)
- 006: CLOSE_PM (man present close)
- 007: PHOTO (photo)
- 008: SAFETY (safety rib)
- 009: STOP (lock)
- 010: FCA1 (opening limit switches Mot1)
- 011: FCA2 (opening limit switches Mot2)
- 012: FCC1 (closing limit switches Mot1)
- 013: FCC2 (closing limit switches Mot2)

- 000: NONE (unused parameter)
- 001: START (start)
- 002: PEDESTRIAN (pedestrian)
- 003: OPEN (separated open)
- 004: CLOSED (separated close)
- 005: OPEN_PM (man present open)
- 006: CLOSED_PM (man present close)

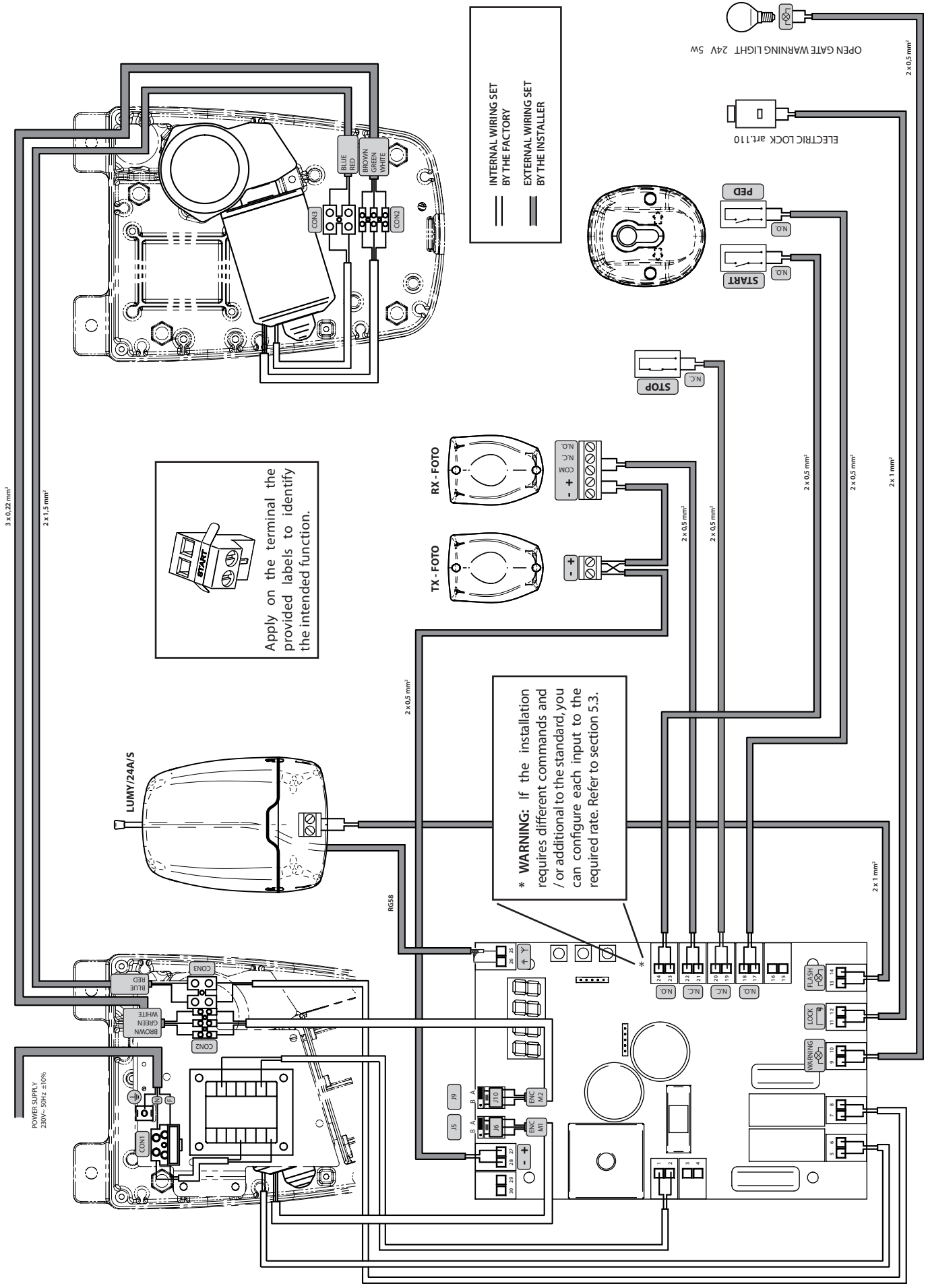
- 000: HCS fix-code
- 001: HCS rolling-code
- 002: Dip-switch

- 001: one operator
- 002: two operators

- 000: motors with encoder
- 001: engines without encoder

Code	Description	Value	Unit
P222	Operators speed adjustment during the stroke while opening	30%tot.....100%tot	000
P223	Operators speed adjustment during the stroke while closing	30%tot.....100%tot	000
P224	Operators speed adjustment during slow-down while opening and closing	15%tot.....100%tot	000
P225	Slow down duration adjustment while opening	5%tot.....75%to	000
P226	Slow down duration adjustment while closing	5%tot.....75%tot	000
P227	Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	10%tot.....50%tot	000
P228	Operator n.1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	10%tot.....50%tot	000
P229	Operator n.2 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	10%tot.....50%tot	000
P230	Operator n.2 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	10%tot.....50%tot	000
P231	Automatic closing times adjustment (if = 0 automatic closing deactivated)	0sec.....255sec	000
P232	Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated)	0sec.....255sec	000
P233	Pedestrian stroke duration adjustment	5%tot.....100%tot	000
P234	Pre-flashing time adjustment	0sec.....10sec	000
P235	Adjustment of phase displacement time while opening	0sec.....30sec	000
P236	Adjustment of phase displacement time while closing	0sec.....30sec	000
P237	Collectivity function: if it is activated it deactivates both opening and closing inputs for the whole duration of automatic opening and closing	<ul style="list-style-type: none"> 000: "collectivity function" deactivated 001: "collectivity function" activated 	000
P238	Ram blow function: it pushes the motors closed for one second before each opening movement, so as to ease the electric-lock release	<ul style="list-style-type: none"> 000: "ram blow" deactivated 001: "ram blow function" activated 	000
P239	"Reversal" mode selection (during the manoeuvre a command impulse reverse the movement) or "step by step" (during the manoeuvre a command impulse stops the movement). A next impulse restart the operator to the opposite direction.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "reversal function" 001: "step by step function" 	000
P240	PHOTO input functioning: if=0 photocells are enabled while closing and at start when gate is closed; if=1 photocells are always enabled; if=2 photocells are enabled while closing only. When enabled, its activation provokes: the inversion (while opening), the stop (while opening) and prevent the starting (when gate is closed).	<ul style="list-style-type: none"> 000: photocells enabled while closing and at gate closed 001: photocells always enabled 002: photocells enabled only while closing 	000
P241	Selection of functioning mode : "warning light" (output is ON at gate opened, OFF at the end of the closing manoeuvre) or "courtesy light" (output is ON during every movement, OFF when the operator stops according to a pre-settable delay.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "warning light" >000: "courtesy light" off delay (1sec.....255sec) 	000
P242	Searches for end of stroke while opening too: when activated, operators stop only at their arrival at the end of stroke, also while opening.	<ul style="list-style-type: none"> 000: Stop when opening on a memorized point 001: Stop when opening on the end of stroke 	000
P243	"soft start" function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures	<ul style="list-style-type: none"> 000: "soft start" deactivated 001: "soft start" activated 	000
P244	Length adjustment of reversal on obstacle: if=0 it executes a complete reversal, if> 0 indicates the duration (in seconds) of the stroke after inversion caused by the detection of an obstacle during opening.	<ul style="list-style-type: none"> 000: complete reversal on obstacle >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec) 	000
P245	Length adjustment of reversal on obstacle: if=0 it executes a complete reversal, if> 0 indicates the duration (in seconds) of the stroke after inversion caused by the detection of an obstacle during closing.	<ul style="list-style-type: none"> 000: complete reversal on obstacle >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec) 	000
P246	Facilitation manual release: if≠0, after detecting the locking stop, the engine reverses for a brief time to release the pressure on it, and thus facilitate the manual release. The set value shows the length of the inversion. If=0 function disabled	<ul style="list-style-type: none"> 000: facilitating release disabled >000: facilitation activated with release time equal to: (1x25ms.....10x25ms) 	000
P247	Unused parameter		
P248	Unused parameter		
P249	Unused parameter		
P250	Unused parameter		

OPERATING PARAMETERS



Apply on the terminal the provided labels to identify the intended function.

*** WARNING:** If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate. Refer to section 5.3.

INTERNAL WIRING SET BY THE FACTORY
EXTERNAL WIRING SET BY THE INSTALLER

INDEX

INTRODUCTION	23
1 CONFORMITE DU PRODUIT	23
2 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS	23
3 MODÈLES ET CONTENU DE L'EMBALLAGE	24
4 MODE D'EMPLOI	24
4.1 Données techniques	24
4.2 Transport	24
4.3 Installation, montage	24
5 CÂBLAGES	25
5.1 Câblage et branchement aux borniers	25
5.2 Programmation standard de l'armoire de commande	26
5.3 Programmation avancée	28
6 DÉVERROUILLAGE ET MANOEUVRE MANUEL	28
7 MISE EN SERVICE	28
7.1 Essai de l'installation	29
8 MAINTENANCE	29
8.1 Élimination du produit	30

INTRODUCTION

FINALITÉ DES INSTRUCTIONS

Ces instructions ont été rédigées par le constructeur et elles font partie intégrante du produit. Les opérations contenues s'adressent à des opérateurs qui ont été correctement formés et reconnus aptes. Nous vous conseillons vivement de lire ces instructions et de les garder pour toute exigence future.

Les chapitres "2 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS", et "4 MODE D'EMPLOI" contiennent les renseignements que **DEA** System fournit pour que le produit soit toujours conforme aux exigences essentielles de sécurité qui sont prévues par la Directive Machines (Directive Européenne 98/37/CE).

Lisez ces chapitres attentivement, car ils fournissent des instructions importantes concernant la sécurité de l'installation, l'utilisation et la maintenance, ainsi que des avertissements importants au sujet des risques résiduels qui persistent bien que l'on ait adopté toutes les dispositions indiquées.

Ce produit est destiné à être incorporé dans des systèmes de fermeture complets, pour lesquels on applique des références législatives spécifiques. Le chapitre "7 MISE EN SERVICE" fournit certaines indications qui sont utiles pour se conformer aux conditions requises et essentielles de sécurité de certaines typologies de fermetures spéciales.

1 CONFORMITÉ DU PRODUIT

GEKO est un produit labellisé CE. **DEA** System assure la conformité de ce produit aux Directives Européennes 2006/42/CE "sécurité machines", 2004/108/CE et ses modifications ultérieures "compatibilité électromagnétique", 2006/95/CE et ses modifications ultérieures "appareils électriques à basse tension": voir **Déclaration de Conformité**.

2 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

Vous devez les lire attentivement. L'inobservation des avertissements suivants peut rendre certaines situations dangereuses.

⚠ **ATTENTION** L'utilisation du produit dans des conditions anormales non prévues par le constructeur peut se révéler potentiellement dangereuse. Par conséquent, respectez les conditions prévues dans les présentes instructions.

⚠ **ATTENTION** **DEA** System vous rappelle que le choix, la position et l'installation de tous les dispositifs et les matériaux qui constituent l'ensemble complet de la fermeture, doivent être exécutés conformément aux Directives Européennes 2006/42/CE (Directive Machines) et ses modifications ultérieures, 2004/108/CE (compatibilité électromagnétique), 2006/95/CE et ses modifications ultérieures (appareils électriques à basse tension). Dans tous pays extracommunautaires, non seulement vous devez suivre les normes spécifiques en vigueur mais, pour atteindre un niveau de sûreté suffisant, on vous conseille d'observer aussi les prescriptions des Directives susmentionnées.

⚠ **ATTENTION** Vous ne devez absolument pas utiliser ce produit dans un milieu explosible, ni dans des milieux qui peuvent être agressifs et qui peuvent détériorer ces pièces.

⚠ **ATTENTION** Toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou de réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié. Opérez toujours quand l'alimentation est coupée, et conformez-vous rigoureusement à toutes les normes en matière d'installations électriques en vigueur dans le pays où cette automatisation doit être installée.

⚠ **ATTENTION** L'utilisation de pièces de rechange non indiquées par **DEA** System et/ou un réassemblage incorrect peuvent être potentiellement dangereux pour les personnes, les animaux et les choses. De plus, cela peut provoquer des dysfonctionnements du produit. Par conséquent, utilisez toujours les pièces indiquées par **DEA** System et suivez les instructions données pour l'assemblage.

⚠ ATTENTION L'estimation erronée des forces d'impact peut être très dangereuse pour les personnes, animaux ou choses. **DEA** System vous rappelle que l'installateur doit vérifier que ces forces d'impact, mesurées selon les indications de la norme EN 12245, sont effectivement inférieures aux limites prévues par la norme EN12453.

⚠ ATTENTION Tout dispositif de sécurité externe éventuellement utilisé afin de respecter les limites des forces d'impact doit être conformes à la norme EN12978.

♻ ATTENTION Conformément à la Directive 2002/96/EC sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.

3 MODÈLES ET CONTENU DE L'EMBALLAGE

GEKO est un motoréducteur pour l'automatisation de portails à vantail de petite et moyenne dimension. Il est constitué essentiellement par:

-Un moto-réducteur;

-Une armoire de commande programmable (régulation de la force, de la vitesse, de la course moteurs etc.) avec un récepteur radio 433Mhz incorporé.

Vérifiez le contenu de l'emballage (Fig. 1) en le comparant au produit, cela peut être utile pendant l'assemblage.

4 MODE D'EMPLOI

4.1 Données techniques

Voir table "DONNÉES TECHNIQUES"

4.2 Transport

Geko est toujours livré emballé dans des boîtes qui fournissent une protection adéquate du produit, cependant, faites attention à toutes les informations fournies sur la boîte pour le stockage et la manipulation.

4.3 Installation et montage

Pour une mise en œuvre satisfaisante du produit il est important:

- de vérifier que la structure soit conforme aux normes en vigueur et définir le projet complet de l'ouverture automatique;
- de vérifier que le portail soit bien équilibré et qu'il ne présente pas des points de frottement aussi bien en fermeture qu'en ouverture;
- de fixer correctement le moteur-réducteur pour permettre une manoeuvre manuelle fluide et sûre;
- de vérifier que l'encombrement du moto-réducteur soit compatible avec la zone choisie pour le montage (Fig. 2);
- de vérifier que l'espace pour la rotation du bras soit suffisant (Fig. 3).
- d'utiliser le graphique longueur/poids et les côtes d'installations fournies (Fig. 4) en évaluant si vous préférez une ouverture **de 90°** (Fig.4b) ou **de 120°** (Fig. 4c).

Tableau "MODÈLES DISPONIBLES"

Article	Description
GEKO	-N°1 moto-réducteur avec armoire de commande NET24
GEKO KIT	-N°1 moto-réducteur avec armoire de commande NET24 -N°1 moto-réducteur sans armoire de commande -N°1 jeu de photocellules en saïlle -N°1 lampe clignotante 24V sans circuit avec antenne -N°2 émetteurs 2 fonctions rolling code -N°1 jeu de bras articulé aluminium
GEKO KIT/BUS	-N°1 moto-réducteur avec armoire de commande NET24/BUS -N°1 moto-réducteur sans armoire de commande -N°1 jeu de photocellules BUS en saïlle -N°1 lampe clignotante 24V sans circuit avec antenne -N°2 émetteurs 2 fonctions rolling code -N°1 jeu de bras articulé aluminium
GEKO/2	-N°1 moto-réducteur avec armoire de commande NET24 -N°1 moto-réducteur sans armoire de commande

Tableau "ACCESSOIRES PRODUIT"

Article Code	Description
GEKO/SF	 Dispositif de déverrouillage par câble pour GEKO
BAT	 Kit batterie pour 24V
GEKO/BA	 Bras articulé aluminium
GEKO/BS	 Bras glissière

Tableau "DONNÉES TECHNIQUES"

	GEKO
Tension d'alimentation (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Tension d'alimentation moteur (V)	24 V ===
Puissance absorbée (W)	80 W
Cycle de travail	30%
Couple max (Nm)	180 Nm
Longueur max vantail (m)	2 m
Poids max vantail (kg)	240 Kg
Poids du produit avec emballage (kg)	12 Kg
Témpérature limite de fonctionnement (°C)	-20÷60
Temps d'ouverture 90° (s)	10÷16
Degré de protection	IP44

Une fois que vous avez défini et respecté les instructions préliminaires, procédez au montage:

- Fixez la plaque de fixation du moteur au pilier en utilisant vis et tampons adéquats au type de surface et de matériel (Fig. 5);
- Montez les bras droits en utilisant la vis et la rondelle fournies (Fig. 6);
- Procédez à la fixation du moto-réducteur en l'insérant dans la plaque d'attache au mur et en le fixant avec les vis et les écrous fournis (Fig. 7);
- Montez la fourche d'attache du vantail et le bras courbé au bras droit en utilisant les pivots et les anneaux seeger fournis (Fig. 8);
- Fixez la fourche au portail avec une soudure ou en utilisant des vis adéquates au type de matériel du vantail;

Comment déverrouiller le moto-réducteur

Soulevez la trappe de visite (Fig. 9.a) et, après avoir inséré la clef de déverrouillage, tournez dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à son arrêt (Fig. 9.b).

Fixation et réglage des fins de course mécaniques

- Déverrouillez le moto-réducteur;
- Ouvrez le vantail jusqu'au point d'ouverture désiré, positionnez l'arrêt mécanique sur la butée avec le bras droit et fixez-le avec les vis fournies (Fig. 10). Si besoin est, il est possible de monter un autre arrêt mécanique pour la butée de fermeture. Dans ce cas, suivez les indications précédentes en déplaçant le vantail dans la position de fermeture désirée et fixez l'arrêt avec les vis fournies;
- Répétez l'étape précédente pour un éventuel deuxième vantail;
- Fixez le couvercle de protection sur le bras droit avec les vis fournies (Fig. 10).

5 CÂBLAGE ET PROGRAMMATION

⚠ ATTENTION Afin d'assurer une sécurité électrique, gardez toujours nettement séparés (minimum 4 mm en air ou 1 mm à travers l'isolation) le câble d'alimentation 230V des câbles à très basse tension de sécurité (alimentation des moteurs, commandes, électro-serrure, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) éventuellement en les fixant à l'aide de pattes d'attache appropriées à proximité des bornes.

⚠ ATTENTION Pour le branchement de l'encodeur à la platine électronique, utilisez exclusivement un câble d'acier dédié 3x0,22mm².

5.1 Câblage et branchement aux borniers

- Enlevez le couvercle du moteur pour avoir accès à l'armoire de commande interne;
- Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la **table 1** et des **schemas à page 33**.

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2	22V ~	Entrée alimentation 22V ~ du transformateur
3-4	24VBatt	Entrée alimentation 24V === de la batterie (faire attention aux polarités)
5-6		Sortie moteur 1 (le moteur 1 = moteur qui démarre en premier)
7-8		Sortie moteur 2 (le moteur 2 = moteur qui démarre en deuxième)
9-10		Sortie 24 V === max 5 W pour lampe témoin portail ouvert (si P041=0) ou lampe de courtoisie (si P041=1)
11-12		Sortie électro-serrure max 1 art. 110
13-14		Sortie lampe clignotante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
15-16	15 - Com	Input 5. Non utilisée.
17-18		Input 4 PED. Si activée elle provoque l'ouverture seulement du moteur 1.
	18 - N.O.	
19-20		Input 3 STOP. Si activée elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.
	20 - N.C.	
21-22		Input 2 PHOTO. Si activée: elle provoque toujours l'inversion du mouvement pendant la fermeture, l'arrêt du mouvement pendant l'ouverture (si P040=001) et elle empêche le démarrage du portail fermé (si P040=000 ou P040=001). Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.
	22 - N.C.	
23-24		Input 1 START. En cas d'intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P25=0) ou pas-à-pas (P25=1).
	24 - N.O.	
25		Entrée signal antenne radio
26		Entrée masse antenne radio
27-28		Sortie +24 V === alimentation auxiliaire max 200mA
29-30	DEA_NET	Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)
CON 2		Connexion encodeur moteur 2
CON 3		Connexion alimentation moteur 2
J5 - J9		Jumper pour sélectionner le type d'encodeur: • Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P021=0) • Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P021=1)

5.2 Programmation standard de la platine moteur

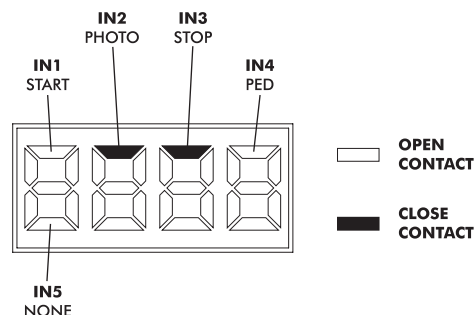
1 Alimentation

Alimentez la carte, le display affiche en séquence les écrits "r-E5-", "TYPE", "-00-" suivis du symbole de portail fermé "----"



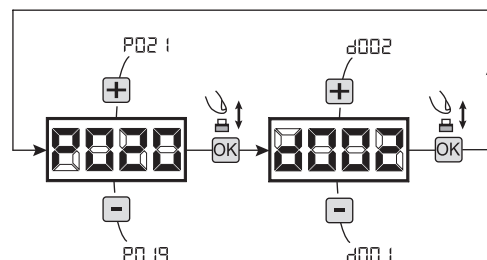
2 Visualisation état entrée

1. Appuyer sur la touche **OK**;
2. Vérifiez que le display affiche l'état correct des entrées.



3 Sélectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

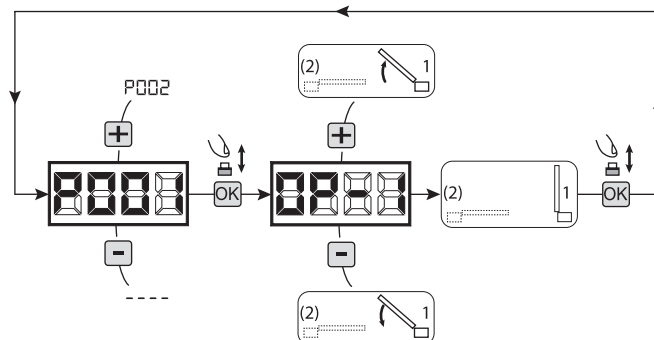
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P020;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. En appuyant sur les touches **+** et **-**, réglez:
 - d001=pour la fonction à 1 moteur;
 - d002=pour la fonction à 2 moteurs;
4. Confirmez votre choix en appuyant la touche **OK** (l'affichage affiche de nouveau P020).



4 Apprentissage de la course des moteurs

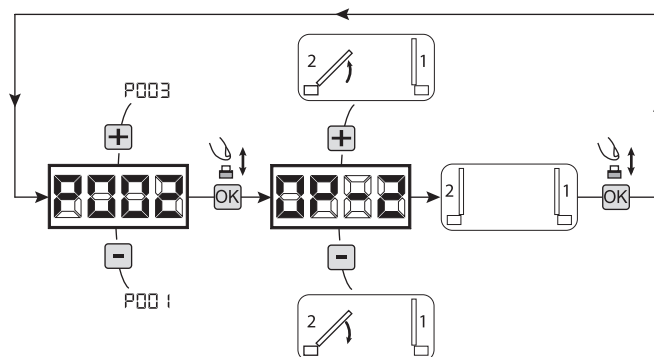
4.1 Positionnement du vantail 1

1. Fermez le portail;
2. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser P001 sur l'affichage;
3. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
4. En appuyant sur les touches **+** (ouvre) et **-** (ferme) (dans le cas contraire, les câbles du moteur 1 doivent être inversés), positionnez le vantail n°1 au point d'arrêt en ouverture;
5. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage affiche de nouveau P001).



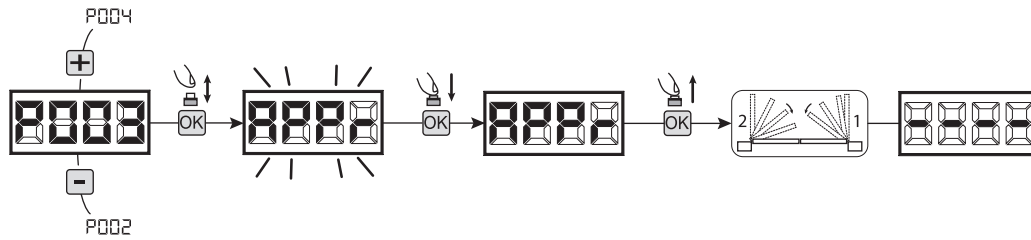
4.2 Positionnement du vantail 2 (seulement pour 2 moteurs)

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser P002 sur l'affichage;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. En appuyant sur les touches **+** (ouvre) et **-** (ferme) (dans le cas contraire, les câbles du moteur 2 doivent être inversés), positionnez le vantail n° 2 au point d'arrêt en ouverture;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage affiche de nouveau P002).



4.3 Apprentissage

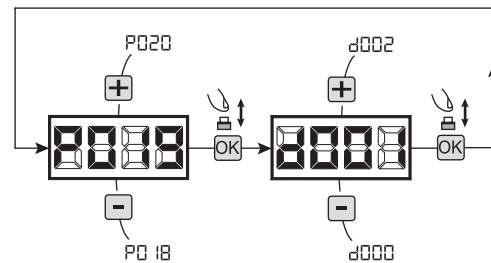
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur l'affichage P003;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Le display affiche "RRRr" qui clignote, restez appuyé sur la touche **OK** jusqu'à ce que les symboles soient fixés;
4. La manoeuvre d'apprentissage démarre;
5. Attendez que le vantail (ou les vantaux en cas d'utilisation de 2 moteurs) s'arrête sur la butée de fermeture;
6. Une fois la manoeuvre conclue, le display affiche "----".



