



SWINGO

Automatismo per porte a battente

BREVETTO DEPOSITATO



Organizzazione con Sistema
di Gestione certificato
Company with Management
System certified

ISO 9001:2000



M A N U A L E D ' I N S T A L L A Z I O N E



CERTIFICATO

L'Organismo di Certificazione TÜV Rheinland Italia S.r.l.
certifica, in accordo alle procedure TÜV Rheinland Group, che l'azienda

SESAMO S.r.l.
Strada Gabannone, 8/10
I - 15030 Terruggia (AL)



ha istituito ed attua un sistema di gestione per la qualità
relativo al seguente campo di applicazione:

**Progettazione, fabbricazione e assistenza
di dispositivi per ingressi automatici. EA 17, 18**

Mediante un audit, rapporto N° 1130610, è stata conseguita
dimostrazione che il sistema di gestione per la qualità è conforme alla Norma

UNI EN ISO 9001:2008

Fare riferimento al Manuale della Qualità per
i dettagli sulle esclusioni rispetto ai requisiti della norma.

N° di registrazione del certificato: **39 00 1130610**.

Il presente certificato è valido dal 20/08/2011 al 15/07/2014.

La data di riferimento per le verifiche di sorveglianza annuali è (giorno/mese): 04/06

Milano, li 20/08/2011. Prima Certificazione: 17/10/2006

Spizzoli

Il responsabile della Certificazione
TÜV Rheinland Italia S.r.l., Via E. Mattei, 10 - I - 20010 Pogliano Milanese (MI)



SGQ N° 083A
Membro degli Accordi di
Mutuo Riconoscimento EA, IAF e ILAC
Signatory of EA, IAF and ILAC
Mutual Recognition Agreements

www.tuvitalia.com



Indice

Caratteristiche tecniche	pag.	5
Presdisposizione per installazione automatismo.....	pag.	5
Descrizione automatismo	pag.	5
Dimensioni ed ingombri	pag.	6
Quote fori di fissaggio e passaggio cavi	pag.	6
Montaggio automatismo	pag.	7
Regolazione del finecorsa	pag.	11
Collegamento batteria	pag.	11
Operazioni finali	pag.	11
Collegamento alimentazione	pag.	11
Connessioni elettriche	pag.	11
Selezione numero ante.....	pag.	12
Selezione singola anta Multislave	pag.	12
Selezione doppia anta Master - Slave	pag.	12
Selezione modalità "Bassa Potenza"	pag.	12
Selezione modalità Primo Ingresso	pag.	13
Selezione modalità Antipanico	pag.	13
Selezione funzionamento Elettroserratura.....	pag.	13
Selezione verso di apertura anta	pag.	13
Selezione tipologia braccio	pag.	14
Scheda Elettronica SWINGO	pag.	14
Connessioni	pag.	14
Funzioni Led	pag.	16
Ponticelli	pag.	16
Impostazioni parametri di regolazione	pag.	16
Messa in funzione - Logiche di funzionamento	pag.	17
Tabella Messaggi di Errore.....	pag.	18
Collegamento ed uso Swingo doppio	pag.	19
Collegamento ed uso interblocco	pag.	19
Modalità di consegna	pag.	19

SESAMO si riserva il diritto di effettuare variazioni alle specifiche tecniche dei prodotti, anche senza preavviso

Vi ringraziamo per la preferenza accordata a questo prodotto. Al fine di ottenere le migliori prestazioni dall'automatismo, la Sesamo raccomanda di leggere e seguire attentamente le istruzioni di installazione ed uso presenti in questo manuale. L'installazione di questo automatismo deve essere eseguita solo da persone professionalmente competenti alle quali è rivolto il presente manuale. Eventuali errori in fase di installazione possono essere fonte di pericolo per persone o cose. I materiali di imballo (legno, plastica, cartone, ecc.) non vanno dispersi nell'ambiente o lasciati alla portata di bambini in quanto potenziale fonte di pericolo. Ogni singola fase dell'installazione deve essere effettuata in conformità delle norme vigenti e comunque secondo i dettami della Buona Tecnica. Assicurarsi, prima di iniziare l'installazione, che il prodotto sia integro e non abbia subito danni derivanti da trasporti o cattivo immagazzinaggio. Prima di installare il prodotto assicurarsi che ogni elemento architettonico e strutturale dell'ingresso (superficie di fissaggio automatismo, infissi, ecc.) sia idoneo e sufficientemente robusto per essere automatizzato. La porta da automatizzare deve avere un movimento di apertura e chiusura uniforme ed esente da attriti. Condurre un'attenta analisi dei rischi ed apportare opportune modifiche per eliminare le zone di convogliamento, schiacciamento, cesoiamento e di pericolo in generale. Non installare assolutamente il prodotto in ambienti con presenza di gas, vapori o fumi infiammabili. Il costruttore dell'automatismo non è responsabile dell'eventuale inosservanza della "buona tecnica" o di normative specifiche nella costruzione dell'infisso da motorizzare e di eventuali cedimenti dello stesso. Tutti i dispositivi di sicurezza a protezione dell'ingresso automatico (fotocellule, sensori attivi, ecc.) devono essere installati in conformità alle normative e direttive in vigore, all'analisi dei rischi effettuata, alla tipologia di impianto, all'uso, al traffico, alle forze ed inerzie in gioco. Porre sempre particolare attenzione alle zone dove può avvenire: schiacciamento, cesoiamento, convogliamento e qualsiasi altro pericolo in genere ponendo se necessario opportune segnalazioni. Riportare su ogni installazione i dati identificativi della porta motorizzata. Verificare che l'impianto elettrico a monte sia dimensionato correttamente ed abbia tutte le protezioni opportune (interruttore differenziale e protezione da sovracorrenti). Negli interventi di manutenzione o riparazione usare solo ricambi originali. Non manomettere o alterare per nessun motivo gli apparati interni dell'automatismo e tutte le sicurezze previste nella centralina di controllo. Il costruttore declina ogni responsabilità qualora vengano alterate o manomesse parti interne dell'automatismo o usati dispositivi di sicurezza nell'impianto diversi da quelli indicati dal costruttore stesso. L'installatore dell'automatismo è tenuto a fornire al responsabile dell'ingresso automatico il manuale d'uso e tutte le informazioni necessarie per un utilizzo corretto in funzionamento automatico, manuale (anche nel caso di elettroserratura) ed in casi di emergenza.

Porre particolare attenzione ai messaggi del presente manuale contraddistinti dal simbolo di pericolo. Essi possono essere sia avvertimenti finalizzati ad evitare danni potenziali all'apparecchiatura sia segnali specifici di pericoli potenziali per l'incolumità dell'installatore o di altre persone coinvolte.

Questo dispositivo è stato ideato per l'automazione di porte a battente. Ogni altro impiego sarà considerato contrario all'utilizzo previsto dal fabbricante che, pertanto, non potrà risultare responsabile.

Direttiva macchine

L'installatore che motorizza una porta diventa ai sensi della direttiva 2006/42/CE il costruttore della macchina porta automatica e deve:

- Predisporre il Fascicolo Tecnico con i documenti indicati nell'allegato VII della Direttiva Macchine e conservarlo per almeno 10 anni.
- Redigere la dichiarazione CE di conformità secondo l'allegato II-A della direttiva macchine e consegnarne una copia all'utilizzatore.
- Apporre la marcatura CE sulla porta motorizzata ai sensi del punto 1.7.3 dell'allegato I della direttiva macchine.

Per ulteriori informazioni e per agevolare l'installatore nell'applicare le prescrizioni delle Direttive e delle Normative Europee riguardante la sicurezza d'uso delle porte motorizzate consultare le linee guida disponibili su internet all'indirizzo www.sesamo.eu

DICHIARAZIONE DI INCORPORAZIONE

(Direttiva 2006/42/CE, Allegato II, parte B)

Fabbricante: SESAMO S.R.L.

Indirizzo: Str. Gabannone 8/10 - 15030 Terruggia - AL

Dichiara che:

Il prodotto **SWINGO**

- è costruito per essere incorporato in una macchina per costruire una macchina considerata dalla Direttiva 2006/42/CE

- è conforme ai requisiti essenziali di sicurezza indicati nell'allegato I della direttiva ad esclusione dei seguenti punti: 1.2.4.3, 1.2.4.4, 1.3.4, 1.3.5, 1.3.7, 1.3.8.2, 1.4, 1.5.3, 1.5.7, 1.5.14, 1.5.15, 1.5.16

- è conforme alle condizioni delle seguenti altre Direttive CE: 2004/108/CE Compatibilità Elettromagnetica, 2006/95/CE Bassa Tensione

e che

- sono state applicate le seguenti (parti/clausole di) norme armonizzate:

EN 60335 - 1

EN 61000 - 6 - 2

EN 50366

EN 61000 - 6 - 3

E inoltre dichiara che:

- la documentazione tecnica pertinente è stata compilata in conformità alla parte B dell'allegato VII; tale documentazione, o parti di essa, sarà trasmessa per posta o per via elettronica, in risposta ad una richiesta motivata da parte delle autorità nazionali competenti

- l'incaricato a costituire la documentazione tecnica pertinente è: SESAMO SRL, Strada Gabannone, 8/10 - 15030 Terruggia (AL) - Italia

- non è consentito mettere in servizio il prodotto fino a che la macchina in cui sarà incorporata o di cui diverrà componente sia stata identificata e ne sia stata dichiarata la conformità alle condizioni della Direttiva 2006/42/CE ed alla legislazione nazionale che la traspone, vale a dire fino a che il macchinario di cui alla presente dichiarazione non formi un complesso unico con la macchina.

SESAMO S.R.L.

