



# PROSWING

S/M

AUTOMATISMOS PARA PUERTAS DE HOJAS  
MANUAL DE INSTALACIÓN

ESPAÑOL

Les agradecemos su predilección al elegir este producto. Con la finalidad de obtener las mejores prestaciones del automatismo, Sesamo recomienda leer y seguir atentamente las instrucciones de instalación y uso que se encuentran en este manual. La instalación de este automatismo debe hacerse solo por personas competentes expertas a las cuales está dirigido este manual. Posibles errores en la fase de instalación pueden ser fuentes de peligro para personas o cosas. Los materiales de embalaje (madera, plástico, cartón, etc.) no deben verterse en el ambiente o dejarse al alcance de los niños ya que son fuentes de posible peligro. Cada fase de instalación debe hacerse conforme a las normas vigentes y siempre de acuerdo con los dictámenes de la Buena Técnica. Asegúrese de que el producto esté íntegro antes de empezar a instalar y que no haya sufrido daños debidos al transporte o a un almacenamiento incorrecto. Antes de instalar el producto asegúrese de que cada elemento de la entrada, estructural o arquitectónico (superficie de fijación del automatismo, marcos, etc.) sea adecuado y lo suficientemente robusto para que pueda automatizarse. La puerta que debe automatizarse debe poder moverse para la apertura y el cierre de forma uniforme y sin roces. Elabore un análisis detallado de los riesgos y lleve a cabo las modificaciones necesarias para eliminar las zonas de transporte, aplastamiento, cizallamiento o el peligro en general. No instale en absoluto en ambientes en presencia de gas, vapores o humos inflamables. El fabricante del automatismo no se hace responsable por la falta de cumplimiento de la "buena técnica" o de las normativas específicas al construir la puerta que debe motorizarse y por los fallos de la misma. Todos los dispositivos de seguridad y de protección de la entrada automática (fotocélulas, sensores activos, etc.) deben instalarse conforme a las normativas y directivas en vigor, al análisis de los riesgos que se ha realizado, al tipo de instalación, al uso, al tránsito, a las fuerzas y a las inercias que influyen en la misma. Preste siempre especial atención a las zonas donde pueda haber: aplastamiento, cizallado, transporte o cualquier otro peligro en general usando si es necesario señalizaciones adecuadas. Coloque los datos de identificación de la puerta motorizada en cada una de las instalaciones. Comprobar que la instalación eléctrica en origen esté bien dimensionada y que tenga todas las protecciones adecuadas (interruptor diferencial y protección para exceso de corriente). En las operaciones de mantenimiento o de reparación use solo recambios originales. No manipule o altere bajo ningún concepto, los aparatos internos del automatismo y las seguridades de la centralita de control. El fabricante se exime de cualquier responsabilidad en caso de que se alteren o manipulen las partes internas del automatismo o se usen dispositivos de seguridad que sean distintos de los indicados por el fabricante para este tipo de instalación. El instalador del automatismo deberá entregar al responsable de la entrada automática, el manual de uso y toda la información necesaria para al uso correcto con funcionamiento automático o manual (incluso en caso de cerradura eléctrica) y en casos de emergencia. Ponga especial atención a los mensajes del presente manual identificados con el símbolo de peligro. Éstos pueden ser tanto advertencias para evitar posibles daños al aparato como señales específicas de peligro potencial para la incolumidad del instalador o de las demás personas interesadas. Este dispositivo ha sido ideado para automatizar puertas batientes de tránsito. Cualquier otro uso que se haga de las mismas se considerará contrario a lo previsto por el fabricante y por lo tanto éste no se hará responsable.

## DIRECTIVA DE MÁQUINAS

El instalador que motoriza una puerta se convierte, según la Directiva 2006/42/CE, en el fabricante de la máquina puerta automática y deberá:

- Preparar el Informe Técnico con los documentos indicados en el anexo VII de la Directiva de Máquinas y deberá conservarlo durante al menos 10 años.
- Redactar la declaración CE de conformidad según el anexo II-A de la directiva de máquinas y entregar una copia al usuario.
- Colocar la marca CE en la puerta motorizada como indicado en punto 1.7.3 del anexo I de la directiva de máquinas.
- En concreto, pero no de forma exclusiva, si según la norma EN 16005, fuera necesario instalar sensor/es controlado/s, debe efectuar la conexión y la configuración como se indica en el presente manual (vea la pág. 16/17/18/22) y comprobar que funcione correctamente como se indica en el manual del sensor/es utilizado/s.

Para mayor información y para facilitar al instalador la aplicación de las indicaciones de las Directivas y de las Normativas Europeas sobre seguridad y uso de las puertas motorizadas, consulte las indicaciones específicas disponibles en internet en el sitio [www.sesamo.eu](http://www.sesamo.eu)

### DECLARACIÓN DE INCORPORACIÓN

(Directiva 2006/42/CE, Anexo II, parte B)

Fabricante: SESAMO S.R.L.

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

Declara que:

El producto **PROSWING**

- se construye para incorporarse en una máquina para construir otra máquina considerada por la Directiva 2006/42/CE

- es conforme a los requisitos esenciales de seguridad indicados en el anexo I de la directiva excluyendo los puntos siguientes: 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

- es conforme a las condiciones de las Directivas CE siguientes: 2014/30/UE Compatibilidad Electromagnética, 2014/35/UE Baja Tensión

y que

- se han aplicado las siguientes (partes/cláusulas de) normas armonizadas:

EN 60335-1      EN 61000-6-2      EN 50366      EN 61000 -6-3      EN16005

y además declara que:

- la documentación técnica pertinente ha sido completada conforme a la parte B del anexo VII; dicha documentación, o partes de la misma, se transmitirá por correo o por correo electrónico respondiendo a una solicitud requerida por las autoridades nacionales competentes.

- el encargado de recopilar la documentación técnica pertinente es: SESAMO SRL, Strada Gabannone, 8/10 - 15030 Terruggia (AL) - Italia

- no se permite poner en servicio el producto hasta que la máquina en la que se incorporará o de la cual será un componente se haya modificado o no se haya declarado conforme a la Directiva 2006/42/CE y a la legislación nacional que la instala, es decir, hasta que la maquinaria incluida en la presente declaración no forme una única unidad junto con la máquina.

SESAMO S.R.L.

Mayo 2016

Aldo Amerio  
(Administrador)



## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

DIMENSIONES	Vea la Fig. 1
ALIMENTACIÓN	230 V ±10% CA 50/60 Hz
POTENCIA NOMINAL	85 W
PAR MÁX. DE SALIDA DEL ÁRBOL	45 Nm
ALIMENTACIÓN DE LOS DISPOSITIVOS EXTERNOS	15 VDC - 12 W MÁX.
ALIMENTACIÓN DE LA BATERÍA DE EMERGENCIA <sup>(1)</sup>	24 V 1,3 Ah
TIEMPO DE APERTURA	3s ÷ 6s (70°/s ÷ 20°/s)
TIEMPO DE CIERRE	4s ÷ 15s (40°/s ÷ 10°/s)
FUERZA DE CIERRE (SEGUNDO EN 1154) <sup>(2)</sup>	EN4 ÷ EN6
ÁNGULO DE APERTURA MÁX.	110°
ANCHURA DE LA HOJA DE LA PUERTA	700 ÷ 1400 mm
PESO DE LA HOJA DE LA PUERTA	Vea la Fig. 2
TEMPERATURA DE FUNCIONAMIENTO	de -10 °C a +50 °C
CONTRA APLASTAMIENTO	Limitación automática de fuerza cuando existen obstáculos
PESO	unos 11 kg
SERVICIO	Continuado
PROTECCIÓN	IP40

<sup>(1)</sup>: Opcional solo para PROSWING M

<sup>(2)</sup>: solo para PROSWING S


## LOW ENERGY



El automatismo puede regularse para satisfacer las exigencias de la función Low-Energy como previsto con EN16005. Durante la puesta en obra el operador debe seguir la normativa vigente. El sistema de seguridad que se requiere está garantizado por las condiciones que se indican a continuación:

- fuerza dinámica de contacto reducida en el umbral de la puerta;
- velocidad del automatismo limitada;
- fuerza limitada.

El instalador debe ser el que compruebe la conformidad de la instalación Low-Energy con respecto a las normas vigentes. La protección del borde de cierre debe evaluarse individualmente.

## ADVERTENCIAS PARA EL INSTALADOR (OBLIGACIONES GENERALES PARA LA SEGURIDAD)

- 1)  Es importante para la seguridad de las personas instalar el automatismo cumpliendo con las instrucciones. Una instalación incorrecta o un uso erróneo del producto pueden causar graves daños a las personas.
- 2) Lea atentamente las instrucciones antes de empezar la instalación del producto.
- 3) Conserve las instrucciones para consultas futuras.

- 4) Este producto ha sido ideado y construido para ser usado exclusivamente como se indica en la documentación. Cualquier otro uso no indicado expresamente puede perjudicar la integridad del producto y/o representar fuente de peligro.
- 5) SESAMO declina cualquier responsabilidad derivada del uso inapropiado o diferente de aquél para el cual se ha destinado el automatismo.
- 6) No instale el aparato en atmósfera explosiva: la presencia de gas o de humos inflamables constituye un grave peligro para la seguridad.
- 7) SESAMO no se hace responsable por el incumplimiento de la Buena Técnica al construir las cerraduras motorizadas así como de las deformaciones que puedan existir durante su uso.
- 8) Antes de realizar cualquier tipo de operación en la instalación, quite la alimentación eléctrica.
- 9) Compruebe que en origen de la instalación se encuentre un interruptor diferencial.
- 10) Compruebe que la instalación de tierra esté hecha correctamente
- 11) Los dispositivos de seguridad (norma EN 12978) permiten proteger posibles áreas de peligro de los Riesgos mecánicos de movimiento, como por ej. aplastamiento, transporte o cizallado.
- 12) Para el mantenimiento use exclusivamente partes originales de SESAMO.
- 13) No haga ninguna modificación a los componentes que forman parte del sistema de automatización.
- 14) El instalador debe aportar toda la información relacionada con el funcionamiento manual del sistema en caso de emergencia.
- 15) El Usuario que lo utiliza debe evitar cualquier tipo de tentativo de reparación o de operación directamente y debe dirigirse solo al personal cualificado.
- 16)  La instalación debe hacerse solo por personal cualificado y experto respetando las normativas vigentes.
- 17) Todo lo que no está previsto expresamente en estas instrucciones no está permitido.
- 18)  El presente manual se destina exclusivamente a los instaladores profesionales o a personas competentes.

## RECICLAJE Y ELIMINACIÓN

Nuestros productos se fabrican con materiales varios. La mayor parte de ellos (aluminio, plástico, hierro, cables eléctricos) se equipara a los residuos sólidos y a los urbanos. Pueden ser reciclados con recogida y eliminación diferenciada en los centros autorizados. Otros componentes (tarjetas electrónicas, baterías, etc.) pueden contener sustancias contaminantes. Por tanto deben eliminarse y entregarse a las empresas autorizadas para la recuperación y eliminación de los mismos. Los componentes del embalaje (cartón, plástico, etc.) se asimilan a los residuos sólidos urbanos y pueden ser eliminados sin problema, simplemente con la recogida diferenciada para ser reciclados. Antes de hacerlo es conveniente comprobar antes las normativas específicas vigentes del lugar donde debe hacerse la eliminación.

**¡NO VIERTA LOS MATERIALES EN EL MEDIO AMBIENTE!**

## USO PREVISTO


La automatización PROSWING debe usarse exclusivamente para desplazar puertas batientes de tránsito.

La automatización para puertas batientes es un monobloque formado por un dispositivo electromecánico que permite controlar la apertura y el cierre de la puerta mediante un brazo de transmisión. La puerta se reclama para cerrarse usando:

- sistema resorte/motor o solo resorte en caso de que falte corriente (PROSWING S)
- sistema motorizado (PROSWING M)


Dentro del cárter de protección se encuentra también la instalación electrónica de mando que permite programar y controlar el funcionamiento del sistema.

### LÍMITES DE APLICACIÓN

 **IMPORTANTE:** Para una aplicación correcta del automatismo la puerta no debe superar el peso y la anchura indicados en el diagrama de la Fig. 2. A cada brazo de transmisión le corresponde además un valor máximo diferente de profundidad del marco por encima del cual no puede cumplir una instalación correcta del sistema. El automatismo está ideado para que funcione exclusivamente en puertas batientes en ambientes secos y deberá instalarse dentro de los edificios. SESAMO se exime de cualquier responsabilidad por daños debidos a la colocación u uso diferente del que se ha previsto o a modificaciones no autorizadas.

### TIPO DE BRAZO QUE PUEDE INSTALARSE

- BRAZO RÍGIDO: El brazo rígido puede montar EXTENSIBLE (se usa cuando el automatismo se instala en el mismo lado que la apertura de la puerta).
- BRAZO ARTICULADO ESTÁNDAR: El brazo largo articulado estándar, puede montarse para EMPUJAR (se usa cuando el automatismo se instala en el lado opuesto al de la apertura de la puerta).
- BRAZO ARTICULADO LARGO: El brazo largo articulado puede montarse PARA EMPUJAR (se usa cuando el automatismo se ha instalado desde el lado opuesto al de apertura, de la puerta en caso de jambas hondas).

 **ATENCIÓN:** Para colocar de forma correcta consulte los apartados correspondientes a “Instalación de los Brazos”.

### COMPROBACIONES PRELIMINARES

Antes de instalar el automatismo es necesario:

- comprobar que la instalación de la automatización no origine situaciones de peligro;
- prepare los tubos y canaletas adecuados para el paso de los cables eléctricos para que garanticen la protección contra daños mecánicos;
- comprobar que el punto de fijación de la base sea resistente. La fijación debe hacerse con tornillos, pernos, etc., adecuados al tipo de superficie;
- comprobar que la superficie de la puerta sea lo suficientemente robusta, que las bisagras funcionen correctamente y que no haya roces entre las partes fijas y las móviles;
- asegurarse de que se poseen todos los instrumentos y el material necesario para efectuar la instalación con la máxima seguridad y de acuerdo a las normativas vigentes.


## INSTALACIÓN DEL AUTOMATISMO

En referencia a la Fig. 4 (Proswing M) y a la Fig. 5 (Proswing S), para fijar el automatismo debe seguir las fases siguientes:

- quite la tapa (B);
- desconecte todas las conexiones (codificador, interruptor, transformador, motor) que hay en la tarjeta electrónica (C);
- desenrosque los 2 tornillos y quite la tarjeta (C) (los dos tornillos permanecen atrapados entre el circuito impreso y la base inferior);
- desenrosque los 2 tornillos de fijación del transformador (G) y quítelo;
- desenrosque los 4 tornillos que fijan el grupo motorreductor (D) y quítelo;
- Si los hay, desenrosque el tornillo que fija las baterías (H) y quítelas (solo Proswing M)
- quite los dos cabezales (E) y (F);
- Fije el extruido base (A) a la pared siguiendo las instrucciones de los apartados siguientes, según el tipo de brazo utilizado;
- ensamble todos los componentes, a excepción de los cabezales y de la tapa, siguiendo la secuencia inversa a la descrita anteriormente.


Cuando vuelva a montar, para facilitar la instalación, enrosque antes los dos tornillos inferiores de fijación del grupo del motorreductor, luego apóyelo en los mismos y sucesivamente enrosque los otros dos, procurando que el eje de salida del motorreductor esté perpendicular al perfil superior de la hoja,


## COTAS DE LOS AGUJEROS DE FIJACIÓN DE LA BASE DE ALUMINIO

 Haga agujeros adecuados al tipo de tornillo que se usa para fijar, solo después de comprobar las "Cotas de colocación" indicadas en los apartados correspondientes al tipo de brazo que se usa. En caso de automatismo doble prepare para las conexiones (paso de cables) entre los dos automatismos individuales

## INSTALACIÓN DEL BRAZO RÍGIDO EXTENSIBLE

El brazo rígido se usa cuando el automatismo se instala en el mismo lado que la apertura de la puerta.

 **ATENCIÓN:** Para colocar correctamente use siempre como referencia principal, el eje de las bisagras de la hoja y el eje de accionamiento del motorreductor como se indica en Fig. 6 (Hoja con apertura a la IZQ.) y Fig. 7 (Hoja con apertura a la DER.).

 **ATENCIÓN:** El apriete definitivo de los tornillos debe hacerse solo después de haber controlado que se haya colocado el automatismo de forma vertical garantizando un paralelismo perfecto entre las bisagras y el eje del motorreductor. Para que se cumpla, después de haber instalado el brazo rígido y la guía correspondiente controle que el perno de emparejado del brazo con el patín cilíndrico no se fuerce durante la fase de maniobra. Un error de colocación del automatismo haría oscilar el perno del brazo rígido con respecto al patín cilíndrico de más con respecto a la tolerancia admitida, con el deterioro consecuente de una parte del automatismo.