5 Apprentissage des émetteurs

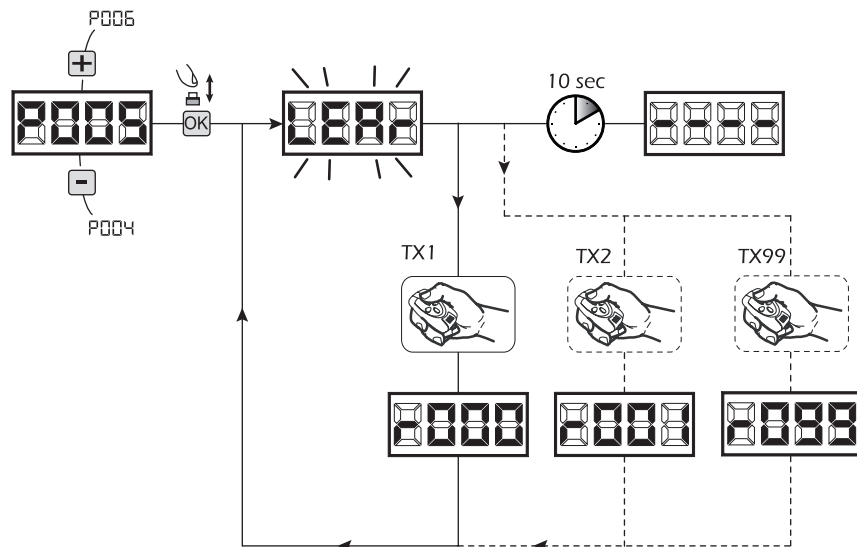
5.1 Sélection du codage des émetteurs

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P019;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches **+** et **-**:
 - d000=rolling-code fixe (suggéré);
 - d001=rolling-code complet;
 - d002=dip-switch;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display affiche de nouveau P019).



5.2 Apprentissage

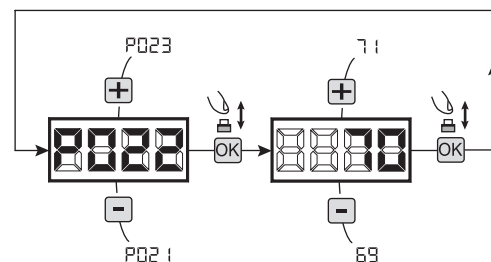
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P005;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les symboles "LErr" du display clignotent, appuyez sur la touche de l'émetteur que vous voulez mémoriser;
4. Le display indiquera le numéro de l'émetteur mémorisé et les symboles "LErr" clignoteront;
5. Répétez l'opération à partir du point 3 si vous avez d'autres émetteurs à mémoriser;
6. Attendez 10 secondes jusqu'à ce que le display affiche "----": l'apprentissage est effectué.



6 Modification des paramètres de fonctionnement

Au cas où il serait nécessaire de modifier les paramètres de fonctionnement (par exemple force, vitesse etc...):

1. Parcourez avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display le paramètre désiré (par ex. P022);
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Réglez la valeur désirée avec les touches **+** et **-**, (référez-vous à la table "paramètres de fonctionnement" à page 32);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display indique le paramètre sélectionné précédemment).



7 La programmation est terminée, l'automatisme attend d'autres commandes.

ATTENTION A la fin de la procédure de programmation, appuyez sur **+** ou **-** jusqu'à ce que le display affiche "----": l'utilisateur peut maintenant commander sa motorisation.

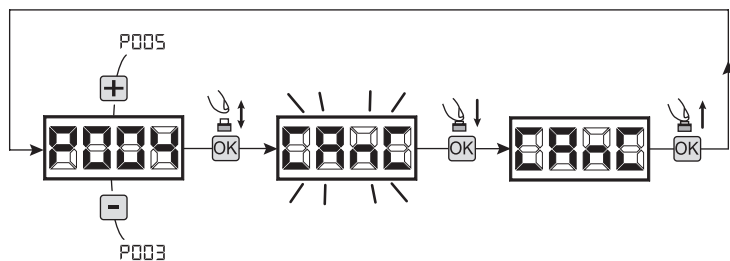
5.3 Programmation avancée

Veillez trouver ci-dessous certaines procédures de programmation concernant la gestion de la mémoire des émetteurs et la configuration avancée des entrées de commande.

1 Effacement des émetteurs mémorisés

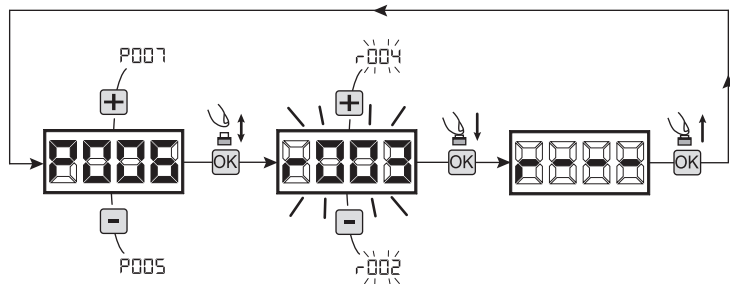
1.1 Effacement de tous les émetteurs

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P004;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Lorsque les symboles "E R n E" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
4. Relâchez la touche **OK** dès que les symboles "E R n E" deviennent fixent;
5. Tous les émetteurs mémorisés ont été effacés (le display affiche de nouveau P004).



1.2 Recherche et effacement d'un émetteur

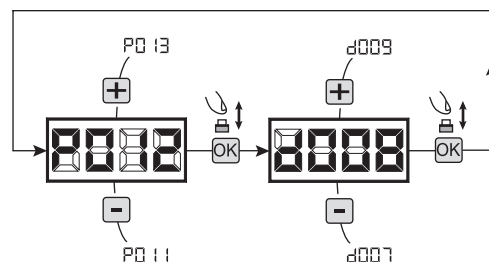
1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P006;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Choisissez l'émetteur que vous désirez effacer par l'intermédiaire des touches **+** et **-** (es. r 003);
4. Lorsque que les symboles "r 003" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
5. Relâchez la touche **OK** dès que les symboles "r ---" deviennent fixent;
6. L'émetteur sélectionné a été effacé (l'affichage indiquera de nouveau P006).



2 Configuration des entrées

Au cas où l'installation demanderait des commandes différentes et/ou supplémentaires par rapport au à la configuration standard décrite dans les tableau de page 33, il est possible de configurer chaque entrée pour le fonctionnement désiré (ex. START, PHOTO, STOP, ETC...).

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser ce qui correspond à l'entrée désirée:
 - P010=pour INPUT 1;
 - P011=pour INPUT 2;
 - P012=pour INPUT 3;
 - P013=pour INPUT 4;
 - P014=pour INPUT 5;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK** (par ex. P012);
3. Réglez la valeur correspondante au fonctionnement désiré avec les touches **+** et **-** (référez- vous au tableau "paramètres de configuration entrées" page 31);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage indiquera de nouveau P012).
5. Exécutez le nouveau branchement à l'entrée que vous venez de reconfigurer.



6 DÉVERROUILLAGE ET MANOEUVRE MANUELLE

En cas d'anomalie du système ou coupure de courant, déverrouillez le moto-réducteur (Fig. 9) et exécutez la manoeuvre manuelle du vantail.

La connaissance du fonctionnement du déverrouillage est très important car en cas d'urgence, le manque de connaissance peut entraîner des situations de danger.

⚠ ATTENTION L'efficacité et la surtété de la manoeuvre manuelle de l'automatisation est garantie par **DEA System** seulement si l'installation a été montée correctement avec les accessoires fournis.

7 MISE EN SERVICE

La phase de mise en service est très importante afin d'assurer la sécurité maximale de l'installation, la conformité aux normes et règlements, en particulier la norme EN12445 qui établit les méthodes d'essais pour la vérification des systèmes d'automatisations de portails.

DEA System vous rappelle que toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou de réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié qui doit être responsable de tous les tests requis par le risque présent;

7.1 Essai d'installation

L'essai est une opération essentielle afin de vérifier la correcte installation du système. **DEA** System résume le fonctionnement correct de toute l'automatisation en 4 phases très simples:

- Assurez-vous que vous vous référez strictement tel que décrit au paragraphe 2 "Récapitulatif des avertissements";
- Effectuez des tests d'ouverture et de fermeture de la porte en vous assurant que le mouvement du vantail correspond à ce que vous aviez prévu. Nous suggérons d'effectuer différents tests pour évaluer la fluidité de la porte et les éventuels défauts de montage ou régulation;
- Vérifiez que tous les dispositifs de sécurités connectés fonctionnent correctement;
- Exécutez la mesure de la force d'impact prévue par la norme EN12445 afin de trouver la régulation qui assure le respect des limites prévues par la norme EN 12453.

⚠ ATTENTION L'utilisation de pièces de rechanges non indiquées par **DEA** System et/ou un réassemblage incorrect peut être potentiellement dangereux pour les personnes, les animaux et les choses. De plus, cela peut provoquer des dysfonctionnements. Par conséquent, utilisez toujours les pièces indiquées par **DEA** System et suivez les instructions données pour l'assemblage.



8 MAINTENANCE

Une bonne maintenance préventive et une inspection régulière du produit assure une durée de vie plus importante. Dans le tableau à côté vous pouvez vérifier les opérations d'inspection /entretien à programmer et qui doivent être effectuées périodiquement.

En cas de panne, vous pouvez consulter le tableau de "GUIDE DE RECHERCHE DES PANNES", pour chercher une solution au problème. Si les conseils indiqués n'apportent aucune solution, contactez **DEA** System.

TYP D'INTERVENTION	PÉRIODICITÉ
nettoyage surfaces externes	6 mois
vérification serrage vis	6 mois
vérification fonctionnement du dispositif de déverrouillage	6 mois
graissage des joints	1 an

Tableau "GUIDE DE RECHERCHE DES PANNES"

DEFAUTS	CAUSES/SOLUTIONS
Quand vous activez la commande d'ouverture, le battant ne se déplace pas et le moteur électrique de l'opérateur ne démarre pas.	L'opérateur n'est pas alimenté correctement. Vérifiez les connexions, les fusibles, le câble d'alimentation est défectueux, si besoin est, remplacez-le/réparez-le. Si le portail ne se renferme pas, contrôlez si les photocellules fonctionnent correctement.
Quand vous activez la commande d'ouverture, le moteur est alimenté mais le battant ne se déplace pas	Contrôlez que le système de déverrouillage est verrouillé. Vérifiez le système électronique qui règle la force.
Pendant le mouvement, l'opérateur fonctionne par saccades, il fait du bruit ou se ferme à mi-chemin ou ne démarre pas.	Le battant du portail n'a pas de mouvement libre; déverrouillez le moteur et réglez les points de rotation. La puissance du moto-réducteur pourrait être insuffisante par rapport aux caractéristiques du battant du portail; assurez-vous que le choix du modèle est approprié. La fixation du bras sur le portail fléchit ou est n'est pas fixée correctement; réparez-la et/ou consolidez-la.

Tableau "MESSAGES AFFICHÉS SUR LE DISPLAY"

MESSAGES D'ÉTAT		
Mess.	Description	
----	Portail fermé	
⌋	Portail ouvert	
OPEN	Ouverture en course	
CLOS	Fermeture en course	
STEP	L'armoire attend une commande après une impulsion de start, en mode de fonctionnement pas-à-pas	
BLCK	L'armoire a reçu une impulsion de stop	
MESSAGES D'ERREUR		
Mess.	Description	Solutions possibles
Err1 Err2	Ils signifient que le portail a dépassé: - (Err1), le nombre max (50) d'inversions sans jamais parvenir en butées de fermeture; - (Err2) le nombre max (4) d'interventions consécutives du dispositif anti-écrasement. A ce moment précis il est donc en "manœuvre d'urgence": l'armoire met automatiquement les moteurs en ralentissement qui recherchent les butées de façon à resetter le système de positionnement. Une fois les butées de fermeture retrouvées, le message disparaît et l'armoire attend les commandes "----" et ensuite elle fonctionne normalement.	Si par hasard, après la manœuvre d'urgence, le portail n'est pas parfaitement fermé (peut-être à cause de fausses butées ou d'obstacles en conséquence de contraintes mécaniques) opérez comme illustré ci-après: - Débranchez le courant, vérifiez manuellement qu'il n'y a pas de contraintes mécaniques particulières et/ou d'obstacles tout au long de la course des deux vantaux. Laissez les deux vantaux entrouverts. - Branchez le courant et donnez un ordre d'ouverture. A ce moment précis les vantaux démarreront en fermeture en ralentissement jusqu'à parvenir en butées. Vérifiez que la manœuvre se termine correctement. Si besoin est, réglez les valeurs programmées de force et de vitesse des moteurs. Si le portail persiste à ne pas fonctionner correctement essayez de répéter la procédure de mémorisation de la course des moteurs.
Err3	Photocellules et/ou dispositifs de sécurité extérieurs activés ou en panne.	Vérifiez le bon fonctionnement de tous les dispositifs de sécurité et/ou des photocellules installées.
Err4	Possible panne dû au circuit de puissance de l'armoire de commande.	Débranchez et branchez le courant. Donnez un ordre d'ouverture, si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.
Err7	Mouvement des moteurs non relevé.	Vérifiez le bon branchement des moteurs et leurs encodeurs; Vérifiez le bon positionnement des Jumpers J5 et J9 comme indiqué dans le schéma électrique (page 33). Si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.

8.1. Élimination du produit

GEKO se compose de différents matériaux, certains peuvent être recyclés (câbles électriques, plastique, aluminium, etc ..), d'autres devront être éliminés (cartes et composants électroniques).

Procédez comme il suit:

1. Débranchez le courant;
2. Débranchez l'automatisme et démontez tous les accessoires connectés. Suivez la procédure inverse à celui décrit dans la section "Installation";
3. Débranchez les composants électroniques;
4. Triez et procédez au tri des différents matériaux en respectant scrupuleusement les règles en vigueur dans le pays de vente.



ATTENTION Conformément à la Directive 2002/96/CE sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.

PAR.	PROCÉDURE	VALEURS SÉLECTIONNABLES
P001	Positionnement moteur 1	
P002	Positionnement moteur 2	
P003	Apprentissage course moteurs	
P004	Effacement émetteurs	
P005	Apprentissage émetteurs	
P006	Recherche et effacement d'un émetteur	
P007	Restauration paramètres par défaut: la liste des paramètres est mise à jour avec les réglages d'usine	
P008	Apprentissage réseau DEA_NET (non disponible pour le moment)	

PAR.	DESCRIPTION PARAMÈTRE	VALEURS SÉLECTIONNABLES	VALEURS DE DEFAULT (pour des différents typologie d'installation)	
			DEF3	A vantail
P009	Sélection type entrée INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN3 type=contact disponible 001: IN3 type=résistance constante 8K2 	000	(Contact disponible)
P010	Sélection fonctionnement INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (non utilisé) 001: START (start) 002: PED. (piétons) 003: OPEN (ouvre séparé) 004: CLOSE (ferme séparé) 005: OPEN_PM (ouvre homme présent) 006: CLOSE_PM (ferme homme présent) 007: PHOTO (photocellule) 008: SAFETY (barre palpeuse) 009: STOP (bloc) 010: FCA1 (fins de course ouverture Mot1) 011: FCA2 (fins de course ouverture Mot2) 012: FCC1 (fins de course ouverture Mot1) 013: FCC2 (fins de course ouverture Mot2) 	001 (START)	0017 (PHOTO)
P011	Sélection fonctionnement INPUT_2			
P012	Sélection fonctionnement INPUT_3			
P013	Sélection fonctionnement INPUT_4			
P014	Sélection fonctionnement INPUT_5			
P015	Attribution CANAL 1 émetteurs	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (non utilisé) 001: START (start) 002: PEDESTRIAN (piétons) 003: OPEN (ouvre séparé) 004: CLOSED (ferme séparé) 005: OPEN_PM (ouvre homme présent) 006: CLOSED_PM (ferme homme présent) 	001 (START)	001 (NONE)
P016	Attribution CANAL 2 émetteurs			
P017	Attribution CANAL 3 émetteurs			
P018	Attribution CANAL 4 émetteurs			
P019	Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur)	<ul style="list-style-type: none"> 000: HCS code fixe 001: HCS rolling-code 002: Dip-switch 		
P020	Sélection nombre de moteur	<ul style="list-style-type: none"> 001: un moteur 002: deux moteurs 		002
P021	Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur. ATTENTION: appelez-vous de régler correctement même les jumpers J5 et J9 (voir tableau 1). ATTENTION: J5, J9 et R021 doivent être réglés correctement avant d'exécuter la procédure de programmation	<ul style="list-style-type: none"> 000: moteurs avec encodeur 001: moteurs sans encodeur 		000

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT				
PD22	Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture	30%tot.....100%tot		000
PD23	Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture	30%tot.....100%tot		000
PD24	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture et en fermeture	15%tot.....100%tot		050
PD25	Régulation durée ralentissement en ouverture	5%tot.....75%to		020
PD26	Régulation durée ralentissement en fermeture	5%tot.....75%tot		020
PD27	Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)	10%tot.....50%tot		030
PD28	Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)	10%tot.....50%tot		030
PD29	Régulation force moteur 2 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)	10%tot.....50%tot		030
PD30	Régulation force moteur 2 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)	10%tot.....50%tot		030
PD31	Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée)	0sec.....255sec		020
PD32	Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée)	0sec.....255sec		020
PD33	Régulation durée course piétons	5%tot.....100%tot		035
PD34	Régulation temps de préclignollement	0sec.....10sec		001
PD35	Régulation temps de décalage en ouverture	0sec.....30sec		001
PD36	Régulation temps de décalage en fermeture	0sec.....30sec		003
PD37	Fonction "immeuble en copropriété": si cette fonction est activée, les entrées de commande en ouverture sont désactivées pour la durée complète de l'ouverture et du temps pause	<ul style="list-style-type: none"> 000: "immeuble en copropriété" désactivée 001: "immeuble en copropriété" activée 		000
PD38	Fonction coup de bélier: si cette fonction est activée, avant chaque manœuvre d'ouverture les moteurs démarrent en fermeture pendant 1 seconde afin de faciliter le déverrouillage d'une éventuelle électro-serrure	<ul style="list-style-type: none"> 000: "coup de bélier" désactivée 001: "coup de bélier" activée 		000
PD39	Sélection modalité "inversion" (pendant la manœuvre une impulsion inverse le mouvement. L'impulsion suivante fait démarrer le moteur dans le sens inverse).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "inversion" 001: "pas-à-pas" 		000
PD40	Fonctionnement entrée PHOTO: si=0 les photocellules sont habilitées en fermeture et au départ quand le portail est fermé; si=1 les photocellules sont toujours habilitées; si=2 les photocellules sont habilitées seulement en fermeture. Une fois habilitée, l'activation de l'entrée PHOTO provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé).	<ul style="list-style-type: none"> 000: photocellules habilitées en fermeture et portail fermé 001: photocellules toujours habilitées 002: photocellules habilitées seulement en fermeture 		000
PD41	Sélection mode de fonctionnement de la sortie "warning": "lampe témoin" sortie toujours ON: ACTIVÉE (voyant portail ouvert), OFF:DÉSACTIVÉE à la fin de la manœuvre de fermeture ou "lampe de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard établi).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "lampe témoin" >000 : retard à l'extinction "lampe témoin" (1sec.....255sec) 		000
PD42	Activation recherche des butées même en ouverture: les moteurs s'arrêtent seulement lorsqu'ils trouvent leurs butées, même en ouverture	<ul style="list-style-type: none"> 000: arrêt en ouverture sur le point mémorisé 001: arrêt en ouverture sur la butée 		000
PD43	Fonction "démarrage progressif": les moteurs accélèrent progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "démarrage progressif" désactivée 001: "démarrage progressif" activée 		001
PD44	Régulation durée de l'inversion sur obstacle: si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant l'ouverture.	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversion complète sur obstacle >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec) 		000
PD45	Régulation durée de l'inversion sur obstacle: si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant en fermeture.	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversion complète sur obstacle >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec) 		000
PD46	Facilitation de déblocage manuel: Si≠0, après la détection de la butée de verrouillage, le moteur 1 effectue une brève inversion pour soulager la pression sur la butée, et donc pour faciliter le déblocage manuel. La valeur de réglage indique la durée de l'inversion. Si=0 fonction désactivée (1x25ms.....10x25ms)	<ul style="list-style-type: none"> 000: Facilitation de déblocage désactivée >000: facilitation de déblocage activée avec durée pareil à: (1x25ms.....10x25ms) 		000
PD47	Non utilisé			
PD48	Non utilisé			
PD49	Non utilisé			
PD50	Non utilisé			

TABLA DE CONTENIDOS

INTRODUCCIÓN	34
1 CONFORMIDAD DEL PRODUCTO	34
2 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS	34
3 MODELOS Y CONTENIDO DEL EMBALAJE	35
4 INSTRUCCIONES PARA EL USO	35
4.1 Datos técnicos	35
4.2 Transporte	35
4.3 Instalación y montaje	35
5 CONEXIONES ELÉCTRICAS Y PROGRAMACIÓN...	36
5.1 Cableado y conexión a las borneras	36
5.2 Programación estándar de la centralita del motor.....	37
5.3 Programación avanzada.....	39
6 DESBLOQUEO Y MANIOBRA MANUAL.....	39
7 PUESTA EN SERVICIO	39
7.1 Ensayo de la instalación.....	40
8 MANTENIMIENTO	40
8.1 Desmantelamiento del producto.....	41

INTRODUCCIÓN

OBJETIVO DE LAS INSTRUCCIONES

Estas instrucciones han sido redactadas por el constructor y constituyen una parte integrante del producto. Las operaciones que se describe se dirigen a operadores adecuadamente formados y habilitados. Se recomienda leer y conservar las instrucciones para una referencia futura.

Los capítulos "2 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS" y "INSTRUCCIONES PARA EL USO" contienen las informaciones que **DEA** System suministra de forma tal que el producto siempre cumpla los Requisitos Esenciales de Seguridad previstos en la Directivas Máquinas (Directivas Europea 2006/42/CE).

Leer atentamente estos capítulos ya que contienen instrucciones importantes para la seguridad de instalación, de uso y de mantenimiento y advertencias importantes acerca de los riesgos residuales que permanecen a pesar de que se adopten todas las disposiciones que se describen.

El producto se ha destinado a ser incorporado en sistemas completos de cierre para los cuales se aplican referencias legislativas específicas. El capítulo "7 PUESTA EN SERVICIO" contiene algunas indicaciones útiles para el cumplimiento de los Requisitos Esenciales de Seguridad para tipos de cierre especiales.

1 CONFORMIDAD DEL PRODUCTO

GEKO es un producto con marca CE. **DEA** System asegura la conformidad del producto con las Directivas Europeas 2006/42/CE "seguridad máquinas", 2004/108/CE "compatibilidad electromagnética" y 2006/95/CE "equipos eléctricos de baja tensión": véase la **Declaración de Conformidad**.

2 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS

Leer atentamente: el incumplimiento de las siguientes advertencias puede generar situaciones de peligro.

⚠ **ATENCIÓN** El uso del producto en condiciones anómalas no previstas por el constructor puede generar situaciones de peligro; respetar las condiciones previstas por las presentes instrucciones.

⚠ **ATENCIÓN** **DEA** System recuerda que la elección, la disposición y la instalación de todos los dispositivos y los materiales que constituyen el conjunto completo del cierre deben realizarse cumpliendo las Directivas Europeas 2006/42/CE (Directiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidad electromagnética), 2006/95/CE (equipos eléctricos de baja tensión eléctrica). Para todos los Países extra Unión Europea, además de las normas nacionales vigentes, para un nivel de seguridad suficiente se aconseja también el cumplimiento de las prescripciones contenidas en las antedichas Directivas.

⚠ **ATENCIÓN** De ninguna forma utilizar el producto en presencia de atmósferas explosivas o en ambientes que pueden resultar agresivos y dañar partes del producto.

⚠ **ATENCIÓN** Cualquier operación de instalación, mantenimiento, limpieza o reparación de toda la instalación tiene que ser realizada exclusivamente por personal capacitado; siempre trabajar con la alimentación eléctrica seccionada y observar escrupulosamente todas las normas vigentes en el país en que se realiza la instalación en materia de instalaciones eléctricas.

⚠ **ATENCIÓN** El uso de repuestos no indicados por **DEA** System y/o el remontaje no correcto pueden causar situaciones de peligro para personas, animales y cosas; además pueden causar malfuncionamientos en el producto; siempre utilizar las partes indicadas por **DEA** System y seguir las instrucciones para el montaje.

⚠ ATENCIÓN La evaluación equivocada de las fuerzas de impacto puede ser causa de graves daños en personas, animales o cosas. **DEA System** recuerda que el instalador tiene que comprobar que estas fuerzas de impacto, medidas según lo que indica la norma EN 12445, sean efectivamente inferiores a los límites previstos por la norma EN12453.

⚠ ATENCIÓN Los posibles dispositivos de seguridad externos utilizados para el cumplimiento de los límites de las fuerzas de impacto deben ser conformes con la norma EN12978.

♻ ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2002/96/CE sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (RAEE), este producto eléctrico no debe eliminarse como desecho urbano mixto. Hay que eliminar el producto llevándolo al punto de recolección municipal local para proceder al reciclaje oportuno.

3 MODELOS Y CONTENIDO DEL EMBALAJE

GEKO es un motorreductor para la automatización de las puertas batientes de medianas y pequeñas dimensiones. Está constituido esencialmente por:

- Un motorreductor
- Una central de maniobra programable (regulación de la fuerza, de la velocidad, de la carrera de los motores, etc.), completa con receptor radio 433,92 MHz incorporado.

Inspeccionar el "Contenido del embalaje" (Fig. 1) comparándolo con el producto entregado podrá resultar útil durante el montaje.

4 INSTRUCCIONES PARA EL USO

4.1 Datos técnicos

Véase la tabla "DATOS TÉCNICOS"

4.2 Transporte

GEKO siempre se entrega embalado en cajas que brindan una protección adecuada al producto; de cualquier forma prestar atención a todas las indicaciones que pueden encontrarse en la misma caja para el almacenamiento y la manipulación.

4.3 Instalación y montaje

Para una instalación adecuada del producto es importante:

- Comprobar que la estructura cumpla las normas vigentes y sucesivamente definir el proyecto completo de la apertura automática;
- Comprobar que la puerta esté bien equilibrada y que no presente puntos de fricción, tanto en cierre como en apertura;
- Identificar una zona de fijación que permita una maniobra manual fluida y en condiciones de seguridad del motorreductor;
- Comprobar que las dimensiones del motorreductor sean compatibles con la zona elegida para el montaje (Fig. 2);
- Comprobar que el espacio para la rotación del brazo resulte suficiente (Fig. 3).
- Utilizar el gráfico longitud/peso y las cotas de instalación indicadas (Fig. 4) evaluando si se prefiere una apertura de **90°** (Fig 4.b) o de **120°** (Fig. 4.c).