20/01/12

Aldo Amerio
(Amministratore)



Caratteristiche tecniche

Alimentazione	230V ac 50 Hz
Potenza nominale	60 W
Coppia motore nominale	35 Nm
Aliment. disposit. esterni	12Vdc – 2.5W
Batteria di emergenza	12 V 1.3 Ah
Angolo max di apertura	100°
Peso max anta	80 Kg
Larghezza anta	700÷1200 mm
Temperatura esercizio	Interno cassonetto da 0°C a +50°C
Antischacciamento	Limitazione automatica della forza in presenza di ostacoli
Peso	6,7 kg circa
Servizio	Continuo

Predisposizioni per installazione automatismo

L'automatismo viene predisposto per funzionare con configurazioni di accessori e periferiche diverse. A seconda della configurazione scelta predisporre i cavi necessari al cablaggio di tutte le periferiche necessarie. In **Fig.1** è rappresentato un esempio di installazione completa comprendente:

- A. Radar ingresso
- B. Sensore attivo di sicurezza
- C. Dispositivo chiusura di sicurezza
- D. Selettore per selezione logiche
- E. Pulsante di apertura in uscita

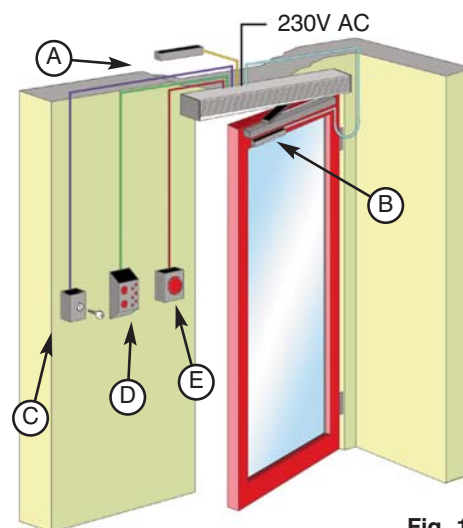


Fig. 1

Descrizione automatismo

L'automazione Swingo (**Fig.2**) è composta da:

- A. Base di fissaggio in acciaio
- B. Coperchio in materiale plastico
- C. Gruppo Motoriduttore
- D. Centrale elettronica SWINGO
- E. Trasformatore completo di fusibile di rete
- F. Batteria di emergenza (12V 1,3Ah)
- G. Gruppo Encoder
- H. Interruttore

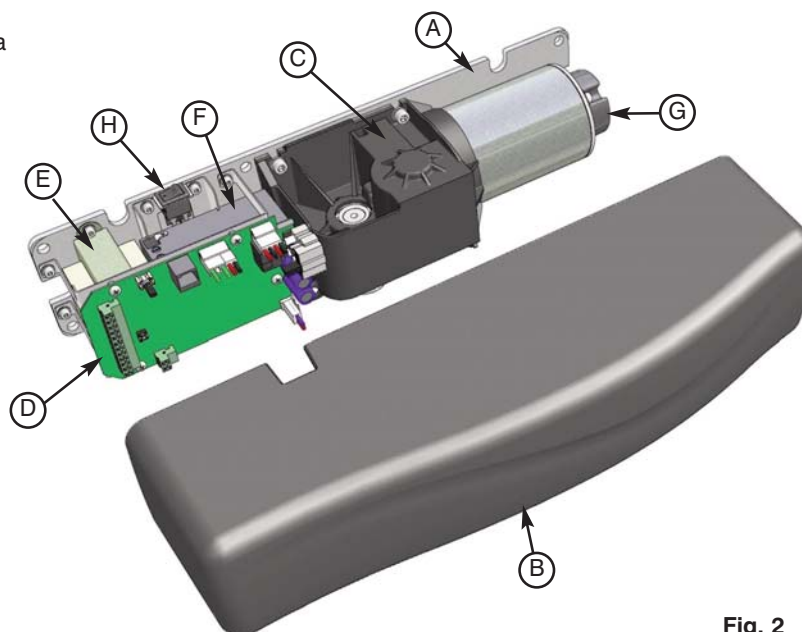


Fig. 2

Dimensioni ed Ingombri

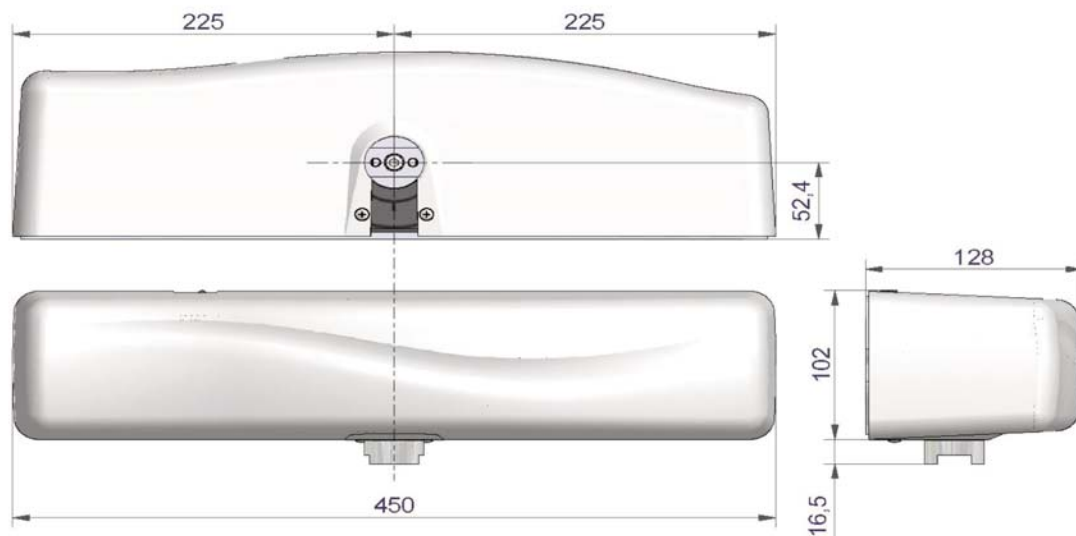


Fig. 3

Quote fori di fissaggio e passaggio cavi

SWINGO standard

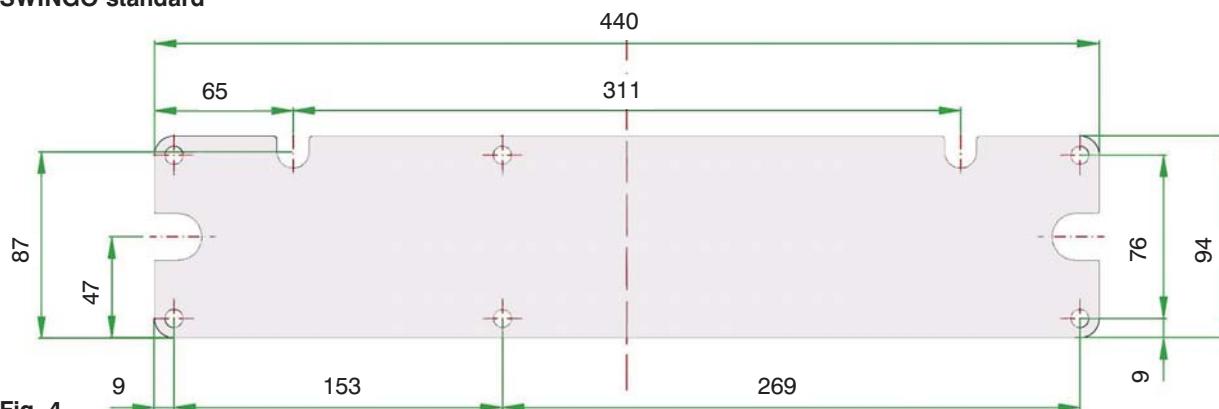


Fig. 4

⚠ Per facilitare l'installazione utilizzare la dima di foratura allegata al prodotto

⚠ In caso di Swingo doppio prevedere la predisposizione per il collegamento (passaggio cavi) tra i due automatismi

Piastra adattatore (opzionale)

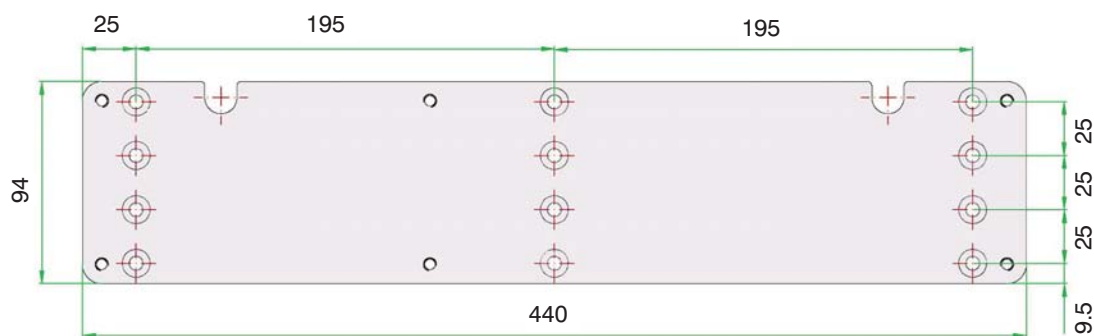


Fig. 5

Montaggio Automatismo

! ATTENZIONE: Prima di procedere all'installazione sfilare i 2 componenti in cartoncino posizionati al di sotto del corpo motore.

Quote per il posizionamento (braccio rigido a tirare)

Il braccio rigido a tirare viene utilizzato quando l'automatismo è installato dallo stesso lato di apertura della porta.

! ATTENZIONE: Per un corretto posizionamento utilizzare sempre come riferimento principale l'asse delle cerniere dell'anta e l'asse di azionamento del motoriduttore, come indicato in Fig.5.

Schema di fissaggio Swingo 1 Anta apertura a Sx Braccio Rigido a Tirare

Per ante con apertura a Dx (senso antiorario) il montaggio dell'automatismo è perfettamente speculare rispetto al caso di apertura a Sx.