**INSTALACIÓN DE LA GUÍA Y DEL BRAZO RÍGIDO (PROSWING S)**

- Saque la cobertura (Fig. 10 Part. A) de la guía (Fig. 10 part. B) para acceder al compartimento de fijación.
- Coloque la guía (Fig. 10 part. B) de forma horizontal siguiendo las cotas de fijación indicadas en la Fig. 6 y en la Fig. 7.
- Haga al menos 4 agujeros coincidiendo con la huella de “V” presente en el perfil de guía y fíjela (Fig. 10 part. B) al marco usando los tornillos correspondientes.
- Coloque el patín (Fig. 10 part. C) en la guía (Fig. 10 part. B)
- Enrosque el tornillo (Fig. 13 part. A) de manera que se carga previamente el resorte hasta que los extremos del plato (Fig. 13 part. B) coincida con la línea que indica el inicio del campo EN4 (cota L=0).
- Con la puerta cerrada, busque la posición para introducir el brazo (Fig. 12 part. A) de manera que los extremos del brazo (Fig. 10 part. F) coincidan con el eje del perno del patín (Fig. 10 part. C)
- Quite el brazo, saque la conexión del brazo y gírelo (Fig. 12 part. A de 1 o 2 dientes hacia la parte de cierre de la hoja (Fig.15) luego vuelva a introducir el eje de salida.
- Introduzca la arandela (Fig. 12 part. B) y apriete el tornillo (Fig. 12 part. C).
- Desenrosque un poco el tornillo de tensión del resorte (Fig. 13 part. A)
- Introduzca el brazo (Fig. 12 part. D) en la ranura de la conexión del brazo, y enrosque los dos tornillos (Fig. 12 part. E).



**CUIDADO EL PAR DE FUERZAS MÁXIMO DE APRIETE DE LOS TORNILLOS “E” FIG.12 ES DE 10.5 N/m**


- Abra un poco la hoja y gire el brazo rígido hasta que coincida el eje del patín (Fig. 10 part. C) con el extremo del brazo rígido en el cual se fija el perno.
- Enrosque el extremo roscado del perno (Fig. 10 part. C) al brazo rígido (Fig. 10 part. F).
- Cierre la tapa (Fig. 10 Part. A) de la guía.
- Cierre la tapa der. (Fig. 10 part. E) y la izq. (Fig. 10 part. D) en los extremos de la guía con los tornillos correspondientes.
- Regule el resorte [vea apartado “Regulación del resorte”]

**INSTALACIÓN DE LA GUÍA Y DEL BRAZO RÍGIDO (PROSWING M)**

- Saque la cobertura (Fig. 10 Part. A) de la guía (Fig. 10 part. B) para acceder al compartimento de fijación.
- Coloque la guía (Fig. 10 part. B) de forma horizontal siguiendo las cotas de fijación indicadas en la Fig. 6 y en la Fig. 7.
- Haga al menos 4 agujeros coincidiendo con la huella de “V” presente en el perfil de guía y fíjela (Fig. 10 part. B) al marco usando los tornillos correspondientes.
- Coloque el patín (Fig. 10 part. C) en la guía (Fig. 10 part. B)
- Con la puerta cerrada, busque la posición para introducir el brazo (Fig. 12 part. A) de manera que los extremos del brazo (Fig. 10 part. F) coincidan con el eje del perno del patín (Fig. 10 part. C)
- Introduzca la arandela (Fig. 12 part. B) y apriete el tornillo (Fig. 12 part. C).
- Introduzca el brazo (Fig. 12 part. D) en la ranura de la conexión del brazo, y enrosque los dos tornillos (Fig. 12 part. E).


- Abra un poco la hoja y gire el brazo rígido hasta que coincida el eje del patín (Fig. 10 part. C) con el extremo del brazo rígido en el cual se fija el perno.
- Enrosque el extremo roscado del perno (Fig. 10 part. C) al brazo rígido (Fig. 10 part. F).
- Vuelva a cerrar la cobertura (Fig.10 Part.A) de la guía.
- Cierre la cobertura der. (Fig. 10 part. E) y la izq. (Fig. 10 part. D) en los extremos de la guía con los tornillos correspondientes.


Antes de apretar la conexión del brazo al eje del automatismo, compruebe que la distancia entre la guía y el hilo superior del brazo sea de unos 17 mm.

 **ATENCIÓN:** Después de haber instalado el brazo rígido y la guía, compruebe SIEMPRE que el Switch esté colocado hacia la derecha como en la Fig. 17 .

## INSTALACIÓN DEL BRAZO ARTICULADO DE EMPUJE


El brazo articulado para empujar se usa cuando el automatismo se instala en el lado opuesto al de la apertura de la puerta.

 **ATENCIÓN:** Para colocar correctamente utilice siempre como referencia principal el eje de las bisagras de la hoja y el eje de accionamiento del motorreductor, como se indica en la Fig. 8 (hoja con apertura a la IZQ.) y 9 (hoja con apertura a la DER.).

 **ATENCIÓN:** El apriete definitivo de los tornillos debe ser hecho solo después de haber controlado que la posición del automatismo y del brazo articulado garantizan una rotación fácil del mismo en el bastidor de la puerta.


## FIJACIÓN DEL BRAZO DE LA HOJA (PROSWING S)

- Coloque la arandela (Fig. 12 part. B) y el tornillo (Fig. 12 part. C) en la conexión del brazo (Fig. 12 part. A).
- Coloque la primera parte del brazo articulado (Fig. 24 part. D) en la cavidad de la conexión del brazo, como se indica en la Fig. 12 y enrosque los tornillos (Fig. 12 part. E).
- Desenrosque los tres Tornillos M8 x 16 (Fig. 11 part. B) de manera que la parte de brazo que se fijará a la hoja sea independiente.
- Agujeree la puerta en las cuotas indicadas en las figuras 8 y 9.
- Fije la conexión de la hoja (Fig. 11 part. F) del brazo articulado en el perfil superior de la hoja de la puerta usando tornillos adecuados.

 **ATENCIÓN:** fije la conexión de la hoja de la puerta del brazo de manera correcta, utilizando si es necesario refuerzos en la misma.

- Enrosque el tornillo (Fig. 13 part. A) de manera que se carga previamente el resorte hasta que los extremos del plato (Fig. 13 part. B) coincida con la línea que indica el inicio del campo EN4 (cuota L=0).
- Introduzca la conexión del brazo (Fig. 12 part. A) en el eje de salida del automatismo, de manera que la primera parte del brazo, se coloque de manera perpendicular al plano de fijación del automatismo (Fig. 14).
- Enrosque el tornillo (Fig. 12 part. C) de manera que la conexión del brazo quede anclada al eje de salida del automatismo.
- Enrosque los tres tornillos con cabeza de botón hexagonal M8 x 16 (Fig. 11 part. B) sin apretar de manera que se unan las partes que forman el brazo articulado.

- Con la hoja cerrada gire la parte del brazo en la que está la conexión del brazo de manera que comprima un poco el resorte (vea fig. 14)
- Fije la regulación apretando con fuerza los tres tornillos de fijación M8 x 16 (Fig. 11 part. B).
- Regule el resorte [vea apartado “Regulación del resorte”]


 **ATENCIÓN:** Después de haber instalado el brazo rígido y la guía, compruebe SIEMPRE que el Switch esté colocado hacia la izquierda como en la Fig. 17.

#### FIJACIÓN DEL BRAZO DE LA HOJA (PROSWING M)

- Coloque la arandela (Fig. 12 part. B) y el tornillo (Fig. 12 part. C) en la conexión del brazo (Fig. 12 part. A).
- Coloque la primera parte del brazo articulado (Fig. 12 part. D) en la cavidad de la conexión del brazo, como se indica en la Fig. 12 y enrosque los tornillos (Fig. 12 pa

 **CUIDADO EL PAR DE FUERZAS MÁXIMO DE APRIETE DE LOS TORNILLOS “E” FIG.12 ES DE 10.5 N/m**

- Desenrosque los tres tornillos cabezal y botón hexagonal encajado M8 x 16 (Fig. 11 part. G) de manera que la parte de brazo que se fijará a la hoja sea independiente.
- Agujeree la puerta en las cuotas indicadas en las figuras 8 y 9.
- Fije la conexión de la hoja (Fig. 11 part. A) del brazo articulado en el perfil superior de la hoja de la puerta usando tornillos adecuados.


 **ATENCIÓN:** fije la conexión de la hoja de la puerta del brazo de manera correcta, utilizando si es necesario refuerzos en la misma.

- Introduzca la conexión del brazo (Fig. 12 part. A) en el eje de salida del automatismo.
- Enrosque el tornillo (Fig. 12 part. C) i de manera que la conexión del brazo quede anclada al eje de salida del automatismo.
- Manteniendo la hoja cerrada, gire la parte del brazo en la cual se ha fijado la conexión de manera que los dos tramos del brazo formen un triángulo isósceles respecto al plano de fijación a la pared (vea la fig. 14)
- Fije la regulación apretando con fuerza los tres tornillos de fijación M8 x 16 (Fig. 11 part. B).

#### REGULACIÓN DEL RESORTE (SOLO PARA PROSWING S)

La fuerza del resorte debe regularse según la anchura de la hoja y teniendo en cuenta la norma EN 1154 en el campo que va de EN 4 a EN 6.

El ámbito de regulación puede verse observando la curva del gráfico de la Fig. 18, dependiendo de la anchura de la batiente de la puerta y de su peso, independientemente del tipo de brazo instalado. Durante la regulación del resorte, deben tener en cuenta también las cargas debidas al viento, a los excesos de presión y a otras condiciones ambientales que tienden a abrir la puerta sola. Regule la fuerza del resorte apretando el tornillo (Fig. 13, Part. A) de manera que tense el resorte hasta que los extremos del plato (Fig. 13 part. B) esté en la categoría correspondiente al tipo de instalación (clase EN identificada).

 **ATENCIÓN:** Teniendo en cuenta que el resorte es un componente que, cuando está comprimido al máximo, acumula mucha energía, es indispensable que tanto este como todos los componentes que intervienen con el mismo se cambien solo y exclusivamente con recambios ORIGINALES. Es conveniente hacer un mantenimiento programado por parte de un técnico cualificado. Para el mantenimiento consulte el manual correspondiente.


### SELECCIÓN DEL NIVEL DE FRENADA SIN CORRIENTE (SOLO PARA PROSWING S)

Configure el nivel de frenada de manera que se adecue a la velocidad de cierre y a las dimensiones/peso de la hoja, con referencia a la Fig. 16. Compruebe las funcionalidades abriendo la puerta de manera manual y cerrándola con el resorte si no existe corriente.


### OPERACIONES DE COMPROBACIÓN


Antes de pasar a las conexiones eléctricas, compruebe las operaciones siguientes:

- Quite cuidadosamente los posibles restos de polvo o de astillas
- Compruebe la fijación correcta del automatismo a la pared.
- Compruebe el apriete de todos los tornillos.
- Compruebe que el cableado esté fijado y que no haya cables que pasen cerca de las zonas que se mueven.
- Compruebe que el brazo esté correctamente fijado a la hoja.
- Compruebe que los cabezales estén bien colocados y fijados a la base.


 **ATENCIÓN (SOLO PARA PROSWING S):** compruebe que lleve el estribo de protección del resorte (Fig. 13, part. C) y que no se ha retirado el adhesivo con el sello de garantía de contra manipulación void (Fig. 13, part. D).

### CONEXIÓN A LA ALIMENTACIÓN

 **ATENCIÓN:** Todas las operaciones de conexión en las placas de bornes de la tarjeta o de las periféricas deben hacerse sin alimentación para evitar daños irreversibles a la parte eléctrica.

 **ATENCIÓN:** Antes de seguir con las demás operaciones debe asegurarse de que se ha desconectado la red. Antes de alimentar el aparato haga los controles previstos en el apartado "Puesta en funcionamiento".

- Lleve el cable de alimentación dentro del automatismo prestando especial atención a no dañarlo con los posibles bordes metálicos.
- Abra la tapa (Fig.19 Part.A)
- Conecte la alimentación de red y el cable de puesta a tierra en la placa de bornes que se encuentra preparada (Fig. 19 Part. B)
- Vuelva a cerrar la tapa (Fig. 19 Part. A)

 **ATENCIÓN:** No invierta en ningún caso la alimentación con el cable de tierra. La alimentación se debe poder seccionar desde el cuadro general usando el interruptor bipolar (vea Fig. 39 E) con apertura mínima de los contactos de 3 mm (no incluido en el suministro).

## TARJETA ELECTRÓNICA PROSWING

En la Fig. 20 (PROSWING S) y la Fig. 21 (PROSWING M) se indican los principales componentes de la tarjeta electrónica:

- Jumper hacia visualización del display
- Display y pulsadores
- Dip switches
- Conector al PC
- Conector del transformador
- Conector de las baterías
- Conector del Interruptor ON-OFF
- Conector del interruptor de selección de lógicas
- Conexiones de las salidas auxiliares
- Conectores de los mandos/entradas
- Alimentación de los sensores/accesorios
- Conector del selector de multi-lógicas
- Conector de la cerradura electrónica
- Conector del codificador
- Conector del motor
- Conector de selección del nivel del freno
- Selector del tipo de brazo

## CONEXIONES ELECTRÓNICAS

Fije en la tarjeta electrónica (Ref. Fig. 20 y 21):

- el conector del interruptor de las lógicas [H];
- el conector del interruptor ON-OFF [G];
- el conector del transformador [E];
- el conector del motor [O];
- el conector del codificador [N].

## SELECCIÓN DEL TIPO DE BRAZO (PROSWING S)

Brazo rígido (Apertura de la hoja hacia la derecha y hacia la izquierda) → Configure el selector de la izquierda como se indica en la Fig. 17.

Brazo articulado (Apertura de la hoja hacia la derecha y hacia la izquierda) → Configure el selector de la derecha como se indica en la Fig. 17.

## CONECTOR DE LOS MANDOS/ENTRADAS

SEÑAL	DEFAULT*	DESCRIPCIÓN	FUNCIONAMIENTO
-------	----------	-------------	----------------

KEY	NC	Señal de bloqueo. Pueden conectarse dispositivos de cierre como por ejemplo la llave electrónica, el selector de llave, el transpondedor, etc.	Si la señal se abre, la central controla el cierre completo de la hoja (desde cualquiera de las posiciones en las que se encuentre) Hasta que la señal no se cierra, la puerta permanece cerrada y no se detecta ninguna de las periféricas externas (incluso los selectores de las multi-lógicas). La señal debe estar en cortocircuito con COM si no hay dispositivos conectados.
START 1	NO	Señal de apertura. Pueden conectarse dispositivos para el mando de apertura de las hojas.	El cierre de esta señal provoca la apertura de las hojas. Esta señal se controla solo con lógica 2 Radares
START 2	NO	Señal de apertura. Pueden conectarse dispositivos para el mando de apertura de las hojas.	El cierre de esta señal provoca la apertura de las hojas. Esta señal se controla ya sea con la lógica 2 radares que con la lógica 1 Radar
SAFE OPEN	NC	Señal de seguridad abriendo: se pueden conectar otros sensores para proteger durante las fases de apertura de las hojas.	Si la puerta está en fase de apertura y el contacto se abre, la central ordena la parada del movimiento de inmediato. La apertura continuará solo después de desactivar esta señal. La señal debe estar en cortocircuito con COM si no hay dispositivos conectados.
SAFE CLOSE	NC	Señal de seguridad en cierre: se puede conectar un dispositivo para controlar la seguridad en las fases de cierre de la hoja.	Si la puerta está en fase de cierre y el contacto se abre, la central ordena una inversión inmediata del movimiento. El cierre volverá a empezar solo después de que el contacto vuelva a estar cerrado de nuevo. La señal debe estar en corto circuito con COM si no hay dispositivos (internos o externos) conectados.
COM		Común de las señales eléctricas.	
AUX IN 1 AUX IN 2	NO	Señal que, según se regule, puede tener las siguientes configuraciones:	
		0-Apertura Discapacitados	Mando de apertura para discapacitados. Abre y cierra LOW ENERGY con un tiempo de pausa mínimo de 5 segundos.
		1 - Apertura de emergencia	Controla la apertura de la puerta independientemente de la lógica que existe, superando como prioridad incluso la entrada KEY.
		2 -Interbloqueo de la puerta con prioridad	Identifica el automatismo usado en la lógica de interbloqueo con el de la puerta con prioridad.
		3 -Interbloqueo de la puerta sin prioridad	Identifica el automatismo utilizado en la lógica de interbloqueo, con el de la puerta sin prioridad.
4 -Feedback Desbloqueo de la Cerradura	Mando que se usa para indicar que se desbloquea la cerradura. Conecte el micro-interruptor o el contacto para detectar como está la cerradura		

			desbloqueada.
		5 - Mando de desbloqueo de la Cerradura	Mando que permite desbloquear manualmente la cerradura sin controlar la apertura de la hoja.
		6 - Mando Individual con modalidad de funcionamiento con Doble	Señal que permite controlar el automatismo como si fuera individual, cuando funciona con hoja doble.
		7- Estado Stand-by	Cuando se cierra el contacto, la puerta se pone en stand by (desbloqueada y desactivada). Esta lógica solo funciona con la puerta en posición cerrada.
		8-Activar de nuevo desde Stand-by	Cuando se cierra el contacto, la puerta se vuelva a activar tras el stand by.
		9-Función paso-paso	En cada impulso, la puerta si está cerrada, efectúa sola la maniobra de apertura o si está abierta, efectúa sola la maniobra de cierre.
		10- Alarma de incendios	Proswing S: cuando el contacto está cerrado todos los comandos están desactivados y la puerta se cierra a través el muelle
		11- Función Manual	Proswing S: cuando el contacto está cerrado la puerta se pon en función manual y el conmutador lógico (fig.1B) está excluido
		12- Puerta cerrada	Proswing M: cuando el contacto está cerrado la puerta se pon en función puerta cerrada y el conmutador lógico (fig.1B) está excluido

\* NO =Normalmente Abierto NC =normalmente cerradoTodas las entradas deben referirse al común (COM)las que se indican son las configuraciones predeterminadas (default). Pueden modificarse (vea apar. "Gestión de los parámetros del display")

### CONECTOR A LAS SALIDAS AUXILIARES

SEÑAL	DEFAULT *	DESCRIPCIÓN	
AUX OUT 1 AUX OUT 2	NA	Señal que, según se regule, puede tener las siguientes configuraciones:	
		0 - Supervisión de los sensores	Señal para controlar los sensores supervisados
		1-Interbloqueo	Permite configurar la salida del automatismo para realizar el interbloqueo entre los dos automatismos.
		2-Estado Puerta abierta	Salida que señala el estado de la puerta abierta.
		3 - Estado Puerta cerrada	Salida que señala el estado de la puerta cerrada.
		4 -Avería	Salida que señala el estado de avería del automatismo.
		5 -Repetición del mando de la cerradura	Es una repetición de la señal que llega desde el mando de la cerradura.