Tabla "MODELOS DISPONIBLES"

Artículo	Descripción
GEKO	-Nº1 motorreductor con central de maniobra NET24
GEKO KIT	-Nº1 motorreductor con central de maniobra NET24 -Nº1 motorreductor sin central de maniobra -Nº1 Par de fotocelulas para exterior -Nº1 Lampara destellos 24V -Nº2 Dos emisores TR2 -Nº1 Par de brazi articuladi de aluminio
GEKO KIT/BUS	-Nº1 motorreductor con central de maniobra NET24/BUS -Nº1 motorreductor sin central de maniobra -Nº1 Par de fotocelulas para exterior BUS -Nº1 Lampara destellos 24V -Nº2 Dos emisores TR2 -Nº1 Par de brazi articuladi de aluminio
GEKO/2	-Nº1 motorreductor con central de maniobra NET24 -Nº1 motorreductor sin central de maniobra

Tabla "ACCESORIOS PRODUCTO"

Artículo Código	Descripción
GEKO/SF	 Cuerda para desbloqueo de hilo para GEKO
BAT	 Kit baterías para 24V
GEKO/BA	 Brazo articulado de aluminio
GEKO/BS	 Brazo de patín

Tabla "DATOS TÉCNICOS"

	GEKO
Tensión eléctrica de alimentación (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Tensión de alimentación eléctrica del motor (V)	24 V ===
Potencia Absorbida (W)	80 W
Ciclo de trabajo	30%
Par máximo (Nm)	180 Nm
Longitud máxima de la puerta (m)	2 m
Masa máxima de la puerta (kg)	240 Kg
Peso del producto con embalaje (kg)	12 Kg
Temperaturas límite de funcionamiento (°C)	-20 ÷ 60
Tiempo de apertura 90° (s)	10 ÷ 16
Grado de protección	IP44



Después de definir y cumplir los antedichos requisitos preliminares, proceder al montaje:

- Fijar el estribo de unión del motor al pilar, utilizando tornillos y tacos adecuados al tipo de superficie y al material (Fig. 5);
- Montar el brazo derecho, utilizando el tornillo correspondiente y la arandela suministrada (Fig. 6);
- Proceder a la fijación del motorreductor, introduciéndolo en la placa de unión en pared y fijándolo con los tornillos y las tuercas entregados (Fig. 7);
- Montar la horquilla de unión de la hoja y el brazo curvo en el brazo derecho, utilizando los pernos y los anillos seeger correspondientes que se han entregado (Fig. 8);
- Fijar la horquilla a la puerta mediante soldadura, o bien utilizando tornillos adecuados al tipo de material de la hoja;

Cómo desbloquear el motorreductor

Levantar la puerta de cobertura (Fig. 9.a) y, después de la introducción de la llave de desbloqueo, girarla en el sentido de las agujas del reloj hasta su parada (Fig. 9.b).

Fijación y regulación de los finales de carrera mecánicos

- Desbloquear el motorreductor;
- Girar la puerta hasta la posición de apertura completa, posicionar el tope mecánico en contacto con el brazo derecho, y fijarlo con los tornillos entregados (Fig. 10). En caso de necesidad, es posible montar un segundo tope mecánico para el tope de cierre. En este caso seguir las indicaciones anteriores, desplazando la puerta a la posición de cierre deseada, y fijar en el tope con los tornillos suministrados;
- Repetir la operación anterior para una posible segunda hoja;
- Fijar la tapa de protección al brazo derecho con los tornillos correspondientes entregados (Fig. 10).

5 CONEXIONES ELÉCTRICAS Y PROGRAMACIÓN

⚠ ATENCIÓN Para una seguridad eléctrica adecuada mantener netamente separados (mínimo 4 mm en aire o 1 mm a través del aislamiento), el cable de alimentación 230 V de los cables de bajísima tensión de seguridad (alimentación de los motores, controles, electrocerradura, antena, alimentación de los auxiliares), procediendo, si necesario, a su fijación con abrazaderas adecuadas cerca de las borneras.

⚠ ATENCIÓN Para conectar el encoder al cuadro de maniobra, utilice sólo un cable dedicado 3x0,22mm².

5.1 Cableado y conexión a las borneras

- Remover el cárter del motor y acceder a la central de maniobra interna;
- Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la **tabla 1** y los esquemas de **página 44**.

Tabla 1 "conexión a las borneras"

1-2	22 V ~	Entrada de la alimentación eléctrica 22 V ~ desde transformador
3-4	24VBatt	Entrada de la alimentación 24 V === desde batería (prestar atención a la polaridad)
5-6		Salida motor 1 (el primer motor que parte en apertura)
7-8		Salida motor 2 (el segundo motor que parte en cierre)
9-10		Salida 24 V === máximo 5 W para indicador luminoso puerta abierta (si P041=0) o luz de cortesía (si P041=1)
11-12		Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110
13-14		Salida luz intermitente 24 V === máximo 15 W artículo Lumy/24A/S
15-16		15 - Com Input 5. No utilizada.
17-18		17 - Com 18 - N.O. Input 4 PED. En caso de intervención causa la apertura solamente del motor 1.
19-20		19 - Com 20 - N.C. Input 3 STOP. En caso de intervención bloquea el movimiento de ambos motores durante cualquier maniobra. Si no se utilizan, poner un puente.
21-22		21 - Com 22 - N.C. Input 2 PHOTO. En caso de activación, siempre causa la inversión del movimiento durante el cierre y la parada del movimiento durante la apertura (si P040=001), e impide el arranque en la condición de puerta cerrada (si P040=000 o P040=001). Si no se utiliza, poner un puente.
23-24		23 - Com 24 - N.O. Input 1 START. En caso de intervención causa la apertura o el cierre del motor. Puede funcionar en modalidad "inversión" (P25=0) o "paso-paso" (P25=1).
25		Entrada de la señal de la antena radio
26		Entrada masa antena radio
27-28		Salida +24 V === alimentación auxiliares máximo 200mA
29-30		Entrada red DEA_NET (actualmente no utilizada)
CON 1		Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
CON 2		Conexión encoder motor 2
CON 3		Conexión alimentación motor 2
J5 - J9		Jumper selección tipo encoder: • Posición "A" = motores con encoder (recordarse de seleccionar P021=0) • Posición "B" = motores sin encoder (recordarse de seleccionar P021=1)

5.2 Programación estándar de la centralita del motor

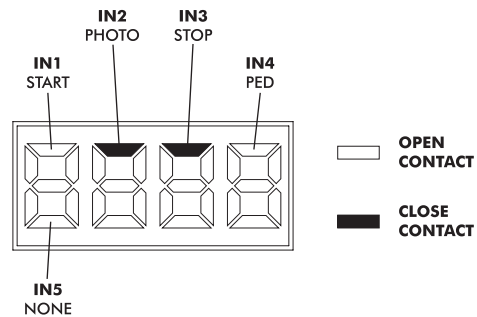
1 Alimentación

Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "r-ES-", "TYPE", "-00-" seguidas por el símbolo de puerta cerrada "----"



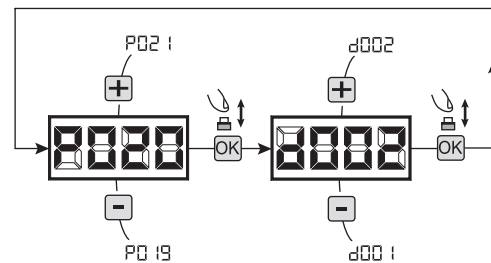
2 Visualización del estado de las entradas

1. Apretar la tecla **OK**;
2. Comprobar que en el display se visualice el estado de las entradas correcto.



3 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

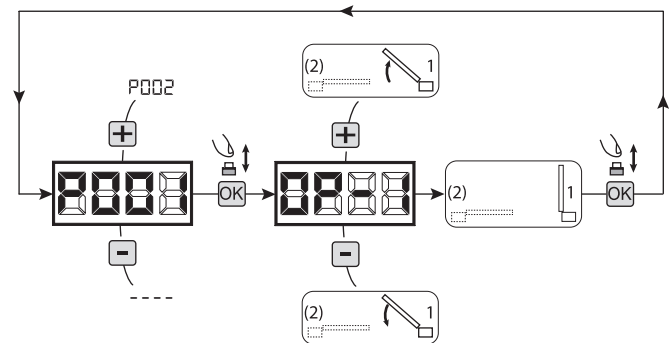
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P020;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-**, configurar:
 - d001=para la función de motor simple;
 - d002=para la función de 2 motores;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P020).



4 Aprendizaje de la carrera de los motores

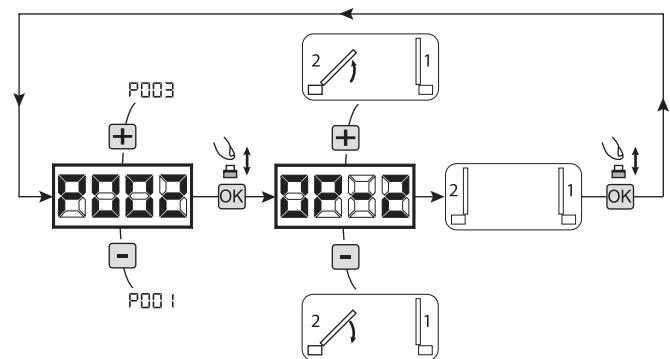
4.1 Posicionamiento de la hoja 1

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P001;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** (abre) y **-** (cierra) (Si no fuera así, deben invertirse los dos cables del motor 1), posicionar la puerta número 1 en el punto de apertura completa;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P001).



4.2 Posicionamiento de la puerta 2 (solamente para 2 motores)

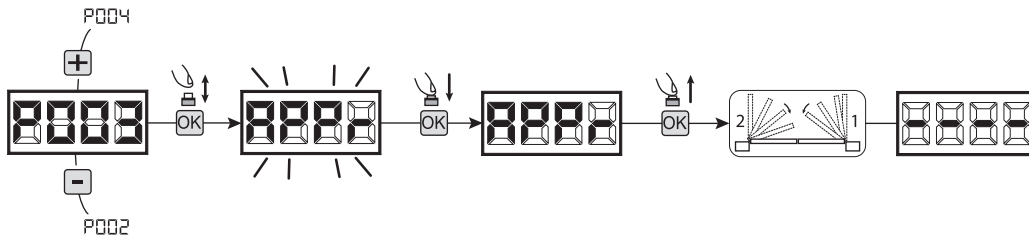
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P002;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** (abre) e **-** (cierra) (Si no fuera así, deben invertirse los dos cables del motor 2), posicionar la puerta número 2 en el punto de apertura completa;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P002).



ES

4.3 Aprendizaje

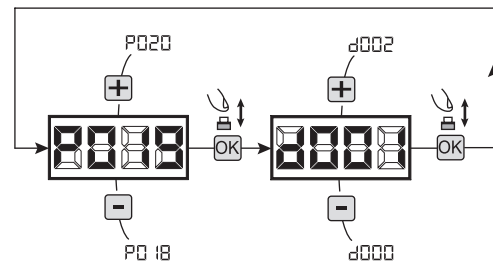
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P003;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Con la inscripción "PPPr" que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
4. Soltar la tecla **OK**; cuando la inscripción "PPPr" deje de destellar, empieza la maniobra de aprendizaje;
5. Esperar que la puerta (o las puertas en caso de uso de 2 motores) se paren en el tope de cierre;
6. A la terminación de la maniobra, en el display vuelve a aparecer "----".



5 Aprendizaje de los controles remotos

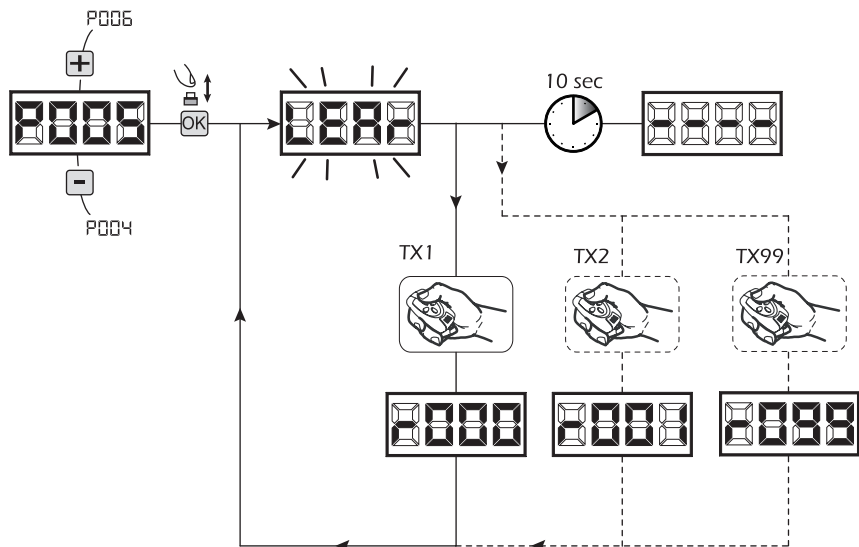
5.1 Selección de la codificación de los controles remotos

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P019;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
 - d000=rolling-code fixe;
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P019).



5.2 Aprendizaje

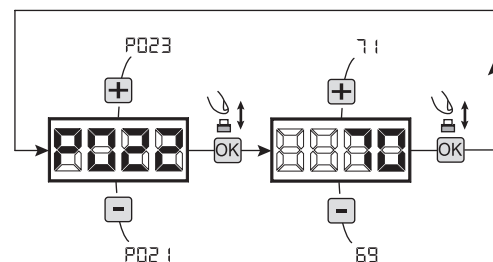
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P005;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Con la inscripción "LEPr" destellante apretar una tecla del control remoto que debe memorizarse;
4. En el display aparecerá la sigla del control remoto que acaba de memorizarse y sucesivamente "LEPr" que destella;
5. Repetir la operación desde el punto 3 para los posibles otros controles remotos que hay que memorizar;
6. Terminar la memorización, esperando 10 seg hasta la visualización en el display de la inscripción "----".



6 Modificación de los parámetros de funcionamiento

En caso de que resulte necesario modificar los parámetros de funcionamiento (por ejemplo fuerza, velocidad, etc.):

1. Desplazarse con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro (es. P022);
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, configurar el valor deseado (referirse a la tabla "parámetros de funcionamiento" en la página 43);
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer el parámetro que se ha seleccionado anteriormente)



7 Programación terminada. El automatismo queda a la espera de mandos.

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, accionar el pulsador **+** y **-** hasta que aparezca el símbolo "----", la motorización está ahora nuevamente lista para la maniobra.

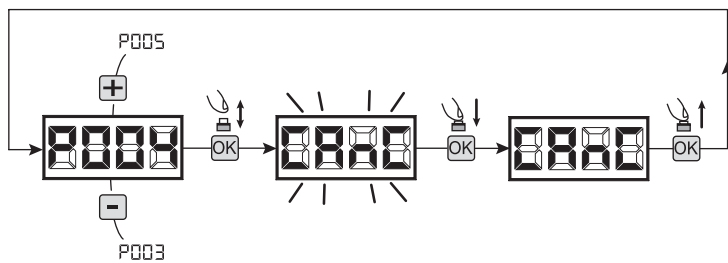
5.3 Programación avanzada

A continuación se añaden algunos procedimientos de programación relativos a la gestión de la memoria de los controles remotos y a la configuración avanzada de las entradas de mando.

1 Cancelación de los controles remotos memorizados

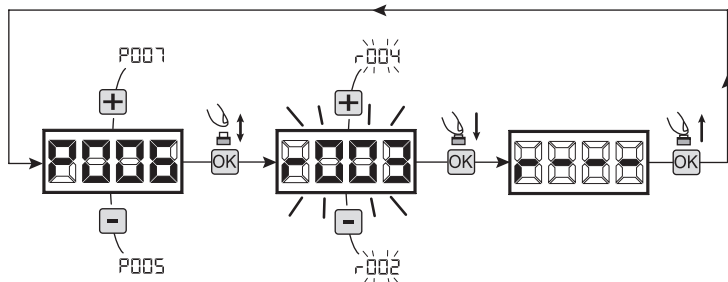
1.1 Cancelación de todos los controles remotos

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P004;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Con la inscripción "r r r r" que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
4. Soltar la tecla **OK**, inmediatamente cuando la inscripción "r r r r" deje de destellar;
5. Se han borrado todos los controles remotos memorizados (en el display vuelve a visualizarse P004).



1.2 Búsqueda y cancelación de un control remoto

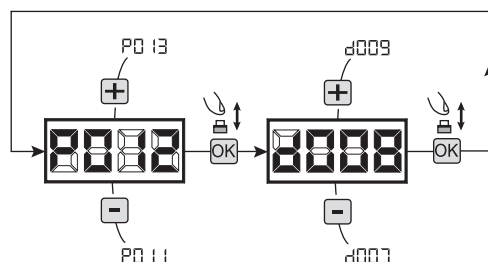
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-**, hasta visualizar en el display el parámetro P006;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, elegir el control remoto que desea borrarse (por ejemplo r r r r);
4. Con la inscripción "r r r r" que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
5. Soltar la tecla **OK**, inmediatamente cuando aparezca la inscripción "r - - -";
6. Se ha borrado el control remoto seleccionado (en el display vuelve a visualizarse P006).



2 Configuración de las entradas

En caso de que la instalación requiera controles diferentes y/o adicionales con respecto a la situación normal que se describe en los esquemas de la página 44, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado (por ejemplo START, FOTO, STOP, etc...).

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar el parámetro que corresponde a la entrada deseada:
 - P010=para INPUT 1;
 - P011=para INPUT 2;
 - P012=para INPUT 3;
 - P013=para INPUT 4;
 - P014=para INPUT 5;
2. Acceder al parámetro (por ejemplo P012) apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-** configurar el valor correspondiente al funcionamiento deseado (referirse a la tabla "parámetros de configuración de las entradas" en la página 42);
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P012).
5. Ejecutar la nueva conexión en la entrada que acaba de configurarse.



6 DESBLOQUEO Y MANIOBRA MANUAL

En caso de anomalías de la instalación o de simple falta de corriente, desbloquear el motorreductor (Figura 9) y ejecutar la maniobra manual de la hoja.

El conocimiento del funcionamiento del desbloqueo es muy importante porque, en los momentos de emergencia, la falta de velocidad en intervenir en este dispositivo puede causar situaciones de peligro.

⚠ ATENCIÓN La efectividad y la seguridad de la maniobra manual del automatismo es garantizada por **DEA System** solamente si la instalación se ha montado correctamente y con accesorios originales.

7 PUESTA EN SERVICIO

La fase de puesta en servicio es muy importante para garantizar la máxima seguridad de la instalación y el cumplimiento de las normativas y de las reglamentaciones, en concreto todos los requisitos de la norma EN12445 que establece los métodos de prueba para el control de los automatismos para puertas.

DEA System recuerda que cualquier operación de instalación, limpieza o reparación de todo el sistema tienen que ser ejecutada exclusivamente por personal capacitado, que debe ejecutar todas las pruebas requeridas en función del riesgo presente;

ES

7.1. Ensayo de la instalación

El ensayo es una operación esencial para comprobar la instalación correcta del sistema. **DEA System** desea resumir el ensayo correcto de toda la automatización en 4 simples fases:

- Comprobar que se cumpla rigurosamente lo que se indica en el párrafo 2 "RECAPITULACIÓN DE LAS ADVERTENCIAS";
- Realizar unas pruebas de apertura y de cierre de la puerta, comprobando que el movimiento de la hoja corresponda a lo que se ha previsto. Para eso se aconseja realizar varias pruebas, con el fin de evaluar la fluidez de movimiento de la puerta y los posibles defectos de montaje o de regulación;
- Comprobar que todos los dispositivos de seguridad conectados a la instalación estén funcionando correctamente;
- Ejecutar la medición de la fuerza de impacto, como previsto en la norma EN12445, hasta encontrar la regulación que asegure el cumplimiento de los límites previstos en la norma EN12453.

⚠ ATENCIÓN El uso de repuestos no indicados por DEA System y/o el remontaje no correcto pueden causar situaciones de peligro para personas, animales y cosas; además pueden causar malfuncionamientos en el producto; siempre utilizar las partes indicadas por DEA System y seguir escrupulosamente las instrucciones para el montaje.

8 MANTENIMIENTO

Un buen mantenimiento preventivo y una inspección regular del producto aseguran su larga duración. En la tabla del margen, son indicadas las operaciones de revisión/mantenimiento para programar y efectuar periódicamente.

En caso de avería es posible referirse a la tabla "GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS" para encontrar una solución al problema; si los consejos indicados no permiten solucionar el problema, ponerse en contacto con **DEA System**.

TIPO DE ACTUACIÓN	PERIODICIDAD
limpieza superficies exteriores	6 meses
control del apretado de los tornillos	6 meses
control del funcionamiento del desbloqueo	6 meses
engrase de las uniones	1 año

Tabla "GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS"

AVERÍA	CAUSA / REMEDIO
Activando el mando de apertura o de cierre la puerta no se mueve y el motor eléctrico del operador no entra en función.	El operador no se encuentra alimentado correctamente; controlar las conexiones, los fusibles y las condiciones del cable de alimentación y, si necesario, proceder a su sustitución/reparación. Si la puerta no se cierra también controlar el funcionamiento correcto de las fotocélulas.
Activando el mando de apertura el motor entra en función, pero la puerta no se mueve	Controlar que el desbloqueo del motor esté cerrado. Controlar el equipo electrónico de regulación de la fuerza.
Durante el movimiento el operador funciona a golpes, es ruidoso, se para a mitad de la carrera o no arranca	La puerta no tiene un movimiento libre; desbloquear el motor y arreglar los puntos de rotación.
	La potencia del motorreductor podría resultar insuficiente con respecto a las características de la hoja de la puerta; controlar la elección del modelo.
	La unión entre la puerta el operador se flexiona o se ha fijado de forma inadecuada; repararla y/o reforzarla.

Tabla "MENSAJES VISUALIZADOS EN EL DISPLAY"

MENSAJES DE ESTADO		
Mens.	Descripción	
---	Puerta cerrada	
⌋	Puerta abierta	
OPEN	Apertura en ejecución	
CLOS	Cierre en ejecución	
STEP	Central a la espera de mandos después de un impulso de arranque, con funcionamiento paso-paso	
BLOC	Intervención de la entrada stop	
MENSAJES DE ERROR		
Mens.	Descripción	Soluciones posibles
Err1 Err2	Indica que la puerta ha superado: - (Err1), el número máximo admitido (50) de inversiones sin llegar nunca al tope de cierre; - (Err2) el número máximo admitido (4) de intervenciones consecutivas del dispositivo antiplastamiento y que, por lo tanto, se está ejecutando la "maniobra de emergencia": la central pone automáticamente los motores en desaceleración yendo a buscar los topes con el fin de restablecer el sistema de posicionamiento. Después de haber encontrado los topes de cierre, el mensaje desaparece y la central se pone a la espera de mandos "----", para luego funcionar normalmente.	En caso de que, después de la maniobra de emergencia, la puerta no se haya todavía cerrado correctamente (tal vez a causa de falsos topes u obstáculos debidos a fricciones mecánicas), proceder como se indica a continuación: - Cortar la alimentación, controlar manualmente que no haya fricciones particulares y/o obstáculos a lo largo de toda la carrera de ambas hojas. Posicionar las hojas semiabiertas. - Volver a conectar la alimentación y, sucesivamente, enviar un impulso de arranque. En este momento las hojas se moverán en desaceleración en cierre, hasta llegar al tope. Comprobar que la maniobra se complete correctamente. Si necesario, arreglar los valores configurados de la fuerza y de la velocidad de los motores. Si la puerta siguiera no funcionando correctamente, intentar repetir el procedimiento de aprendizaje de la carrera de los motores.
Err3	Fotocélulas y/o dispositivos de seguridad activados o averiados.	Controlar el funcionamiento correcto de todos los dispositivos de seguridad y/o las fotocélulas instaladas.
Err4	Posible avería en el circuito de potencia de la central de maniobra.	Cortar y volver a conectar la alimentación eléctrica. Enviar un impulso de arranque; si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.
Err7	Movimiento de los motores no detectado.	Controlar la conexión correcta de los motores y de los encoder correspondientes. Comprobar el posicionamiento correcto de los Puentes J5 y J9, como se indica en el esquema eléctrico (página 44). Si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.

8.1. Desmantelamiento del producto

GEKO está constituido por materiales de varios tipos; algunos de éstos pueden reciclarse (cables eléctricos, plástico, aluminio, etc.), otros deberán eliminarse (tarjetas y componentes electrónicos).

Proceder cómo se indica a continuación:

1. Desconectar el automatismo de la red eléctrica;
2. Desconectar y proceder al desmontaje de todos los accesorios conectados. Seguir el procedimiento inverso con respecto al que se describe en el párrafo "Instalación";
3. Remover los componentes electrónicos;
4. Clasificar y proceder a la eliminación de los varios materiales siguiendo escrupulosamente las normas vigentes en el País de venta.



ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2002/96/CE sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (RAEE), este producto eléctrico no debe eliminarse como desecho urbano mixto. Hay que eliminar el producto llevándolo al punto de recolección municipal local para proceder al reciclaje oportuno.