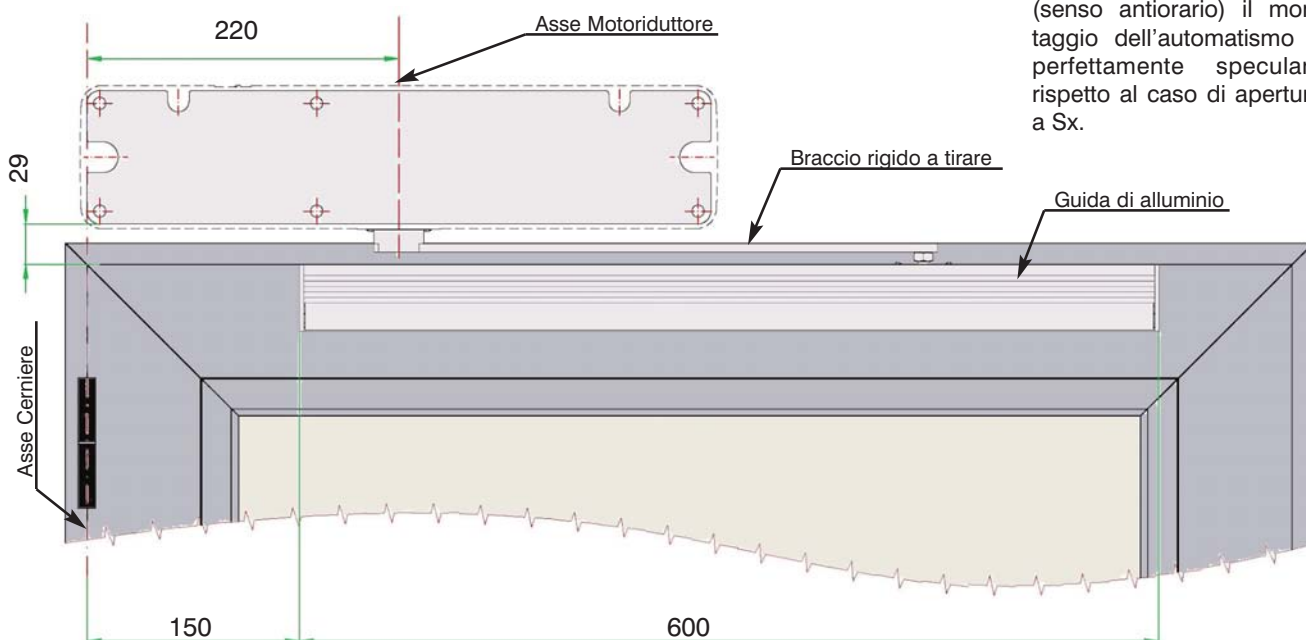


Fig. 5

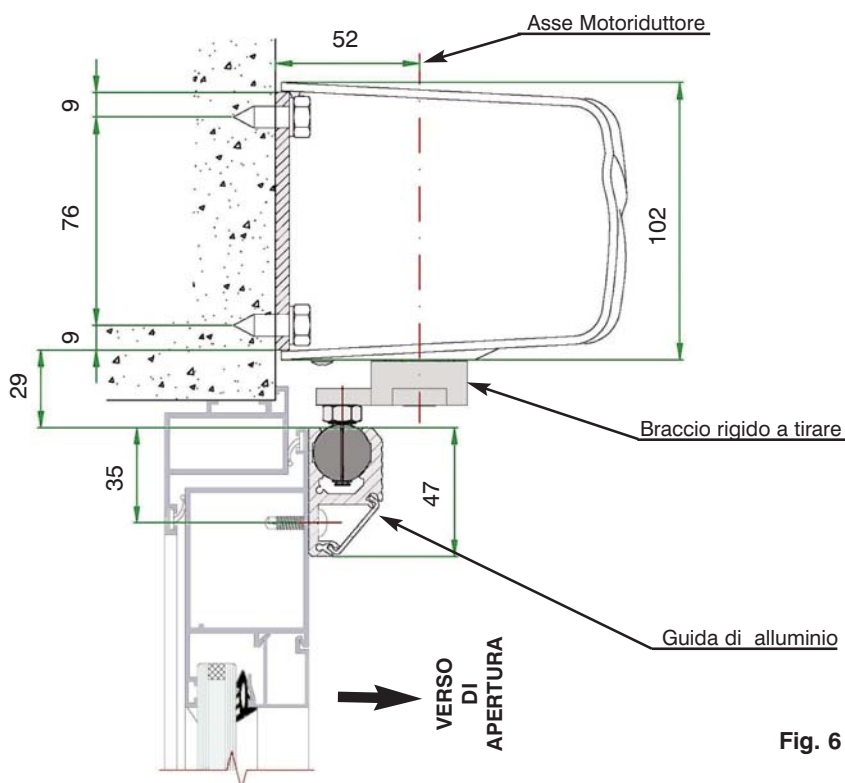


Fig. 6

! ATTENZIONE: Il serraggio definitivo delle viti deve avvenire solo dopo aver controllato che il posizionamento verticale dell'automatismo garantisca un buon parallelismo tra asse cerniere ed asse motoriduttore. A tal fine, dopo aver installato il braccio rigido e la relativa guida, verificare che il perno di accoppiamento del braccio stesso con il pattino cilindrico non forzi durante la fase di manovra.

Un errore di posizionamento dell'automatismo porterebbe infatti il perno del braccio rigido ad oscillare rispetto al pattino cilindrico in misura maggiore della tolleranza ammessa, con conseguente danneggiamento di una delle parti dell'automatismo.

Quote per il posizionamento (braccio articolato a spingere)

Il braccio articolato a spingere si utilizza quando l'automatismo viene installato dal lato opposto a quello di apertura della porta.

! ATTENZIONE: Per un corretto posizionamento utilizzare sempre come riferimento principale l'asse delle cerniere dell'anta e l'asse di azionamento del motoriduttore, come indicato in Fig.7.

Schema di fissaggio Swingo 1 Anta apertura a Sx Braccio Articolato a spingere

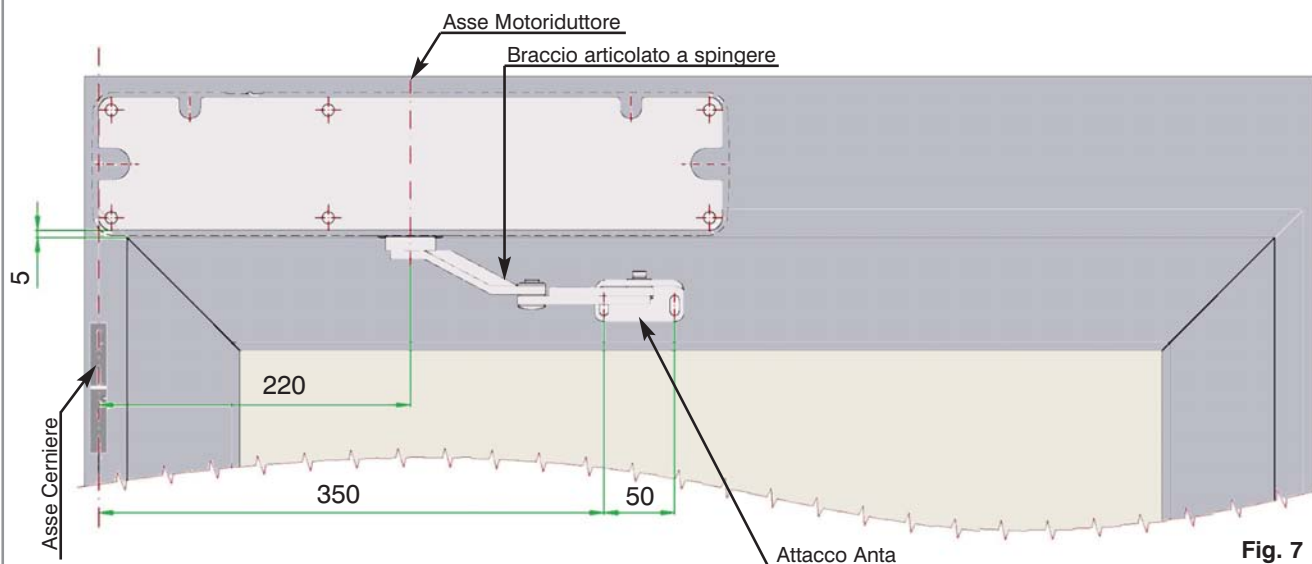


Fig. 7

Per ante con apertura a Dx (senso orario) il montaggio dell'automatismo è perfettamente speculare rispetto al caso di apertura a Sx.

! ATTENZIONE: Il serraggio definitivo delle viti deve avvenire solo dopo aver controllato che la posizione di automatismo e braccio articolato garantiscano un'agevole rotazione dello stesso sotto il telaio della porta (Fig.8).

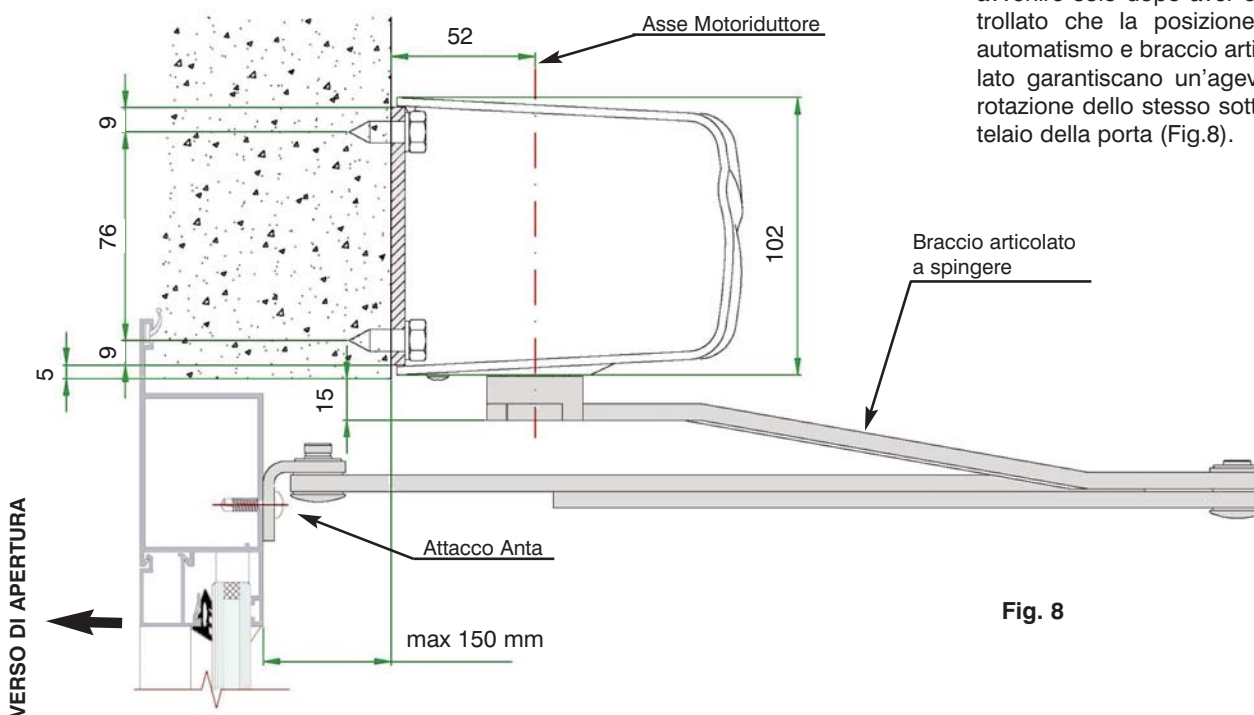
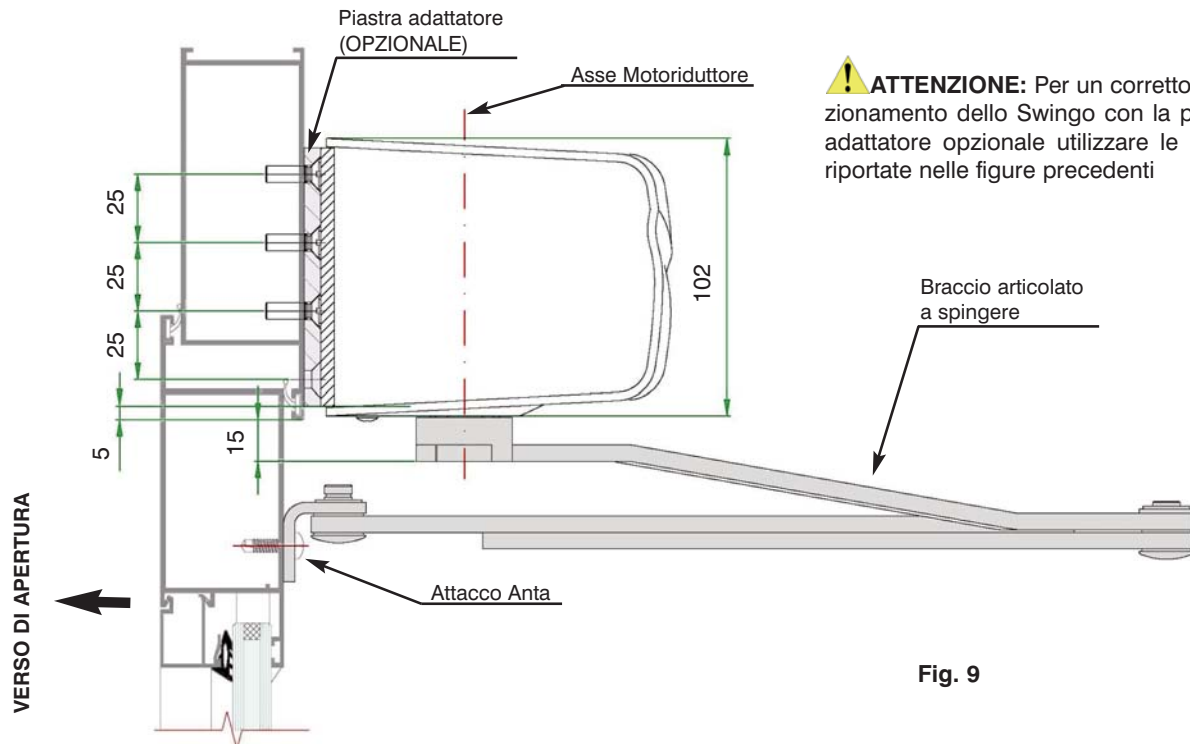


Fig. 8

Utilizzo piastra adattatore (opzionale)

Nel caso in cui uno o più punti di fissaggio della piastra dello Swingo siano inutilizzabili per ancorare saldamente l'automatismo alla parte fissa prevedere l'utilizzo della piastra adattatore opzionale.