\* NA =Normalmente Abierto      NC =normalmente cerrado

Todas las entradas deben referirse al común (COM) Las que se indican son las configuraciones predeterminadas (default). Pueden modificarse (vea apar ."Gestión de los parámetros-display")



**ATENCIÓN:** para conectar las señales de las salidas auxiliares vea las conexiones eléctricas indicadas en la Fig. 22. Carga máx del contacto: 24V - 100mA



**ATENCIÓN:** Si se supera la capacidad la tarjeta puede dañarse.

## INSTALACIÓN Y ADQUISICIÓN DE LOS SENSORES

El automatismo está preparado para gestionar:

- sensores de seguridad (vea la Fig. 39 A y B): se montan en la hoja y controlan el área cerca de la misma para detectar posibles obstáculos y detener el movimiento o invertirlo para evitar golpes, aplastamientos o demás fuentes de peligro;
- sensores para detectar (vedi Fig. 39 C y D): normalmente se montan en la pared, detectan si se acercan personas a la puerta y controlan su apertura.

Cablear, los siguientes sensores si están presentes:

ID	SENSOR	ESQUEMA
17=0 30=1	Sensor de seguridad supervisado durante el cierre (Vea Fig. 39 A)	Vea la Fig. 22
17=0 30=1	Sensor de seguridad supervisado durante la apertura (Vea Fig. 39 B)	Vea la Fig. 23
	Sensor de detección (radar) en entrada (Vea Fig. 39 D)	Vea la Fig. 24
	Sensor de detección (radar) en salida (Vea Fig. 39 C)	Vea la Fig. 25

Si al poner en funcionamiento no se ha memorizado todavía la configuración de los sensores de seguridad supervisados, en el display aparece el estado de error E6. Se sale de este estado activando un procedimiento de adquisición automático de los sensores supervisados (parámetro LS, vea el apartado "gestión de los parámetros de funcionamiento - display"). Durante este procedimiento la tarjeta espera a que se desactiven los sensores y comprueba que se haya activado la supervisión en los mismos.



**ATENCIÓN:** debe alejarse de los sensores para que no detecten obstáculo y para que al desactivarse, permitan terminar el procedimiento de adquisición. En caso de que no se desactiven, el procedimiento permanece bloqueado y se puede abortar pulsando la tecla ESC.

Cuando finaliza el procedimiento, pueden aparecer en el display 4 valores que corresponden a las 4 configuraciones detectadas:

ID	CONFIGURACIÓN	DESCRIPCIÓN
S0	ningún sensor supervisado detectado	No están presentes sensores o los sensores que pueden estar conectados se gestionan como sensores normales no supervisados.
S1	Sensor supervisado solo	Se gestiona el sensor supervisado solo en apertura. En fase de

	en apertura.	cierre no hay ningún sensor o el sensor que pueda estar conectado se gestiona como un sensor corriente sin supervisión.
S2	Sensor supervisado solo en cierre	Se gestiona el sensor supervisado solo en cierre. En fase de apertura no hay ningún sensor o el sensor que pueda estar conectado se gestiona como un sensor corriente sin supervisión.
S3	Sensor supervisado ya sea en apertura como en cierre.	Se gestiona el sensor supervisado ya sea en apertura como en cierre.

La visualización permanece en el display durante un tiempo indefinido hasta que se pulse una de las teclas siguientes:

- ENT: para aceptar la configuración detectada, asegurándose que la misma corresponda efectivamente con la configuración real de los sensores conectados al automatismo;
- ESC: para rechazar la configuración detectada y regresar al estado de error E6.

**⚠️ ATENCIÓN: no acepte nunca la configuración detectada en la misma si no coincide con la configuración real de los sensores conectados al automatismo. Esto podría causar situaciones de peligro grave o de mal funcionamiento del automatismo.**

El procedimiento de adquisición puede repetirse en cualquier momento mediante el parámetro LS (vea el apartado "gestión de los parámetros de funcionamiento - display").

**⚠️ ATENCIÓN: debe repetir el procedimiento de adquisición automática de los sensores supervisados cada vez que se modifican las configuraciones de los sensores conectados al automatismo.**

**⚠️ ATENCIÓN: en caso de automatismo Proswing doble (2 hojas) DEBE EFECTUAR EL PROCEDIMIENTO DE ADQUISICIÓN AUTOMÁTICA DE LOS SENSORES SUPERVISADOS PARA AMBAS TARJETAS ELECTRÓNICAS (TANTO MASTER COMO SLAVE).**

Cuando se pone en marcha, en el display se visualiza la versión firmware de la tarjeta y sucesivamente, la configuración de los sensores memorizada (S0; S1; S2; S3), durante 2 segundos.

En caso de que la supervisión de un sensor falle, se visualizará en el display un valor de este sensor que parpadea (S1: dispositivo de seguridad en apertura; S2: dispositivo de seguridad en cierre; S3: ambos). La señalización terminará cuando se restablezca el funcionamiento normal de la supervisión.

### GESTIÓN DE LOS PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO - DIP-SWITCH

En la tarjeta electrónica existe un dip-switch con 8 posiciones para configurar las funcionalidades y las opciones básicas del tipo de ON-OFF. Estas configuraciones se detectan y se memorizan al reset, las posibles variaciones de los dip-switch durante el funcionamiento no se tienen en cuenta:

DIP	PARÁMETRO	VALOR	DEFAULT (PREDETERMINADO)
-----	-----------	-------	-----------------------------

1	Tipo de brazo	OFF	Articulado	OFF
		ON	Rígido	
2	Modalidad LOW ENERGY (BAJO NIVEL DE ENERGÍA)	OFF	Normal	OFF
		ON	Low Energy	
3	Modalidad PUSH&GO	OFF	Desactivado	OFF
		ON	Activado	
4	Modalidad Entrada KEY	OFF	Biestable	OFF
		ON	Monoestable	
5	Tipo de Actuador	OFF	Proswing M	OFF (M) ON (S)
		ON	Proswing S (Resorte)	
6	Cierre de nuevo en modalidad no manual para PROSWING S	OFF	Cierre de nuevo motorizado	OFF
		ON	Cierre de nuevo con resorte	
	Modalidad de funcionamiento con batería para PROSWING M	OFF	Funcionamiento continuo	OFF
		ON	Apertura antipánico	
7	Evento después de colisión durante el cierre con resorte (PROSWING S)	OFF	No se efectúa nueva apertura motorizada	OFF
		ON	Nueva apertura motorizada	
	Uso con batería para PROSWING M	OFF	Batería no presente	OFF
		ON	Batería presente	
8	Inutilizado	OFF		OFF
		ON		

## GESTIÓN DE LOS PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO - DISPLAY

Los dos display con 7 segmentos de la Fig. 23 que está en la tarjeta electrónica con los 4 pulsadores permite controlar los parámetros principales y las opciones avanzadas para gestionar de manera excelente el automatismo en las varias tipologías de instalación.

Para visualizar correctamente el display configure el jumper según el lado de apertura de la puerta como se indica en la Fig. 23.

El modo de programar es el siguiente:

- Se selecciona el parámetro a modificar con las teclas [+] y [-], durante esta fase el display mantiene la indicación fija. Pulsando la tecla [ESC] se sale de la fase de selección de los parámetros, pulsando la tecla [ENT] se entra en la fase de visualización/modificación de los parámetros.
- El valor actual del parámetro se visualiza en el display en la modalidad intermitente. Se puede variar el valor con las teclas [+] y [-], pulsando la tecla [ESC] se vuelve a la fase de selección de los parámetros sin modificar el valor, pulsando la tecla [ENT] se modifica el valor y se vuelve a la fase de selección de los parámetros.
- Durante la fase de selección/modificación de los parámetros se encuentra activo un timeout si no se detectan teclas pulsadas durante un tiempo superior a los 10 segundos se sale de la fase de programación.

4. Para que los mandos operativos sean válidos se necesita presionar de forma continua la tecla [ENT] durante 5 segundos, después de que se haya dado por válida se vuelve a la fase de selección de parámetros automáticamente.

ID	DESCRIPCIÓN	REGULACIÓN	DEFAULT
01	Velocidad de apertura	RANGE: 20°/s ÷ 70°/s (paso de regulación 5°/s)	60
02	Velocidad de cierre	RANGE: 20°/s ÷ 40°/s (paso de regulación 5°/s)	20
03	Tiempo de parada Normal	RANGE: 0 ÷ 60 segundos (paso de regulación 1s); 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min	0
04	Tiempo de parada Discapitados/Low Energy	RANGE: 5 ÷ 60 segundos (paso de regulación 1 segundo) (activo solo cuando <i>aux está</i> configurado a 0)	5
05	Velocidad de cierre de nuevo con resorte (PROSWING M)	RANGE: 1 ÷ 9 (1=velocidad mínima, 9=velocidad máxima)	5
	Función de protección contra el viento con puerta cerrada (PROSWING M)	RANGE: 0 ÷ 9 (0 = protección contra el viento desactivada, 9 = protección contra el viento al máximo)	0
06	Contra aplastamientos	RANGE: 1 ÷ 9 ya sea en apertura como en cierre (1=más sensible ; 9=menos sensible)	5
07	Aceleraciones	RANGE: 5 ÷ 30 (paso de regulación 1) Modifica tanto las aceleraciones como las desaceleraciones	30
08	Ángulo de aproximación	RANGE: 10 ÷ 40 [modifica ambos valores (cierre igual a la mitad (1/2) de la apertura)]	20
09	Tensión de mando de la cerradura electrónica	0 = 12 VCD 1 = 24 VCD	0
10	Tipos de cerradura electrónica	0 = No se usa Para los tipos de cerraduras electrónicas que se pueden usar consulte el apartado "gestión de las cerraduras electrónicas"	0
11	Duración del impulso de la cerradura electrónica o retraso de apertura	RANGE: 0 ÷ 9 El tiempo depende del tipo de cerradura electrónica: consulte el apartado "gestión de las cerraduras electrónicas"	2
12	Fuerza de cierre de la cerradura electrónica	RANGE: 0 (mín.) ÷ 9 (máx.)	5
13	Modalidad Individual/Doble	0 = Individual 1 = Doble Master 2 = Doble Slave	0
14	Activación de la cerradura electrónica según la lógica	0 = Desactivado 1 = Un Radar 2 = Dos Radares	3

	seleccionada	3 = Un Radar y Dos Radares	
15	Configuración de la entrada auxiliar AUX-IN 1	0 = Apertura Discapacitados 1 = Apertura de emergencia 2 = Interbloqueo de la puerta con prioridad 3 = Interbloqueo de la puerta sin prioridad 4 = Feedback Desbloqueo de la Cerradura 5 = Mando de desbloqueo de la Cerradura 6 = Mando Individual con modalidad de funcionamiento con Doble 7 = envía la puerta a stand-by (si está activo) 8 = restablece la puerta del stand-by 9 = paso-paso (1 impulso abre, 1 impulso cierra) 10- Alarma de incendios 11- Función Manual 12- Puerta cerrada	0
16	Configuración de la entrada auxiliar AUX-IN 2	0 = Apertura Discapacitados 1 = Apertura de emergencia 2 = Interbloqueo de la puerta con prioridad 3 = Interbloqueo de la puerta sin prioridad 4 = Feedback Desbloqueo de la Cerradura 5 = Mando de desbloqueo de la Cerradura 6 = Mando Individual con modalidad de funcionamiento con Doble 7= envía la puerta a stand-by (si está activo) 8 = restablece la puerta del stand-by 9 = paso-paso (1 impulso abre, 1 impulso cierra) 10- Alarma de incendios 11- Función Manual 12- Puerta cerrada	1
17	Configuración salida auxiliar AUX-OUT 1	0 = Supervisión de los sensores 1= Interbloqueo 2 = Estado Puerta abierta 3 = Estado Puerta cerrada 4 = Avería 5 = Repetición mando de la cerradura	0
18	Configuración salida auxiliar AUX-OUT 2	0 = Supervisión de los sensores 1 = Interbloqueo 2 = Estado Puerta abierta 3 = Estado Puerta cerrada 4 = Avería 5 = Repetición del mando de la cerradura	1
19	Dirección MultiMaster	0 = Multimaster sin gestionar 1÷ 15 = Dirección unívoca para conexiones MultiMaster	0
20	Exclusión de la seguridad de apertura	Ángulo de exclusión del sensor de seguridad en apertura RANGE: 0 ÷ 40% de la carrera total	0
21	Desfase Apertura Doble	RANGE: 0 ÷ 100 Desfase en apertura en unidad de 100ms (si 0 están sincronizados)	0
22	Desfase Cierre Doble	RANGE: 0 ÷ 100 Desfase en cierre en unidad de 100 ms (si 0 están sincronizados)	0
23	Polaridad de entrada	0 = NA (Normalmente Abierto)	1

	SAFE OPEN	1 = NC (Normalmente Cerrado)	
24	Polaridad entrada SAFE CLOSE	0 = NA (Normalmente Abierto) 1 = NC (Normalmente Cerrado)	1
25	Polaridad entrada KEY	0 = NA (Normalmente Abierto) 1 = NC (Normalmente Cerrado)	1
26	Polaridad entrada START 1	0 = NA (Normalmente Abierto) 1 = NC (Normalmente Cerrado)	0
27	Polaridad entrada START 2	0 = NA (Normalmente Abierto) 1 = NC (Normalmente Cerrado)	0
28	Polaridad entrada AUX IN1	0 = NA (Normalmente Abierto) 1 = NC (Normalmente Cerrado)	0
29	Polaridad entrada AUX IN2	0 = NA (Normalmente Abierto) 1 = NC (Normalmente Cerrado)	0
30	Polaridad salida AUX OUT 1	0 = NA (Normalmente Abierto) 1 = NC (Normalmente Cerrado)	0
31	Polaridad salida AUX OUT 2	0 = NA (Normalmente Abierto) 1 = NC (Normalmente Cerrado)	0
32	Nivel de fuerza durante el procedimiento LP	RANGE: 5 ÷ 60 (0 = fuerza mínima ÷ 9= fuerza máxima)	5
33	Nivel de porcentaje de reducción del ángulo de apertura	RANGE: 0÷50%	0
34	Instalación en la hoja	0=montaje en el dintel 1=montaje en la hoja (inverso)	0
35	Velocidad de apertura para discapacitados	0=Low Energy 1= velocidad como indican los parámetros 1 y 2	0
36	Funcionamiento con batería (solo proswing S)	0=estándar (solo resorte) 1=funcionamiento continuo 2=antipánico	0w
37	Configuración de la entrada START 2	0 = Función como indicado a pag. 13 1 = Apertura discapacitados: activa con interruptor B- fig.1- puesto en logica 1 2 = Apertura discapacitados activa en todas las logicas	0
ST	Stop movimiento		
TS	Test	0= funcionamiento normal 1= cíclico normal 2 = cíclico rápido	0
LS	Learning Sensor (Procedimiento de adquisición automática de los sensores supervisados).	1-Seleccione LS mediante los pulsadores [+] y [-] 2-Pulse [ENT] para iniciar el procedimiento 3-El display visualiza un valor (S0; S1; S2; S3) que corresponde a la configuración detectada ( <b>vea el apartado "INSTALACIÓN Y ADQUISICIÓN DE LOS SENSORES SUPERVISADOS"</b> ). 4- pulse ENT para aceptar la configuración detectada, asegurándose de que la misma corresponda efectivamente con la configuración real de los sensores conectados al automatismo, o ESC para rechazar la configuración detectada.	
Sd	Configuración por defecto de todos los	1-Seleccione Sd mediante los pulsadores [+] y [-] 2-Pulse [ENT]	

	parámetros y reset de los puntos	3- Cuando se visualiza [--] vuelva a pulsar [ENT] durante 5 segundos para validar 4- Cuando ya no se visualiza [--] suelte la tecla [ENT].	
Lp	Adquisición de los parámetros de la hoja	1-Seleccione Lp mediante los pulsadores [+] y [-] 2-Pulse [ENT] 3- Cuando se visualiza [--] vuelva a pulsar [ENT] durante 5 segundos para validar 4- Cuando ya no se visualiza [--] suelte la tecla [ENT].	



Durante la fase de modificación de los parámetros todos los movimientos del motor se encuentran deshabilitados.

Cuando no se usa la programación la tecla [ENT] es un mando de apertura (solo en las lógicas Un Radar o Dos Radares)

### PUESTA EN FUNCIONAMIENTO

- Coloque el interruptor (Fig. 1 A) en OFF.



**ATENCIÓN:** Compruebe de nuevo si ha configurado correctamente los DipSwitch, especialmente el n.º 1 y el n.º 5. Compruebe de nuevo que los contactos y KEY, SAFE CLOSE y SAFE OPEN estén correctamente conectados o si no se usan, estén conectados en COM.