ES

PAR.	PROCEDIMIENTO	VALORES SELECCIONABLES
P001	Posicionamiento del motor 1	
P002	Posicionamiento del motor 2	
P003	Aprendizaje de la carrera de los motores	
P004	Cancelación de los controles remotos	
P005	Aprendizaje de los controles remotos	
P006	Búsqueda y cancelación de un control remoto	
P007	Carga de los parámetros estándar: toda la lista de los parámetros se actualiza con las configuraciones de fábrica	
P008	Aprendizaje de la red DEA_NET (actualmente no disponible)	

PAR.	DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO	VALORES SELECCIONABLES	VALORES PREDETERMINADOS (para los varios estándares de instalación)	
			DEF3	batiente
PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS				
P009	Selección del tipo de entrada INPUT_3		IN1	000 (Contacto libre de tensión)
P010	Selección del funcionamiento INPUT_1		IN2	001 (START)
P011	Selección del funcionamiento INPUT_2		IN3	001 (PHOTO)
P012	Selección del funcionamiento INPUT_3		IN4	000 (STOP)
P013	Selección del funcionamiento INPUT_4		IN5	002 (PED)
P014	Selección del funcionamiento INPUT_5			000 (NONE)
P015	Asignación CANAL 1 controles remotos		CH1	001 (START)
P016	Asignación CANAL 2 controles remotos		CH2	000 (NONE)
P017	Asignación CANAL 3 controles remotos		CH3	000 (NONE)
P018	Asignación CANAL 4 controles remotos		CH4	000 (NONE)
P019	Selección del tipo de control remoto			
P020	Selección número motores			002
P021	Obra seleccionada con o sin encoder. PRECAUCIÓN: Recuerde que debe ajustar correctamente los jumpers J5 y J9 (véase el cuadro 1). ADVERTENCIA: J5, J9 y P021 se deben establecer correctamente antes de realizar el procedimiento de programación			000

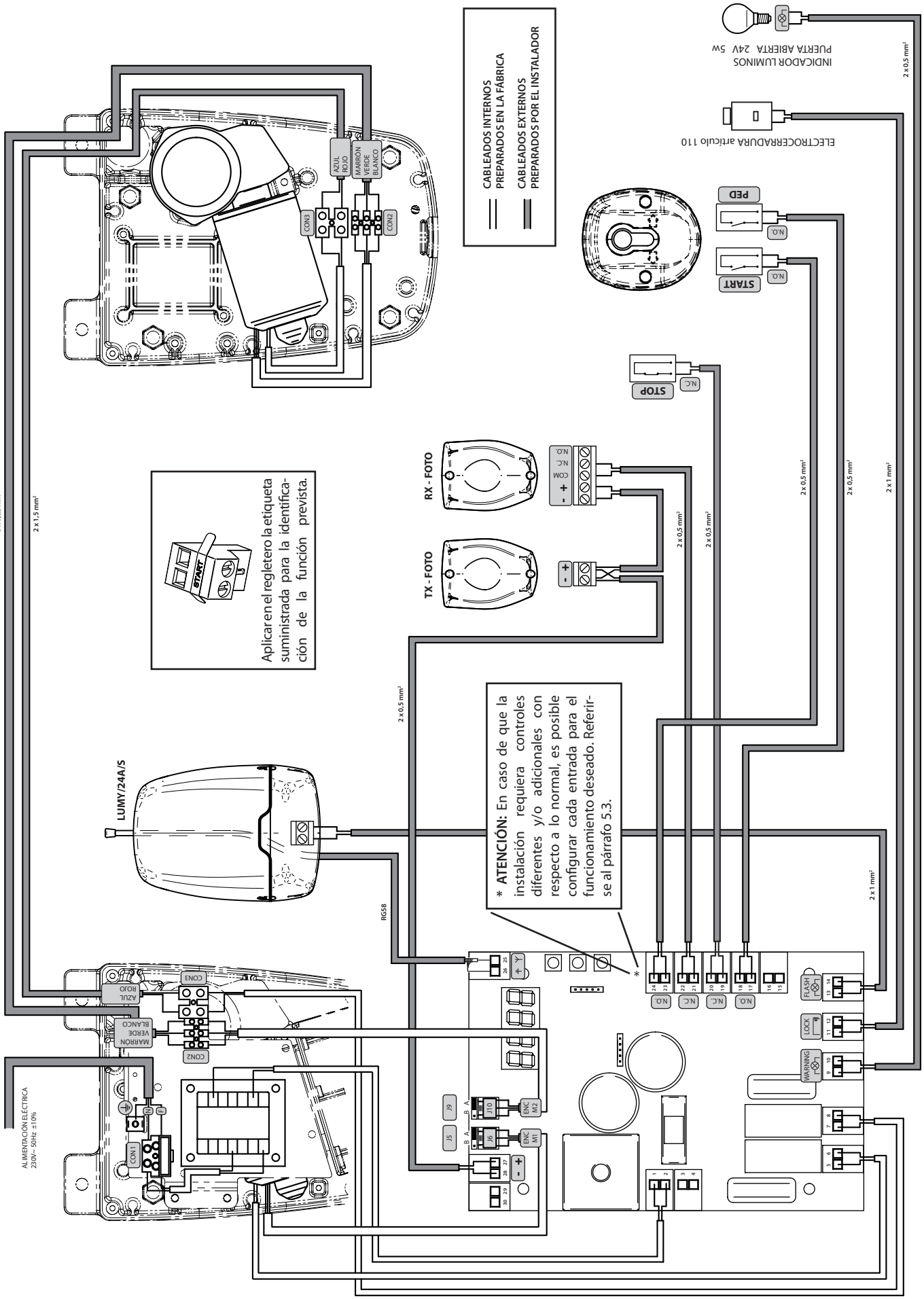
Parámetro	Descripción	Unidad	Valor
PB22	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de apertura		30%tot.....100%tot
PB23	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de cierre		30%tot.....100%tot
PB24	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura y en cierre		15%tot.....100%tot
PB25	Regulación de la duración de la desaceleración en apertura		5%tot.....75%to
PB26	Regulación de la duración de la desaceleración en cierre		5%tot.....75%tot
PB27	Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)		10%tot.....50%tot
PB28	Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)		10%tot.....50%tot
PB29	Regulación de la fuerza del motor 2 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)		10%tot.....50%tot
PB30	Regulación de la fuerza del motor 2 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)		10%tot.....50%tot
PB31	Regulación del tiempo de cierre automático (si = 0 cierre automático inhabilitado)		0sec.....255sec
PB32	Regulación del tiempo de cierre automático peatonal (si = 0 cierre automático peatonal inhabilitado)		0sec.....255sec
PB33	Regulación de la duración de la carrera peatonal		5%tot.....100%tot
PB34	Regulación del tiempo de predestello		0sec.....10sec
PB35	Regulación del tiempo de desfase en apertura		0sec.....30sec
PB36	Regulación del tiempo de desfase en cierre		0sec.....30sec
PB37	Función comunitaria: inhabilita las entradas de mando en apertura y cierre durante la apertura y el tiempo de cierre automático		• 000: función "comunitaria" no activa • 001: función "comunitaria" activa
PB38	Función golpe de arteite: antes de cada apertura empuja los motores en cierre durante 1 seg para facilitar el desenganche de la posible electrocerradura		• 000: función "golpe de arteite" no activa • 001: función "golpe de arteite" activa
PB39	Selección modalidad "inversión" (durante la maniobra un impulso de mando invierte el movimiento) o "paso-paso" (durante la maniobra un impulso de control para el movimiento. El impulso sucesivo hace reanclar la puerta en el sentido de marcha opuesta)		• 000: "inversión" • 001: "paso-paso"
PB40	Funcionamiento entrada FOTO: si = 0 fotocélula habilitada en cierre y en arranque de puerta cerrada; si = 1 fotocélula siempre habilitada; si = 2 fotocélula habilitada solamente en cierre. Cuando se encuentra habilitada, la activación de la entrada FOTO causa: la inversión del movimiento (durante el cierre), la parada del movimiento (durante la apertura) e impide el arranque (en la condición de puerta cerrada).		• 000: fotocélula habilitada en cierre y con la puerta cerrada • 001: fotocélula siempre habilitada • 002: fotocélula habilitada solamente en cierre
PB41	Selección de la modalidad de funcionamiento de la salida: "warning light" (salida siempre ON cuando la puerta está abierta, OFF a la terminación de una maniobra de cierre) o "courtesy light" (salida ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para, después del retraso configurado)		• 000: "warning light" • >000 : retraso del apagado de la "courtesy light" (1seg.....255seg)
PB42	Activación de la búsqueda de los topes también en apertura: los motores se paran solamente cuando se alcance el tope también en apertura		• 000: parada en apertura en el punto memorizado • 001: parada en apertura en el tope
PB43	Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos		• 000: "soft start" no activo • 001: "soft start" activo
PB44	Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante la apertura		• 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)
PB45	Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante el cierre		• 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)
PB46	Facilitar el desbloqueo manual: Si≠0, después del paro en el final de recorrido de cierre, el motor 1 realiza una breve inversión para liberar la presión interior y facilitar el desbloqueo manual. El valor que se coloca indica la duración de la inversión. Si=0 Función de deshabilitada		• 000: Facilitación del desbloqueo deshabilitada • >000: Facilitación del desbloqueo habilitada por un tiempo aproximado de: (1x25ms.....10x25ms)
PB47	No utilizado		
PB48	No utilizado		
PB49	No utilizado		
PB50	No utilizado		

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO



3 x 0,22 mm²

2 x 1,5 mm²

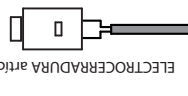
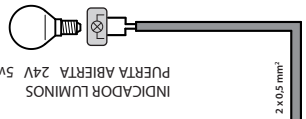
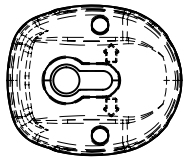
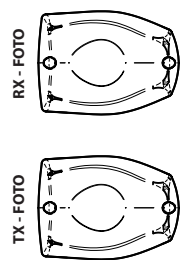
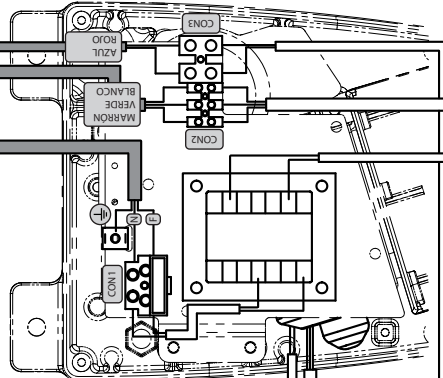
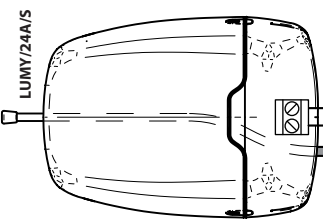


Aplicar en el regletero la etiqueta suministrada para la identificación de la función prevista.

*** ATENCIÓN:** En caso de que la instalación requiera controles diferentes y/o adicionales con respecto a lo normal, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado. Referirse al párrafo 5.3.

CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
 CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR

ALIMENTACIÓN ELÉCTRICA
 230V ~ 50Hz ±10%



ÍNDICE

GENERALIDADES	45
1 CONFORMIDADES DO PRODUTO	45
2 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS	45
3 MODELOS E CONTEÚDO DA EMBALAGEM...	46
4 INSTRUÇÕES DE FUNCIONAMENTO	46
4.1 Dados Técnicos	46
4.2 Transporte	46
4.3 Instalação e montagem	46
5 LIGAÇÕES	47
5.1 Cablagem e ligações aos terminais da central	47
5.2 Programação padrão da central de comando	48
5.3 Programação avançada	50
6 DESBLOQUEIO E FUNCIONAMENTO MANUAL	50
7 INICIO	50
7.1 Teste do sistema	51
8 MANUTENÇÃO	52
8.1 Eliminação do produto	53



GENERALIDADES

OBJECTIVOS DAS INSTRUÇÕES

Estas instruções foram preparadas pelo fabricante e são parte integrante do produto. As operações descritas são destinadas a técnicos adequadamente qualificados e devem ser lidas cuidadosamente e conservadas para futuras consultas.

Os capítulos “2 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS” e “4 INSTRUÇÕES DE FUNCIONAMENTO” contêm todas as informações que a **DEA System** fornece para que o produto possa satisfazer constantemente os requisitos essenciais de segurança previstos pela Directiva das Máquinas (Directiva Europeia 2006/42/CE).

Leia com atenção esses capítulos, pois eles contêm instruções importantes para a segurança da instalação, uso e manutenção e também avisos importantes sobre os eventuais riscos existentes, mesmo depois de todos os dispositivos de segurança e medidas descritas terem sido aplicadas.

O produto é projectado para ser integrado em sistemas de fecho completo de acordo com as referências legislativas específicas exigidas. O capítulo “7 INICIO” proporciona algumas instruções para o cumprimento dos requisitos essenciais de segurança para determinados tipos de sistemas de fecho.

1 CONFORMIDADES DO PRODUTO

O GEKO é operador para portão que ostenta o selo CE. A **DEA System** garante a conformidade do produto com as Directivas europeias 2006/42/CE relativas à “segurança de máquinas”, 2004/108/CE “compatibilidade electromagnética” e 2006/95/CE “equipamentos eléctricos de baixa tensão”. Veja a **Declaração de Conformidade**.

2 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS

Leia atentamente estes avisos, o incumprimento dos seguintes avisos podem causar situações de risco.

⚠ **ATENÇÃO** Utilizar este produto em condições incomuns não previstas pelo fabricante é possível criar situações de perigo, por isso todas as condições previstas nestas instruções devem ser respeitadas.

⚠ **ATENÇÃO** A **DEA System** lembra a todos os utilizadores que a selecção, localização e instalação de todos os materiais e dispositivos que compõem o sistema de automação completa, devem respeitar as directivas comunitárias 2006/42/CE (Directiva Máquinas), 2004/108/CE (compatibilidade electromagnética), 2006/95/CE (equipamentos eléctricos de baixa tensão). A fim de assegurar um nível adequado de segurança, além de cumprir com os regulamentos locais, é aconselhável igualmente o cumprimento das referidas directivas em todos os países extra-europeus.

⚠ **ATENÇÃO** Em nenhuma circunstância o produto deve ser utilizado em atmosferas explosivas ou ambientes que sejam corrosivos e danificar as peças do produto.

⚠ **ATENÇÃO** Toda a instalação, manutenção, limpeza ou operações de reparação em qualquer parte do sistema devem ser realizadas exclusivamente por pessoal qualificado, com o fornecimento de alimentação desligado e trabalhando em estrita conformidade com as normas eléctricas e regulamentos em vigor no país da instalação.

⚠ **ATENÇÃO** A utilização de peças sobresselentes não indicadas pela **DEA System** e / ou remontagem incorrecta podem criar riscos para as pessoas, animais e bens e também danificar o produto. Por esta razão, utilize apenas as partes indicadas pela **DEA System** e siga escrupulosamente as instruções de montagem.

⚠ ATENÇÃO A avaliação incorrecta das forças de impacto pode causar sérios danos a pessoas, animais ou bens. A **DEA System** lembra o instalador que deve verificar se as forças de impacto, medidas conforme o indicado pela norma EN 12445, são realmente abaixo dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

⚠ ATENÇÃO Os dispositivos de segurança externos utilizados para o cumprimento dos limites das forças de impacto devem estar de acordo com a norma EN12978.

♻ ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2002/96/CE, relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (REEE), este produto eléctrico não deve ser tratado como resíduo urbano normal. Por favor, desmonte o produto e encaminhe-o para um local apropriado de reciclagem municipal.

3 MODELOS E CONTEÚDO DA EMBALAGEM

O GEKO é um operador para a automação de portas de batente com médio e pequeno porte. É essencialmente constituído por:

- Um Motorreductor;
- Uma central de comando programável (regulação de força, velocidade, curso do motor, etc.) Com receptor de rádio 433,92 MHz incorporado;

Inspeccionar o conteúdo "da embalagem" (Fig. 1) comparando-o com o seu produto, poderá ser útil durante a montagem.

4 INSTRUÇÕES DE FUNCIONAMENTO

4.1 Dados Técnicos

Ver a tabela dos "Dados Técnicos"

4.2 Transporte

GEKO é sempre embalado em caixas que assegurem uma protecção adequada ao produto, no entanto, preste atenção a todas as informações que possam ser apresentadas na mesma caixa acerca do armazenamento e manuseio.

4.3 Instalação e montagem

Para uma instalação satisfatória do produto é importante:

- Verificar se a porta está em conformidade com os requisitos legais e, em seguida, definir o projecto completo da instalação;
- Verificar se a porta está bem equilibrada e que não tem pontos de atrito na abertura e no fecho;
- Identificar uma área que permita uma operação suave e segura manual do motorreductor;
- Verificar se o volume do motorreductor é compatível com a área escolhida para a instalação (Fig. 2);
- Assegurar-se de que o espaço para a rotação do braço seja suficiente (Fig. 3).
- Verifique no gráfico de comprimento/peso e as cotas previstas de instalação (Fig. 4) para avaliar se pretende uma abertura de 90° (Fig. 4b) ou 120° (Fig. 4.c).

Tabela de "MODELOS DISPONÍVEIS"

Artigo	Descrição
GEKO	-Nº1 motor com central de comando NET24 incorporada
GEKO KIT	-Nº1 motor com central de comando NET24 incorporada -Nº1 motor sem central de comando -Nº1 par de fotocélulas externas -Nº1 pirilampo de 24V sem circuito de pisca, com antena -Nº2 emissores de 2 canais rolling code, da gama Mio -Nº1 par de braços articulado em alumínio
GEKO KIT/BUS	-Nº1 motor com central de comando NET24/BUS incorporada -Nº1 motor sem central de comando -Nº1 par de fotocélulas externas BUS -Nº1 pirilampo de 24V sem circuito de pisca, com antena -Nº2 emissores de 2 canais rolling code, da gama Mio -Nº1 par de braços articulado em alumínio
GEKO/2	-Nº1 motor com central de comando NET24 incorporada -Nº1 motor sem central de comando

Tabela de "ACESSÓRIOS"

Artigo Código	Descrição
GEKO/SF	 Desbloqueio por cabo para GEKO
BAT	 Kit de baterias para 24V
GEKO/BA	 Braço articulado em alumínio
GEKO/BS	 Braço em guia

Tabela de "DADOS TÉCNICOS"

	GEKO
Tensão de alimentação (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Tensão de alimentação do motor (V)	24 V ===
Potência (W)	80 W
Ciclo de funcionamento	30%
Binário máximo (Nm)	180 Nm
Comprimento máximo da porta (m)	2 m
Peso máximo da porta (kg)	240 Kg
Peso do produto com embalagem (kg)	12 Kg
Gama de temperaturas de funcionamento (°C)	-20 ÷ 60
Tempo de abertura a 90°(s)	10 ÷ 16
Grau de protecção	IP44

Depois de ter definido e satisfeito os requisitos, prossiga com a montagem:

- Fixar a placa de fixação do motorreductor ao pilar usando parafusos e buchas adequadas ao tipo de superfície e material (Fig. 5);
- Montar o braço esticado, usando o parafuso fornecido e a respectiva anilha (Fig. 6);
- Insira o motorreductor dentro da placa de fixação de parede e fixar com os parafusos e porcas (Fig. 7);
- Montar o suporte de fixação da dobradiça e com o braço curvado em ângulo recto, usando os pinos fornecidos e os respectivos freios (Fig. 8);
- Fixe o suporte para o portão por soldadura ou utilizando os parafusos adequados ao tipo de material;

Como desbloquear o motorreductor

Levante a tampa (Fig. 9.a) e depois de inserir a chave para abrir, gire no sentido horário até parar (Fig. 9.b).

Fixação e regulação dos fins-de-curso mecânicos

- Desbloquear o motorreductor;
- Girar o braço para a posição de abertura completa, coloque o fim-de-curso mecânico no ponto de paragem, com o braço esticado e prenda-o com os parafusos fornecidos (Fig. 10). Se necessário, pode-se montar um segundo fim-de-curso mecânico para o fecho. Neste caso siga as instruções acima, movendo a porta na posição de fecho e corrigi-lo com os parafusos fornecidos;
- Repetir a etapa anterior para uma possível segunda porta;
- Coloque a tampa de protecção no braço com os parafusos fornecidos (Fig. 10).

5 LIGAÇÕES E PROGRAMAÇÃO

⚠ ATENÇÃO Para assegurar um nível adequado de segurança eléctrica manter sempre os cabos de alimentação de 230 V afastados (mínimo de 4 milímetros em aberto ou 1 milímetro com isolamento) dos cabos de baixa tensão (alimentação de motores, comandos, fechadura eléctrica, antena e dos circuitos auxiliares) e fixe os últimos com braçadeiras adequadas perto da placa de terminais.

⚠ ATENÇÃO Para ligar o encoder à central de comando, use apenas um cabo dedicado 3x0,22mm².



5.1 Cablagem e ligações aos terminais da central

- Retire o cárter para ter acesso à central de comando;
- Execute as ligações seguindo as instruções da tabela 1 e os esquemas da página 55.

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

1-2	22 V ~	Entrada para o transformador de 22 V ~
3-4	24VBatt	Entrada para ligação de baterias de 24 V === (Respeitar a polaridade)
5-6		Saída para o motor 1 (O motor 1 começa a abrir)
7-8		Saída para o motor 2 (O motor 2 começa a abrir)
9-10		Saída de 24 V === max 5 W para ligação de luz de aviso de porta aberta (se P041=0) ou de luz de cortesia (se P041=1)
11-12		Saída para fechadura eléctrica Max. 1 Art. 110
13-14		Saída para pirilampo 24 V Max. 15W art. Lumy/24A/S
15-16	15 - Com	Input 5. Não utilizado.
17-18	 17 - Com 18 - N.O.	Input 4 PED. Se activada, abre apenas o motor 1.
19-20	 19 - Com 20 - N.C.	Input 3 STOP. Quando activada, pára o movimento de ambos os motores durante qualquer operação. Se não for utilizada, curto circuitar à massa.
21-22	 21 - Com 22 - N.C.	Input 2 PHOTO. Se activada, provoca: a inversão do movimento no fecho, a paragem na abertura (se P040=001) e previne a abertura no caso da porta estar fechada (se P040=000 ou P040=001). Se não for utilizada, curto circuitar à massa.
23-24	 23 - Com 24 - N.O.	Input 1 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P25=0) ou “passo-a-passo” (P25=1).
25		Entrada para antena
26		Entrada para a massa da antena
27-28		Saída de +24 V === para dispositivos auxiliares 200mA
29-30	DEA_NET	Entrada DEA_NET (não utilizada no momento)
CON 1		Entrada de 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
CON 2		Ligação para encoder do motor 2
CON 3		Ligação para alimentação do motor 2
J5 - J9		Ponte para selecção do encoder: • Posição A = motores com encoder (não esquecer de colocar P021=0) • Posição B = motores sem encoder (não esquecer de colocar P021=1)

5.2 Programação padrão da central de comando

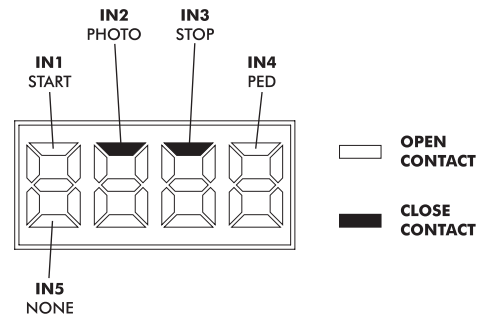
1 Alimentação

Alimente a central, o display mostra os seguintes símbolos "RES-", "TYPE", "-00-" e depois "----



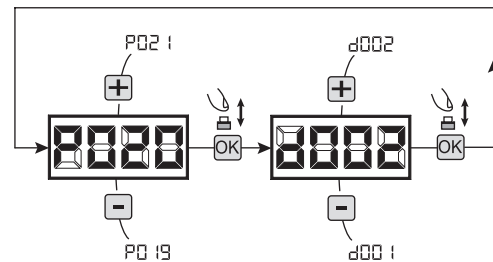
2 Visualização do estado das entradas

1. Pressionar a tecla **OK**;
2. Verificar que o display mostra o estado correcto das entradas.



3 Selecção do funcionamento de 1 ou 2 motores

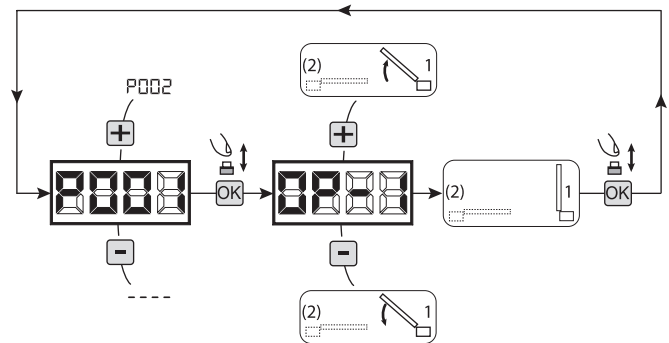
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P020;
2. Confirme pressionando na tecla **OK**;
3. Pressione as teclas **+** e **-**, e seleccionar:
 - d001=para funcionamento a 1 motor;
 - d002=para funcionamento a 2 motores;
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo P020).



4 Aprendizagem do curso dos motores

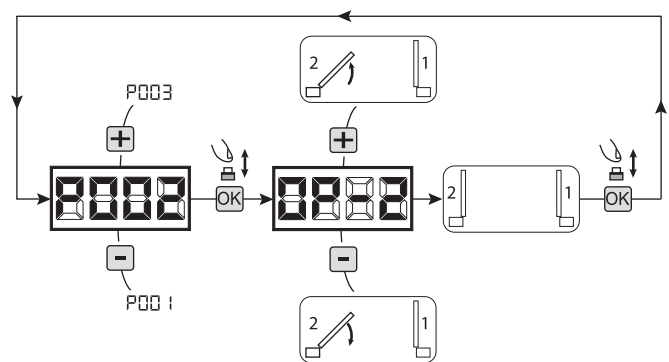
4.1 Posicionamento da folha 1

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P001;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionando as teclas **+** (abertura) e **-** (fecho) (se isso não acontecer se devem inverter os dois cabos do motor 1), posicionar a folha n.º1 até à posição de abertura total;
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo P001).



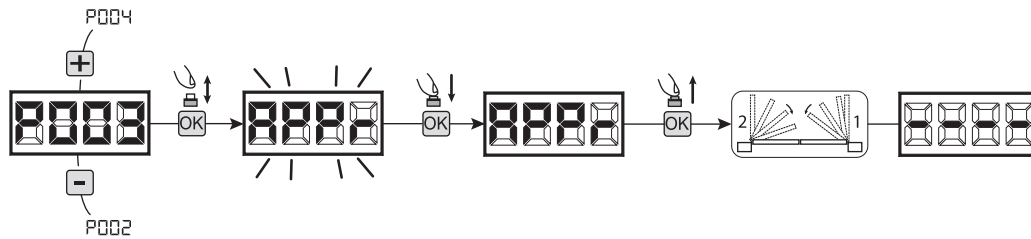
4.2 Posicionamento da folha 2 (apenas para o funcionamento de 2 motores)

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P002;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionando as teclas **+** (abertura) e **-** (fecho) (se isso não acontecer se devem inverter os dois cabos do motor 2), posicionar a folha n.º2 até à posição de abertura total;
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo P002).



4.3 Aprendizagem

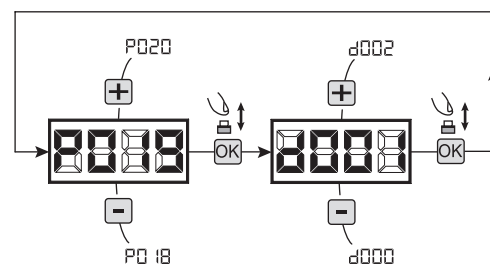
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P003;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "PPPr" piscar, pressione a tecla **OK** durante alguns segundos;
4. Liberte a tecla **OK** quando o símbolo "PPPr" deixar de piscar, inicia o procedimento de aprendizagem;
5. Espere até que a folha (ou folhas quando se utilizam 2 motores) pare no ponto de fecho;
6. No display irá aparecer "----". A memorização do curso está feita!



5 Aprendizagem dos emissores

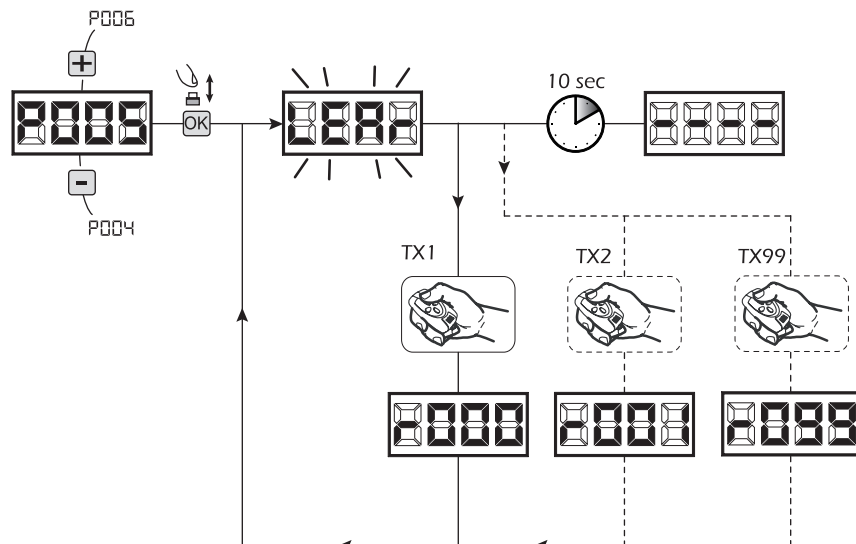
5.1 Selecção do código dos emissores

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P019;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Seleccione o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**aconselhado**);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display irá mostrar de novo P019).