! ATTENZIONE: Per un corretto posizionamento dello Swingo con la piastra adattatore opzionale utilizzare le quote riportate nelle figure precedenti

Fig. 9

Installazione della guida e del braccio rigido a tirare

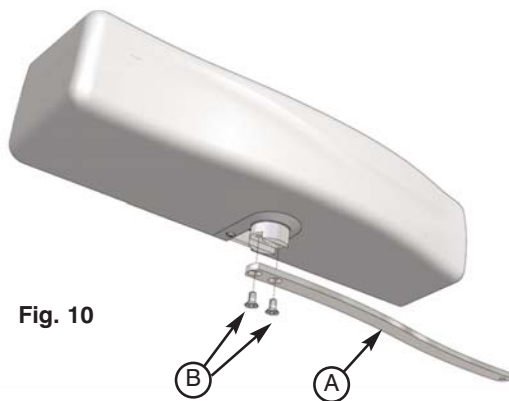


Fig. 10

Inserire nell' apposita sede ricavata nel motoriduttore la staffa del braccio (Fig.10 part. A) e fissarla mediante le due viti svasate in dotazione (Fig.10 Part.B)

Accedere al vano di fissaggio della guida (Fig.11 part.A) sfilando il coperchietto (Fig.11 Part.B). Praticare almeno 4 fori in corrispondenza dell'impronta a "V" presente nel profilo guida. Utilizzare i fori praticati per fissare la guida al serramento mediante opportune viti (Fig.11 part.C). Inserire il pattino cilindrico (Fig.11 par.D), completo del relativo alberino, all'interno della guida e distribuire uno strato uniforme di grasso nella zona di scorrimento.

Successivamente, terminata l'installazione del braccio rigido (Fig.11 part.E) , avvitare l'albero filettato, inserito nel pattino cilindrico, nel foro predisposto all'estremità del braccio rigido. Chiudere la guida con i coperchietti (Fig.11 part.F) e le viti in dotazione (Fig.11 part.G).

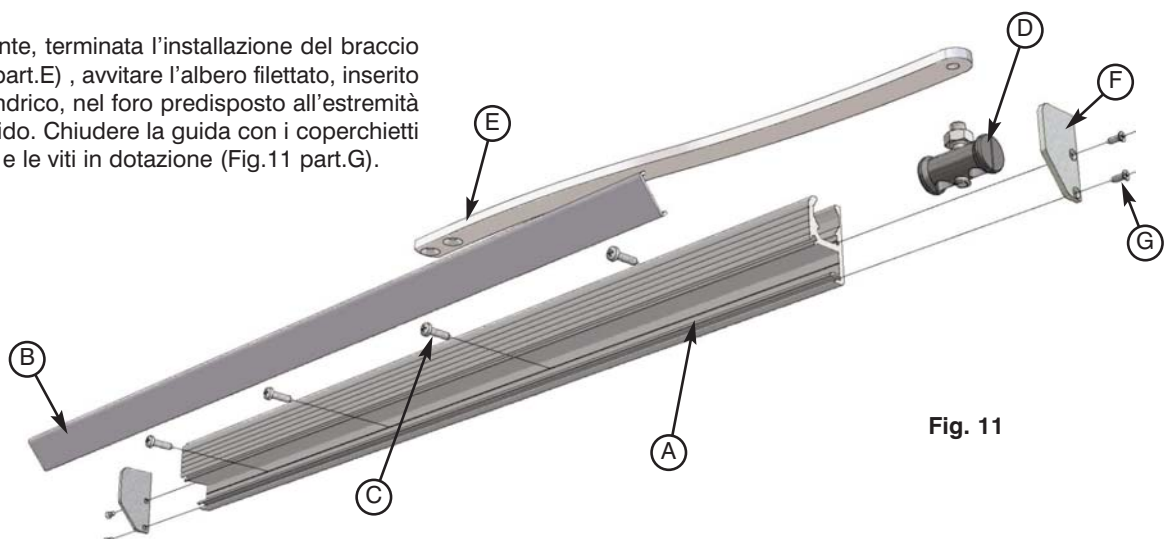


Fig. 11

Montaggio del braccio articolato a spingere

⚠ ATTENZIONE: Il braccio articolato NON è simmetrico. In base al senso di apertura (DX o SX) posizionare le staffe del braccio e le boccole come indicato nelle figure successive

ANTA APRE A SINISTRA

ANTA APRE A DESTRA

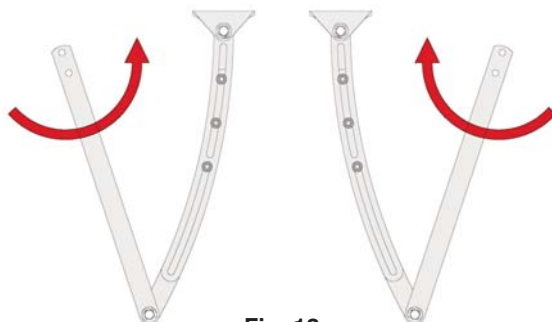


Fig. 12

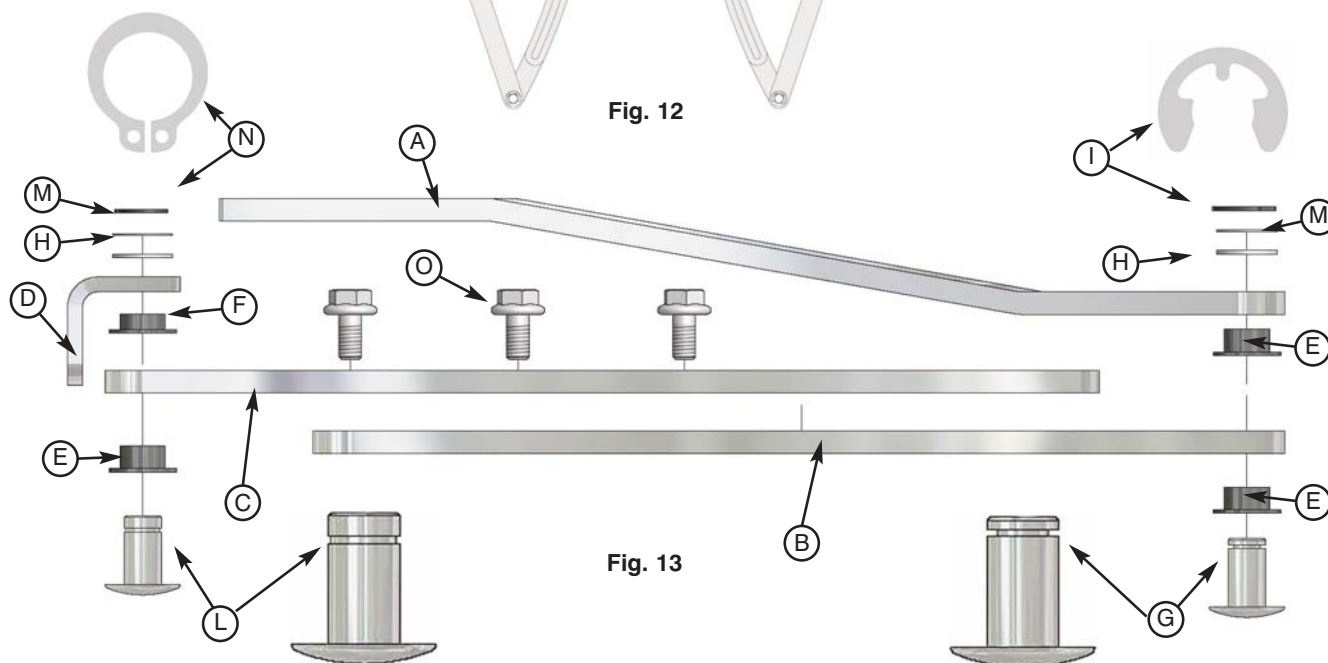


Fig. 13

Inserire nelle staffe del braccio articolato (Fig.13 Part.A, B e C) le 3 opportune boccole in plastica (E) e nella staffa attacco anta (D) la boccola in plastica (F).

Inserire il perno con la cava profonda (G) nelle staffe (A) e (B) assemblate in precedenza, interporre un rasamento spessore 1 mm (H) ed un rasamento spessore 0.5 mm (M) e bloccare con un seeger (I)

Inserire il perno con la cava bassa (L) nelle staffe (C) e (D) assemblate in precedenza, interporre un rasamento spessore 1 mm (H) ed un rasamento spessore 0.5 mm (M) e bloccare con un seeger (N).

Bloccare i preassemblati utilizzando le tre viti in dotazione (O)

⚠ ATTENZIONE: Controllare accuratamente il perfetto inserimento dei seeger nelle opportune cave.

Inserire nell' apposita sede ricavata nel motoriduttore la staffa del braccio (Fig.13 par. A) e fissarla mediante le due viti svasate in dotazione. Verificare accuratamente che la parte superiore del braccio articolato ruoti agevolmente sotto il telaio dell'anta (Fig.7,8 e 9)

Forare il serramento alle quote indicate in Fig.7 e fissare a quest'ultimo l'attacco anta del braccio articolato mediante opportune viti.

Chiudere l'anta, allentare le viti di fissaggio presenti nelle asole di regolazione quindi, allungando la parte estensibile del braccio, riprodurre l'esatta geometria rappresentata in fig.12.

Fissare la regolazione serrando con forza le viti di bloccaggio nella parte estensibile del braccio.

⚠ ATTENZIONE: Verificare che quando la porta è completamente aperta l'angolo formato dal braccio articolato non superi i 140°. Fig. 14

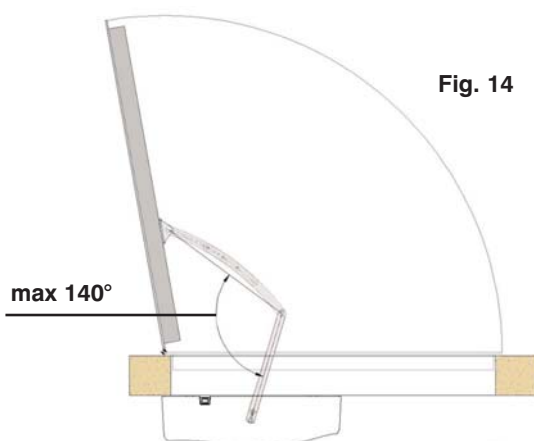


Fig. 14

Regolazione del Finecorsa

Aprire l'anta all'ampiezza desiderata, quindi posizionare a pavimento il fermo gommato di arresto e serrare la vite presente sul fermo

! ATTENZIONE: L'angolo di apertura max consentito è di 100°.