- Conecte la alimentación al automatismo encendiendo a 230 V desde el cuadro general.
- Coloque el interruptor (Fig. 1 A) en ON.
- Compruebe que se encienda el display y supervise que aparezca E6 (si es necesario Configure el jumper para visualizar el display correctamente (Vea la Fig. 23);
- 5. Seleccione LS con las teclas [+] y [-], pulse [ENT] cuando visualiza [--] pulse de nuevo [ENT] durante 5 segundos para validar, cuando ya no se visualiza [--] suelte la tecla [ENT], iniciará el procedimiento de adquisición de los sensores supervisados (vea el apartado "instalación y adquisición de los sensores supervisados" para finalizar el procedimiento)
- 6. En caso de que se encuentre instalada una cerradura electrónica, configure los parámetros 10/11/12/14 (vea apartados "Gestión de los parámetros de funcionamiento-display" y/o "gestión de las cerraduras electrónicas").
- 7. Pulsando las teclas [+] e [-], seleccione LP y pulse [ENT], cuando se visualiza [--] vuelva a pulsar [ENT] durante 5 segundos para validar la orden; cuando ya no se visualiza [--] suelte la tecla [EN La puerta se abrirá y Empezará el ciclo de adquisición de parámetros.



**ATENCIÓN:** Durante la apertura de la puerta, bloquee la hoja en la posición en la que desea que se encuentre el final de carrera para que se defina la amplitud de apertura. Inmediatamente después, la puerta se cerrará completamente y en el display parpadeará CL. Cuando la puerta alcance completamente la posición de cierre, y CL ya no parpadee, se podrá probar el funcionamiento del automatismo pulsando la tecla [ENT]: la puerta se abrirá y se cerrará normalmente. El ángulo de apertura durante el funcionamiento normal se reducirá con respecto al detectado durante la adquisición de objetivos de manera que permita el funcionamiento sin final de carrera mecánico. El porcentaje de reducción se define mediante un parámetro n.33. cada vez que vuelva a encender (o haga maniobra de

RESET), el automatismo debe llegar a la posición de cierre completo. Sucesivamente la primera maniobra se efectuará con velocidad reducida.

### MENSAJE DE ERROR

los Display con 7 segmentos se usan también para señalar condiciones de funcionamiento y códigos de error:

SEÑALIZACIÓN	DESCRIPCIÓN
OP fijo	Puerta abierta
OP Intermitente	Puerta en apertura
CL Fijo	Puerta cerrada
CL Intermitente	Puerta en cierre
E1	Error por falta de inicialización de los parámetros de sistema (autoaprendizaje)
E2	Error de selección del tipo de automatismo (Dip 5), o de tipología del brazo (Dip 1 o configuración del brazo en la tarjeta del freno pasivo)
E3/E4	Error de superación del umbral máximo de corriente (OVER CURRENT)
E6	Error de los sensores supervisados
E8	Error de falta de conexión del codificador

### LÓGICAS DE FUNCIONAMIENTO

LÓGICA	DESCRIPCIÓN
LOW-ENERGY	En todas las modalidades operativas (excluyendo Stop Cerrado) se puede conseguir una apertura con motor a velocidad reducida (velocidad Low Energy) y un tiempo de parada aumentado (tiempo de parada discapacitados) usando el mando de apertura discapacitados (en la entrada a configurar) ][AUX IN 1configurando el parámetro 15=0 apartado "Gestión de los parámetros de funcionamiento-display"]]. El cierre siguiente se efectuará con resorte con control de los obstáculos.
PUSH & GO:	Mediante un desplazamiento manual de la hoja parada en posición de cierre se crea una maniobra automática de apertura y de cierre. Para configurar esta lógica es necesario desplazar el DIP 3 = ON
SAFE CLOSE	Si el sensor de seguridad montado en la parte de hoja que se cierra está conectado a la tarjeta electrónica en (Safe Close) detecta un obstáculo en fase de cierre, interrumpe e invierte rápidamente el movimiento de la hoja abriéndola completamente a velocidad estándar y cerrándola sucesivamente a velocidad normal. Si los sensores detectan en fase de apertura no conlleva reacciones del sistema y la puerta sigue su carrera.
SAFE OPEN	Si el sensor de seguridad montado en la parte de hoja que se abre y que está conectado a la tarjeta electrónica en (Safe Open) detecta un

		<p>obstáculo en fase de apertura, interrumpe rápidamente el movimiento de la hoja. Si ya no se detecta nada, la hoja retoma su movimiento de apertura y se cierra a la velocidad normal.</p> <p>Si los sensores detectan en fase de cierre no conlleva reacciones del sistema y la puerta sigue su carrera.</p> <p>en caso de instalación con hoja que se abre cerca de un pared (por ejemplo en un pasillo) se debe introducir un valor (% de la carrera total) por el cual el sensor detecte la pared como obstáculo. Este valor puede modificarse usando los parámetros 20 (vea apartado "Gestión de los parámetros de funcionamiento-display") o mediante el software MillenniumWare.</p>
Lógica de funcionamiento	Manual	En esta lógica los mandos conectados con START 1 y START2 están deshabilitados. La Apertura y el cierre son manuales. El sensor de seguridad en apertura y el de cierre están activos solo en caso de apertura con motor para discapacitados.
	1 radar	RADAR SOLO SALIDA: Solo se controla la entrada START 2 de la tarjeta electrónica de control. Una señal procedente del sensor conectado a esta entrada provoca la apertura y consiguiente cierre de la hoja. El bloqueo de la puerta con cerradura o con motor (en caso de que no se haya seleccionado ninguna cerradura) en la posición cerrada, depende del tipo de cerradura usada y de la configuración del parámetro 14.
	2 radares	RADAR ENTRADA Y SALIDA: Ambas entradas START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control están controladas. Una señal procedente de un sensor conectado a una de las entradas provoca la apertura de la hoja y su cierre sucesivamente. El bloqueo de la puerta con cerradura o motor (en caso de que no se haya seleccionado ninguna cerradura) en la posición cerrada, depende del tipo de cerradura que se use y de la configuración del parámetro 14.
	Stop cerrado	La puerta está bloqueada en la posición cerrada. El automatismo controla el cierre completo de la hoja. En esta lógica las entradas START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control no se pueden controlar, si existe, la cerradura electrónica bloquea la hoja. Si no está presente la cerradura electrónica el bloqueo se efectúa con el motor.
	Stop abierto	La puerta está bloqueada en el estado abierto. El automatismo controla la apertura completa de la hoja. En esta lógica las entradas START1 y START2 de la tarjeta electrónica de control no están controladas.
Contra aplastamiento en apertura	Mientras está en fase de apertura, la hoja encuentra un obstáculo que para el movimiento. El automatismo interrumpe el movimiento de la hoja durante algunos segundos y la lleva a cierre completo a poca velocidad. Valor de sensibilidad que puede regularse usando el parámetro 06 (vea apartado "Gestión de los parámetros de funcionamiento-display") o mediante el software MillenniumWare.	
Contra aplastamiento en cierre	Mientras está en fase de cierre la hoja encuentra un obstáculo que para el movimiento. El automatismo invierte de inmediato el movimiento de la hoja y la lleva a la apertura completa. El cierre sucesivo se hará a poca velocidad. Valor de sensibilidad que puede regularse usando el parámetro 06 (vea apartado "Gestión de los parámetros de funcionamiento-display") o mediante el software MillenniumWare.	

**GESTIÓN DE LAS CERRADURAS ELECTRÓNICAS**

ID	DESCRIPCIÓN	REGULACIÓN	DEFAULT
09	Tensión de mando de la cerradura electrónica <sup>(1)</sup>	0 = 12 VCD 1 = 24 VCD	0
10	Tipos de cerradura electrónica <sup>(2)</sup>	0 = No se usa 1 = cerradura electrónica con rearme mecánico al volverse a cerrar 2 = electromagnético (maglock) (sólo24VDC) 3 = cerrojo electrónico 4 = cerradura motorizada 5 = cerradura electrónica con rearme automático 6 = magnética (maglock) con retraso (sólo24VDC)	0
11	Duración del impulso o retraso de apertura <sup>(3)</sup>	RANGE: 0 ÷ 9 El tiempo depende del tipo de cerradura electrónica	2
12	Fuerza de cierre de la cerradura electrónica <sup>(4)</sup>	RANGE: 0 (mín.) ÷ 9 (máx.)	5
14	Activación de la cerradura electrónica según la lógica seleccionada <sup>(5)</sup>	0 = Desactivado 1 = Un Radar 2 = Dos Radares 3 = Un Radar y dos Radares	3
15	Configuración entrada auxiliar 1	4 = Feedback Desbloqueo de la Cerradura <sup>(6)</sup> 5 = Mando de desbloqueo de la Cerradura <sup>(7)</sup>	0
16	Configuración de la entrada auxiliar 2	4 = Feedback Desbloqueo de la Cerradura <sup>(6)</sup> 5 = Mando de desbloqueo de la Cerradura <sup>(7)</sup>	1
17	Configuración salida auxiliar 1	5 = Repetición mando de la cerradura	0
18	Configuración salida auxiliar 2	5 = Repetición mando de la cerradura	1

<sup>(1)</sup> Se puede gestionar la cerradura electrónica de 12 y 24 VCD (Parámetro 09) con potencia máxima de 15 W. Para maglocks utilizan sólo 24 VDC.

<sup>(2)</sup> Está prevista la compatibilidad con los siguientes tipos de cerraduras electrónicas:

TIPO	PAR.	VALOR	FUNCIONAMIENTO
1 - CERRADURA ELECTRÓNICA CON REARME MECÁNICO AL VOLVERSE A CERRAR	10	1	Vea Fig. 28 - Cerradura electrónica que cuando se alimenta en modalidad impulsiva, desbloquea la hoja y se rearma automáticamente cuando la misma se cierra. Necesita golpe de ariete para que sea más fácil desbloquear la hoja.
	11	RANGE: 0÷9 [t=50÷500 ms]	
2-ELECTROIMÁN (MAGLOCK)	10	2	Vea la Fig. 29 - Imán que si se alimenta, mantiene bloqueada la puerta en cierre y si se desconecta la deja libre. No necesita de golpe de ariete. El imán se vuelva a alimentar cuando la puerta todavía no se ha cerrado para facilitar el cierre completo.
	11	RANGE: 0÷9 [t=200÷2000 ms]	

3 = CERROJO ELECTRÓNICO	10	3	Vea la Fig. 30 - cerradura electrónica que si se alimenta, mueve un cerrojo que mantiene la puerta bloqueada. Si se desconecta sube el cerrojo y deja libre la hoja. Necesita golpe de ariete para que sea más fácil desbloquear la hoja. El imán se alimenta de nuevo cuando se vuelva a cerrar la puerta
	11	RANGE: 0÷9 [t=200÷2000 ms]	
4 - CERRADURA MOTORIZADA	10	4	Vea la Fig. 31 - Cerradura electrónica con motor de arranque eléctrico, si se alimenta, retrae el trinquete de bloqueo y deja libre la hoja. Necesita golpe de ariete para que sea más fácil desbloquear la hoja. La cerradura electrónica se desconecta cuando se cierra la puerta
	11	RANGE: 0÷9 [t=500÷5000 ms]	
5 = CERRADURA ELECTRÓNICA CON REARME AUTOMÁTICO	10	5	Vea la Fig. 32 - Cerradura electrónica que cuando se alimenta, deja libre la hoja. Se rearma destensando tras unos 10° después de la apertura. Necesita golpe de ariete para que sea más fácil desbloquear la hoja.
	11	RANGE: 0÷9 [t=100÷1000 ms]	
6 = ELECTROMAGNÉTICA (MAGLOCK) CON RETRASO	10	6	Vea la Fig. 33 - Imán que si se alimenta, mantiene bloqueada la puerta en cierre y si se desconecta la deja libre. No necesita de golpe de ariete. El imán se vuelve a alimentar después del cierre total de la hoja.
	11	RANGE: 0÷9 [t=200÷2000 ms]	

<sup>(3)</sup> Para algunos tipos de cerraduras electrónicas, se puede modificar la duración del impulso para activar o retrasar la apertura de la hoja con el mando de desbloqueo. El parámetro tiene significado y nivel de regulación diferente según el tipo de bloqueo electrónico configurado usando el parámetro 10.

<sup>(4)</sup> Para garantizar el cierre de nuevo de la cerradura electrónica, se puede regular la fuerza de cierre.

<sup>(5)</sup> Se puede limitar el uso de la cerradura (para los tipos de cerraduras 2-3-4-6) solo si se han seleccionado determinados tipos de lógica de funcionamiento.

<sup>(6)</sup> Se puede gestionar un mando en feedback de la cerradura que indica la situación de desbloqueo: después de haber dado al orden de desbloqueo la central electrónica espera el permiso de la cerradura antes de empezar a abrir. Si este no llega dentro de un tiempo máximo configurado, el automatismo abre la puerta igualmente.

<sup>(7)</sup> Se puede usar una de las entradas auxiliares como mando para desbloquear de manera manual la cerradura que trabaja en paralelo con el mando de desbloqueo automático, que se podrá usar para abrir la puerta en la modalidad manual.

## CONECTOR SELECTORES

Para conectar el selector (Fig. 39 F) use para la conexión un cable apantallado con 4 hilos de 0,22 mm, sin conectar al blindaje. Para las conexiones vea la Fig. 30.

Para mayor información sobre el uso de los selectores multilógica consulte las instrucciones de uso.

## CONECTOR DE ALIMENTACIÓN DE LAS PERIFÉRICAS EXTERNAS (15 Vcd)

El valor real de la alimentación puede variar de 15 Vcd  $\pm$  5 % dependiendo de las situaciones de carga resistiva conectada a estos bornes.

Borne OUT / 15 VCD :           POSITIVO (+) Borne COM :           NEGATIVO (-)



**ATENCIÓN:** No invierta la polaridad de la alimentación. El led encendido indica la presencia normal de tensión 15 V.

Si está apagado compruebe que hay tensión de red y/o batería

## CONEXIÓN Y USO DE PROSWING DOBLE

El PROSWING Doble es una conexión entre dos automatismo para hoja de doble batiente.

Se puede realizar esta conexión de dos maneras:

- 1 con dos PROSWING individuales, cada uno instalado en una hoja, pero preparando la conexión entre los dos;
- 2 con dos PROSWING individuales unidos entre sí con un kit de prolongación como en la Fig. 32 (OPCIONAL).


Los dos automatismos, si no se conectan entre sí, son independientes y podrían funcionar incluso como automatismos individuales. Usando una conexión entre las placas de bornes del selector, dialogan entre sí y se intercambian la información necesaria para el funcionamiento correcto de las hojas dobles. El concepto base, consiste en determinar una tarjeta "Master" que elabora la lógica de funcionamiento mediante reglas precisas y una tarjeta "Slave" que realiza los mandos que le ordena la Master.

Para instalar el PROSWING Doble con dos Proswing individuales se necesita seguir las siguientes fases:


- 1- desmonte todos los componentes fijados en las bases de cada automatismo
- 2- fije las bases de cada automatismo a la pared haciendo unos agujeros adecuados para el tipo de tornillos que se usan para la fijación, siguiendo las instrucciones y las "Cotas de colocación" indicadas en los capítulos anteriores, según el tipo de brazo que se usa;
- 3- conecte los dos bornes del selector para que se comuniquen de forma adecuada las dos tarjetas y para que el automatismo funcione correctamente.(Fig. 33)
- 4- vuelva a ensamblar todos los componentes de cada uno de los Proswing desconectando el selector de lógicas del automatismo Slave (Fig. 1 B).

Para instalar el PROSWING Doble con kit de prolongación necesita seguir las siguientes fases:

- 1- desmonte todos los componentes fijados en las bases de cada automatismo;
- 2- apoye en una superficie plana las dos bases de los automatismos en los extremos y en la base de unión centrándolos;
- 3- introduzca la base de cada automatismo en la aleta inferior de los cabezales de unión situados en los extremos de la base de unión de forma que las tres bases se encuentren adyacentes entre sí (Vea la Fig. 32);

 **ATENCIÓN:** Mantenga la orientación de las bases como se indica en la Fig. 32, para que los cabezales negros estén colocados a los extremos.

- 4- apriete los pasadores (Fig. 32, Part. A) de manera que las bases estén unidas entre sí;
- 5- coloque las bases en la pared y haga unos agujeros adecuados para el tipo de tornillos de fijación, siguiendo las instrucciones y las "Cotas de colocación" indicadas en los capítulos anteriores, según el tipo de brazo que se usa;
- 6- conecte las dos placas de bornes del selector para que se comuniquen de forma adecuada las dos tarjetas y para que el automatismo funcione correctamente.(Fig. 33)
- 7- vuelva a ensamblar todos los componentes de cada uno de los Proswing introduciendo en los extremos de la bisagra del automatismo Master, el cabezal que se encuentra en el kit de prolongación con interruptor de encendido y selector de lógicas, mientras que en la parte opuesta solo el cabezal con el interruptor de encendido.