5.2 Aprendizagem

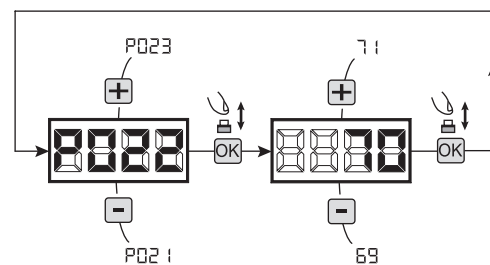
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P005;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "LEPr" piscar, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois pisca novamente o símbolo "LEPr";
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display "----".



6 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

Se necessitar de modificar os parâmetros de funcionamento (força, velocidade, etc.):

1. Percorra os parâmetros até aparecer (por ex. P022);
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionando as teclas **+** e **-**, ajuste o valor desejado (ver a tabela "Parâmetros de funcionamento" na página 53);
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra o de novo o parâmetro seleccionado).



7 Programmazione conclusa. L'automatismo rimane in attesa di comandi.

ATENÇÃO Depois de completar a programação, pressione as teclas **+** e **-** até aparecer no display o símbolo "----" o automatismo está pronto para outras operações.

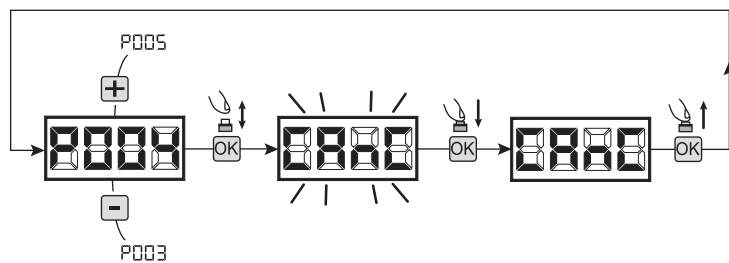
5.3 Programação avançada

Aqui estão alguns procedimentos de programação relativos à gestão da memória dos emissores e para a configuração avançada de entradas de controlo.

1 Apagar os emissores memorizados

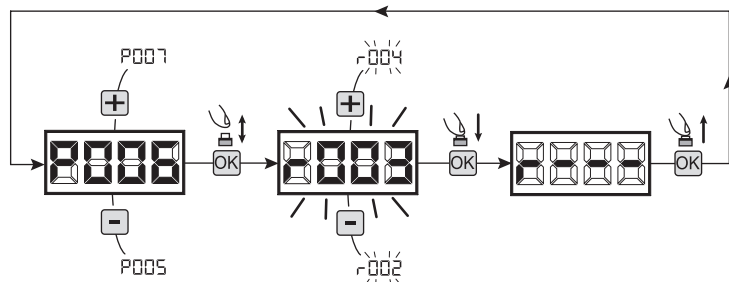
1.1 Apagar todos os comandos

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P004;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "E R n E" piscar, pressione a tecla **OK** durante alguns segundos;
4. Liberte a tecla **OK** assim que o símbolo "E R n E" deixar de piscar;
5. Todos os comandos memorizados foram apagados (o display mostra de novo P004).



1.2 Como procurar e apagar um emissor

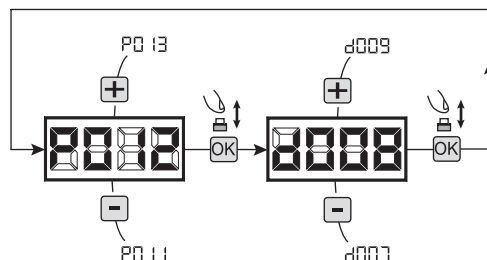
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionar as teclas **+** e **-**, seleccionar o emissor que deseja apagar da memória (ex. r 003);
4. Quando o símbolo "r 003" piscar, confirme pressionando a tecla **OK** durante alguns segundos;
5. Liberte a tecla **OK** quando aparecer "r - - -";
6. O comando seleccionado foi apagado (o display mostra de novo P006).



2 Configuração das entradas

Sempre que a instalação requerer comandos diferentes e/ou comandos adicionais aos normais descritos na pág. 55, pode-se configurar cada entrada para a função desejada (por exemplo, START, FOTOS, STOP, etc ...).

1. Percorrer os parâmetros através das teclas **+** e **-** para ver o que corresponde a cada entrada desejada:
 - P010=para a INPUT 1;
 - P011=para a INPUT 2;
 - P012=para a INPUT 3;
 - P013=para a INPUT 4;
 - P014=para a INPUT 5;
2. Confirme pressionando a tecla **OK** para ter acesso ao parâmetro (ex. P012);
3. Pressione as teclas **+** e **-** para colocar o valor correspondente à operação desejada (ver a tabela "Configuração dos parâmetros das Entradas" na página 54);
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo o P012).
5. Execute a nova ligação na entrada acabada de reconfigurar.



6 DESBLOQUEIO E FUNCIONAMENTO MANUAL

Em caso de avarias ou uma simples falta de energia, solte o motor (Fig. 9) e realize a operação manualmente.

O conhecimento funcionamento do dispositivo de desbloqueio é muito importante porque, em momentos de emergência, a falta de oportunidade de actuar neste dispositivo pode causar perigo.

⚠ ATENÇÃO A eficácia e a segurança da operação manual do automatismo é garantida pela **DEA** somente se a instalação for feita correctamente e com acessórios originais.

7 INICIO

A fase inicial é muito importante para garantir a máxima segurança e a conformidade com os regulamentos, incluindo todos os requisitos da norma EN 12445, que estabelece os métodos de ensaio para testar os automatismos para portões.

A **DEA** System lembra que toda a instalação, manutenção, limpeza ou operações de reparação em qualquer parte do sistema deve ser realizada exclusivamente por pessoal qualificado que deve assumir a responsabilidade por todos os testes exigidos pelo risco presentes;

7.1. Teste da instalação

A realização de testes é essencial a fim de verificar a correcta instalação do sistema. A **DEA System** resume o teste adequado de toda a automatização em 4 passos fáceis:

- Certifique-se que cumpre rigorosamente como descrito no parágrafo 2 “RESUMO AVISOS”;
- Experimente a abertura e fecho do portão certificando-se de que o movimento das folhas é o esperado. Sugerimos que, a este respeito, realize vários testes para avaliar a suavidade do funcionamento do portão e os eventuais defeitos de montagem ou de ajuste;
- Assegurar-se de que todos os dispositivos de segurança ligados funcionem corretamente;
- Realize a medição das forças de impacto em conformidade com a norma 12445 para encontrar a configuração que assegure o cumprimento dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

⚠ ATENÇÃO O uso de peças não indicadas pela **DEA System** e / ou a remontagem incorrecta pode criar riscos para pessoas, animais e bens e também danificar o produto. Por este motivo, utilize somente as peças indicadas pela **DEA System** e siga escrupulosamente as instruções de montagem.

8 MANUTENÇÃO

Uma boa manutenção preventiva e uma inspecção regular garante uma longa vida útil. Na tabela em baixo vai encontrar uma lista de operações de inspecção/manutenção que devem ser programadas e executadas periodicamente.

Consulte a tabela “Resolução de problemas” sempre que se verifiquem anomalias, a fim de encontrar a solução para o problema e entre em contacto directamente com a **DEA System** sempre que a solução necessário não esteja na tabela.

TIPO DE INTERVENÇÃO	PERIODICID.
limpeza das superfícies	6 meses
verificação do aperto dos parafusos	6 meses
verificação do funcionamento do desbloqueio	6 meses
aplicação de graxa na articulação	1 anos

Tabela “RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS”

AVARIA	CAUSAS / SOLUÇÕES
Quando se dá um comando de abertura e o portão não se move e o motor eléctrico não funciona.	O motor não está a receber uma alimentação correcta. Verifique todas as ligações, fusíveis, e as condições do cabo de fornecimento de energia e repare ou substitua-o se necessário. Se o portão não fechar verificar se as fotocélulas estão a funcionar correctamente.
Quando se dá um comando de abertura, o motor funciona mas a folha do portão não se consegue mover.	Assegure-se de que o desbloqueio manual está desactivado. Certifique-se que o dispositivo electrónico de regulação da potência esteja em bom estado.
O motor funciona aos empurrões tem um funcionamento muito barulhento durante o movimento, pára a meio do percurso, ou então não inicia.	Se a folha do portão não se move livremente, liberte o motor e reajuste os pontos de rotação. A potência do redutor pode ser insuficiente para as características da folha do portão, verifique a escolha do modelo sempre que necessário. Se a placa de fixação do operador para o portão curvas ou está mal apertada, repare-o ou reforce-o.

Tabela “MENSAGENS MOSTRADAS NO DISPLAY”

MENSAGENS DO ESTADO DE FUNCIONAMENTO		
Mess.	Descrição	
----	Porta fechada	
JL	Porta aberta	
OPEN	Porta a abrir	
CLOS	Porta a fechar	
STEP	Quando está no modo passo-a-passo, a central de comando espera instruções depois de lhe ter sido dado um impulso de start	
BLQC	Comando de Stop recebido	
MENSAGENS DE ERRO		
Mess.	Descrição	Possíveis soluções
Err1 Err2	Indicam que a porta ultrapassou: - (Err1), o número máximo permitido de inversões (50), sem nunca ter chegado ao fim do curso (ou stop) durante o fecho; - (Err2) o número máximo de operações ininterruptas (4) do dispositivo de segurança anti-esmagamento, de seguida, efectua uma manobra de emergência: A central de comando dá ordem de fecho aos motores e estes vão procurar o fim de curso (ou batente) de fecho em modo de abrandamento, a fim de redefinir o sistema de posicionamento. Uma vez que o batente (ou fim-de-curso) de fecho seja atingido, a mensagem desaparece e a central de comando aguarda novas instruções “----” e em seguida, recomeça a funcionar normalmente.	No caso da porta não ficar bem fechada após a manobra de emergência (talvez por causa de falsas paragens ou obstáculos devido a atritos mecânicos), proceda da seguinte forma: - Desligue a alimentação, verifique manualmente que não existam fricções e / ou obstáculos presentes durante o curso completo de ambas as folhas. De seguida coloque as duas folhas semi-abertas. - Ligue a alimentação novamente e, depois, dar um impulso de abertura. Neste ponto, as folhas começam a fechar-se em abrandamento até chegarem ao batente de fecho (ou fim-de-curso). Certifique-se de que a manobra fica correctamente efectuada. Ajuste os valores da força e da velocidade do motor, se necessário. - Se o portão continuar a funcionar inadequadamente tentar repetir o procedimento de memorização do curso dos motores.
Err3	Fotocélulas externas e / ou dispositivos de segurança são activados ou mal ligados.	Certifique-se que todos os dispositivos de segurança e / ou fotocélulas instaladas estão a funcionar correctamente.
Err4	Possível falha na central de comando.	Desligar e ligar novamente a alimentação. Dar um impulso de abertura, se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.
Err7	Movimento dos motores não detectado.	Assegurar-se de que os motores e os encoders estão ligados correctamente. Verifique se os jumpers J5 e J9 estão bem posicionados, como mostrado no esquema eléctrico (página 55). Se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.



8.1. Eliminação do produto

O Geko é composto por materiais de vários tipos, alguns podem ser reciclados (cabos eléctricos, plásticos, alumínio, etc...), outros serão eliminados (placas e componentes electrónicos).

Proceder do seguinte modo:

1. Desligar a alimentação;
2. Desligar e desmontar todos os acessórios ligados. Siga o procedimento inverso do descrito na secção de "instalação";
3. Remover os componentes electrónicos;
4. Seleccione e elimine os diferentes materiais seguindo escrupulosamente as normas em vigor no país de venda.



ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2002/96/CE relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (REEE), estes produtos não devem ser eliminados como resíduos sólidos urbanos. Por favor, elimine este produto, levando-o ao seu ponto de recolha para reciclagem municipal.

PAR.	PROCEDIMENTO	VALORES CONFIGURÁVEIS
P001	Posicionamento do motor 1	
P002	Posicionamento do motor 2	
P003	Memorização do curso dos motores	
P004	Apagar a memória dos comandos	
P005	Memorização dos comandos	
P006	Pesquisa e apagamento de um comando	
P007	Carregamento dos parâmetros de fábrica	
P008	Aprendizagem do sistema DEA_NET (não disponível no momento)	

PAR.	DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS	VALORES CONFIGURÁVEIS	VALORES DE FÁBRICA (Para diferentes tipos de instalação)	
			Porta de batente	DEF 3
P009	INPUT_3 Seleção do tipo de entrada	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN3 type=contato livre 001: IN3 type=resistência constante de 8K2 		
P010	INPUT_1 Seleção do modo de funcionamento	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (Parâmetro não utilizado) 001: START (abre) 002: PED. (pedonal) 003: OPEN (abertura separada) 004: CLOSE (fecho separado) 005: OPEN_PM (abertura modo homem presente) 006: CLOSE_PM (fecho modo homem presente) 007: PHOTO (fotocélula) 008: SAFETY (Costas de segurança) 009: STOP (Bloqueio) 010: FCA1 (Fim-de-curso de abertura do Mot1) 011: FCA2 (Fim-de-curso de abertura do Mot2) 012: FCC1 (Fim-de-curso de fecho do Mot1) 013: FCC2 (Fim-de-curso de fecho do Mot2) 	IN1	000 (contato livre)
P011	INPUT_2 Seleção do modo de funcionamento		IN2	000 (START)
P012	INPUT_3 Seleção do modo de funcionamento		IN3	000 (PHOTO)
P013	INPUT_4 Seleção do modo de funcionamento		IN4	000 (STOP)
P014	INPUT_5 Seleção do modo de funcionamento		IN5	000 (PED)
P015	Atribuição do CANAL 1 dos emissores		CH1	000 (NONE)
P016	Atribuição do CANAL 2 dos emissores		CH2	000 (START)
P017	Atribuição do CANAL 3 dos emissores		CH3	000 (NONE)
P018	Atribuição do CANAL 4 dos emissores		CH4	000 (NONE)
P019	Seleção do tipo de emissores	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (parâmetro não utilizado) 001: START (Abre) 002: PEDESTRIAN (pedonal) 003: OPEN (Abertura separada) 004: CLOSED (fecho separado) 005: OPEN_PM (abertura modo homem presente) 006: CLOSED_PM (fecho modo homem presente) 000: HCS fix-code 001: HCS rolling-code 002: Dip-switch 		
P020	Seleção do número de motores	<ul style="list-style-type: none"> 001: um motor 002: dois motores 		002
P021	Seleção de funcionamento com ou sem encoder. ATENÇÃO: colocar correctamente os J5 e J9 (ver tabela 1). ATENÇÃO: J5, J9 e P021 devem estar correctamente regulados antes de se efectuar o procedimento de aprendizagem da programação	<ul style="list-style-type: none"> 000: motor com encoder 001: motor sem encoder 		000

CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS

CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO



PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO				
PB22	Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura		30%tot.....100%tot	100
PB23	Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho		30%tot.....100%tot	100
PB24	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura e no fecho		15%tot.....100%tot	50
PB25	Duração do abrandamento na abertura		5%tot.....75%to	20
PB26	Duração do abrandamento no fecho		5%tot.....75%tot	20
PB27	Força do motor 1 na abertura (se = 100% deteção de obstáculos desactivada)		10%tot.....50%tot	30
PB28	Força do motor 1 no fecho (se = 100% deteção de obstáculos desactivada)		10%tot.....50%tot	30
PB29	Força do motor 2 na abertura (se = 100% deteção de obstáculos desactivada)		10%tot.....50%tot	30
PB30	Força do motor 2 no fecho (se = 100% deteção de obstáculos desactivada)		10%tot.....50%tot	30
PB31	Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado)		0sec.....255sec	20
PB32	Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado)		0sec.....255sec	20
PB33	Curso do pedonal		5%tot.....100%tot	35
PB34	Tempo de pré-lampejo do pirilampo		0sec.....10sec	30
PB35	Regulação do desfocamento na abertura		0sec.....30sec	30
PB36	Regulação do desfocamento no fecho		0sec.....30sec	30
PB37	Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho.		• 000: "função condomínio" desactivada • 001: "função condomínio" activada	30
PB38	Função golpe de carneiro: faz uma manobra de fecho durante um segundo antes de cada movimento de abertura, para facilitar o desengate de fechaduras eléctricas		• 000: "golpe de carneiro" desactivado • 001: "golpe de carneiro" activado	30
PB39	Seleção do modo de "inversão" (durante uma manobra um impulso de comando inverte o movimento) ou "passo-a-passo" (durante uma manobra um impulso de comando pára o movimento). Um impulso seguinte faz o motor funcionar no sentido oposto.		• 000: "inversão" • 001: "passo-a-passo"	30
PB40	Funcionamento da entrada PHOTO: se=0 as fotocélulas estão activadas no fecho e no início quando a porta está fechada; se=1 as fotocélulas estão sempre activadas; if=2 as fotocélulas são activadas apenas no fecho. Quando activadas, a sua intervenção provoca a inversão (no fecho), a paragem (na abertura) e previne o início do movimento (quando a porta está fechada)		• 000: fotocélulas activas durante o fecho e com a porta fechada • 001: fotocélulas sempre activas • 002: fotocélulas activas apenas no fecho	30
PB41	Seleção do modo de funcionamento: "luz de aviso" (a saída está activa quando a porta está aberta, e desactiva no fim da manobra de fecho) ou "luz de cortesia" (a saída está activa durante qualquer movimento, desactiva quando o motor pára, de acordo com o valor pré estabelecido)		• 000: "luz de aviso" • >000: "luz de cortesia" atraso na desactivação (1seg.....255sec)	30
PB42	procura pelo batente também na abertura: quando activado, o motor pára apenas quando bater no batente de abertura		• 000: O motor pára no ponto memorizado • 001: O motor pára no batente de abertura	30
PB43	Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos		• 000: "soft start" desactivada • 001: "soft start" activada	30
PB44	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se > 0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela deteção de um obstáculo durante a abertura		• 000: inversão completa na deteção de um obstáculo • >000: duração da inversão na deteção de um obstáculo (1seg.....10seg.)	30
PB45	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se > 0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela deteção de um obstáculo durante o fecho		• 000: inversão completa na deteção de um obstáculo • >000: duração da inversão na deteção de um obstáculo (1seg.....10seg.)	30
PB46	Desbloqueio manual facilitado: Se≠0, depois de detectar o ponto de bloqueio, o motor inverte por um breve tempo para liberar a pressão sobre ele e, assim, facilitar o desbloqueio manual. O valor do parâmetro mostra o comprimento da inversão. Se=0 função desactivada		• 000: Desbloqueio manual facilitado desactivado • >000: Desbloqueio manual facilitado activado com tempo de: (1x25ms.....10x25ms)	30
PB47	Parâmetro não utilizado			
PB48	Parâmetro não utilizado			
PB49	Parâmetro não utilizado			
PB50	Parâmetro não utilizado			

SPIS TRESCI

WSTEP	56
1 ZGODNOSC PRODUKTU	56
2 OSTRZEZENIA DOTYCZACE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZENSTW.....	56
3 DOSTEPNE MODELE I ZAWARTOSC OPAKOWANIA.....	57
4 INSTRUKCJE MONTAZU I UZYTKOWANIA.....	57
4.1 Dane techniczne	57
4.2 Transport.....	57
4.3 Instalacja, montaz	57
5 PODLACZENIE I PROGRAMOWANIE	58
5.1 Okablowanie i podlaczenie zacisków.....	58
5.2 Standardowe programowanie centrali silnika	59
5.3 Programowanie zaawansowane	61
6 ODBLOKOWANIE I STEROWANIE RECZNE	61
7 ODDANIE DO EKSPLOATACJI	61
7.1 Testowanie instalacji	62
8 KONSERWACJA	62
8.1 Utylizacja produktu	63

WSTEP

CEL PREZENTOWANEJ INSTRUKCJI

Niniejsza instrukcja została opracowana przez producenta i stanowi część integralną produktu. Zawarte w niej wytyczne skierowane są do instalatorów odpowiednio przygotowanych i wykwalifikowanych. Producent zaleca uważne zapoznanie się z niniejszą instrukcją i jej zachowanie w celu korzystania z niej w przyszłości.

W rozdziale 2: "Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw" i w rozdziale 4: "Instrukcja montażu" zawarte są informacje świadczące, iż **DEA** System oferuje produkt spełniający Zasadnicze Wymogi Bezpieczeństwa określone w Dyrektywie o Maszynach (Dyrektywa Europejska 2006/42/CE).

Zaleca się uważne przeczytanie w/w rozdziałów, gdyż zawiera on ważne wskazówki dotyczące bezpiecznej instalacji, montażu, użytkowania i konserwacji oraz istotne ostrzeżenia dotyczące niebezpieczeństw, które mogą zaistnieć pomimo zastosowania opisanych wskazówek.

Produkt winien stanowić integralną część kompletnych systemów zamykania, do których odnosi się odpowiednie wytyczne ustawodawcze. Rozdział 7 "Oddanie do eksploatacji" zawiera niektóre użyteczne wskazówki pozwalające na respektowanie Zasadniczych Wymogów Bezpieczeństwa dla poszczególnych typów systemów zamykania.

1 ZGODNOSC PRODUKTU

GEKO jest produktem posiadającym certyfikat CE. **DEA** System gwarantuje zgodność produktu z Dyrektywami Europejskimi: 2006/42/CE dotyczące "bezpieczeństwa maszyn", 2004/108/CE "zgodności elektromagnetycznej" oraz 2006/95/CE dotyczących "urządzeń elektrycznych o niskim napięciu": patrz **Deklaracja Zgodności**.

2 OSTRZEZENIA DOTYCZACE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZENSTW

Producent zaleca uważne zapoznanie się z niniejszym rozdziałem; nie respektowanie poniższych ostrzeżeń może spowodować powstanie niebezpiecznych sytuacji.

⚠ **UWAGA** Używanie produktu w niewłaściwych warunkach i do innych celów, nie przewidzianych przez producenta, może powodować sytuacje niebezpieczne; w związku z tym zaleca się przestrzeganie warunków przedstawionych w niniejszej instrukcji.

⚠ **UWAGA DEA** System przypomina, że wybór, wykorzystanie i montaż wszystkich urządzeń i akcesoriów, stanowiących pełny system automatyzacji powinien odbywać się w zgodności z Dyrektywami Europejskimi: 2006/42/CE (Dyrektywa o Maszynach), 2004/108/CE (dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej), 2006/95/CE (dotycząca urządzeń elektrycznych zasilanych niskim napięciem). We wszystkich krajach nie będących członkami Unii Europejskiej, obok obowiązujących norm krajowych, zaleca się także respektowanie przepisów zawartych w wymienionych dyrektywach; ich przestrzeganie gwarantuje zadowalający poziom bezpieczeństwa.

⚠ **UWAGA** W żadnym wypadku nie należy używać produktu w środowisku zagrożonym wybuchem. W żadnym wypadku nie należy również używać produktu w warunkach mogących powodować uszkodzenie poszczególnych elementów produktu.

⚠ **UWAGA** Którekolwiek z działań związanych z montażem, konserwacją, czyszczeniem lub naprawą całego systemu zamykania winny być wykonywane wyłącznie przez osoby wykwalifikowane; wszelkie wskazane czynności należy wykonywać przy odłączonym zasilaniu elektrycznym oraz należy przestrzegać skrupulatnie wszystkich norm dotyczących urządzeń elektrycznych, obowiązujących w kraju, w którym dokonuje się automatyzacji bramy.

⚠ **UWAGA** Wykorzystywanie części zamiennych innych niż te wskazane przez **DEA** System i/lub montaż niepoprawny, mogą powodować sytuacje niebezpieczne dla ludzi, zwierząt i przedmiotów materialnych, a także wpływać na wadliwe funkcjonowanie urządzenia; zaleca się stosowanie części zamiennych oryginalnych, wskazanych przez **DEA** System i przestrzeganie instrukcji montażu.

⚠ UWAGA Bledna ocena sily uderzeniowej moze powodowac powazne szkody dla ludzi, zwierzat i przedmiotow materialnych. **DEA** System przypomina, ze instalator powinien zweryfikowac czy taka sila, ktorej pomiaru dokonuje sie tak jak nakazuje norma EN 12245, w rzeczywistosci nie przekracza limitow przewidzianych przez norme EN 12453.

⚠ UWAGA Ewentualne zewnetrzne urzadzenia bezpieczenstwa, zainstalowane w celu respektowania limitow sily uderzeniowej, musza byc zgodne z norma EN 12978.

♻ UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2002/96/CE dotyczacych utylizacji odpadow urzadzen elektrycznych i elektronicznych (RAEE), ten produkt elektryczny nie moze byc traktowany jako odpad miejski mieszanym. Prosi sie o utylizacje produktu, zanoszac go do lokalnych punktow odbioru odpadow miejskich w celu ich odpowiedniego zagospodarowania.

3 DOSTĘPNE MODELE I ZAWARTOŚĆ OPAKOWANIA

GEKO jest siłownikiem do automatyzacji bram i drzwi średnich i małych rozmiarów. Do jego podstawowych elementów składowych zalicza się:

-siłownik

-centralę sterującą programowaną (regulacja siły, prędkości, drogi ruchu siłownika, itp.) posiadającą odbiornik radiowy 433,92 MHz, wbudowany w płytke centrali.

Zaleca się sprawdzenie zawartości opakowania z zaprezentowanym na Rys. 1 wykazem elementów składowych opakowania.

4 INSTRUKCJE MONTAŻU I UŻYTKOWANIA

4.1 Dane techniczne

Patrz tabela "DANE TECHNICZNE"

4.2 Transport

GEKO jest zawsze dostarczany w kartonowych pudełkach, co winno gwarantować właściwą ochronę produktu. Zaleca się jednak uważne zapoznanie się ze wszystkimi wskazówkami umieszczonymi na pudełku, które dotyczą sposobu magazynowania i obchodzenia się z siłownikiem.