Collegamento batteria

Fissare il connettore del cablaggio batteria nell'opportuno morsetto presente sulla scheda elettronica.

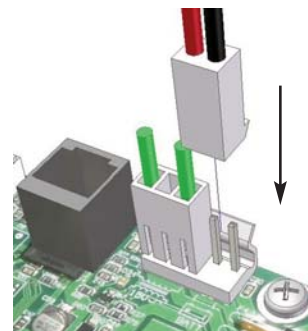


Fig. 15

Operazioni finali

Prima di mettere in funzionamento l'automatismo verificare ed eseguire le operazioni seguenti:

- Rimuovere accuratamente eventuali residui di polvere o trucioli
- Verificare il corretto fissaggio a parete dell'automatismo
- Verificare il corretto serraggio della viteria
- Verificare che i cablaggi siano fissati e non vi siano cavi che passano vicino alle zone in movimento.
- Verificare che il braccio sia saldamente fissato all'anta e che essa sia dotata di opportuni finecorsa per limitarne l'angolo di apertura a max.100°

Collegamento alimentazione

! ATTENZIONE: Prima di eseguire le successive operazioni assicurarsi che la rete sia scollegata. Prima di alimentare l'apparecchiatura eseguire i controlli previsti nel paragrafo "Messa in funzione".

Portare il cavo di alimentazione all'interno dell'automatismo ponendo particolare attenzione a non danneggiare il cavo contro eventuali bordi metallici. Collegare l'alimentazione di rete ed il cavo di messa a terra sulla morsettiera predisposta (Fig. 16)

! ATTENZIONE: Non invertire assolutamente l'alimentazione con il cavo di terra.

L'alimentazione deve essere sezionabile dal quadro generale tramite interruttore bipolare con apertura minima dei contatti uguale a 3 mm (non compreso in fornitura).

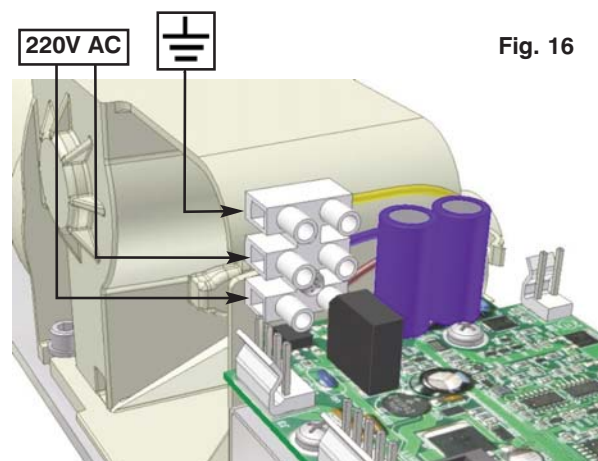


Fig. 16

Connessioni elettriche

! ATTENZIONE: Tutte le operazioni di collegamento sulle morsettiere della scheda o delle periferiche devono avvenire in assenza di alimentazione onde evitare danni irreversibili all'apparato elettronico.

! ATTENZIONE: L'eventuale riparazione o sostituzione deve essere eseguita da personale professionalmente competente e le eventuali riparazioni devono essere sostituite con ricambi originali.

Selezione numero ante



S3 ON
Funzionamento anta doppia.

⚠ Questa opzione è da selezionare solo in caso di due Swingo collegati insieme per l'apertura di un'ingresso a due ante.



S3 OFF (DEFAULT)
Funzionamento anta singola

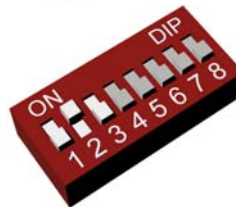
Selezione singola anta Multislave



S1 OFF
S2 OFF
S3 OFF
Impostazione DEFAULT singola Anta NO Multislave



S1 ON
S2 OFF
S3 OFF
Impostazione singola Anta Multislave (indirizzo 1)



S1 OFF
S2 ON
S3 OFF
Impostazione singola Anta Multislave (indirizzo 2)

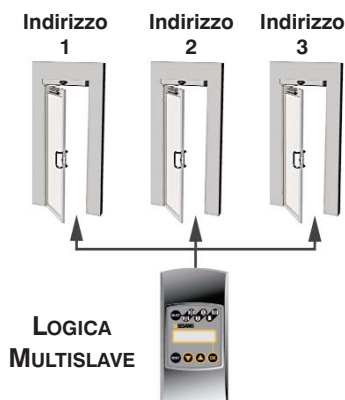


S1 ON
S2 ON
S3 OFF
Impostazione singola Anta Multislave (indirizzo 3)

E' possibile collegare un solo selettore esteso a più automatismi Swingo con due differenti logiche di funzionamento:

- **DEFAULT**: il selettore agisce su tutti gli automatismi ad esso collegati senza alcuna distinzione.

- **MULTISLAVE**: con questa logica è possibile collegare fino a 3 automatismi, ognuno identificato con un differente indirizzo da impostare come indicato. Il selettore può agire su ciascuno dei tre automatismi in modo totalmente indipendente dagli altri.



⚠ La funzionalità Multislave NON è disponibile nel caso di Swingo Doppio

Selezione Master - Slave Swingo Doppio

⚠ Nello Swingo Doppio è necessario impostare una scheda Master ed una scheda Slave. Le due schede NON devono mai essere impostate entrambe Master oppure entrambe Slave.

Movimento ante sincronizzato

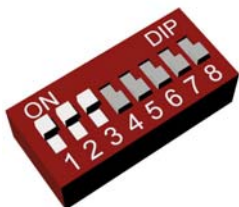


S1 ON
S2 OFF
S3 ON
Impostazione doppia Anta Master con movimento ante sincronizzato



S1 OFF
S2 OFF
S3 ON
Impostazione doppia Anta Slave con movimento ante sincronizzato

Movimento ante sfasato



S1 ON
S2 ON
S3 ON
Impostazione doppia Anta Master. In caso di sfasamento è la prima che apre e l'ultima che chiude.



S1 OFF
S2 ON
S3 ON
Impostazione doppia Anta Slave. In caso di sfasamento è l'ultima che apre e la prima che chiude.

Selezione modalità "Bassa Potenza"

E' possibile impostare il funzionamento di Swingo in modalità "bassa potenza", che prevede velocità ed accelerazioni di esercizio ridotte.



S4 ON
Funzionamento bassa potenza



S4 OFF (DEFAULT)
Funzionamento normale

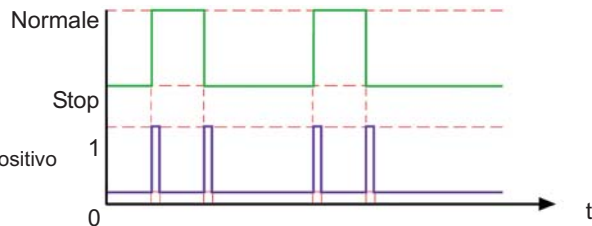
Selezione Modalità primo ingresso

E' possibile collegare a Swingo un dispositivo di chiusura come, ad esempio, chiave elettronica, selettore a chiave, trasponder... Tramite il dip-switch S5 il segnale può essere comandato in modalità bistabile o monostabile con un tempo di attivazione pari a circa 500msec.



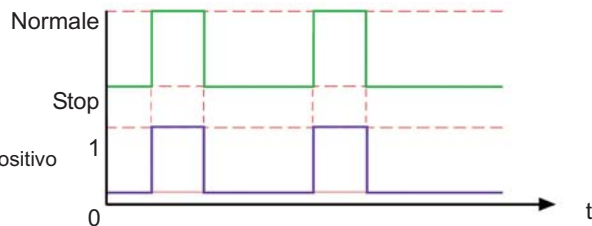
S5 ON
Modalità primo ingresso
MONOSTABILE

Funzionamento
Automatismo



S5 OFF (DEFAULT)
Modalità primo ingresso
BISTABILE

Funzionamento
Automatismo



Selezione Modalità Antipanico



S6 ON
Modalità antipanico attiva.
In caso di mancanza di alimentazione di rete, l'apparecchiatura porta le ante in posizione "Stop aperto", e mantiene questo stato fino al ritorno dell'alimentazione di rete o alla selezione di una nuova logica tramite selettore multilogica.



S6 OFF (DEFAULT)
Modalità antipanico disattiva.
In caso di mancanza di alimentazione di rete l'apparecchiatura continua il suo regolare funzionamento alimentata dalla batteria.

Selezione Funzionamento Elettroserratura



S7 ON
Elettroserratura attiva
In fase di apertura viene eccitata per qualche istante l'elettroserratura, l'anta torna indietro per qualche millimetro prima di aprirsi per permettere al nottolino dell'elettroserratura di sbloccarsi. In fase di chiusura l'anta, negli ultimi millimetri di corsa, subisce un'accelerazione ed una successiva spinta per agevolare il riarmo della serratura.
Di default il tempo dell'impulso dell'elettroserratura è 120ms



S7 OFF (DEFAULT)
Elettroserratura disattiva

Selezione verso di apertura Anta



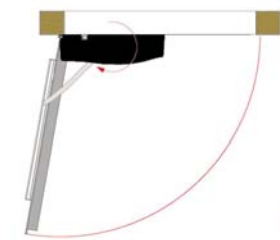
S8 ON
Apertura sinistra braccio rigido a tirare

Apertura destra braccio articolato a spingere

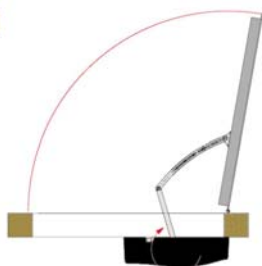


S8 OFF (DEFAULT)
Apertura destra braccio rigido a tirare

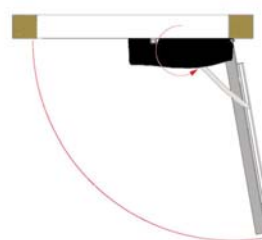
Apertura sinistra braccio articolato a spingere



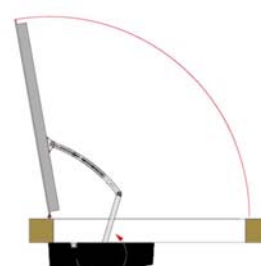
Apertura sinistra braccio rigido a tirare



Apertura destra braccio articolato a spingere



Apertura destra braccio rigido a tirare



Apertura sinistra braccio articolato a spingere

Selezione tipologia braccio

Al fine di ottimizzare il funzionamento dell'automatismo è necessario impostare il ponticello secondo lo schema seguente:



J13 OFF (DEFAULT)
Braccio rigido a tirare
 (Apertura anta sia a destra che a sinistra)



J13 ON
Braccio articolato a spingere
 (Apertura anta sia a destra che a sinistra)

Scheda elettronica SWINGO

In Fig. 17 è riportato il significato dei principali componenti della scheda elettronica:

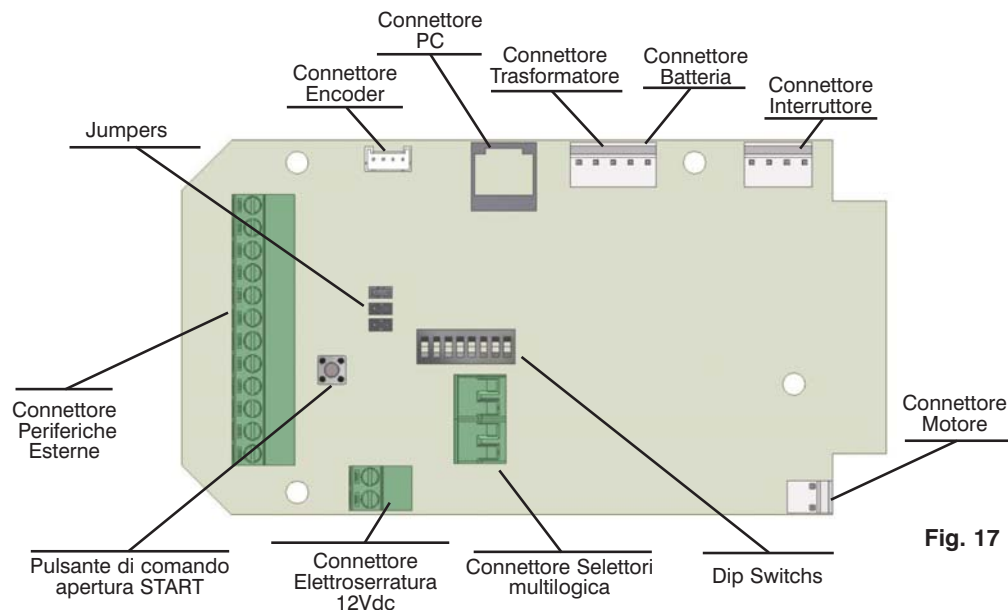


Fig. 17

Connessioni

Connettore selettori multilogica

Utilizzare per il collegamento i 4 conduttori interni del cavo schermato, rispettando le corrispondenze indicate dalle serigrafie poste sia sulla morsetteria della centrale elettronica che su quella del selettore multilogica.

Non collegare lo schermo del cavo utilizzato.

Per ulteriori informazioni riguardanti l'utilizzo dei selettori multilogica si vedano le apposite istruzioni d'uso.

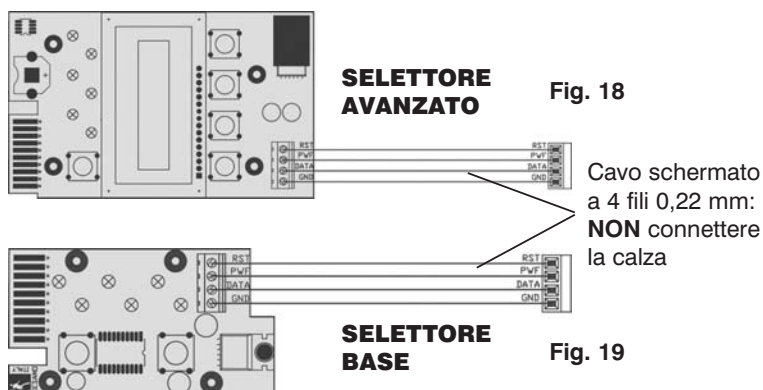


Fig. 18

Fig. 19

Connettore alimentazione periferiche esterne - 12 Vdc 2,5W max (200mA)

Il valore reale dell'alimentazione può variare da 12 Vdc \pm 10 % dipendentemente dalle situazioni di carico resistivo collegato a questi morsetti.

Morsetto **OUT / 12VDC** : POSITIVO (+)

Morsetto **COM** : NEGATIVO (-)

⚠ ATTENZIONE

non invertire la polarità dell'alimentazione. Il Led D33 acceso indica la regolare presenza di tensione 12V. Se spento verificare che:

- Sia presente tensione di rete e/o batteria

Connettore periferiche esterne

Mediante il selettore avanzato o tramite collegamento con il PC è possibile variare il tipo di segnale elettrico proveniente dalle periferiche esterne: da normalmente chiuso a normalmente aperto o viceversa. Si veda il manuale d'uso del selettore avanzato per maggiori dettagli.

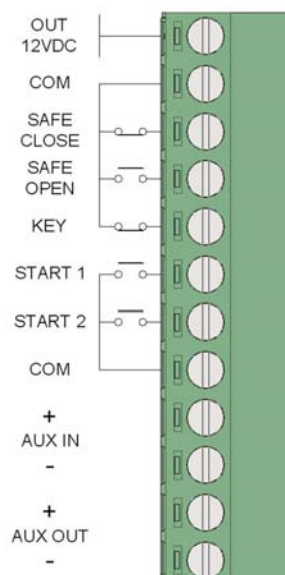


Fig. 20

SEGNALE	TIPO*	DESCRIZIONE	FUNZIONAMENTO
COM		Comune dei segnali elettrici.	
SAFE CLOSE	NC	Segnale sicurezza in chiusura: si può collegare un eventuale fotocellula esterna o un dispositivo per il controllo della sicurezza nelle fasi di chiusura delle ante.	Se la porta è in fase di chiusura e il contatto si apre, la centrale comanda un'immediata inversione del moto. La chiusura ricomincerà solo dopo che il contatto tornerà nuovamente chiuso. Il segnale deve essere corto circuitato con COM se non vi sono dispositivi fotocellula (interni od esterni) collegati.
AUX IN	NA	Segnale ausiliario di ingresso. In tale segnale possono essere collegati eventuali dispositivi ausiliari. Normalmente è utilizzato per il funzionamento ad interblocco.	Quando è utilizzato come segnale ausiliario la logica di funzionamento può essere personalizzata in funzione delle richieste del cliente. Quando è utilizzato in logica interblocco, la chiusura di questo segnale inibisce il funzionamento della porta che non aprirà anche se in presenza di segnali dai sensori di apertura.
AUX OUT		Segnale ausiliario di uscita, tipo transistor PNP per la segnalazione di particolari stati della porta (reset, apertura, chiusura, ecc).	In funzione del tipo di segnalazione scelta, l'uscita diventa attiva (12Vdc e Led acceso) quando la porta si trova nella condizione stabilita (fase di Reset, apertura, chiusura, ecc). Si veda il manuale del selettore avanzato per maggiori dettagli.
SAFE OPEN	NA	Segnale sicurezza in apertura: si possono collegare eventuali sensori per la protezione durante le fasi di apertura delle ante.	Se la porta è in fase di apertura e il contatto si chiude, la centrale comanda un immediato arresto del movimento. L'apertura continuerà solo dopo la disattivazione di questo segnale.
KEY	NC	Segnale di blocco. Possono essere collegati dispositivi di chiusura quali ad esempio chiave elettronica, selettore a chiave, transponder, ecc. Il segnale può essere comandato in modalità bistabile o monostabile con un tempo di attivazione pari a circa 500 msec.	Se il segnale si apre la centrale comanda la completa chiusura delle ante (a partire da qualsiasi posizione si trovino) Da questo momento e fintanto che il segnale non ritorna chiuso la porta rimane in questa posizione e nessuna periferica esterna viene rilevata (incluso i selettori multilogica). Non appena il segnale si richiude la porta fa una manovra di apertura consentendo così l'accesso attraverso la porta. Il segnale deve essere cortocircuitato con COM se non vi sono dispositivi collegati.
START 1	NA	Segnale di apertura. Possono essere collegati dispositivi per il comando dell'apertura delle ante.	La chiusura di questo segnale causa l'apertura delle ante. Questo segnale è monitorato solo in logica 2 Radar.
START 2	NA	Segnale di apertura. Possono essere collegati dispositivi per il comando dell'apertura delle ante.	La chiusura di questo segnale causa l'apertura delle ante. Questo segnale è monitorato sia in logica 2 Radar che in logica 1 Radar

* NA = Normalmente Aperto NC = normalmente chiuso

Connettore per il collegamento della centrale con un Personal Computer

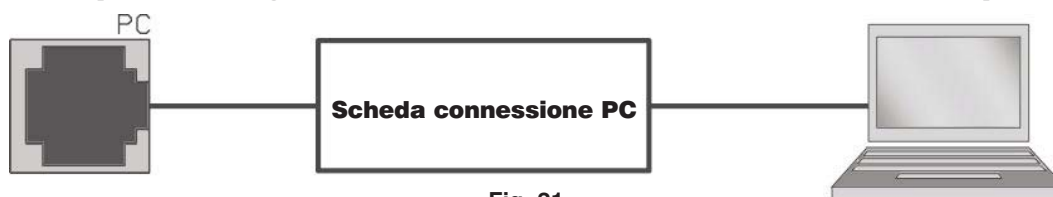
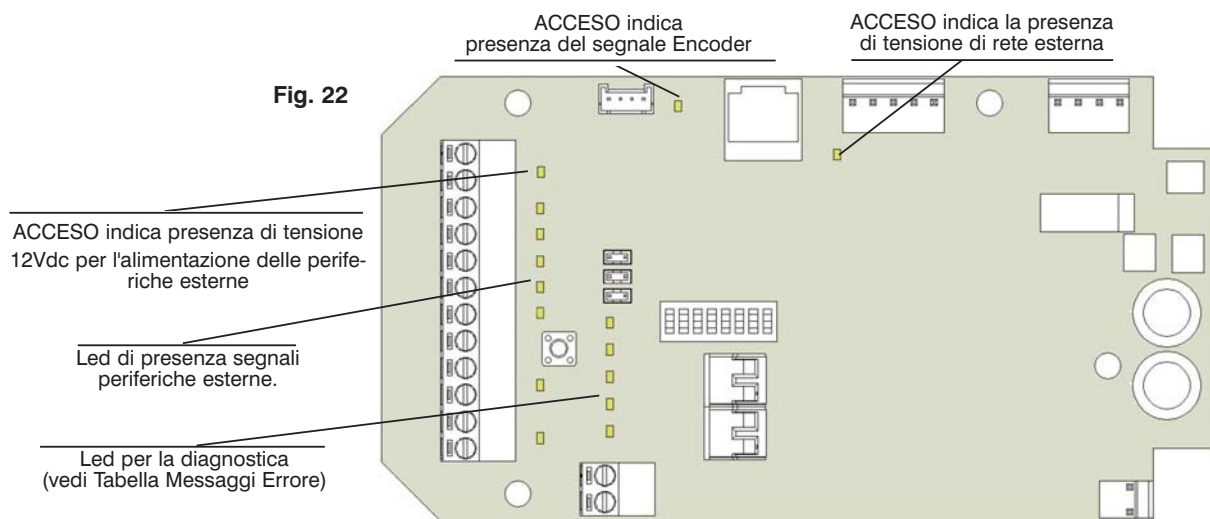


Fig. 21

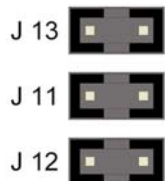
Per connettere la centrale SWINGO ad un Personal Computer è necessario avere la scheda connessione PC (opzionale). Mediante il software MILLENNIUM WARE è possibile effettuare:

- Regolazioni avanzate di alcuni parametri di funzionamento
- Diagnostica ed informazioni avanzate sullo stato della centrale
- Programmazione microprocessore

Funzioni LED



Ponticelli








Ponticello	ON	OFF (Default)
J13	Braccio Articolato	Braccio Rigido
J11	Genera aperture cicliche	Funz. Normale
J12	-	-

! Per impostare correttamente il ponticello J13, si veda il paragrafo selezione tipologia braccio.