 **ATENCIÓN:** para ambos casos seleccione la hoja Master y la hoja Slave antes de realizar las conexiones.

Por convención:


HOJA MASTER: la primera en abrirse, la última que se cierra (en caso de desfase)HOJA SLAVE: la última en abrirse, la primera en cerrarse (en caso de desfase)

Para ambos casos es necesario seguir las siguientes instrucciones para configurar las tarjetas electrónicas:

1- Es necesario configurar las correspondientes tarjetas electrónicas usando configuraciones del display (vea el apartado "Gestión de los parámetros de funcionamiento del display"):

- configure el parámetro 13 =1 en la tarjeta MASTER;
- configure el parámetro 13 =2 en la tarjeta SLAVE;

Incluso en caso de movimiento sincronizado (las hojas se abren y se cierran a la vez sin ningún desfase) siempre es necesario configurar un automatismo Master y otro Slave.

 **ATENCIÓN:** los dos automatismos deben conectarse en el mismo ramo de alimentación y no deben interponerse interruptores o fusibles entre los dos operadores. Se deben conectar las periféricas existentes (KEY, START 1 y START 2), solo en la tarjeta MASTER. Los sensores de seguridad (SAFE OPEN y SAFE CLOSE) en cambio deben conectarse y deben controlarse por separado en ambas tarjetas.

2- En caso de hoja doble con tope central, es necesario configurar un desfase del movimiento de las hojas. En apertura normalmente sirve un desfase inferior sobre todo por motivos "estéticos" (como máximo, una hoja "empuja" un poco la otra en los primeros instantes de apertura). En cierre, donde es fundamental que una hoja cierre antes de la otra para evitar frotamientos, el desfase es mayor.

Si las dos hojas son SÍNCRONAS:

configure solo el parámetro 21 = 0 y el parámetro 22 = 0 en la tarjeta MASTER;Si

las dos hojas NO son SÍNCRONAS:

configure el parámetro 21 y el parámetro 22 solo en la tarjeta MASTER a un valor superior al 0.

3- Para poner en funcionamiento los automatismos, repita las operaciones que se indican en el apartado "Puesta en funcionamiento" procurando que la adquisición de los parámetros (puntos nº 6 y 7) se haga sólo desde la tarjeta configurada como MASTER.



**ATENCIÓN:** cuando empieza la maniobra de adquisición de los parámetros empieza primero la puerta Master. Y por lo tanto, es necesario parar la hoja en la próxima apertura que se desea realizar. Inmediatamente empezará a moverse la puerta Slave y también para ésta, es necesario parar la hoja en la apertura máxima deseada. Inmediatamente después, ambas puertas se cerrarán completamente y en el display parpadeará CL. cuando ambas hojas estarán cerradas CL quedará encendido fijo y la puerta estará lista para funcionar.

El selector (opcional) se conecta solo y exclusivamente a la tarjeta Master usando la misma placa de bornes que se usa para conectar los dos automatismos entre sí. En caso de modificación de los parámetros mediante selector, éstos serán idénticos para ambas tarjetas. (Fig. 47) La maniobra de cierre empieza desde la salida de ambas hojas completamente abiertas. Cada vez que una hoja alcance la apertura completa antes que la otra, ésta esperará hasta que la segunda no haya alcanzado también la apertura completa. La inversión (START 1 o 2, SAFE CLOSE, contra aplastamientos) se hace contemporáneamente para ambas hojas.

El control de la cerradura electrónica con sus lógicas correspondientes de funcionamiento se permite en ambas tarjetas, exactamente como en el caso de automatismos individuales.

El funcionamiento Push&Go puede activarse en ambos automatismos, exactamente con las mismas modalidades que en los automatismos individuales. Cuando se detecta un tentativo de apertura por parte de uno cualquiera de los dos automatismos este causa la apertura de ambas hojas.

Los contra aplastamientos y la detección de obstáculos se controlan desde ambas tarjetas, por separado e independientemente.

Si una tarjeta detecta un contra aplastamiento en fase de cierre, interrumpe el movimiento de ambas hojas y las lleva a apertura completa lentamente.

Si una tarjeta detecta un contra aplastamiento en apertura, interrumpe el movimiento de la hoja en cuestión y la lleva lentamente a cerrarse completamente. La otra hoja que mientras tanto, ha alcanzado la apertura completa, esperará a la hoja en cuestión antes de cerrarse.



**ATENCIÓN:** Los parámetros que se pueden modificar con MilleniumWare son independientes entre las dos tarjetas. En caso de modificaciones de los parámetros de movimiento, es necesario asegurarse de configurar los mismos valores en ambas tarjetas para evitar mal funcionamientos.

## CONEXIÓN Y USO DEL INTERBLOQUEO

La central del automatismo PROSWING está preparada para poder funcionar en modalidad interbloqueada mediante conexión a una central electrónica de la misma clase. Con funcionamiento interbloqueado la apertura de una puerta puede hacerse solo si la otra no se está moviendo, es decir, si no está en fase de maniobra. Para interbloquear dos automatismos haga lo siguiente (Fig. 33):

- conecte el borne AUX IN 1 de la tarjeta CON PRIORIDAD con el borne AUX OUT 1 - A de la tarjeta SIN PRIORIDAD
- conecte el borne COM de la tarjeta CON PRIORIDAD con el borne AUX OUT 1 -B de la tarjeta SIN PRIORIDAD
- conecte el borne AUX OUT 1- A de la tarjeta CON PRIORIDAD con el borne AUX IN 1 de la tarjeta SIN PRIORIDAD
- conecte el borne AUX OUT 1- B de la tarjeta CON PRIORIDAD con el borne COM de la tarjeta SIN PRIORIDAD Utilice un cable apantallado para conectar de 4x0.22 y no conecte la pantalla.

Cuando existe solicitud de apertura que proviene de los sensores contemporáneamente en ambas puertas, es necesario fijar una prioridad de apertura; para ello configure una puerta en la modalidad CON PRIORIDAD y la otra en la modalidad SIN PRIORIDAD usando la configuración en cada display (vea el apartado "Gestión de los parámetros de funcionamiento-display"):

- configure en la tarjeta CON PRIORIDAD el parámetro 15 =2;
- configure en la tarjeta CON PRIORIDAD el parámetro 17 =1;
- configure en la tarjeta SIN PRIORIDAD el parámetro 15 =3;
- configure en la tarjeta SIN PRIORIDAD el parámetro 17 =1;

En caso de señales de apertura contemporáneamente, abrirá la puerta seleccionada en modo CON PRIORIDAD.



**ATENCIÓN:** en caso de interbloqueo entre dos PROSWING dobles, la conexión deberá hacerse entre las dos tarjetas MASTER, de manera que, una de las dos se considerará como CON PRIORIDAD y la otra como SIN PRIORIDAD para el funcionamiento del interbloqueo.



**ATENCIÓN:** Quite el jumper colocado cerca de la placa de bornes en el lado del conector AUX OUT-1, ya sea en la tarjeta con prioridad como en la tarjeta sin prioridad (Fig. 49) Instalación

## DE LAS BATERÍAS (OPCIONAL SOLO PARA PROSWING M)

En caso de que falte alimentación de red el equipo continúa funcionando normalmente alimentado por las baterías.

El paquete de baterías (opcional) debe instalarse siguiendo las fases que se indican a continuación (vea la fig. 34):

- 1)** Enganche la alfombrilla de esponja (A) en el extruido, en la posición indicada en la Fig. 34, procurando colocarlo al ras del diente inferior de la base extruida, en el lado donde está el orificio roscado.
- 2)** Introduzca las dos baterías (C) en el estribo de fijación de las baterías (B) y enganche la batería al diente de la base extruida como se indica en la Fig. 34;
- 3)** Atornille con el tornillo TCEI M6x10 (D) el estribo de fijación de las baterías a la base extruida.
- 4)** Conecte los cables de la batería a los bornes como se indica en la Fig. 40.
- 5)** Introduzca los cables por encima del casco de aluminio, dentro de los resortes introducidos en el casco (E) para pasar los cables, y luego páselos por debajo de la tarjeta electrónica para sacarlos después cuando lleguen al transformador.

**6)** Sujete los cables al remache con abrazaderas, que encuentra en la placa de apoyo de la parte electrónica (F) y al agujero que existe en la parte vertical del estribo de chapa (G) para optimizar los obstáculos y para eliminar las partes de cable

volantes dentro del automatismo.

**7)** Conecte el borne del cableado (H) a la tarjeta electrónica como se indica en la Fig. 34.

**8)** Conecte la tarjeta PCB cargadora de baterías (I) a la tarjeta electrónica como se indica en la Fig. 34.

**9)** Configure el Dip-Switch 7=ON y el Dip-Switch 6 (OFF=Funcionamiento continuado, o bien ON=Apertura Antipánico).

## INTERRUPTOR DE SELECCIÓN DE LÓGICAS

Además de la gestión de los selectores de lógicas (en la versión base o avanzada) está prevista la posibilidad de conectar un interruptor de selección de lógicas con pulsador. Este dispositivo está colocado en el cabezal del automatismo, en el lado donde ya se encuentra el interruptor de encendido y está conectado directamente a la tarjeta; permite seleccionar las tres lógicas principales :

- I Manual (Proswing S) o Stop Cerrado (Proswing M)
- 0 Automático (Dos Radares)
- II Stop Abierto.

La presencia de uno o de varios selectores estándar bloquea el funcionamiento del interruptor de selección de lógicas con pulsador.

## CONEXIÓN CON UN ORDENADOR PERSONAL

Para conectar la central del automatismo a un Ordenador personal se necesita una tarjeta de conexión a PC (opcional). Usando el software MILLENNIUMWARE se pueden hacer:

- Regulaciones avanzadas de algunos parámetros de funcionamiento
- Diagnóstico e información avanzados sobre el estado de la central
- Programación del microprocesador

## MODALIDAD DE ENTREGA

Entregue el certificado de garantía y de prueba conforme, rellenados siguiendo las instrucciones indicadas en el mismo.

Los certificados deben enviarse a la Sesamo dentro de los ocho días siguientes a la fecha de prueba conforme.

Entregue la documentación técnica del producto al cliente.

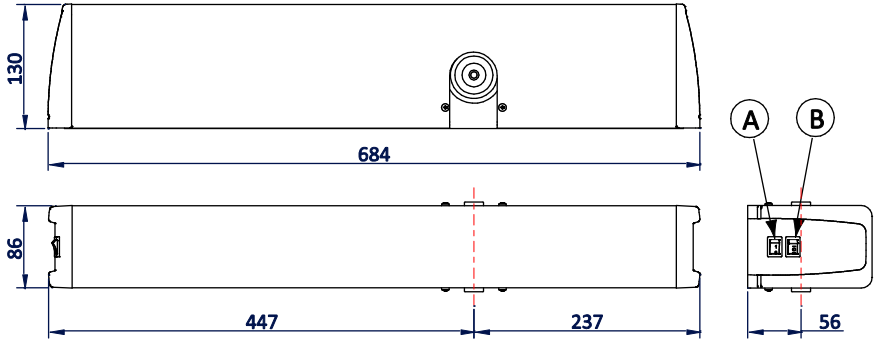


Fig.1

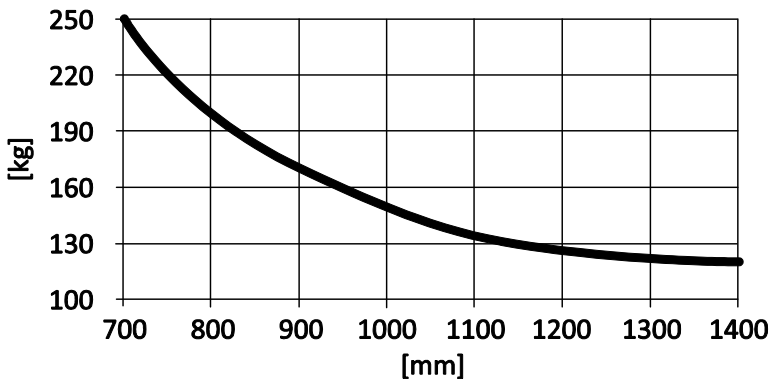


Fig.2

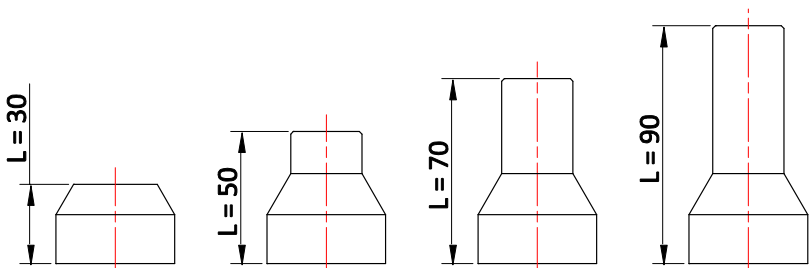
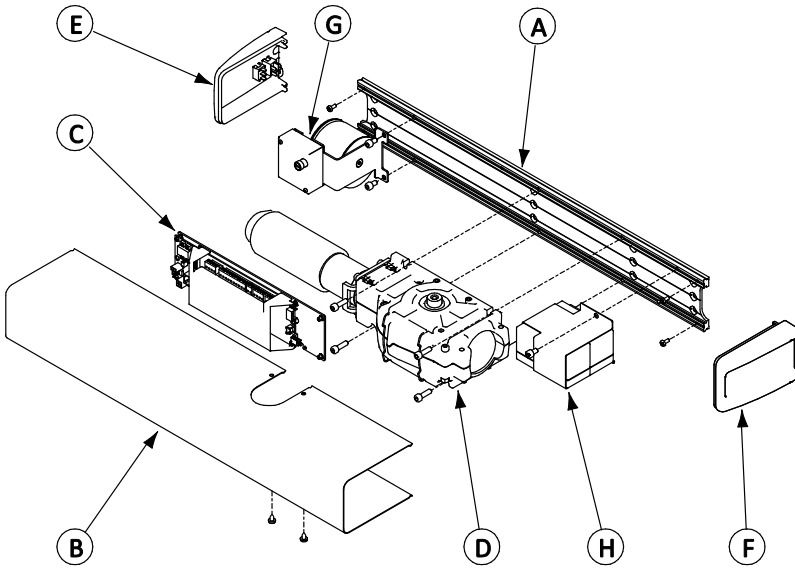