4.3 Instalacja i montaż

W celu prawidłowego montażu produktu ważne jest aby:

- sprawdzić czy brama spełnia wymogi obowiązujących norm i przepisów a następnie sporządzić kompletny projekt zainstalowania automatyki;
- sprawdzić czy brama porusza się lekko, bez oporów przy zamykaniu i otwieraniu;
- wybrać miejsce montażu które zapewni bezpieczną obsługę ręczną siłownika;
- sprawdzić czy wymiary siłownika są zgodne z obszarem wybranym do montażu (Rys. 2);
- upewnić się czy miejsce dla otwarcia siłownika jest wystarczające (Rys. 3).
- użyć wykresu długość/wysokość oraz wartości podanych wymiarów montażowych (Rys. 4) wybierając otwarcie **na 90°** (Rys. 4.b) lub **na 120°** (Rys. 4.c).

Tabela "DOSTĘPNE MODELE"

Artykuł	Opis
GEKO	-N°1 siłownik z centralą sterującą NET24
GEKO KIT	-N°1 siłownik z centralą sterującą NET24 -N°1 siłownik bez centrali sterującej -N°1 komplet fotokomórek -N°1 lampa ostrzegawcza z anteną -N°2 nadajniki TR2 -N°1 para ramion aluminiowych łamanych
GEKO KIT/BUS	-N°1 siłownik z centralą sterującą NET24/BUS -N°1 siłownik bez centrali sterującej -N°1 komplet fotokomórek BUS -N°1 lampa ostrzegawcza z anteną -N°2 nadajniki TR2 -N°1 para ramion aluminiowych łamanych
GEKO/2	-N°1 siłownik z centralą sterującą NET24 -N°1 siłownik bez centrali sterującej

Tabela "AKCESORIA"




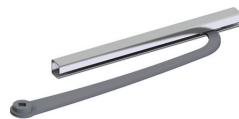
Artykuł Codice	Opis	
GEKO/SF		Linka odblokowania do GEKO
BAT		Zestaw akumulatorów na 24V
GEKO/BA		Ramię łamane aluminiowe
GEKO/BS		Ramię ślizgowe

Tabela "DANE TECHNICZNE"

	GEKO
Zasilanie (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Zasilanie siłownika (V)	24 V ===
Moc pobierana (W)	80 W
Cykl pracy	30%
Moment rozruchowy (Nm)	180 Nm
Maksymalna długość skrzydła (m)	2 m
Maksymalna waga skrzydła (kg)	240 Kg
Waga produktu w opakowaniu (kg)	12 Kg
Zakres temperatur pracy (°C)	-20÷60
Czas otwarcia 90°(s)	10÷16
Stopień ochrony	IP44



Po zdefiniowaniu i wybraniu odpowiednich parametrów, przystąpić do montażu:

- przymocować blachę montażową do słupka, używając śrub i kołków odpowiednich do typu powierzchni i materiału (Rys. 5);
- przymocować proste ramię używając odpowiedniej śruby i podkładki (Rys. 6);
- umieścić siłownik w blasze montażowej i przymocować za pomocą śrub i nakrętek (Rys. 7);
- zamontować cięgno z pozostałymi elementami ramienia przy pomocy sworzni z segerami znajdującymi się w zestawie (Rys. 8);
- przyspawać cięgno do bramy lub zamocować przy pomocy odpowiednich do typu materiału skrzydła śrub;

Odblokowanie siłownika

Podnieść klapkę pokrywy (Rys. 9.a) i włożyć klucz od odblokowania, kręcić zgodnie ze wskazówkami zegara do momentu zablokowania (Rys. 9.b).

Montaż i regulacja mechanicznych wyłączników krańcowych

- odblokuj siłownik;
- poruszaj skrzydłem, aż do pozycji kompletnego otwarcia. Ustaw wyłącznik mechaniczny w miejscu gdzie ma się zatrzymać skrzydło i przykręć go dostarczonymi śrubkami (Rys. 10). Jeśli to niezbędne można zamocować drugi wyłącznik mechaniczny na zamykaniu. W tym przypadku kierować się należy poprzednimi wskazówkami, poruszając skrzydło do pozycji zamknięcia i zamocować wyłącznik za pomocą śrubek;
- powtórz poprzednie kroki dla drugiego skrzydła;
- zabezpiecz ramię za pomocą osłony ochronnej przykręcając ją śrubkami znajdującymi się w zestawie (Rys. 10).

5 PODŁĄCZENIE I PROGRAMOWANIE

⚠ UWAGA W celu zagwarantowania bezpieczeństwa elektrycznego odseparować (minimum 4 mm w powietrzu lub 1 mm poprzez izolację) przewód zasilający na 230 V od tych o bardzo niskim napięciu bezpieczeństwa (zasilanie siłowników, elektrozamek, antena, zasilanie dodatkowe), przymocowując je ewentualnie za pomocą posiadanych obrczy lub skrzynki zaciskowej.

⚠ UWAGA W celu podłączenia enkodera do centrali sterującej, używać tylko i wyłącznie przewodu o wym. 3x0,22mm².

5.1 Okablowanie i podłączenie zacisków

- zdejmij obudowę siłownika żeby mieć dostęp do centrali sterującej;
- wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w **tabeli nr.1** i **schematów ze str. 66**.

Tabela nr. 1 "podłączenie zacisków"

1-2	22 V ~	Wejście zasilania 22 V ~
3-4	24VBatt	Wejście zasilania 24 V === z baterii (uwaga na polaryzację)
5-6		Wyjście siłownika nr. 1 (pierwszy siłownik zaczyna otwieranie)
7-8		Wyjście siłownika nr. 2 (drugi siłownik zaczyna otwieranie)
9-10		Wyjście 24 V === max 5 W dla światła ostrzegawczego otwarcia bramy (jeśli P041=0) lub światła grzeźnościowego (jeśli P041=1)
11-12		Wyjście elektrozaczełu max 1, art. 110
13-14		Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
15-16	15 - Com	Input 5. Nie używane.
	16 - N.O.	
17-18	17 - Com	Input 4 PED. Jeśli jest aktywowane otwiera się tylko silnik nr. 1.
	18 - N.O.	
19-20	19 - Com	Input 3 STOP. W przypadku aktywacji blokuje ruch bramy w każdym momencie. Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.
	20 - N.C.	
21-22	21 - Com	Input 2 PHOTO. W przypadku zadziałania fotokomórki powoduje zmianę kierunku ruchu bramy tylko przy zamykaniu, lub odwraca ruch bramy przy zamykaniu i blokuje go przy otwieraniu (jeśli P040=001. Jeżeli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.
	22 - N.C.	
23-24	23 - Com	Input 1 START. W przypadku aktywacji powoduje otwarcie lub zamknięcie. Może działać zarówno w trybie "szybki nawrót" P25=0) jak i w trybie "krok po kroku" (P25=1).
	24 - N.O.	
25		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej
26		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej
27-28	+24VAUX	+24 V === zasilanie akcesoriów max 200mA
29-30	DEA_NET	Wejście sieci DEA_NET (nie używane)
CON 1		Zasilanie 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
CON 2		Wejście encodera dla siłownika 2
CON 3		Wejście zasilania dla siłownika 2
J5 - J9		Wybór rodzaju siłownika z lub bez encodera: •Poz "A" = siłownika z encoderm (P.021=0 patrz "tabela parametry") •Poz "B" = siłownika bez encodera (P.021=1 patrz "tabela parametry")

5.2 Standardowe programowanie centrali silnika

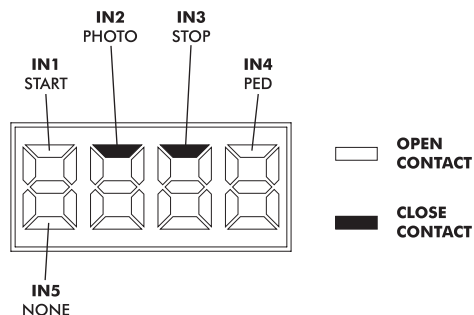
1 Zasilanie

Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy "r ES-", "TYPE", "- 00-" a następnie "----"



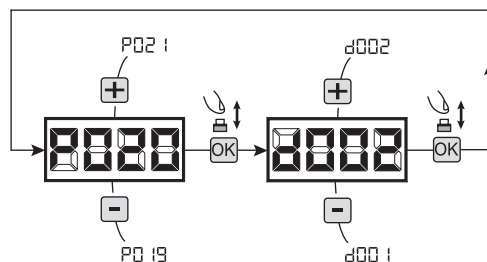
2 Komunikaty pracy napędu

1. naciśnij przycisk **OK**;
2. Sprawdź czy na wyświetlaczu pokazane są prawidłowe stany wyjść.



3 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

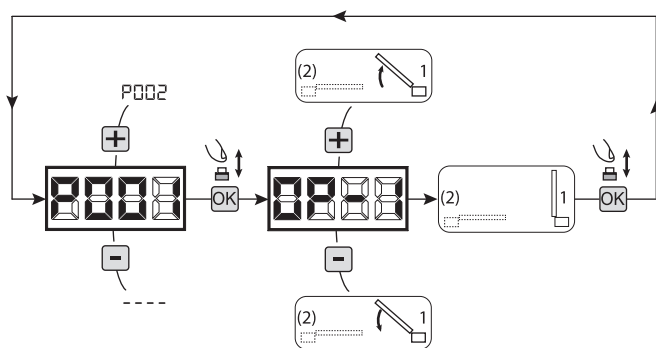
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P020;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Naciskając przycisk **+** / **-**, ustaw:
 - d001=dla 1 siłownika;
 - d002=dla 2 siłowników;
4. Zatwierdź przyciskiem **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P020).



4 Programowanie drogi poruszania się siłowników

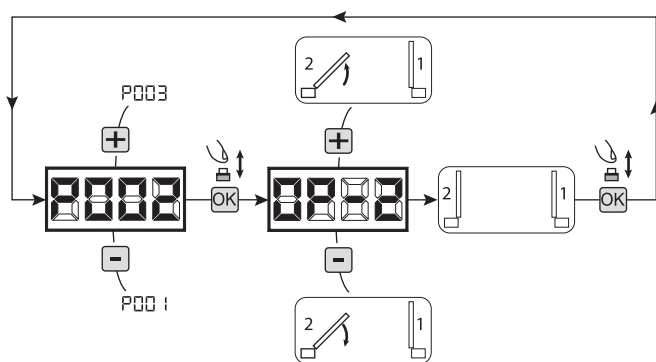
4.1 Ustawienie skrzydła 1

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P001;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Naciskając przycisk **+** (otwórz) i **-** (zamknij) (jeśli to nie nastąpi trzeba zamienić miejscami dwa przewody wychodzące z siłownika 1), ustawić skrzydło nr. 1 w pozycji całkowitego otwarcia;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P001).



4.2 Ustawienie skrzydła 2 (tylko dla 2 siłowników)

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P002;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Naciskając przycisk **+** (otwórz) i **-** (zamknij) (jeśli to nie nastąpi trzeba zamienić miejscami dwa przewody wychodzące z siłownika 1), ustawić skrzydło nr. 2 w pozycji całkowitego otwarcia;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P002).



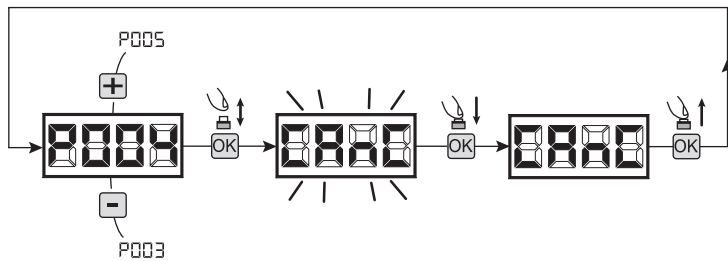
5.3 Programowanie zaawansowane

Poniżej zostały dodane niektóre procedury programowania zarządzania pamięcią odbiornika i zaawansowana konfiguracja wejść.

1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

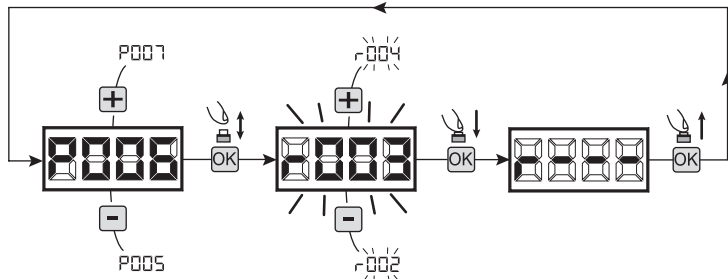
1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P004;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "PRL" przyciśnij **OK** na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać;
5. Wszystkie zaprogramowane nadajniki zostały wykasowane (wyświetlacz pokazuje ponownie P004).



1.2 Jak wyszukać i wykasować nadajnik

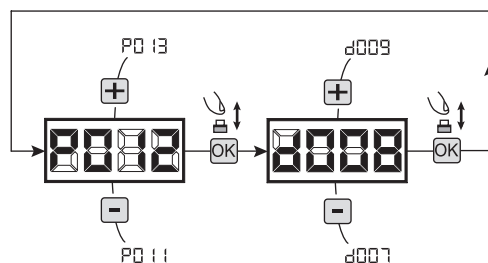
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Przez naciskanie na **+** / **-** wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. r 003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r 003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie **OK** na kilka sekund;
5. Zwolnij przycisk **OK** kiedy na wyświetlaczu pojawi się symbol "r ---";
6. Wybrany nadajnik został wykasowany, (wyświetlacz pokazuje ponownie P006).



2 Konfiguracja wejść

W przypadku gdy instalacja wymaga innych poleceń i/lub dodatkowych, w stosunku do standardu opisanego na schemacie ze str. 66, jest możliwe skonfigurowanie pojedynczych wejść dla żądanej funkcji (np. START, FOTOKOMÓRKI, itd.).

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się parametru odpowiadającemu odpowiedniemu wejściu:
 - P010=dla INPUT 1;
 - P011=dla INPUT 2;
 - P012=dla INPUT 3;
 - P013=dla INPUT 4;
 - P014=dla INPUT 5;
2. Przyciśnij **OK** aby wejść w parametr (np. P012);
3. Przez naciskanie na **+** / **-** ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (**patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 64**);
4. Zatwierdzić wybór naciskając **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P012).
5. Wykonać nowe podłączenie do nowo zakodowanego wejścia.



6 ODBLOKOWANIE I STEROWANIE RĘCZNE

W przypadku anomalii instalacji lub po prostu NONEu prądu, odblokować siłownik (Rys. 9) i ręcznie otworzyć/zamknąć skrzydło.

Znajomość działania mechanizmu odblokowania jest ważna dla wszystkich użytkowników, gdyż zwłaszcza w nagłych przypadkach NONE natychmiastowego odblokowania urządzenia może spowodować niebezpieczne sytuacje.

UWAGA Skuteczność i bezpieczeństwo manewru ręcznego automatyki jest zagwarantowana przez DEA System tylko i wyłącznie jeśli urządzenie zostało poprawnie zamontowane oraz przy zastosowaniu oryginalnych akcesoriów.

7 ODDANIE DO EKSPLOATACJI

Etap oddania do eksploatacji jest bardzo ważny w zagwarantowaniu bezpieczeństwa urządzenia oraz zastosowaniu się do przepisów i regulacji prawnych, w szczególności wszystkich wymogów normy EN12445, która określa metody testowania które mają na celu sprawdzenie automatyki do bram.

DEA System zwraca uwagę na fakt, że którekolwiek z działań związanych z montażem, konserwacją, czyszczeniem lub naprawą całego systemu zamykania winny być wykonywane wyłącznie przez osoby wykwalifikowane, które biorą na siebie całą odpowiedzialność za ryzyko mogące zaistnieć przy przeprowadzaniu prób;



7.1. Testowanie instalacji

Testowanie jest operacją niezbędną do sprawdzenia działania systemu. **DEA System** zbiorczo pokazuje poprawność testowania w 4 prostych krokach:

- Upewnij się, że wszystko jest zgodne z zaleceniami paragrafu 2 "OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZEŃSTW";
- Przeprowadź próby otwarcia i zamknięcia bramy, aby upewnić się, że ruch skrzydeł jest prawidłowy. Zaleca się aby wykonać wiele prób w celu sprawdzenia czy brama łatwo się porusza i w celu wykrycia ewentualnych wad montażu i regulacji;
- Upewnij się czy wszystkie podłączone urządzenia bezpieczeństwa pracują poprawnie;
- Przeprowadzić pomiar siły zgodnie ze standardami normy EN12445 aby znaleźć optymalne ustawienie, zgodne se standardami normy EN12453.

△ UWAGA Wykorzystywanie części zamiennych innych niż te wskazane przez **DEA System** i/lub montaż niepoprawny, mogą powodować sytuacje niebezpieczne dla ludzi, zwierząt i przedmiotów materialnych, a także wpływać na wadliwe funkcjonowanie urządzenia; zaleca się stosowanie części zamiennych oryginalnych, wskazanych przez **DEA System** i przestrzeganie instrukcji montażu.

8 KONSERWACJA

Należy pamiętać, że właściwa konserwacja zapobiegawcza i regularna kontrola siłowników, gwarantują jego długą żywotność. W tabeli obok wymienione są czynności dotyczące przeglądów/konserwacji. Należy je zaplanować i okresowo zrealizować.

W przypadku awarii należy zapoznać się z tabelą "Przewodnik typowych usterek", w której są przedstawione możliwe przyczyny awarii i możliwości ich usunięcia. W przypadku, gdy zaprezentowane wskazówki są nie wystarczające do rozwiązania zaistniałych problemów, należy skontaktować się z **DEA System**.

TYP DZIAŁANIA	OKRESOWOŚĆ
czyszczenie powierzchni zewnętrznych	6 miesięcy
sprawdzenie dokręcenia śrub	6 miesięcy
kontrola działania odblokowania	6 miesięcy
smarowanie złączy	1 rok

Tabela "PRZEWODNIK TYPOWYCH USZKODZEŃ"

RODZAJ USZKODZENIA	PRAWDOPODOBNA PRZYCZYNA / NAPRAWA
Aktywując komendę otwarcia skrzydło się nie porusza i silnik nie działa.	Siłownik nie jest prawidłowo zasilony energią, skontrolować połączenia; bezpieczniki i przewody zasilające i ewentualnie dokonać wymiany lub naprawy. Sprawdzić również działanie fotokomórek.
Aktywując komendę otwarcia silnik działa, ale skrzydło się nie porusza.	Sprawdzić czy dźwignia blokady jest zamknięta. Skontrolować regulację siły w centrali sterującej.
W czasie otwierania siłownik działa skokowo lub hałaśliwie, zatrzymuje się lub nie rusza.	Skrzydło bramy posiada opory mechaniczne; odblokować siłowniki i sprawdzić miejsca obrotu skrzydła. Moc siłownika jest niewystarczająca dla danego skrzydła bramy; sprawdzić poprawność wyboru modelu siłownika. Uchwyt siłownika lub podstawa mocująca wygina się lub jest przymocowana w sposób niewłaściwy; naprawić je lub wzmocnić.

Tabela "INFORMACJE POJAWIAJĄCE SIĘ NA WYŚWIETLACZU"

INFORMACJE DOTYCZĄCE PRACY NAPĘDU		
Mess.	Opis	
----	Brama zamknięta	
JL	Brama otwarta	
OPEN	Otwieranie	
CLOS	Zamykanie	
STEP	W trybie krok po kroku, centrala sterująca oczekuje na polecenia po wciśnięciu start	
STOP	Polecenie stop zostało przyjęte	
INFORMACJE DOTYCZĄCE BŁĘDÓW		
Mess.	Opis	Możliwe rozwiązania
Err1 Err2	Poniższe błędy (Err) wskazują, że brama przekroczyła: - (Err1), maksymalną liczbę zwrotów (50) nie wykrywając położenia krańcowego zamknięcia; - (Err2) maksymalną liczbę (4) zadziałania listwy bezpieczeństwa; zostaje wtedy włączony "tryb awaryjny": Centrala automatycznie spowalnia ruch silników, poszukując jednocześnie mechanicznych ograniczników ruchu aby zresetować system. Po zakończonej procedurze na centrali pojawia się symbol "----", w tym momencie napęd działa normalnie.	W przypadku niebezpiecznego manewru, gdy brama nie zamknęła się do końca (np. z powodu oporów mechanicznych) należy postępować w następujący sposób: - odłączyć zasilanie, sprawdzić ręcznie czy nie występują tarcia lub nie ma żadnych przeszkód ograniczających ruch bramy; ustawić bramę w pozycji pół otwartej. - podłączyć napięcie a następnie dać impuls start. W tym momencie brama zacznie zamykać się ze spowalnianiem aż do zadziałania wyłącznika krańcowego. Sprawdzić czy brama wykonała pełny manewr. Dokonać ewentualnej modyfikacji zaprogramowanych wartości siły i prędkości zamykania. Jeśli brama nadal nie działa poprawnie należy powtórzyć procedurę zapamiętywania drogi poruszania się siłowników.
Err3	Fotokomórki i/lub inne urządzenia bezpieczeństwa uaktywnione lub uszkodzone.	Sprawdzić poprawność działania wszystkich urządzeń bezpieczeństwa i fotokomórek.
Err4	Możliwe uszkodzenie obwodu zasilania centrali.	Odłączyć i połączyć ponownie zasilanie. Podać impuls START, jeśli błąd się powtórzy wymienić centralę sterującą.
Err7	NONE ruchu silnika.	Upewnić się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. Sprawdzić czy zworki J5 i J9 są w pozycji pokazanej na schemacie (str. 66). Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą.

8.1. Utylizacja produktu

GEKO składa się z różnych rodzajów materiałów, niektóre z nich mogą zostać ponownie wykorzystane (przewody elektryczne, tworzywo sztuczne, aluminium itd.), pozostałe będą poddane procesowi utylizacji odpadów (jak np. płyta i komponenty elektroniczne).

Jak postępować:

1. Odłączyć automatykę od sieci elektrycznej;
2. Odłączyć i rozmontować wszystkie podłączone akcesoria. Postępować w sposób odwrotny do opisanego w paragrafie "montaż";
3. Odseparować komponenty elektroniczne;
4. Posegregować i przystąpić do utylizacji materiałów składowych stosując się skrupulatnie do obowiązujących w danym kraju norm.



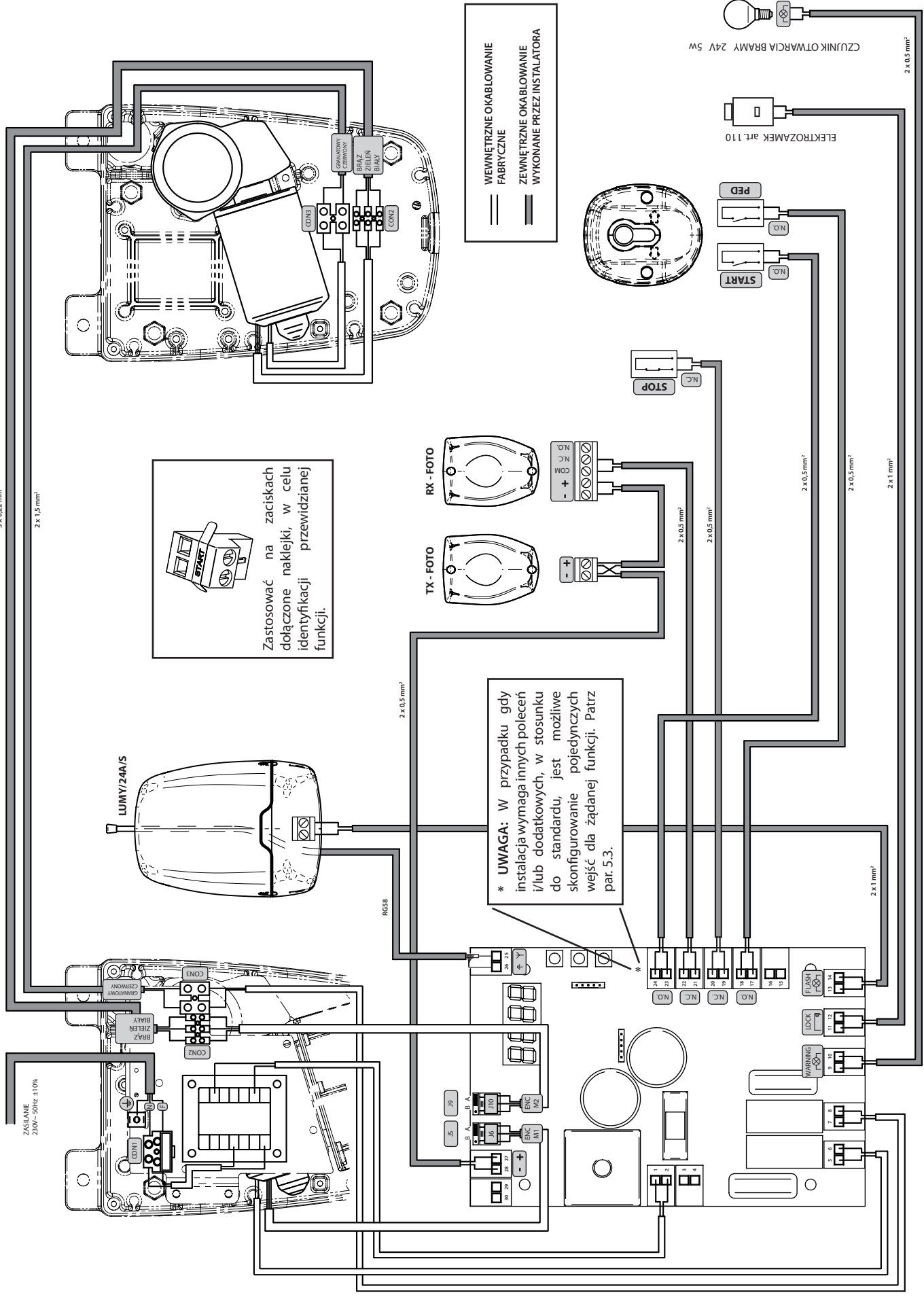
UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2002/96/CE dotyczącymi utylizacji odpadów urządzeń elektrycznych i elektronicznych (RAEE), ten produkt elektryczny nie może być traktowany jako odpad miejski mieszany. Prosi się o utylizację produktu, zanosząc go do lokalnych punktów odbioru odpadów miejskich w celu ich odpowiedniego zagospodarowania.

PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEN
P001	Ustawienie pozycji słownika 1	
P002	Ustawienie pozycji słownika 2	
P003	Zapamiętywanie drogi poruszania się siłowników	
P004	Kasowanie nadajników	
P005	Zapamiętywanie nadajników	
P006	Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika	
P007	Ustawienie parametrów fabrycznych	
P008	Programowanie sieci DEA_NET (aktualnie niedostępny)	

PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEN	USTAWIENIA FABRYCZNYCHNE (dla różnych standardów instalacji)	
			DEF 3 brama skrzydłowa	
P009	INPUT_3 typu wejścia	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN3 typ =czysty styk 001: IN3 wejście listwy rezystancyjnej 8K2 		000 (czysty styk)
P010	Wybór działania INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"> 000: NONE (nie używany) 001: START (start) 002: PED. (funkcja furki) 003: OPEN (otwieranie) 004: CLOSE (zamykanie) 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka.) 006: CLOSE_PM (zamykanie z obecnością człowieka.) 007: PHOTO (fotokomórka) 008: SAFETY (lista bezpieczeństwa) 009: STOP (blokada) 	IN1	001 (START)
P011	Wybór działania INPUT_2		IN2	001 (PHOTO)
P012	Wybór działania INPUT_3		IN3	003 (STOP)
P013	Wybór działania INPUT_4		IN4	002 (PED)
P014	Wybór działania INPUT_5		IN5	000 (NONE)
P015	Umiejscowienie na KANALE 1 odbiorników		CH1	001 (START)
P016	Umiejscowienie na KANALE 2 odbiorników		CH2	000 (NONE)
P017	Umiejscowienie na KANALE 3 odbiorników		CH3	000 (NONE)
P018	Umiejscowienie na KANALE 4 odbiorników		CH4	000 (NONE)
P019	Wybór typu przyjmowanego kodu	<ul style="list-style-type: none"> 000: HCS kod zmienny bazowy 001: HCS kod zmienny pełny 002: kod stały na mikroprzełączniku 		
P020	Wybór liczby siłowników	<ul style="list-style-type: none"> 001: jeden siłownik 002: dwa siłowniki 		002
P021	Wybór działania słownika z lub bez encodera. UWAGA: należy również pamiętać o prawidłowym ustawieniu zwrotek J5 i J9 (patrz "tabela 1") UWAGA: zworki J5, J9 oraz parametr P021 muszą zostać prawidłowo ustawione przed przystąpieniem do procedury programowania	<ul style="list-style-type: none"> 000: słowniki z encoderm 001: słowniki bez encodera 		000

PARAMETR Y DZIAŁANIA				
P022	Regulacja szybkości silowników przy otwieraniu	30%/tot.....100%/tot		000
P023	Regulacja szybkości silowników przy zamykaniu	30%/tot.....100%/tot		000
P024	Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy otwieraniu i zamykaniu	15%/tot.....100%/tot		050
P025	Spowolnienie przy otwieraniu w %	5%/tot.....75%/to		020
P026	Spowolnienie przy zamykaniu w %	5%/tot.....75%/tot		020
P027	Regulacja siły silownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	10%/tot.....50%/tot		030
P028	Regulacja siły silownika 1 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	10%/tot.....50%/tot		030
P029	Regulacja siły silownika 2 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	10%/tot.....50%/tot		030
P030	Regulacja siły silownika 2 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	10%/tot.....50%/tot		030
P031	Regulacja automatycznego czasu zamknięcia (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)	0sek.....255sek		020
P032	Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)	0sek.....255sek		020
P033	Regulacja otwarcia w funkcji furtki	5%/tot.....100%/tot		035
P034	Regulacja czasu wstępnego migania lampy	0sek.....10sek		001
P035	Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy otwieraniu	0sek.....30sek		001
P036	Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy zamykaniu	0sek.....30sek		003
P037	Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamknięcia przez cały czas otwierania i zamykania bramy w trybie automatycznym	• 000: "wspólny" wyłączona • 001: "wspólny" włączona		000
P038	Funkcja dopchnięcia bramy: jeśli jest aktywna to przed rozpoczęciem fazy otwierania dopycha bramę w kierunku zamykania w celu ułatwienia odblokowania elektro-zaczeplu	• 000: "dopchnięcie bramy" wyłączona • 001: "dopchnięcie bramy" włączona		000
P039	Funkcja „szybki nawrót” (otwórz – zamknij - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz – stop - zamknij – stop itd.).	• 000: "szybki nawrót" • 001: "krok po kroku"		000
P040	Działanie fotokomórki: jeśli = 0 fotokomórki są aktywne przy zamykaniu i przy starcie kiedy brama jest zamknięta; jeśli=1 fotokomórki są zawsze aktywne; jeśli=2 fotokomórki są aktywne tylko przy zamykaniu. Jeśli jest aktywna, odwraca kierunek ruchu przy zamykaniu, powoduje zatrzymanie przy otwieraniu, blokuje ruch otwierania kiedy brama jest zamknięta.	• 000: fotokomórki aktywne przy zamykaniu i zamkniętej bramie • 001: fotokomórki zawsze aktywne • 002: fotokomórki aktywne tylko przy zamykaniu		000
P041	Wybór trybu funkcjonowania światła ostrzegawczego "warning": "warning light" jeżeli wartość = 000 służy do lampki kontrolnej stanu otwarcia bramy, ON (włączone) kiedy brama otwarta; OFF (wyłączone) po zakończeniu cyklu zamknięcia; lub światła grzeźnościowego "courtesy light": jeżeli wartość ≠ 000 służy do podłączenia dodatkowego oświetlenia; ON (włączone) przy każdym ruchu bramy; OFF (wyłączone), kiedy silnik się zatrzymuje, wyłącza się z ustawionym opóźnieniem w sek. 1.....255sec.	• 000: "Światło ostrzegawcze" • >000 - opóźnione wyłączenie "światła grzeźnościowe" (1sek.....255sek)		000
P042	Aktywacja poszukiwania pobożeń krańcowych również przy otwieraniu: silowniki zatrzymują się tylko w momencie dotarcia do położenia krańcowego , również przy otwarciu	• 000: zatrzymanie przy otwarciu w zaprogramowanym punkcie • 001: zatrzymanie na otwarciu na położeniu krańcowym		000
P043	Funkcja łagodny start: silowniki przyspieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości	• 001: funkcja łagodny start nieaktywna		001
P044	Działanie przy pojawieniu się przeszkody przy otwieraniu: jeśli=0 brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (w sek.)	• 000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu • >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek)		000
P045	Działanie przy pojawieniu się przeszkody przy zamykaniu: jeśli=0 brama odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (w sek.)	• 000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu • >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek)		000
P046	Funkcja "cofnięcia bramy": jeśli=0, po wykryciu położenia końcowego na zamykaniu, 1 silownik wykonuje krótki nawrót w celu zmniejszenia nacisku na bramę, w związku z czym ułatwia odblokowanie ręczne. Ustawiona wartość wskazuje czas zmiany kierunku ruchu. Jeśli=0 funkcja nieaktywna	• >000: funkcja "cofnięcia bramy" nieaktywna • >000: funkcja "cofnięcia bramy" aktywna z czasem trwania równym: (1x25ms.....10x25ms)		000
P047	Nie używany			
P048	Nie używany			
P049	Nie używany			
P050	Nie używany			





3 x 0.22 mm²

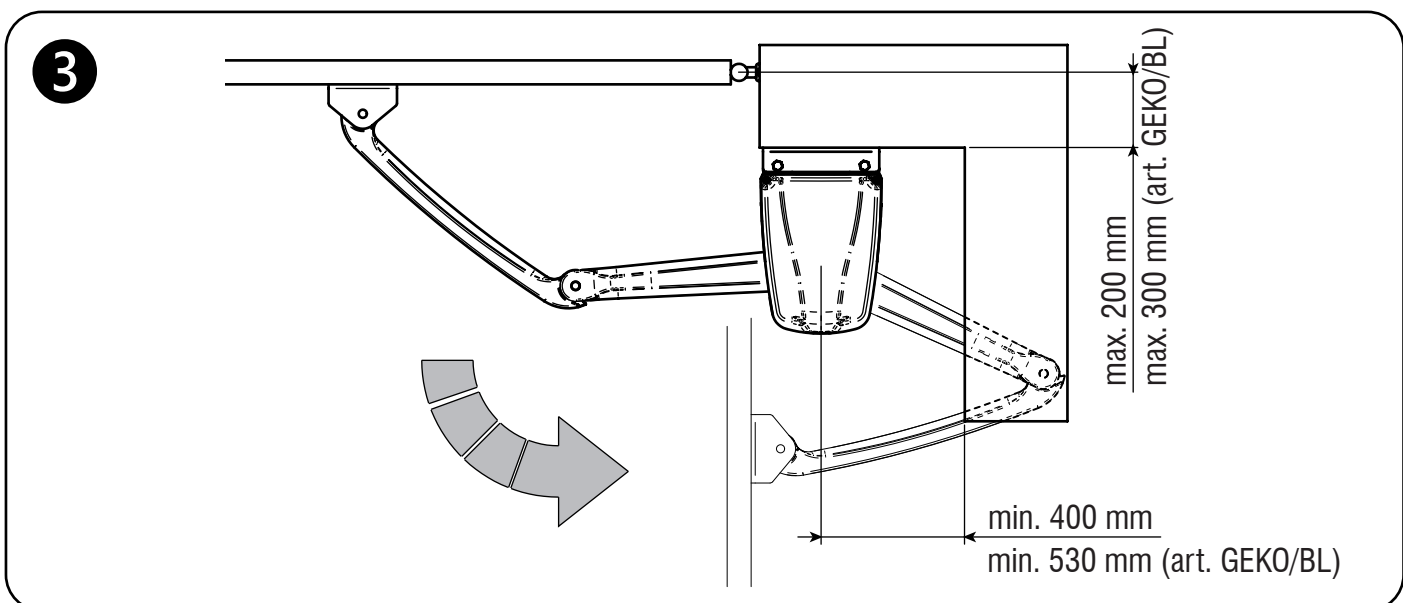
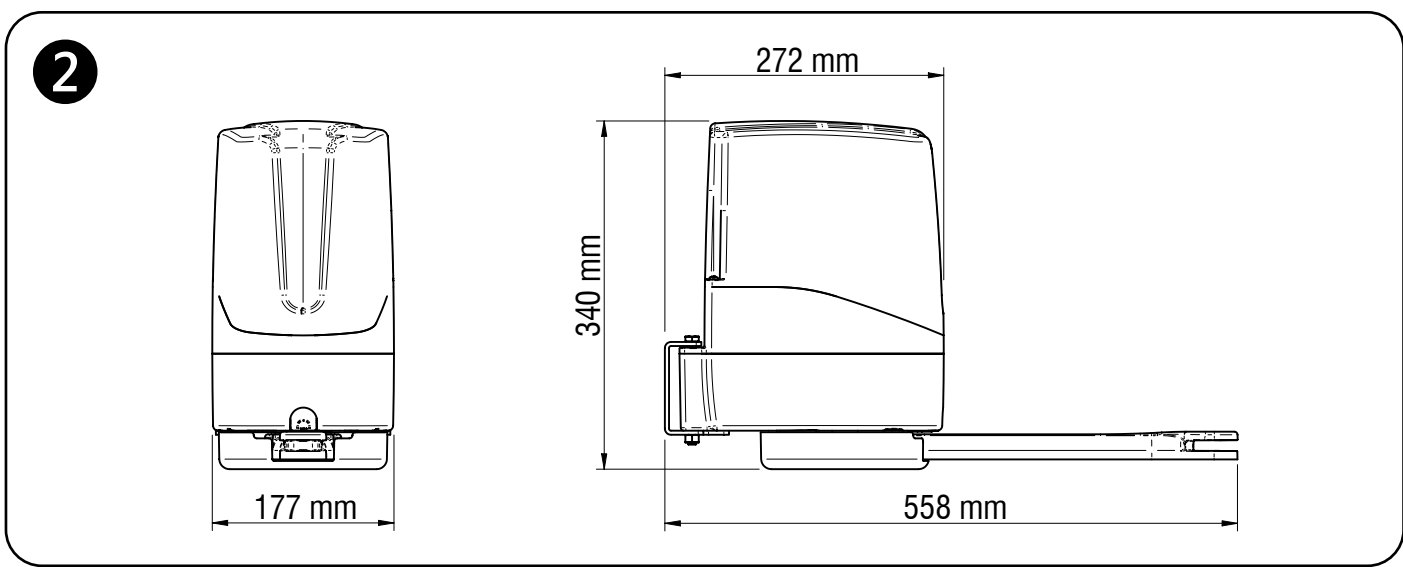
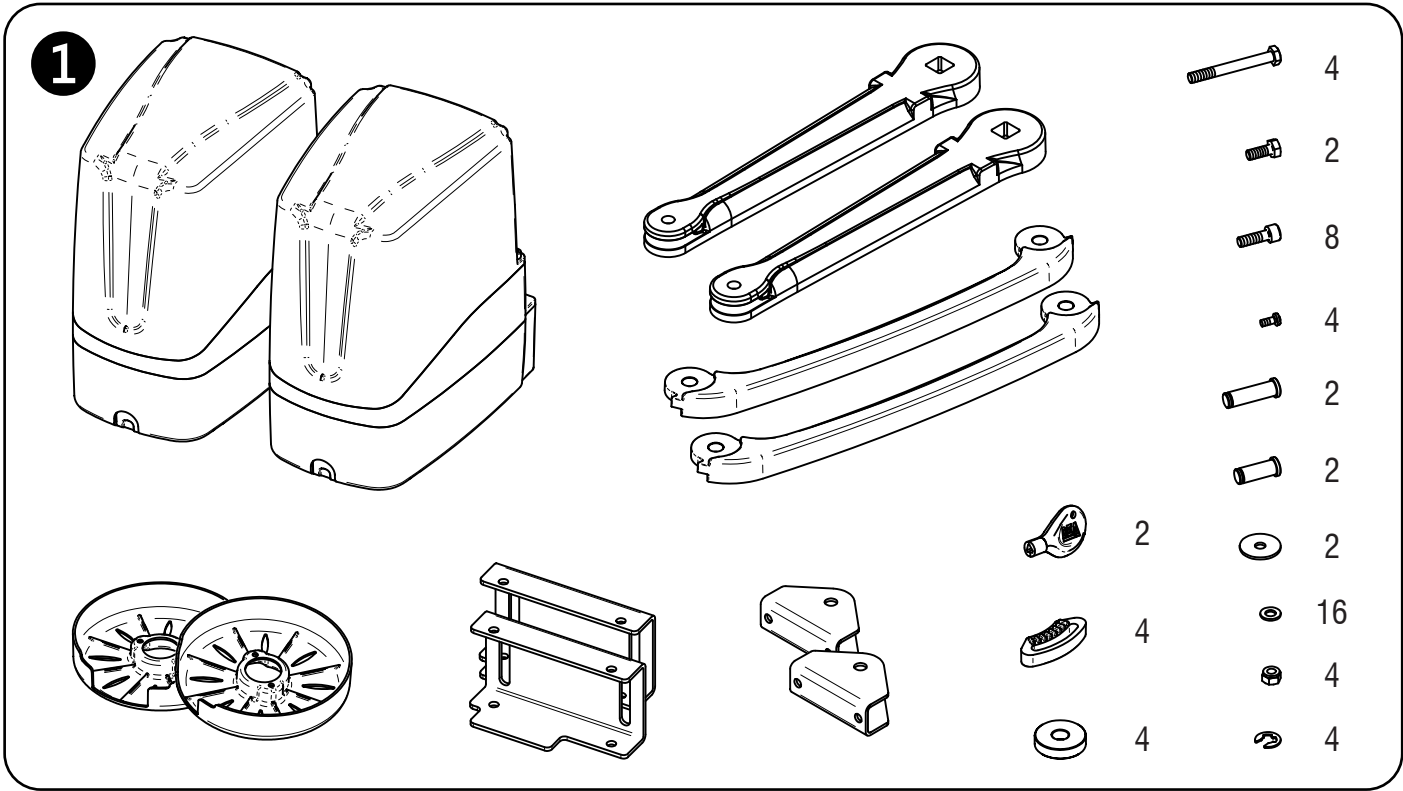
2 x 1.5 mm²

Zastosować na zaciskach dołączone naklejki, w celu identyfikacji przewidzianej funkcji.

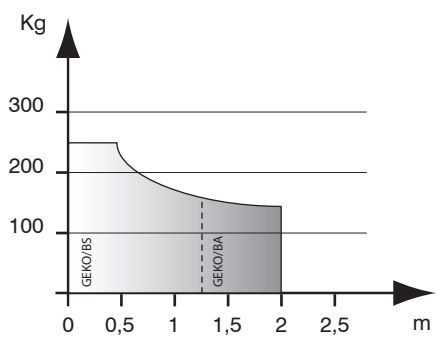
* UWAGA: W przypadku gdy instalacja wymaga innych poleceń i/lub dodatkowych, w stosunku do standardu, jest możliwe skonfigurowanie pojedynczych wejść dla żądanej funkcji. Patrz par. 5.3.