Impostazione parametri di regolazione

PARAMETRI	VALORE DEFAULT	INTERVALLO DI REGOLAZIONE		REGOLAZIONE TRAMITE		
				SELETTORE AVANZATO	PC	
STANDARD	Velocità di apertura (°/s)	50	10	50	•	•
	Velocità di chiusura (°/s)	20	10	50	•	•
	Tempo di sosta (sec)	0	0	120	•	•
	Antischacciamento Apertura	9	1	9	•	•
	Antischacciamento Chiusura	5	1	9	•	•
AVANZATI	Velocità Accostamento (°/s)	5	5	10		•
	Velocità Reset (°/s)	12	10	20		•
	Velocità Recovery (°/s)	20	10	30		•
	Accelerazione Normale (°/s ²)	150	50	200		•
	Decelerazione Normale (°/s ²)	40	20	60		•
	Accelerazione Reset (°/s ²)	100	20	100		•
	Accelerazione Inversione (°/s ²)	100	50	200		•
	Accostamento Chiusura (°)	20	20	40		•
	Accostamento Apertura (°)	15	15	30		•
	Livello Antivento	0	0	9		•
	Attivazione Push & Go	1	0	9		•
	Sfasamento apertura doppia anta	3	1	9		•
	Sfasamento chiusura doppia anta	5	1	9		•
	Esclusione sicurezza apertura (%)	0	0	100	•	•
	Ultima manovra funzionamento a batteria	stop aperto	stop aperto	stop chiuso	•	•
Auto Reset	SI	SI	NO	•	•	
Logica dopo Reset	due radar	due radar, un radar, stop aperto, stop chiuso		•	•	
Funzionamento SAFE OPEN	stop movimento	stop movimento	movimento lento	•	•	

Messa in funzione - Logiche di funzionamento

Operazioni	Descrizione	
 ATTENZIONE	Se non è installato alcun dispositivo opzionale per il blocco di funzionamento, accertarsi che l'ingresso KEY sia cortocircuitato con l'apposito ingresso COM. Viceversa non è possibile avviare l'apparecchiatura. Se non sono installate fotocellule di sicurezza, accertarsi che l'ingresso SAFE CLOSE sia cortocircuitato con l'apposito ingresso COM. Viceversa non è possibile avviare l'apparecchiatura.	
Accessione	Posizionare le ante a ~20 cm dalla totale chiusura. Portare l'interruttore dell'accensione in posizione 1 per alimentare l'apparecchiatura.	
 ATTENZIONE	NON è possibile avviare l'apparecchiatura o far eseguire la manovra di Reset in caso di mancanza di alimentazione di rete. La batteria garantisce il regolare utilizzo esclusivamente se la mancanza di alimentazione di rete avviene con l'apparecchiatura in funzionamento (interruttore dell'accensione in posizione 1)	
Reset ed autoassegnazione traguardi	L'automatismo viene acceso e viene monitorata la fase di reset. L'automatismo apre completamente e chiude completamente l'anta a velocità ridotta (velocità di reset). In caso di presenza di ostacoli che impediscono all'anta di effettuare l'intera corsa, qualora essa sia inferiore ad un limite preimpostato (circa 70-80°) l'automatismo segnala un errore di inizializzazione (AV=intermittente ed L3=On) e, dopo una decina di secondi, effettua un nuovo reset. Dopo il terzo reset fallito, l'automatismo si ferma in avaria. Il reset continua anche in caso di ostacolo rilevato dal sensore di sicurezza (Safe Open). Il segnale di rilevazione ostacolo da parte delle fotocellule IR in fase di chiusura provoca l'interruzione del moto per tutta la durata del segnale.	
 ATTENZIONE	Selettore multilogica non installato: l'apparecchiatura, terminata la manovra di autoassegnazione dei traguardi, è pronta al funzionamento in logica DUE RADAR.	
 ATTENZIONE	Selettore multilogica installato: l'apparecchiatura, terminata la manovra di autoassegnazione dei traguardi, è pronta al funzionamento e si posiziona in logica STOP CHIUSO.	
 ATTENZIONE	Al termine della manovra di Reset l'apparecchiatura è pronta per l'utilizzo; verificare il corretto funzionamento dei sensori per il comando delle aperture e per il controllo della sicurezza. Verificare inoltre la sensibilità dell'antischiacciamento; qualora si rendesse necessario aumentarne o diminuirne il valore si faccia riferimento al manuale di istruzioni del selettore avanzato. Nell'eventualità si voglia testare il funzionamento dell'automatismo pur non avendo ancora collegato i dispositivi di comando apertura, è possibile utilizzare il pulsantino START presente sulla centrale (si veda Fig. 17).	
Manovra Standard	L'automatismo effettua la manovra di apertura e chiusura accelerando e decelerando in modo coerente con i limiti di apertura e chiusura, che verranno raggiunti a velocità ridotta.	
Push&Go	Mediante uno spostamento dell'anta ferma in posizione di chiusura si provoca una manovra di apertura. Valore di attivazione regolabile tramite MillenniumWare	
Inversione anta (radar 1 e 2)	L'anta, a seguito di una rilevazione radar in fase di chiusura, deve invertire repentinamente il moto, aprirsi totalmente a velocità standard e richiudersi a velocità standard.	
Inversione anta (IR)	L'anta, a seguito di una rilevazione IR in fase di chiusura, deve invertire repentinamente il moto, aprirsi totalmente a velocità standard e richiudersi a velocità standard.	
Funzionamento Sensore di sicurezza in apertura (Safe Open)	Se il sensore di sicurezza (Safe Open) rileva un ostacolo in fase di apertura, interrompe prontamente il moto dell'anta stessa. Se il rilevamento cessa, l'anta riprende il suo moto di apertura a velocità ridotta e poi si chiude a velocità normale. Dopo 30 secondi di attivazione continua del safe open la porta fa una manovra di apertura a velocità ridotta. I rilevamenti in fase di chiusura non comportano reazioni del sistema.	
Angolo di esclusione sensore di sicurezza in apertura (Safe Open)	In caso di installazione con anta che apre in prossimità di un muro (esempio in corridoio) è necessario inserire un valore (% della corsa totale) in cui il sensore non rilevi il muro come ostacolo. Valore di default = 0. Parametro regolabile mediante selettore avanzato o MillenniumWare.	
Funzionamento Sensore di sicurezza in chiusura (Safe Close)	Se il sensore di sicurezza (Safe Close) rileva un ostacolo in fase di chiusura, interrompe ed inverte prontamente il moto dell'anta stessa, portandola a completa apertura a velocità ridotta e successivamente in chiusura a velocità ridotta. I rilevamenti in fase di apertura non comportano reazioni del sistema.	
Logica funzionamento impostabile con: selettore avanzato, selettore base, MillenniumWare	1 radar	RADAR SOLO USCITA: Solo l'ingresso START 2 della scheda elettronica di controllo è monitorato. Un segnale proveniente da un sensore collegato a questo ingresso provoca l'apertura e conseguente chiusura delle ante. L'elettroserratura, se presente, blocca le ante tutte le volte che queste raggiungono la posizione di completa chiusura.
	2 radar	RADAR ENTRATA E USCITA: Entrambi gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo sono monitorati. Un segnale proveniente da un sensore collegato ad uno di questi ingressi provoca l'apertura e conseguente chiusura delle ante. L'elettroserratura, se presente, non blocca mai le ante.
	Stop Chiuso	L'automatismo comanda la completa chiusura delle ante. In questa logica gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo non sono monitorati; se presente, l'elettroserratura blocca le ante.
	Stop Aperto	L'automatismo comanda la completa apertura delle ante. In questa logica gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo non sono monitorati.
Antischiacciamento singolo in apertura	Mentre è in fase di apertura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo deve interrompere per qualche secondo il moto dell'anta e poi portarla in completa apertura a velocità ridotta e richiuderla a velocità normale. Valore di sensibilità regolabile tramite selettore avanzato e MillenniumWare	
Antischiacciamento singolo in chiusura	Mentre è in fase di chiusura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo deve interrompere per qualche secondo il moto dell'anta e poi portarla in completa apertura a velocità ridotta e richiuderla a velocità ridotta. Valore di sensibilità regolabile tramite selettore avanzato e MillenniumWare	