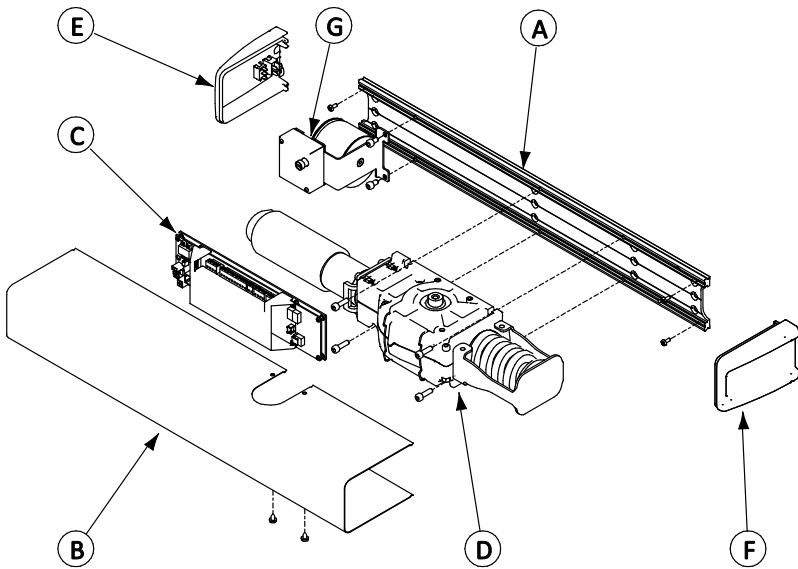
Fig.3

SESAMO PROSWING



PROSWING M

Fig.4



PROSWING S

Fig.5

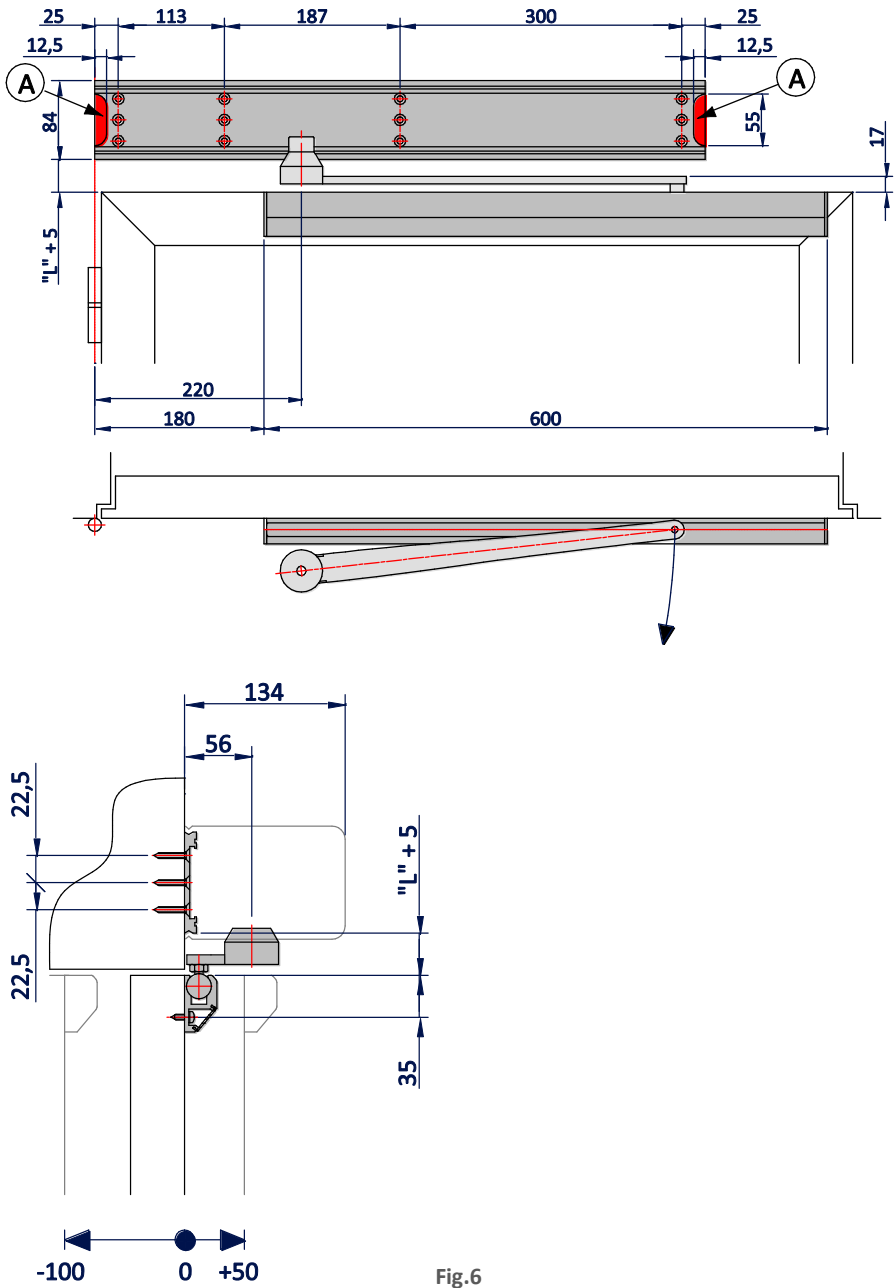


Fig.6

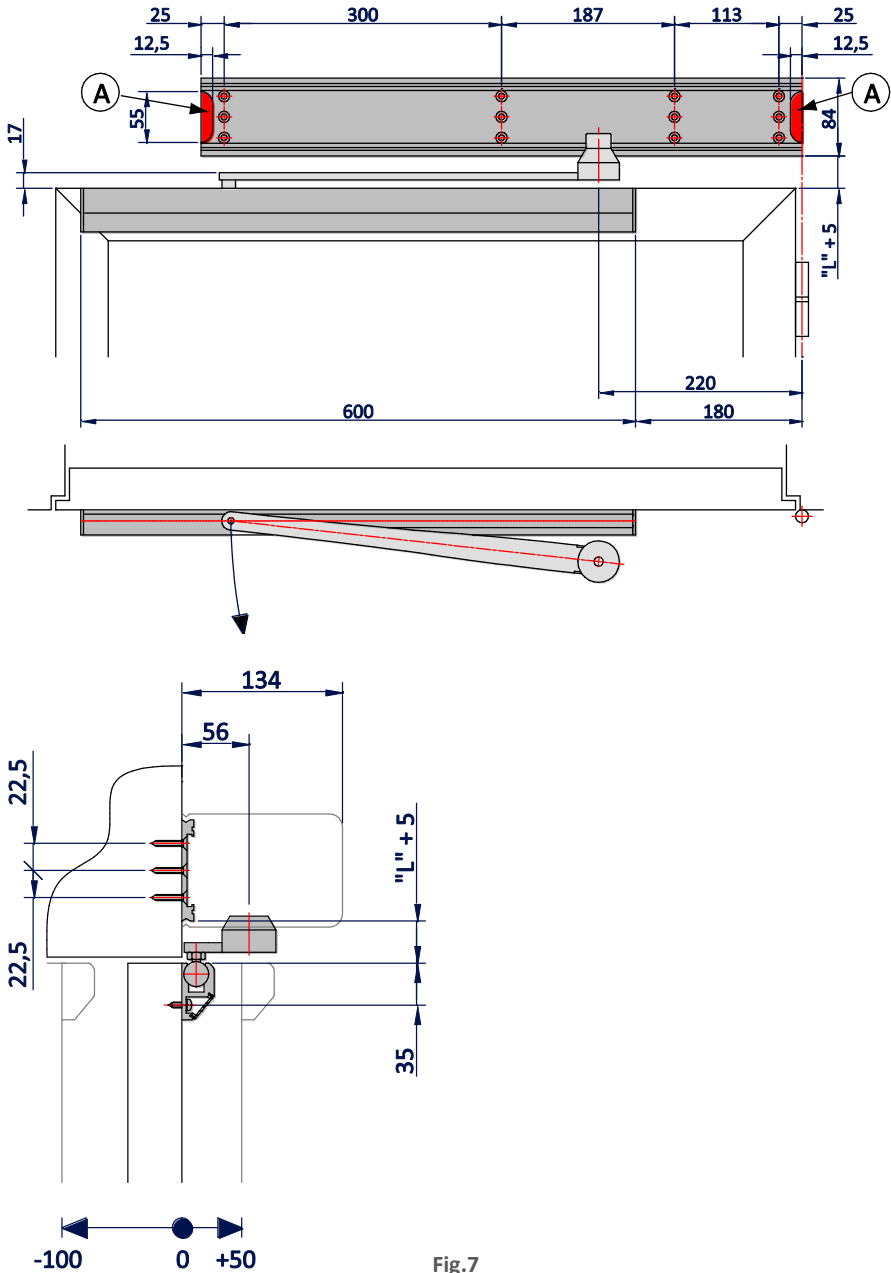


Fig.7

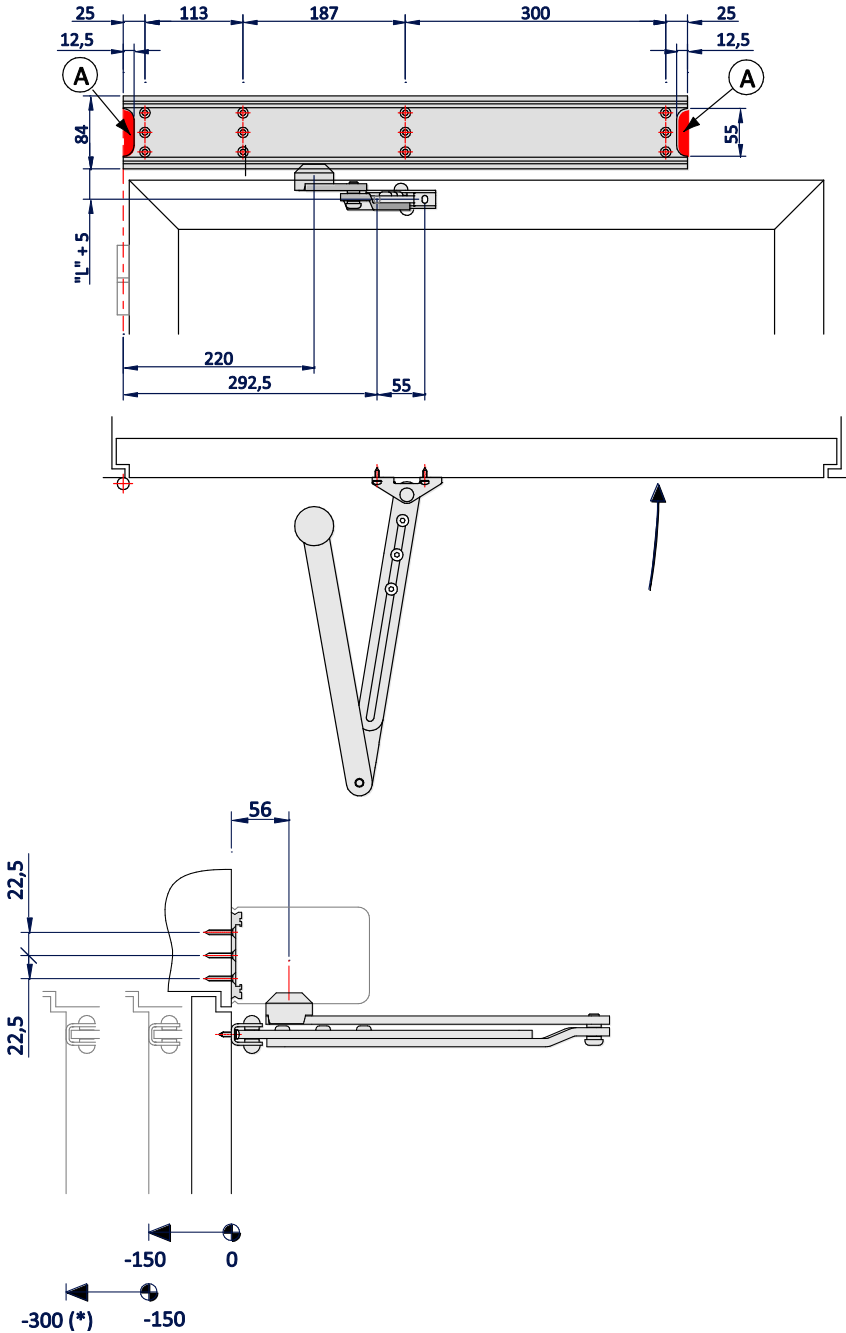


Fig.8

SESAMO PROSWING

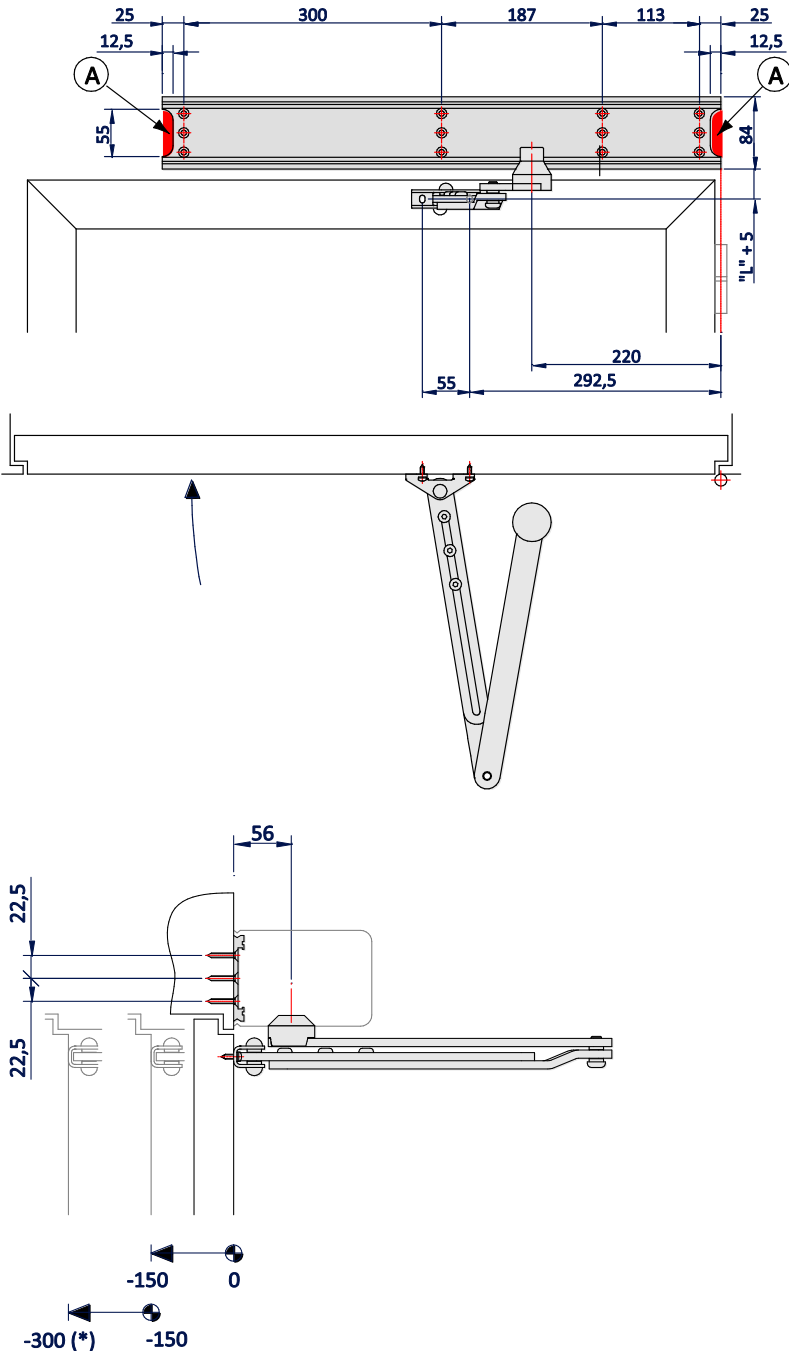


Fig.9

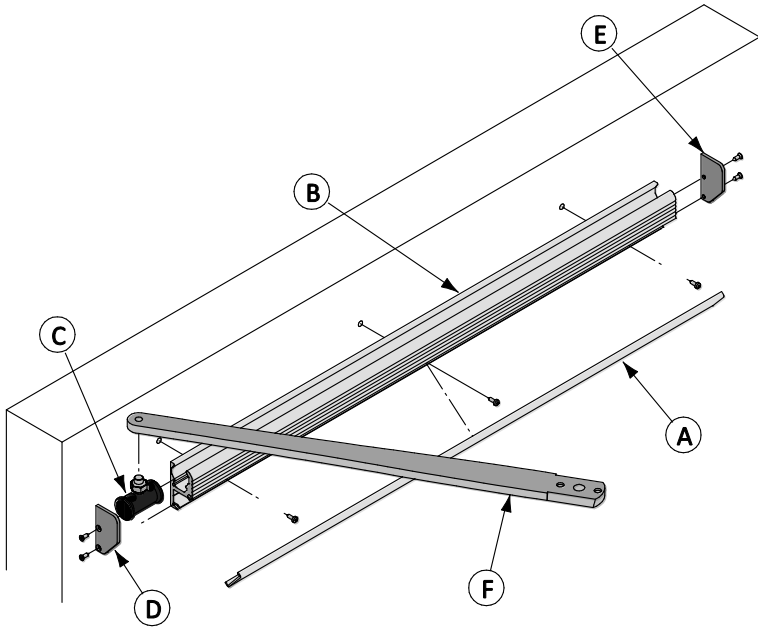


Fig.10

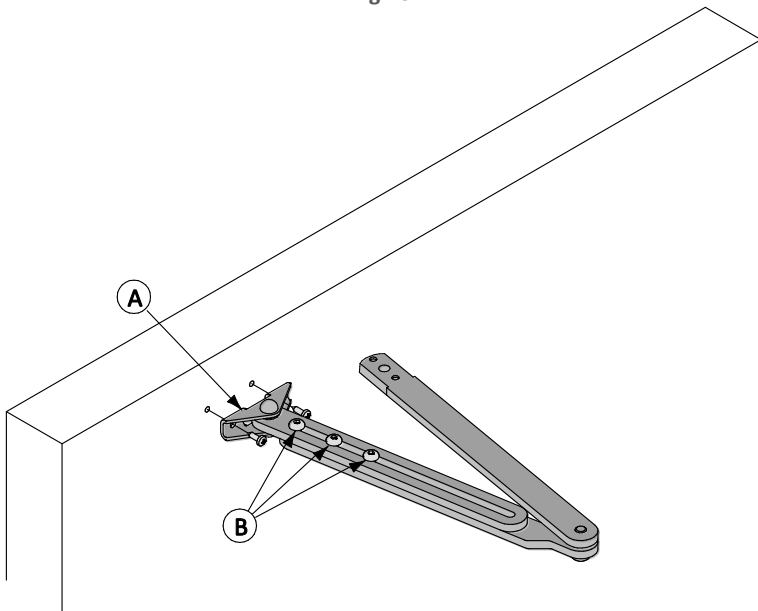


Fig.11

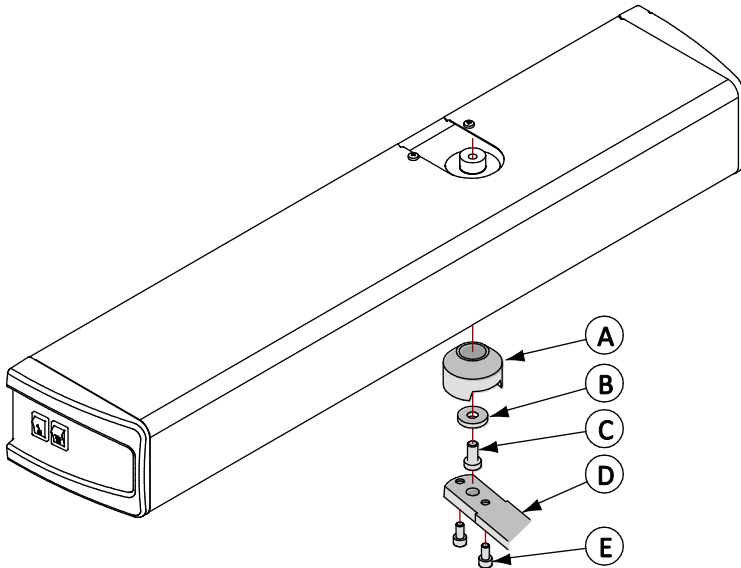
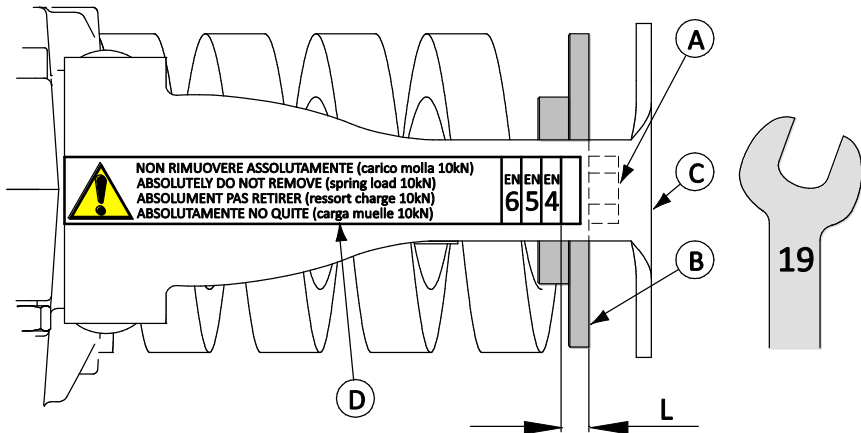