WĘWNETRZNE OKABLOWANIE
FABRYCZNE
ZEWNETRZNE OKABLOWANIE
WYKONANE PRZEZ INSTALATORA

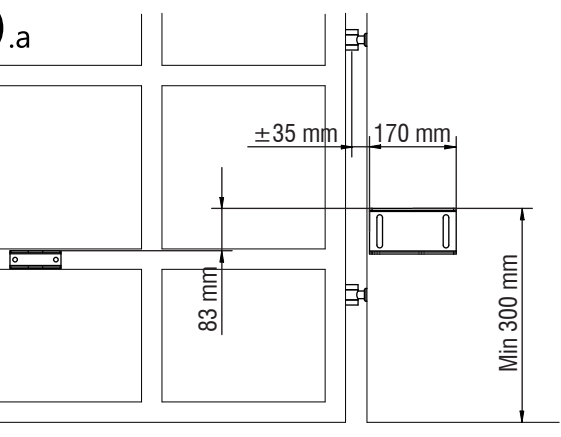
ZASILANIE
230V~50Hz ±10%



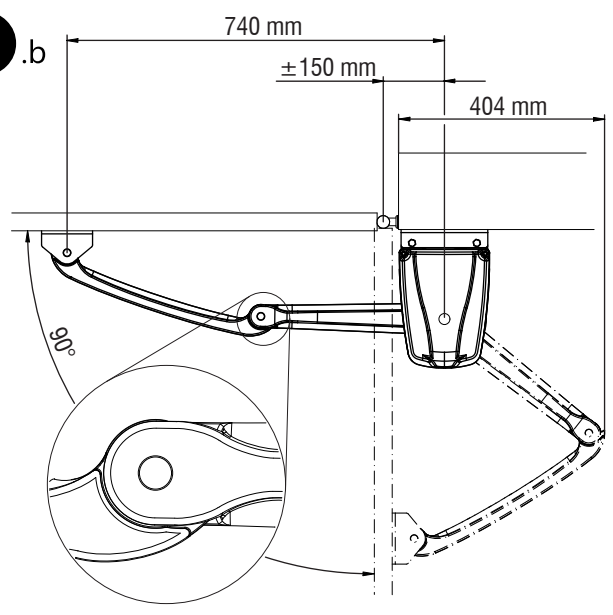
4



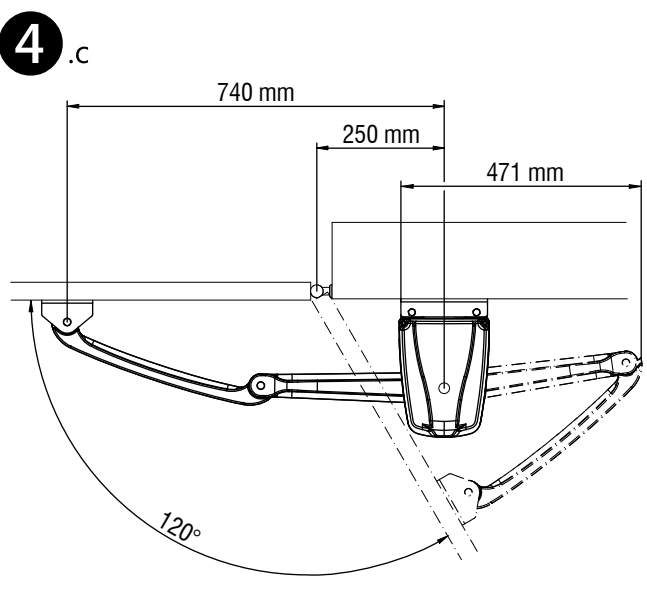
4



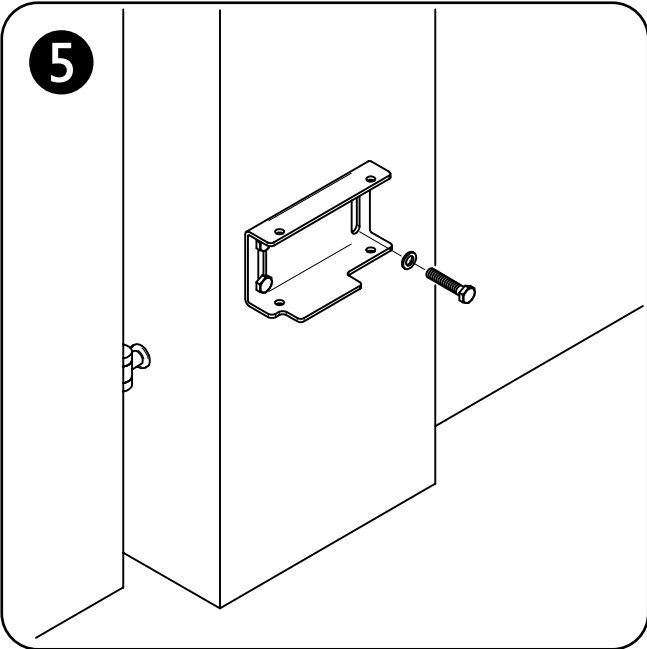
4



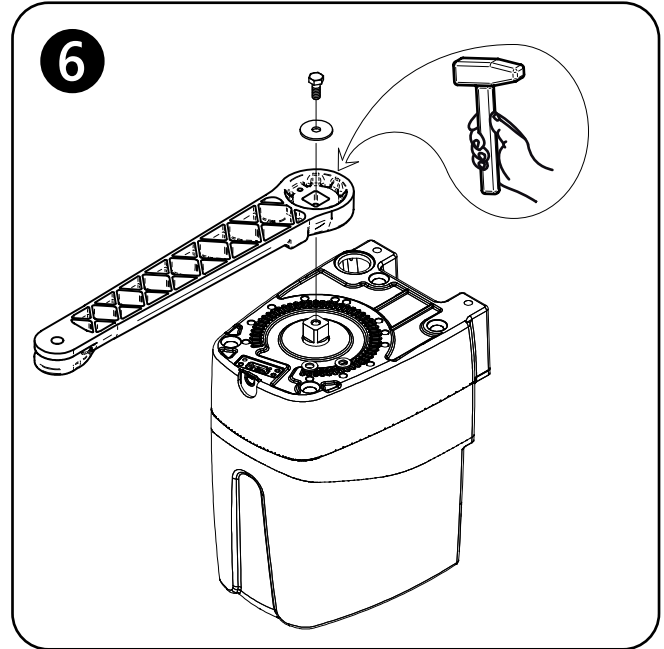
4

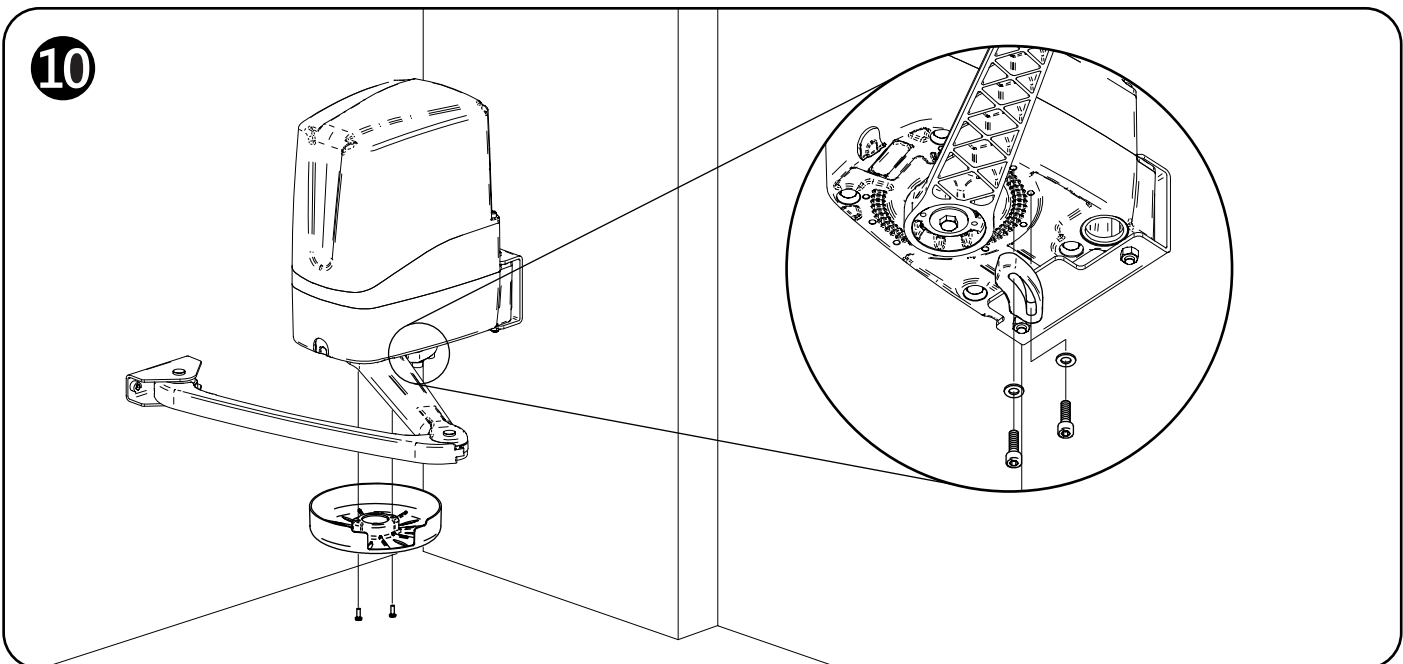
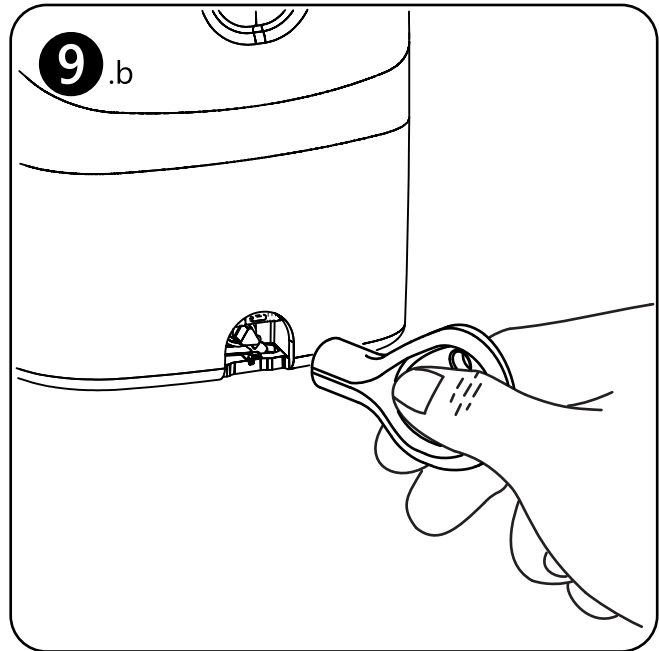
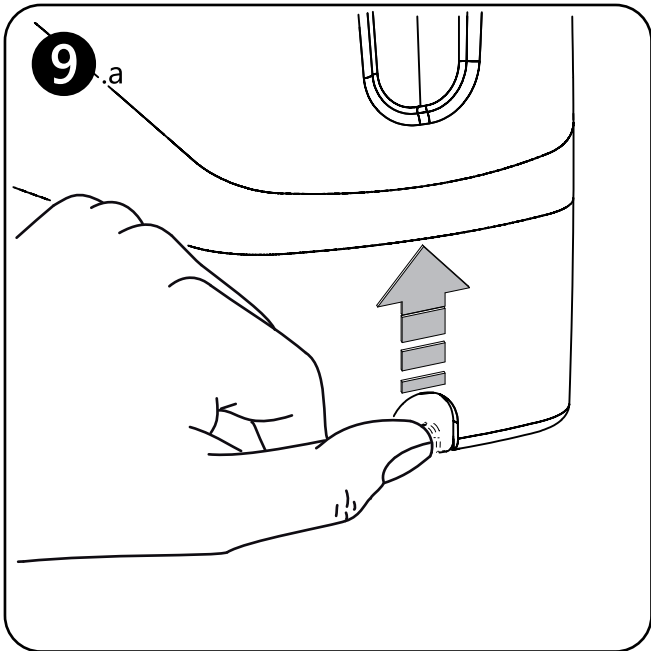
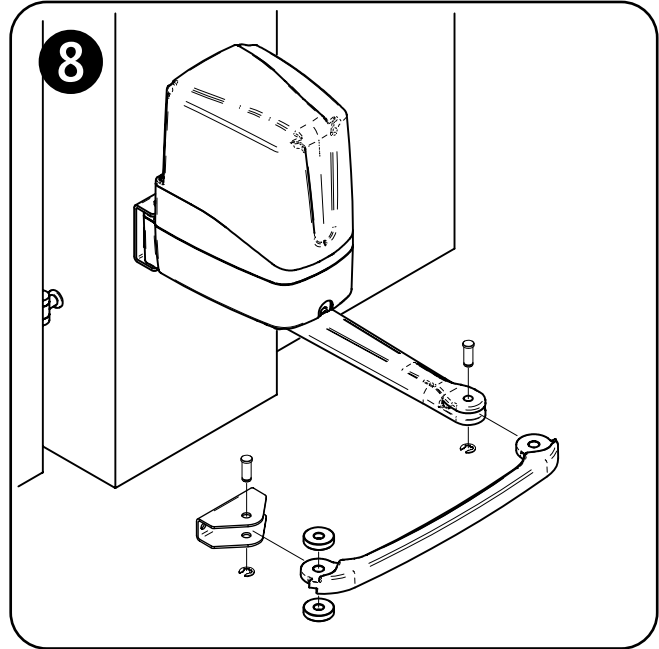
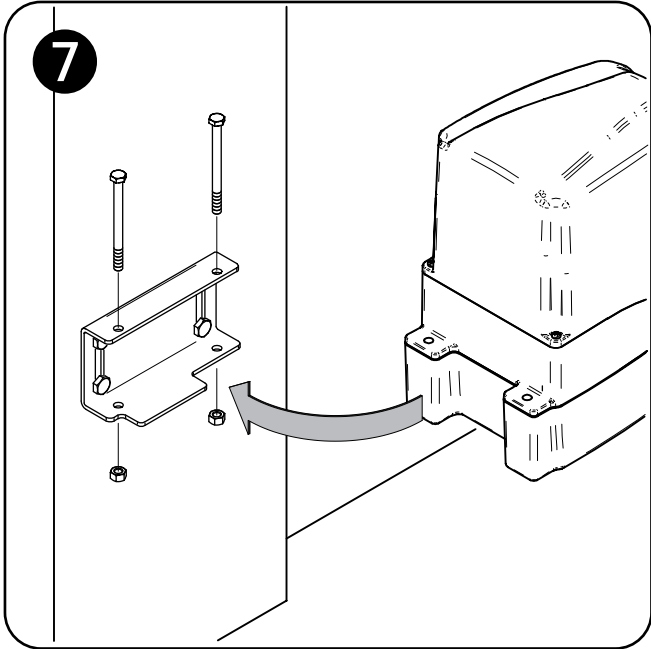


5

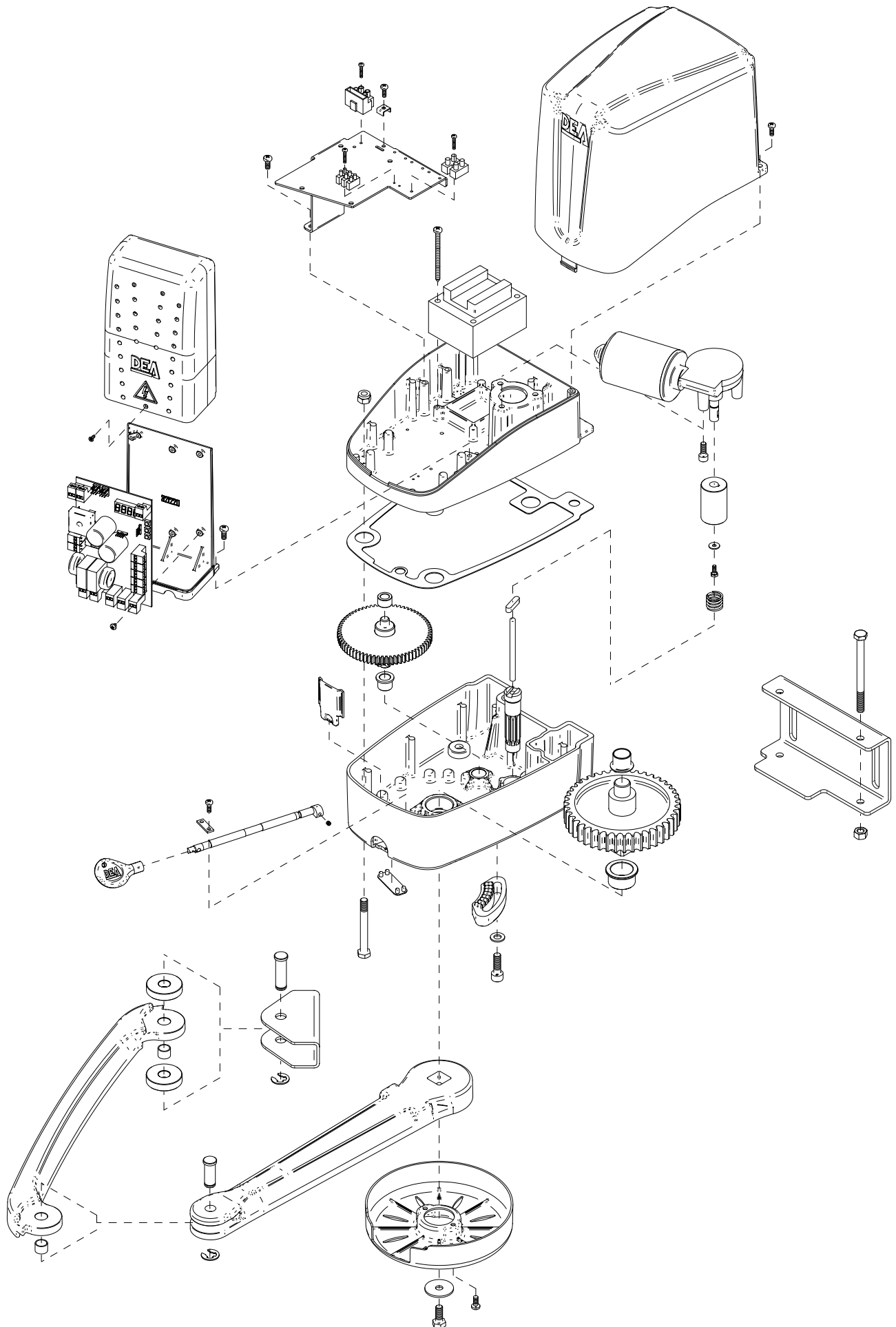


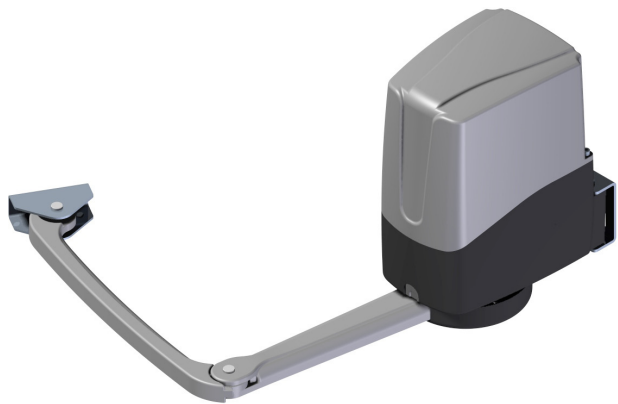
6





Esposo di assemblaggio, Assembly diagram, Schéma de montage, Esquema de montaje, Esquema de montagem, Części zamienne





GEKO

IT

ISTRUZIONI PER L'UTENTE FINALE

Questa guida è espressamente realizzata per gli utenti dell'automatismo; l'installatore ha il compito di consegnarla ed illustrarla ad un responsabile dell'impianto il quale si preoccuperà dell'informazione a tutti gli altri utenti. È importante che queste istruzioni siano conservate e rese facilmente disponibili.

Una buona manutenzione preventiva ed una regolare ispezione al prodotto ne assicurano una lunga durata. Contattare regolarmente l'installatore per la manutenzione programmata ed in caso di guasto.

REGOLE DI SICUREZZA

1. Durante il funzionamento dell'automatismo rimanere sempre ad una adeguata distanza di sicurezza e non toccare alcun elemento.
2. Impedire ai bambini di giocare nelle immediate vicinanze dell'automatismo.
3. Eseguire i controlli e le ispezioni previste nel programma di manutenzione; nel caso di funzionamento anormale non utilizzare l'automatismo.
4. Non smontare parti! Le operazioni di manutenzione e riparazione devono essere eseguite da personale qualificato.
5. Può accadere che l'operazione di sblocco si debba realizzare in situazioni di emergenza! Istruire bene tutti gli utenti sul funzionamento dello sblocco e sull'ubicazione delle chiavi di sblocco.

SBLOCCO DI GEKO

Tutti i modelli di GEKO sono dotati di un dispositivo di sblocco; il cui funzionamento è:

1. Togliere alimentazione elettrica;
2. Sollevare lo sportellino di copertura (Fig. 9.a), inserire la chiave di sblocco e ruotare in senso orario (Fig. 9.b);
3. Il procedimento inverso riporta GEKO in condizioni di lavoro.

ATTENZIONE: Durante l'operazione di sblocco la porta può presentare movimenti incontrollati: prestare la massima attenzione al fine di evitare ogni possibile rischio.

PULIZIA ED ISPEZIONI

L'unica operazione che l'utente può e che deve fare è quella di rimuovere da GEKO foglie, rami e ogni altro detrito che ne ingombri il movimento. Attenzione! Operare sempre in mancanza di tensione!

CONDIZIONI DI GARANZIA

La garanzia sui nostri prodotti è di 24 mesi dalla data di installazione. La garanzia è limitata esclusivamente alla riparazione o sostituzione gratuita dei pezzi riconosciuti difettosi. La garanzia non è valida se i prodotti sono stati manomessi, modificati, installati in modo non corretto o privi di etichetta di identificazione con codice e data di produzione.

EN

INSTRUCTIONS FOR THE FINAL USER

This guide has been prepared for the final users of the automatism; the installer is required to deliver this guide and illustrate its contents to the person in charge of the system. The latter must then provide similar instruction to all the other users. These instructions must be carefully conserved and easily available for consultation when required.

Good preventive maintenance and frequent inspection ensures the long working life of the product. Contact the installer regularly for routine maintenance and in event of anomaly.

SAFETY RULES

1. Always keep a safe distance from the automatism during operation and never touch any moving part.
2. Prevent children from playing near the automatism.
3. Perform the control and inspection operations prescribed in the maintenance schedule and immediately stop using the automatism whenever signs of malfunction are noted.
4. Never disassemble parts of the product! All maintenance and repair operations must be performed only by qualified personnel.
5. The release operation must sometimes be performed in emergencies! All users must be instructed on the use of the release mechanism and the location of the release keys.

GEKO RELEASE MECHANISM

All GEKO models are equipped with a release device which must be operated as follows:

1. Disconnect the power supply;
2. Lift the cover window (Pic. 9a) and, after having inserted the unlocking key, rotate clockwise until it stops (Fig. 9b);
3. The opposite procedure returns GEKO operator to normal working conditions.

WARNING: During this operation gate may present uncontrolled movement: operate with extra care so to avoid any risk.

CLEANING AND INSPECTIONS

The only operation that the user can and must do is to remove branches, leaves, and any other object that might obstruct the gate's free movement. Warning! Always disconnect the power supply whenever performing operations on the gate!

TERMS OF WARRANTY

Our products are covered by warranty for 24 months from the date of installation. Coverage is limited exclusively to the free repair or replacement of parts recognised as defective. Warranty coverage will not be provided whenever the products have been tampered with, modified or installed incorrectly or whenever the identification labels with the respective codes and production dates are missing.

FR

INSTRUCTIONS POUR L'UTILISATEUR FINAL

Ce guide a été réalisé exprès pour les utilisateurs de l'automatisation. L'installateur doit le remettre et le commenter à un responsable de l'installation, qui répercutera l'information à tous les autres utilisateurs. Il est important de garder ces instructions, et elles doivent être facilement accessibles.

Une bonne maintenance préventive et une inspection régulière du produit assure sa longue durée. Contactez l'installateur régulièrement pour la maintenance programmée, et en cas de panne.

RÈGLES DE SÉCURITÉ

1. Pendant le fonctionnement de l'automatisation restez toujours à une certaine distance de sécurité, et ne touchez aucun élément.
2. Empêchez les enfants de jouer dans les alentours immédiats de l'automatisation.
3. Effectuez les vérifications et les inspections prévues dans le programme de maintenance. En cas de fonctionnement anormal, n'utilisez pas l'automatisation.
4. Ne démontez pas les pièces! Les opérations de maintenance et de réparation doivent être exécutées par du personnel qualifié.
5. Il peut arriver que l'opération de déverrouillage doive se dérouler dans des situations d'urgence! Instruisez bien tous les utilisateurs sur le fonctionnement du déverrouillage et sur la position des clés de déverrouillage.

DÉVERROUILLAGE DE GEKO

Tous modèles de GEKO sont équipés d'un dispositif de déverrouillage; le fonctionnement de ce dispositif est illustré ci-après:

1. Couper l'alimentation;
2. Soulevez la trappe de visite (Fig. 9.a) et, après avoir inséré la clef de déverrouillage, tournez dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à son arrêt (Fig. 9.b);
3. Le procédé inverse, ramène GEKO dans ses conditions de travail.

ATTENTION: Pendant l'opération de déverrouillage la porte peut présenter de mouvements incontrôlés: faites beaucoup d'attention au fin d'éviter toutes risques.

NETTOYAGE ET INSPECTIONS

La seule opération que l'utilisateur peut et doit faire est de débarrasser GEKO des feuilles, des brindilles et de tout autre débris qui pourrait entraver sa manœuvre. Attention! Opérez toujours quand la tension est coupée!

CONDITIONS DE GARANTIE

La garantie sur nos produits est de 24 mois à compter de la date d'installation. La garantie concerne exclusivement la réparation ou le remplacement gratuit des pièces qui ont été reconnues défectueuses. La garantie n'est pas valable si les produits ont été manipulés, modifiés, installés d'une manière incorrecte ou débarrassés de leur étiquette d'identification portant leur code et la date de production.





INSTRUCCIONES PARA EL USUARIO FINAL

Esta Guía se ha realizado expresamente para los usuarios del automatismo; el instalador tiene el deber de entregarla y explicarla a un responsable de la instalación quien se preocupará de informar a todos los demás usuarios. Es importante guardar estas instrucciones y que estén siempre disponibles.

Un buen mantenimiento preventivo y una regular inspección del producto aseguran su larga duración. Contactar regularmente al instalador para el mantenimiento programado y en caso de avería.

REGLAS DE SEGURIDAD

1. Durante el funcionamiento del automatismo, situarse siempre a una adecuada distancia de seguridad y no tocar ningún elemento.
2. Impedir que los niños jueguen en las inmediatas cercanías del automatismo.
3. Realizar los controles y las inspecciones previstas en el programa de mantenimiento; si el funcionamiento fuera anormal, no utilizar el automatismo.
4. No desmontar ninguna parte. Las operaciones de mantenimiento y reparación deben efectuarlas personal autorizado.
5. Es posible que la operación de desbloqueo deba realizarse en situaciones de emergencia. Todos los usuarios tienen que estar debidamente instruidos sobre el funcionamiento del desbloqueo y sobre la ubicación de las llaves de desbloqueo.

DESBLOQUEO DE GEKO

Todos los modelos de GEKO incorporan un dispositivo de desbloqueo; el funcionamiento de este dispositivo es el siguiente:

1. Desconectar la alimentación eléctrica;
2. Levantar la puerta de cobertura (Fig. 9.a) y, después de la introducción de la llave de desbloqueo, girarla en el sentido de las agujas del reloj hasta su parada (Fig. 9.b);
3. El procedimiento inverso lleva el GEKO en condiciones de trabajo.

ATENCIÓN: Durante la operación de desbloqueo, la puerta puede presentar movimientos incontrolados: prestar la máxima atención al fin de evitar un posible riesgo.

LIMPIEZA E INSPECCIONES

La única operación que el usuario puede y debe hacer es la de retirar de GEKO las hojas, ramas y otros residuos que impidan sus movimientos. ¡Atención! Estas operaciones deben efectuarse tras haber desconectado el suministro eléctrico.

CONDICIONES DE GARANTÍA

La garantía de nuestros productos dura 24 meses desde la fecha de instalación. La garantía se limita exclusivamente a la reparación o sustitución gratuita de las piezas reconocidas defectuosas. La garantía no es válida si los productos han sido forzados, modificados, instalados incorrectamente o carentes de etiqueta de identificación con código y fecha de producción.



INSTRUÇÕES PARA O UTILIZADOR FINAL

Este guia foi expressamente realizado para os utilizadores do automatismo; o técnico de instalação tem a tarefa de entregá-lo e explicá-lo a um responsável pelo equipamento, que se encarregará pela informação a todos os demais utilizadores. É importante guardar e manter estas instruções de maneira que estejam facilmente disponíveis. Uma boa manutenção preventiva e uma regular inspeção do produto asseguram ao mesmo uma longa durabilidade. Contacte periodicamente o técnico de instalação acerca da manutenção programada e caso haja avarias.

REGRAS DE SEGURANÇA

1. Durante o funcionamento do automatismo permaneça sempre a uma adequada distância de segurança e não toque nenhum dos componentes.
2. Impedra que crianças brinquem nas proximidades do automatismo.
3. Efectue as verificações e as inspeções previstas pelo programa de manutenção; no caso de funcionamento anormal não utilize o automatismo.
4. Não desmonte nenhuma peça! As operações de manutenção e reparação devem ser efectuadas por pessoal qualificado.
5. Pode ser necessário efectuar uma operação de desbloqueio em situações de emergência! Instrua bem todos os utilizadores acerca do funcionamento do desbloqueio e da localização das chaves de desbloqueio.

DESBLOQUEIO DO GEKO

Todos os modelos de GEKO são equipados com dispositivo de desbloqueio; o funcionamento deste dispositivo é o seguinte:

1. Tirar a alimentação eléctrica;
2. Levante a tampa (Fig. 9.a) e depois de inserir a chave para abrir, gire no sentido horário até parar (Fig. 9.b);
3. O procedimento contrário torna a trazer GEKO em condições de trabalho.

ATENÇÃO: Durante a operação de desbloqueio a porta pode ter movimentos incontroláveis: fazer atencã ao fim de evitar todos perigos.

LIMPEZA E INSPECÇÕES

A única operação que o utilizador pode e deve efectuar é retirar do GEKO: folhas, ramos e todos os demais detritos que atrapalhem o seu movimento. Atencã! Realize estas operações com a alimentação eléctrica à máquina desligada!

CONDIÇÕES DE GARANTIA

A garantia dos produtos da DEA System é de 24 meses a partir da data de instalação. Esta garantia é limitada exclusivamente à reparação ou substituição gratuita das peças reconhecidas como defeituosas. Esta garantia não é válida se os produtos tiverem sido alterados, modificados, instalados de maneira não correcta ou estejam sem a etiqueta de identificação que contém o código e a data de produção.



INSTRUKCJE DLA UŻYTKOWNIKA KOŃCOWEGO

Niniejszy przewodnik jest sporządzony dla użytkowników automatyki; instalator ma za zadanie przekazać go osobie odpowiedzialnej za zainstalowaną automatykę oraz przeszkolić ją w zakresie prawidłowej obsługi. Osoba ta powinna przekazać uzyskane informacje pozostałym użytkownikom automatyki. UWAGA: Ważnym jest, dla bezpieczeństwa osób, przestrzegać tej instrukcji i zachować ją by była łatwo dostępna.

Prawidłowe konserwacja i przestrzeganie terminów przeglądów produktu gwarantują jego długi okres użytkowania. W celu planowanych przeglądów oraz napraw, kontaktować się z instalatorem.

ZASADY BEZPIECZEŃSTWA

1. Zaleca się, aby podczas działania automatyki pozostawać zawsze w bezpiecznej odległości oraz nie dotykać ruchomych elementów.
2. Zaleca się, aby osobom które mają ograniczone zdolności ruchu, czucia oraz umysłowe nie pozwalać zbliżyć się do systemu kontrolnego. Zabrania się bawić dzieciom w bliskiej odległości automatyki.
3. Zaleca się, przeprowadzać regularnie kontrole zasygnalizowane w paragrafie "CZYSZCZENIE I PRZEGLĄDY"; w przypadku nieprawidłowego działania nie używać automatyki.
4. Nie wymontowywać części produktu! Działania konserwacyjne i naprawcze muszą być wykonane przez wykwalifikowany personel.
5. Może się zdarzyć, że operację odblokowania trzeba wykonać w sytuacji wyjątkowej! Przeszkolić wszystkich użytkowników w zakresie działania odblokowania oraz poinformować gdzie znajdują się klucze do odblokowania.

ODBLOKOWANIE SIŁOWNIKA GEKO

Dostępne modele siłownika GEKO są wyposażone w urządzenie odblokowujące. W celu odblokowania należy postępować zgodnie z poniższymi wskazówkami:

1. Odłączyć zasilanie elektryczne;
2. Podnieść przykrywkę (rys. 9.a), włożyć klucz odblokowania i przekręcić go zgodnie ze wskazówkami zegara (rys. 9.b);
3. Proces odwrotny przywróci siłownik GEKO do pracy.

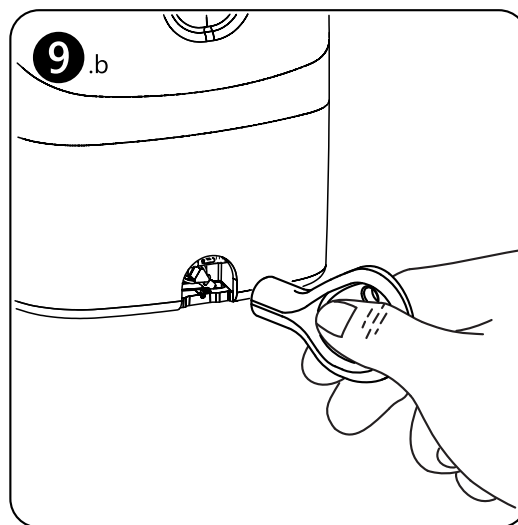
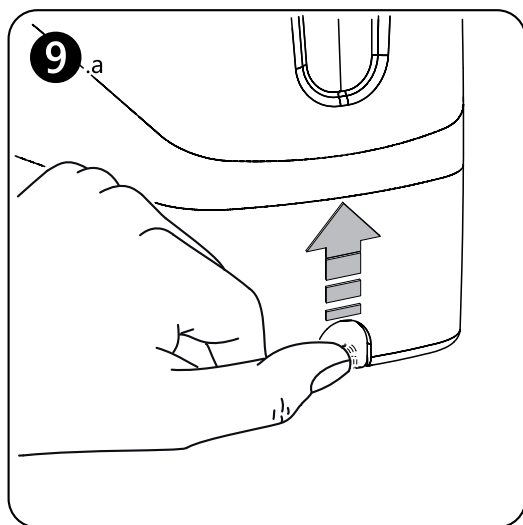
UWAGA: Podczas operacji odblokowania siłownika, skrzydło bramy może się poruszać w sposób niekontrolowany, trzeba na to zwrócić szczególną uwagę w celu wyeliminowania powstania jakiegokolwiek niebezpieczeństwa.

CZYSZCZENIE I PRZEGLĄDY

Jedyna operacja jaką użytkownik powinien wykonać, jest oczyszczenie siłownika GEKO z liści, gałęzi i innych elementów które uniemożliwiają jego prawidłowy ruch. Uwaga! Czyścić zawsze przy odłączonym zasilaniu!

WARUNKI GWARANCJI

Na urządzenia DEA SYSTEM przysługuje 24-miesięczna gwarancja począwszy od dnia montażu. Gwarancja dotyczy tylko i wyłącznie napraw lub bezpłatnej wymiany części wadliwych. Gwarancji nie podlegają uszkodzenia powstałe w wyniku niewłaściwego użytkowania, nieodpowiedniego montażu, zmian konstrukcyjnych dokonanych przez użytkownika oraz gdy nie posiadają etykiety identyfikacyjnej z kodem oraz datą produkcji.







Questo manuale è stato realizzato utilizzando carta ecologica riciclata certificata Ecolabel per contribuire alla salvaguardia dell'ambiente.

This manual was printed using recycled paper certified Ecolabel to help save the environment.

Ce manuel a été réalisé en utilisant du papier recyclé certifié Ecolabel afin de respecter l'environnement.

El manual ha sido fabricado utilizando papel reciclado certificado Ecolabel para preservar el medio ambiente.

Este manual foi impresso com papel reciclado certificado Ecolabel para ajudar a preservar o meio ambiente.

W celu wsparcia ochrony środowiska, niniejszą instrukcję zrealizowaliśmy wykorzystując papier ekologiczny pochodzący z recyklingu i posiadający certyfikat Ecolabel.

DEA[®]