Operazioni		Descrizione
Antischiacciamenti multipli in apertura (con Autoreset dopo avaria)	In prossimità della chiusura (intervallo da 0° a 25° circa)	Mentre è in fase di apertura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo deve interrompere per qualche secondo il moto dell'anta e poi portarla in completa apertura a velocità ridotta e richiuderla a velocità normale. Dopo il terzo ostacolo rilevato senza riuscire a completare la manovra (cioè senza portare l'anta a completa apertura), l'automatismo segnala un'avaria (AV=intermittente ed L1=On) , si ferma per qualche secondo in chiusura e poi effettua un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi. Se l'ostacolo rimane nella zona di movimento viene rilevato come finecorsa e l'automatismo funzionerà con i due nuovi traguardi. In caso di ostacolo posizionato vicino alla chiusura la centrale segnalerà l'errore di inizializzazione, misura dell'apertura dell'anta troppo bassa (AV=intermittente ed L3=On). Se in un secondo tempo l'ostacolo verrà tolto l'automatismo funzionerà senza traguardo in apertura per altri due cicli dopodichè non trovando più il finecorsa in apertura verrà segnalato un errore (AV=intermittente) ed eseguirà un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi.
	Al centro (varie posizioni)	Mentre è in fase di apertura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo deve interrompere per qualche secondo il moto dell'anta e poi portarla in completa apertura a velocità ridotta e richiuderla a velocità normale. Dopo il terzo ostacolo rilevato senza riuscire a completare la manovra (cioè senza portare l'anta a completa apertura), l'automatismo segnala un'avaria (AV=intermittente ed L1=On) , si ferma per qualche secondo in chiusura e poi effettua un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi. Se l'ostacolo rimane nella zona di movimento viene rilevato come finecorsa e l'automatismo funzionerà con i due nuovi traguardi. Se in un secondo tempo l'ostacolo verrà tolto l'automatismo funzionerà senza traguardo in apertura per altri due cicli dopodichè non trovando più il finecorsa in apertura verrà segnalato un errore (AV=intermittente) ed eseguirà un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi.
	In prossimità dell'apertura (intervallo da 70° a 90° circa)	Mentre è in fase di apertura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo deve interrompere per qualche secondo il moto dell'anta e poi portarla in completa apertura a velocità ridotta e richiuderla a velocità normale. Dopo il terzo ostacolo rilevato senza riuscire a completare la manovra (cioè senza portare l'anta a completa apertura), l'automatismo segnala un'avaria (AV=intermittente ed L1=On) , si ferma per qualche secondo in chiusura e poi effettua un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi. Se l'ostacolo rimane nella zona di movimento viene rilevato come finecorsa e l'automatismo funzionerà con i due nuovi traguardi. Se in un secondo tempo l'ostacolo verrà tolto l'automatismo funzionerà senza traguardo in apertura per altri due cicli dopodichè non trovando più il finecorsa in apertura verrà segnalato un errore (AV=intermittente) ed eseguirà un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi.
Antischiacciamenti multipli in chiusura (con Autoreset dopo avaria)	In prossimità della chiusura (intervallo da 0° a 25° circa)	Mentre è in fase di chiusura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo deve interrompere per qualche secondo il moto dell'anta e poi portarla in completa apertura a velocità ridotta e richiuderla a velocità normale. Dopo il terzo ostacolo rilevato senza riuscire a completare la manovra (cioè senza portare l'anta a completa chiusura), l'automatismo segnala un'avaria (AV=intermittente ed L1=On), si ferma per qualche secondo in chiusura (zona ostacolo) e poi effettua un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi. Se l'ostacolo rimane nella zona di movimento viene rilevato come finecorsa e l'automatismo funzionerà con i due nuovi traguardi. Se in un secondo tempo l'ostacolo verrà tolto l'automatismo funzionerà senza traguardo in chiusura per altri due cicli dopodichè non trovando più il finecorsa in chiusura verrà segnalato un errore (AV=intermittente) ed eseguirà un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi.
	Al centro (varie posizioni)	Mentre è in fase di chiusura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo deve interrompere per qualche secondo il moto dell'anta e poi portarla in completa apertura a velocità ridotta e richiuderla a velocità normale. Dopo il terzo ostacolo rilevato senza riuscire a completare la manovra (cioè senza portare l'anta a completa chiusura), l'automatismo segnala un'avaria (AV=intermittente ed L1=On), si ferma per qualche secondo in chiusura (zona ostacolo) e poi effettua un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi. Se l'ostacolo rimane nella zona di movimento viene rilevato come finecorsa e l'automatismo funzionerà con i due nuovi traguardi. In caso di ostacolo posizionato vicino all'apertura la centrale segnalerà l'errore di inizializzazione, misura dell'apertura dell'anta troppo bassa (AV=intermittente ed L3=On). Se in un secondo tempo l'ostacolo verrà tolto l'automatismo funzionerà senza traguardo in chiusura per altri due cicli dopodichè non trovando più il finecorsa in chiusura verrà segnalato un errore (AV=intermittente) ed eseguirà un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi.
	In prossimità dell'apertura (intervallo da 70° a 90° circa)	Mentre è in fase di chiusura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo deve interrompere per qualche secondo il moto dell'anta e poi portarla in completa apertura a velocità ridotta e richiuderla a velocità normale. Dopo il terzo ostacolo rilevato senza riuscire a completare la manovra (cioè senza portare l'anta a completa chiusura), l'automatismo segnala un'avaria (AV=intermittente ed L1=On), si ferma per qualche secondo in chiusura (zona ostacolo) e poi effettua un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi. Se l'ostacolo rimane nella zona di movimento viene rilevato come finecorsa e l'automatismo funzionerà con i due nuovi traguardi. In caso di ostacolo posizionato vicino all'apertura la centrale segnalerà l'errore di inizializzazione, misura dell'apertura dell'anta troppo bassa (AV=intermittente ed L3=On). Se in un secondo tempo l'ostacolo verrà tolto l'automatismo funzionerà senza traguardo in chiusura per altri due cicli dopodichè non trovando più il finecorsa in chiusura verrà segnalato un errore (AV=intermittente) ed eseguirà un nuovo reset per l'assegnazione dei traguardi.

Tabella Messaggi di Errore

DESCRIZIONE	N.	LED					COSA FARE
		AV	OC	L1	L2	L3	
Errore Inizializzazione	1	INT	OFF	OFF	OFF	ON	Si è rilevato un errore in fase di inizializzazione; in particolare la quota di apertura misurata risulta troppo bassa. Controllare l'encoder, il collegamento tra scheda encoder e scheda madre. Verificare che il vano passaggio sia libero da eventuali ostacoli. Se presente elettroserratura controllare che funzioni correttamente.
Errore Porta Bloccata	2	INT	OFF	OFF	ON	OFF	La porta non riesce ad aprire. Controllare che non vi siano ostacoli nel vano passaggio e che non vi siano serrature (elettriche o manuali) che blocchino la porta.
Errore antischiacciamento	4	INT	OFF	ON	OFF	OFF	Superati i tre tentavi di chiusura e rilevato antischiacciamento. Verificare che non vi siano ostacoli nel vano passaggio. Verificare che la sensibilità dell'antischiacciamento non sia troppo bassa. Controllare l'encoder e il collegamento tra scheda encoder e scheda madre.
Errore Inversione	5	INT	OFF	ON	OFF	ON	Rilevata un'inversione del movimento tra encoder e motore. Verificare che il motore sia collegato correttamente
Errore sovra corrente	6	INT	ON	ON	ON	OFF	Rilevata extra corrente sul motore. Verificare che non vi siano eventuali corto circuiti sul cavo di alimentazione del motore. Controllare il motore ed eventualmente sostituirlo.
Errore Encoder	7	INT	OFF	ON	ON	ON	Rilevato malfunzionamento dell'encoder. Controllare la scheda encoder ed il cavo di collegamento tra scheda encoder e scheda madre.

INT = Lampeggio intermittente

Collegamento ed uso Swingo doppio

Definire, prima di effettuare tutti i collegamenti, l'anta Master (vedere paragrafo impostazioni Dip-Switch).

! Non è possibile scegliere in un secondo tempo, dopo aver effettuato i cablaggi, quale anta sia la Master e quale la Slave.

I due automatismi devono essere collegati sullo stesso ramo di alimentazione e non si devono interporre interruttori o fusibili tra i due operatori.

Si devono collegare le eventuali periferiche presenti SAFE CLOSE, KEY, START 1 e START 2 sull'anta Master.

I sensori di sicurezza (Safe Open) si devono invece collegare e gestire separatamente su entrambe le schede.

Collegare le due morsettiere del selettore per garantire la comunicazione tra le due schede Swingo e il funzionamento corretto dei due automatismi. (Fig. 23)

Il selettore (opzionale) va collegato solo ed esclusivamente sulla scheda Master. In caso di modifica dei parametri, essi saranno identici per entrambe le schede.

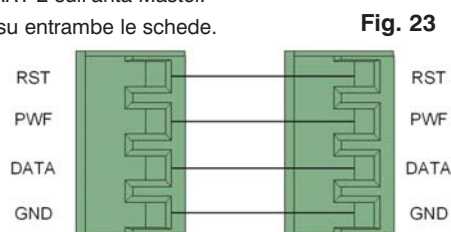


Fig. 23

In caso di ante doppie con battuta centrale, è necessario impostare uno sfasamento del movimento delle ante (vedere paragrafo impostazioni Dip-Switch). Di default esso è pari a 3 (apertura) e 5 (chiusura) ed è modificabile tramite MillenniumWare.

La manovra di chiusura ha inizio dalla condizione di partenza di entrambe le ante completamente aperte. In ogni caso in cui un'anta raggiunga la completa apertura prima dell'altra, essa attenderà fino a quando anche la seconda avrà raggiunto la condizione di completa apertura.

L'inversione (START 1 o 2, SAFE CLOSE, antischiacciamenti, ...) avviene contemporaneamente per entrambe le ante.

Il pilotaggio dell'elettroserratura con le relative logiche di funzionamento è consentito su entrambe le schede, esattamente come nel caso di automatismi singoli, con la selezione del dip S7.

Il funzionamento Push&Go è attivabile su entrambi gli automatismi, esattamente con le stesse modalità degli automatismi singoli. Il rilevamento di un tentativo di apertura da parte di uno qualsiasi dei due automatismi provoca l'apertura di entrambe le ante.

Gli antischiacciamenti e i rilevamenti degli ostacoli vengono gestiti separatamente ed indipendentemente da entrambe le schede.

Se una scheda rileva un antischiacciamento in chiusura, interrompe il moto di entrambe le ante e le porta lentamente in completa apertura.

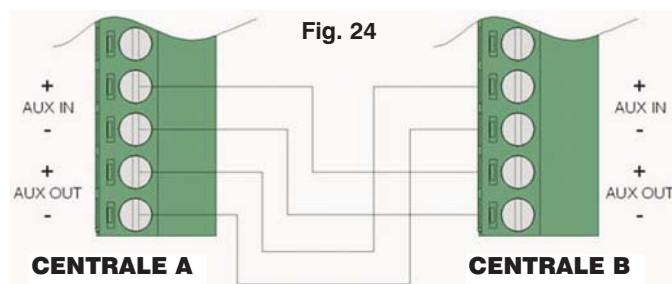
Se una scheda rileva un antischiacciamento in apertura, interrompe il moto dell'anta interessata e la porta lentamente in completa apertura. L'altra anta, che avrà nel frattempo già raggiunto la completa apertura, attenderà l'anta interessata prima di procedere con la chiusura.

! I parametri modificabili con MillenniumWare sono indipendenti tra le due schede. In caso di modifiche dei parametri di movimento, è necessario accertarsi di impostare i medesimi valori su entrambe le schede, onde evitare malfunzionamenti.

Collegamento ed uso interblocco

La centrale SWINGO è predisposta per poter funzionare in modalità interbloccata tramite collegamento con una centrale elettronica della stessa famiglia. In funzionamento interbloccato l'apertura di una porta può avvenire solo se l'altra non è in movimento, cioè se non è in fase di manovra. Per interbloccare due automatismi procedere come segue (Fig. 24):

- collegare il morsetto **AUX IN +** della centrale A con il morsetto **AUX OUT +** della centrale B
- collegare il morsetto **AUX IN -** della centrale A con il morsetto **AUX OUT -** della centrale B
- collegare il morsetto **AUX OUT +** della centrale A con il morsetto **AUX IN +** della centrale B
- collegare il morsetto **AUX OUT -** della centrale A con il morsetto **AUX IN -** della centrale B



Utilizzare per il collegamento un cavo schermato 4x0.22 e non connettere lo schermo.

In presenza di richieste di apertura provenienti dai sensori in modo contemporaneo su entrambe le porte, è necessario fissare una priorità di apertura; per fare questo configurare una porta in modalità MASTER e l'altra in modalità SLAVE (mediante selettore avanzato o MillenniumWare). Nel caso di segnali di apertura contemporanei aprirà la porta selezionata come MASTER.

! ATTENZIONE: la funzionalità di interblocco NON è disponibile nel caso di Swingo Doppio

Modalità di consegna

Rimontare il coperchio avvitando le due opportune viti.

Consegnare il certificato di garanzia e collaudo favorevole compilati secondo le istruzioni indicate sul certificato stesso.

I certificati dovranno essere spediti alla Sesamo entro otto giorni dalla data di collaudo favorevole.

Consegnare al cliente la documentazione tecnica del prodotto.

SWINGO



SESAMO srl

Str. Gabannone, 8/10 • 15030 Terruggia (AL) • Italy

Tel: +39 0142 403223 • Fax: +39 0142 403256

www.sesamo.eu • E-mail: info@sesamo.eu