Fig.12



PROSWING S

Fig.13

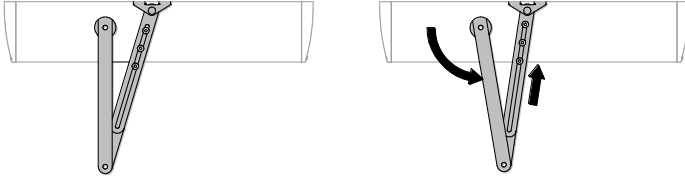


Fig.14

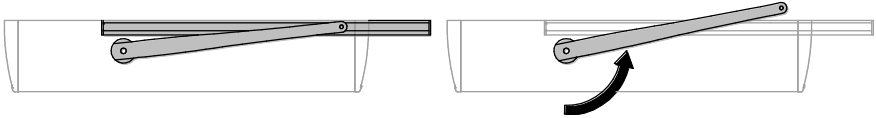
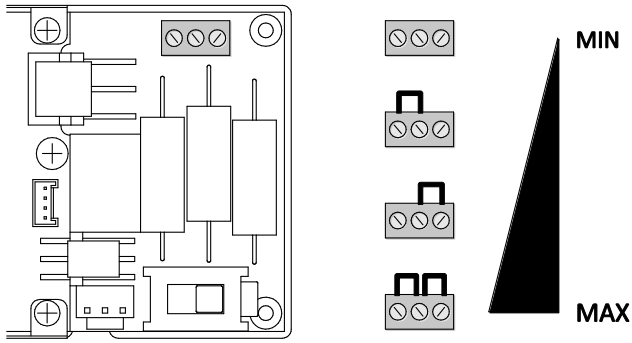
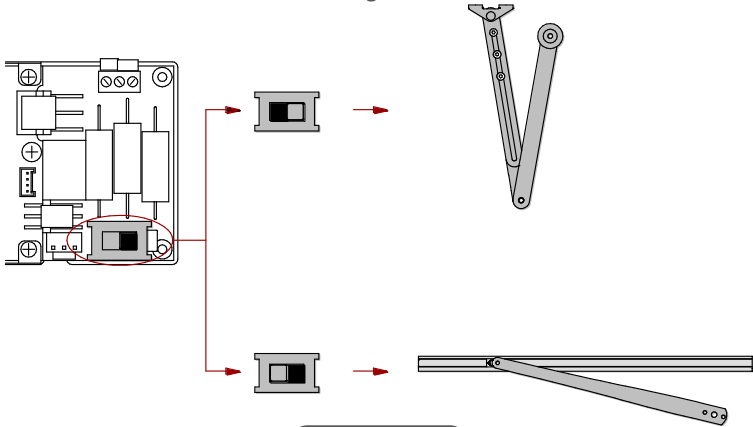


Fig.15



PROSWING S

Fig.16



PROSWING S

Fig.17

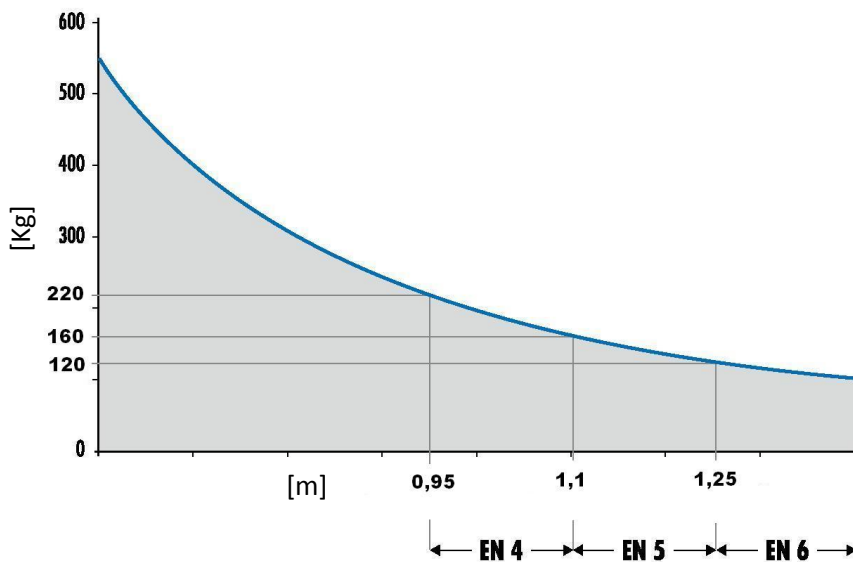


Fig.18

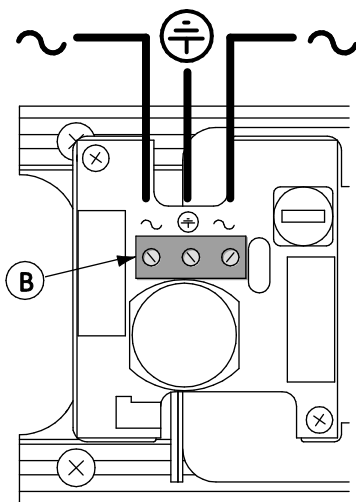
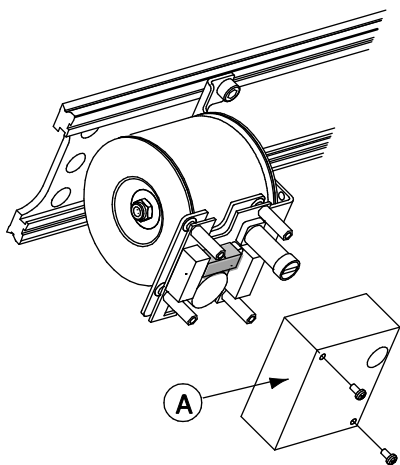


Fig.19

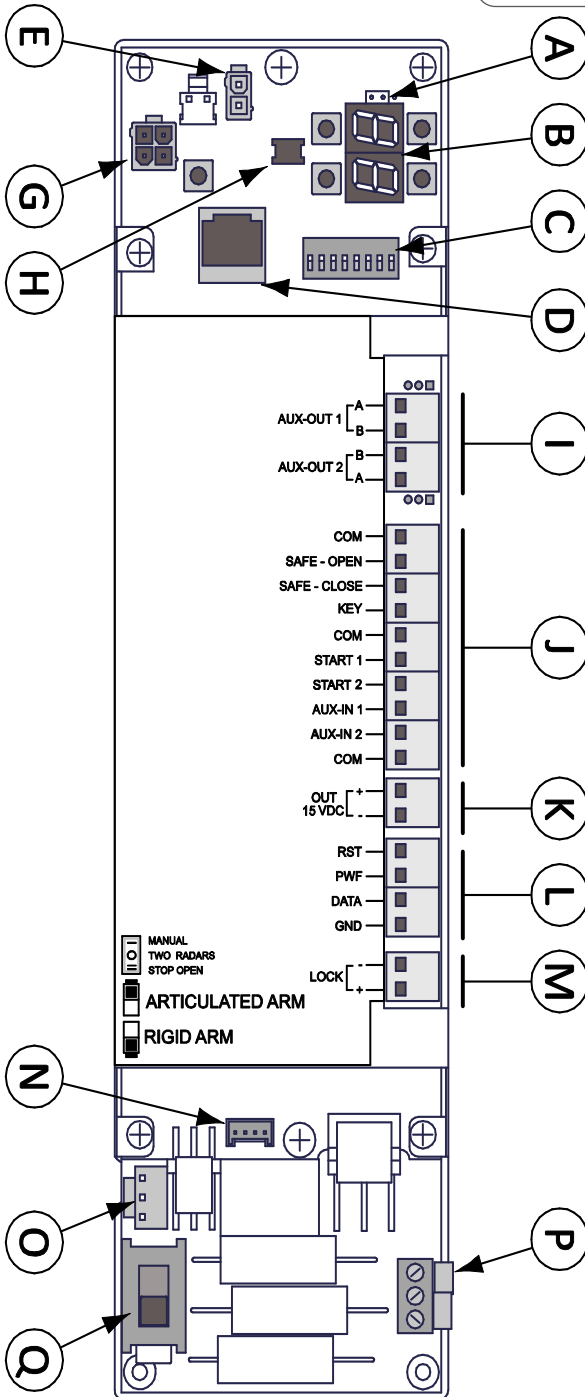
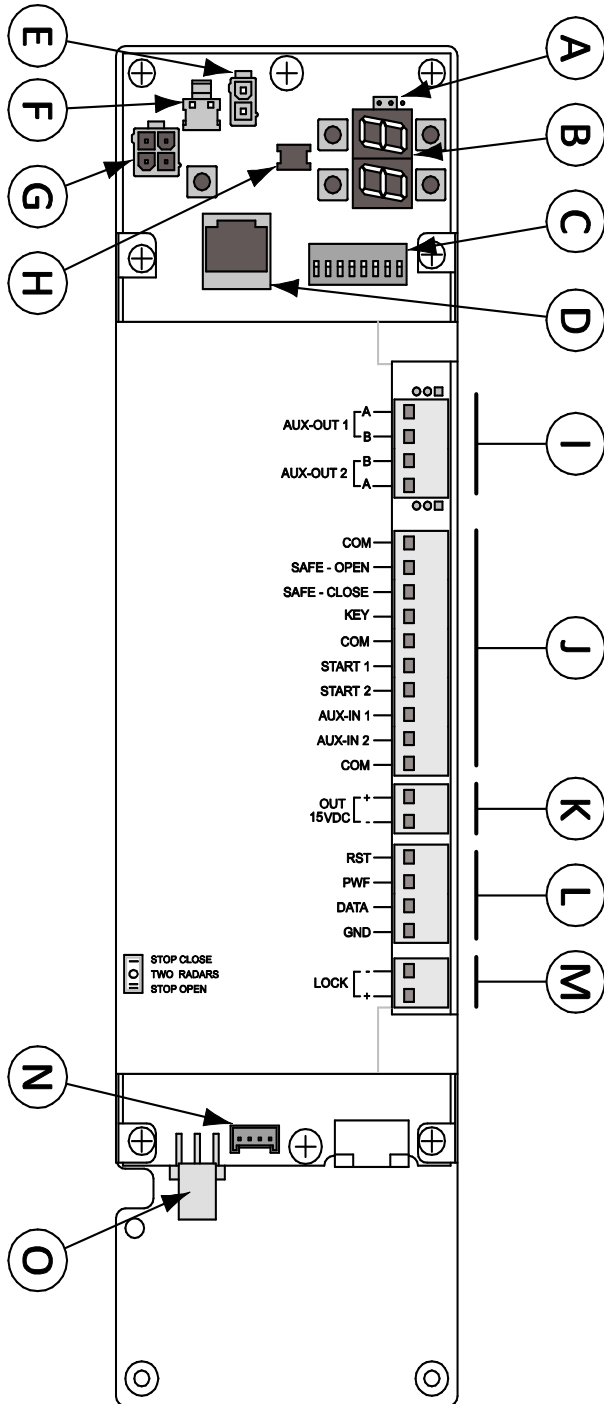


Fig.20  
PROSWING S



**Fig.21**  
**PROSWING M**



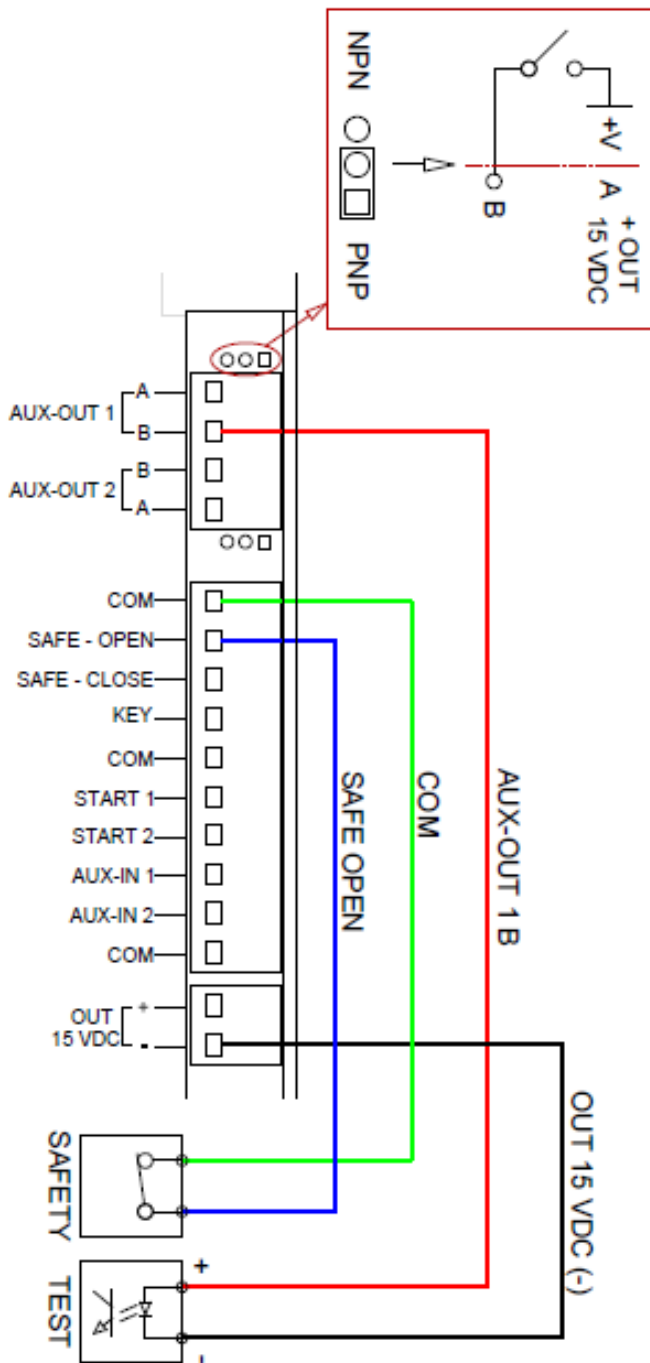


Fig. 23

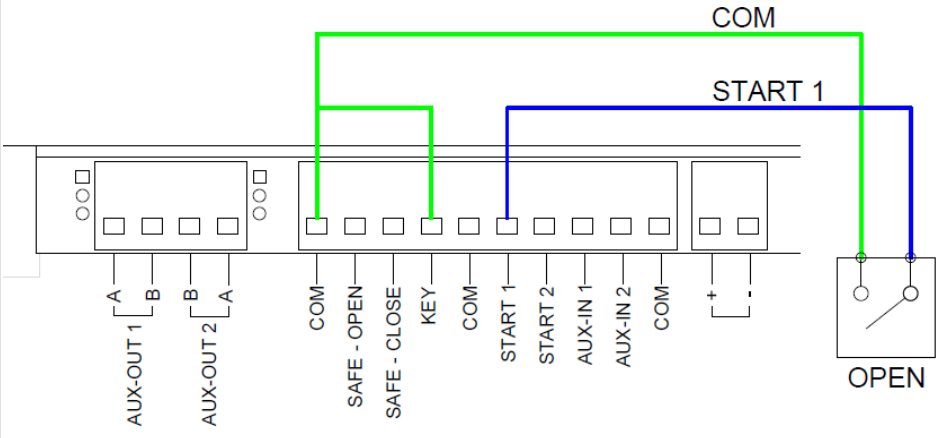


Fig. 24

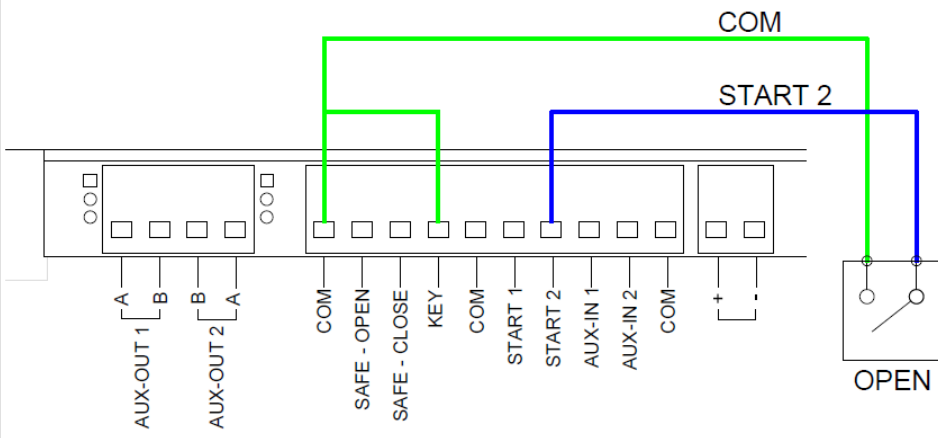


Fig. 25

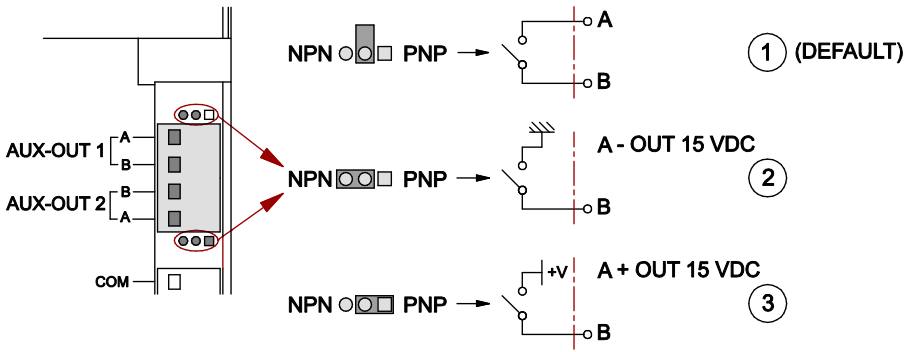


Fig.26

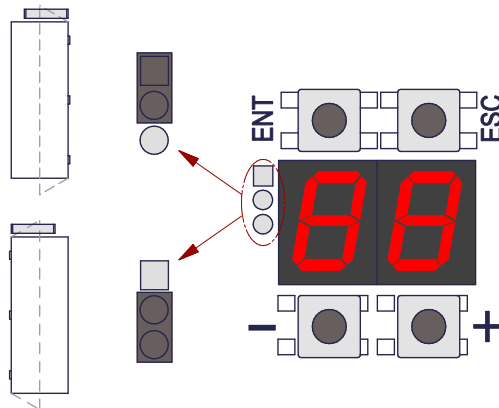


Fig.27

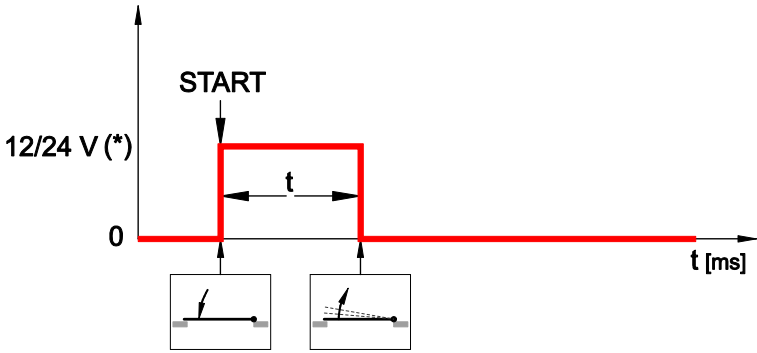


Fig.28

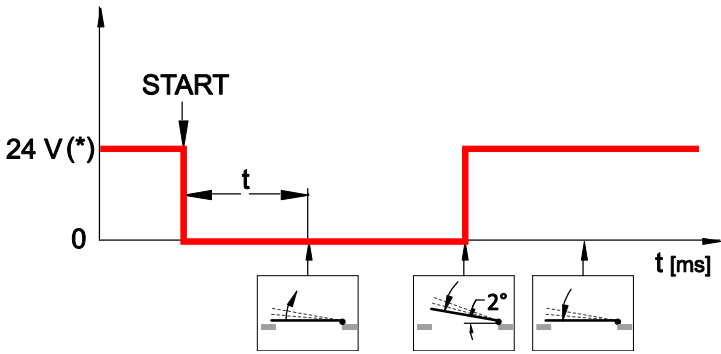


Fig.29

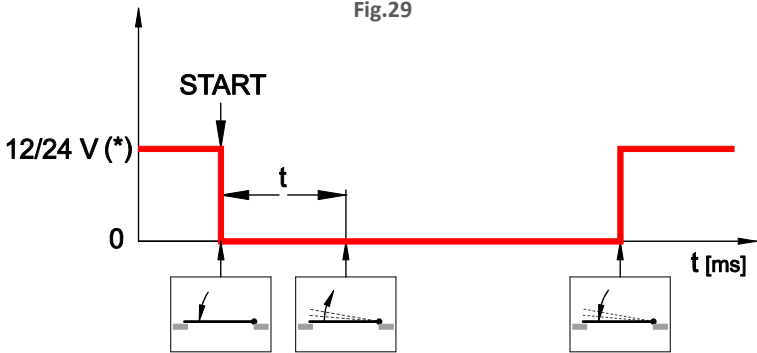


Fig.30

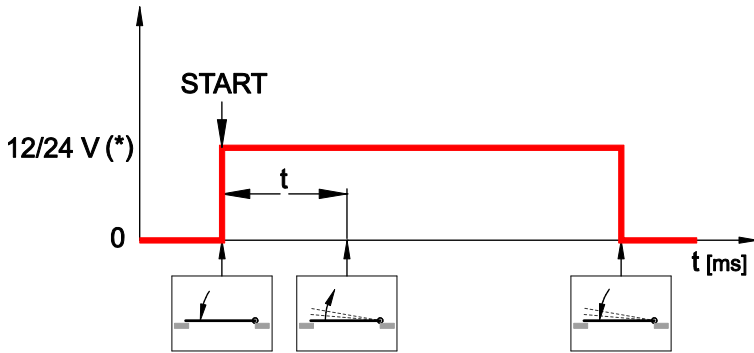


Fig.31

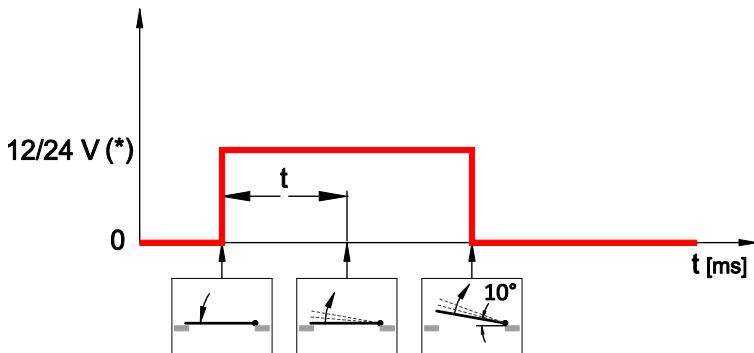


Fig.32

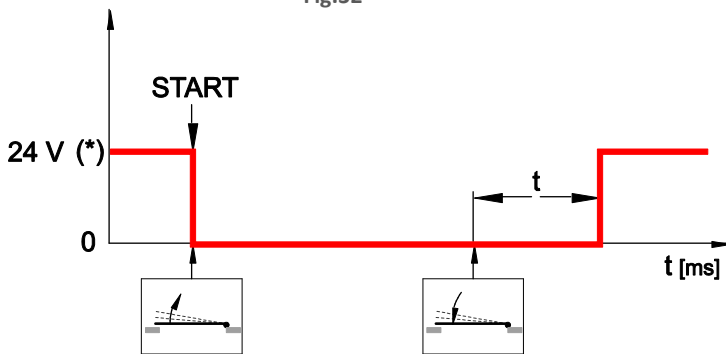


Fig.33

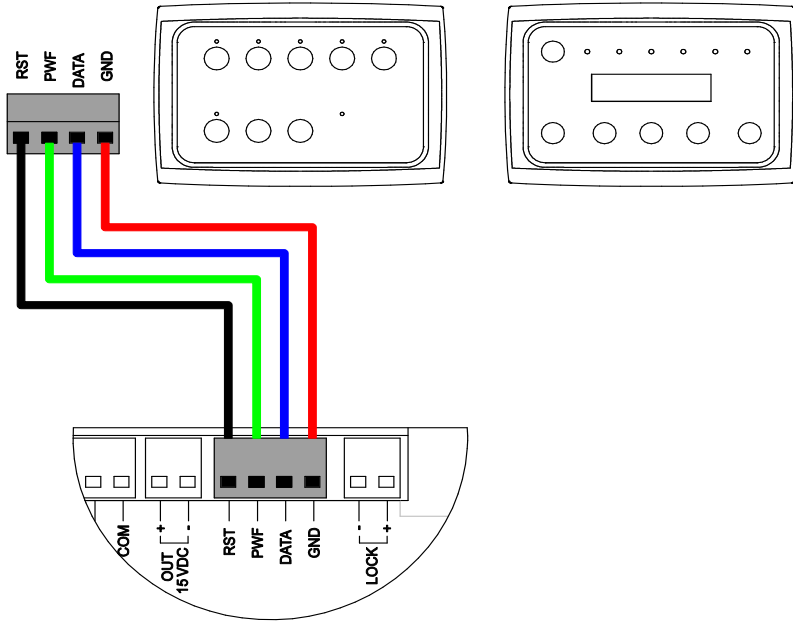


Fig.34

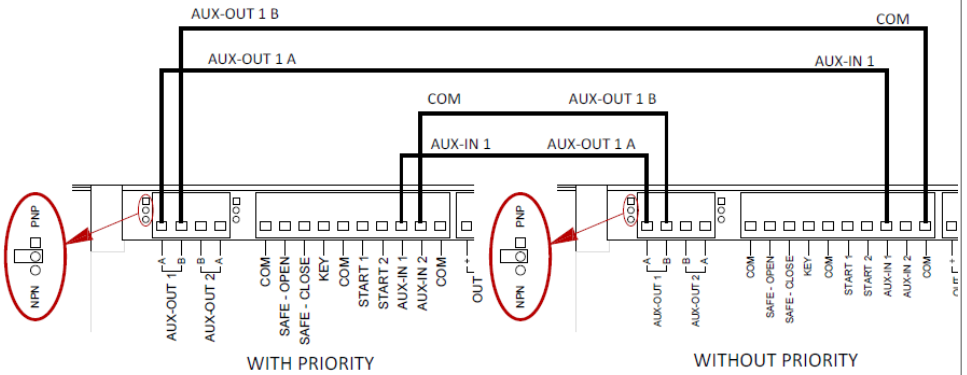


Fig.35

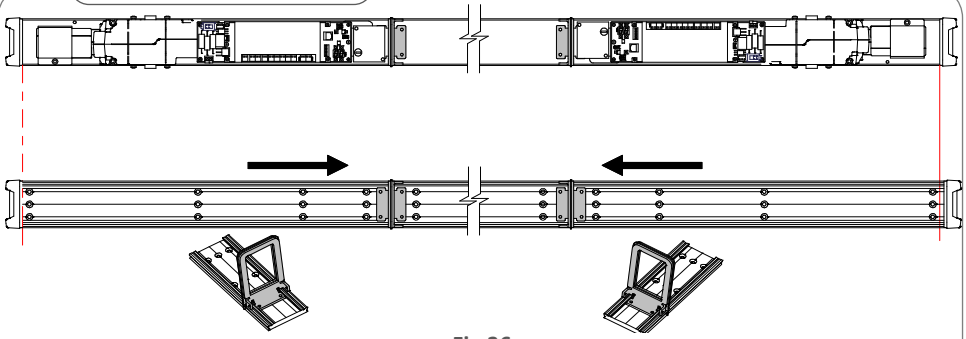


Fig.36

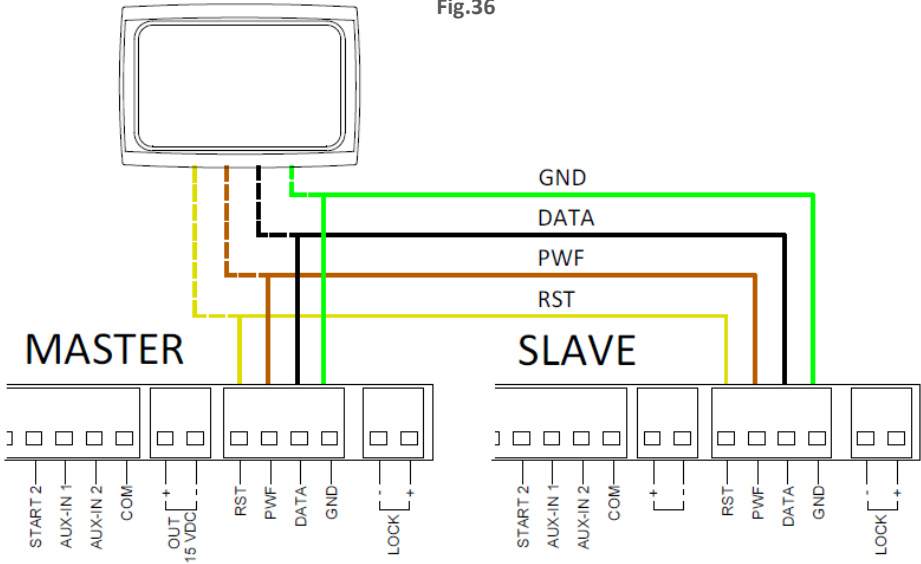


Fig.37

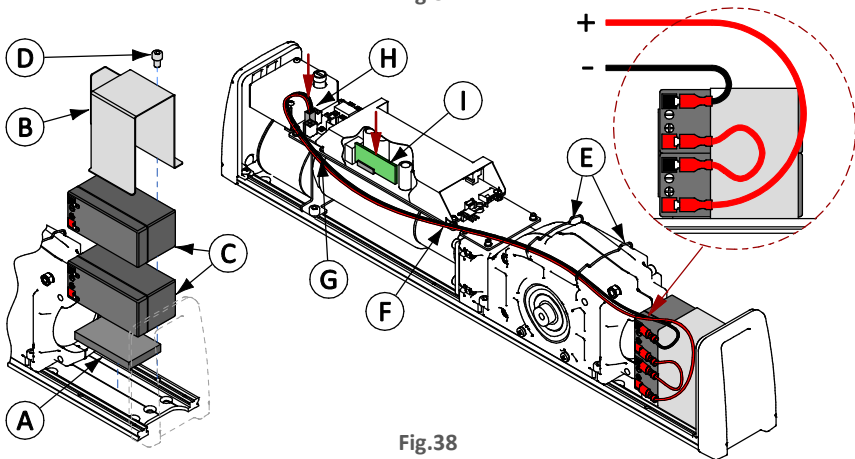


Fig.38

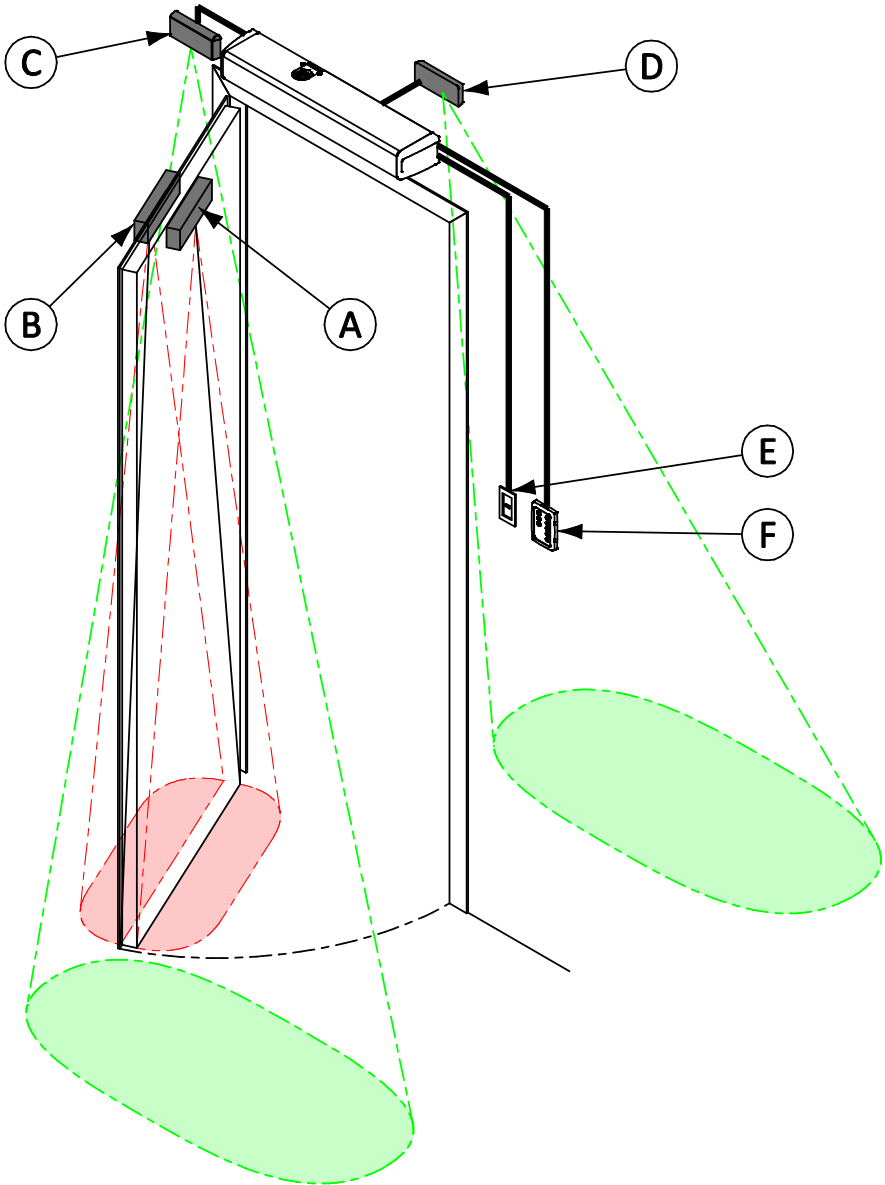


Fig.39

MAN\_PRO.S.M\_ES\_10\_05\_18



SESAMO srl  
Str. Gabannone, 8/1015030  
Terruggia (AL) Italy  
Tel: +39 0142 403223  
Fax: +39 0142 403256  
www.sesamo.eue-mail:  
info@sesamo.eu