



ERMETIKA

**AUTOMATISMO PER PORTE SCORREVOLI ERMETICHE
MANUALE D'INSTALLAZIONE**

ITALIANO

Vi ringraziamo per la preferenza accordata a questo prodotto. Al fine di ottenere le migliori prestazioni dall'automatismo, 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 (es: sensori infrarossi attivi) 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 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 scorrevoli pedonali. Ogni altro impiego sarà considerato contrario all'utilizzo previsto dal fabbricante che, pertanto, non potrà risultare responsabile.

Prima di effettuare qualsiasi operazione è necessario leggere attentamente il presente manuale e seguirne tutte le indicazioni, con particolare attenzione a quelle contraddistinte dai seguenti richiami:

	<u>PERICOLO:</u>	indicazioni che, se non seguite scrupolosamente, potrebbero generare fonti di pericolo o morte
	<u>ATTENZIONE:</u>	indicazioni che, se non seguite scrupolosamente, potrebbero generare malfunzionamenti

SOMMARIO

sommario.....	3
direttiva macchine	4
caratteristiche tecniche – predisposizione per l’installazione	5
avvertenze per l’installatore (obblighi per la sicurezza)	5
riciclaggio e smaltimento	6
descrizione componenti – predisposizione opere murarie.....	7
regole fondamentali di funzionamento	8
descrizione componenti imbotte	8
quote di taglio profili imbotte	8
montaggio imbotte a parete	9
fissaggio automazione	9
quote per fissaggio automazione	10
fissaggio pattini scorrimento	11
formule per ricavare le dimensioni anta.....	11
montaggio anta ermetica	11
regolazione anta ermetica	12
fissaggio coperchio	13
verifiche montaggio meccanico	13
centrale Dualcore : funzionalità e avvertenze	14
descrizione centrale elettronica	14
centrale/sensori conformi EN16005	16
collegamenti morsettiera	17
messa in funzione dell’automatismo	17
procedura di learn parameters (LP).....	19
procedura di learn sensors (LS).....	20
modalità di impostazione parametri.....	21
impostazione parametri di fabbrica.....	25
password blocco centrale	25
diagnostica.....	26
collegamento scheda relè.....	29
accensione – reset - consegna	30

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.
- In particolare, ma non esclusivamente, se ai fini della norma EN 16005 si rendesse necessario l'installazione di sensore/i monitorato/i occorre effettuare il collegamento e l'impostazione come indicato nel presente manuale (vedi pag. 19/20/21/22) e verificarne la corretta funzionalità come da indicazioni del manuale del sensore/i utilizzato/i.

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 **DUALCORE ERMETICA**

- 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: 2014/30/UE Compatibilità Elettromagnetica, 2014/35/UE Bassa Tensione

e che

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

EN 60335-2-103 EN 61000-6-2 EN 62233 EN 61000-6-3 EN16005

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.
Novembre 2019

Aldo Amerio
(Amministratore)



CARATTERISTICHE TECNICHE

DIMENSIONI	Vedi Fig.1
ALIMENTAZIONE	230V
POTENZA NOMINALE	200 W
ALIMENTAZIONE DISPOSITIVI ESTERNI	12 V DC – 6W MAX.
ALIMENTAZIONE BATTERIA DI EMERGENZA	24V-2Ah
MAX VELOCITÀ DI APERTURA - CHIUSURA	AP= 20 cm/s–70 cm/s – CL= 10 cm/s–40 cm/s
PORTATA	220 kg (>150kg vedi manuale pag.76)
TEMPERATURA DI ESERCIZIO	0°÷50°C
ANTISCHIACCIAMENTO	Limitazione automatica di forza di trazione in presenza di ostacoli
PESO	14 kg/m circa
SERVIZIO	Continuo
PROTEZIONE	IP20

AVVERTENZE PER L'INSTALLATORE (OBBLIGHI GENERALI PER LA SICUREZZA)

- 1)  È importante per la sicurezza delle persone installare l'automatismo conformemente alle istruzioni. Una errata installazione o un errato uso del prodotto può causare gravi danni alle persone.
- 2) Leggere attentamente le istruzioni prima di iniziare l'installazione del prodotto.
- 3) Conservare le istruzioni per riferimenti futuri.
- 4) Questo prodotto è stato progettato e costruito esclusivamente per l'utilizzo indicato in questa documentazione. Qualsiasi altro utilizzo non espressamente indicato potrebbe pregiudicare l'integrità del prodotto e/o rappresentare fonte di pericolo.
- 5) SESAMO declina qualsiasi responsabilità derivata dall'uso improprio o diverso da quello per cui l'automatismo è destinato.
- 6) Non installare l'apparecchio in atmosfera esplosiva: la presenza di gas o fumi infiammabili costituisce un grave pericolo per la sicurezza.
- 7) SESAMO non è responsabile dell'inosservanza della Buona Tecnica nella costruzione delle chiusure da motorizzare, nonché delle deformazioni che dovessero intervenire nell'utilizzo.
- 8) Prima di effettuare qualsiasi intervento sull'impianto, togliere l'alimentazione elettrica.
- 9) Verificare che a monte dell'impianto vi sia un interruttore differenziale.
- 10) Verificare che l'impianto di terra sia realizzato a regola d'arte
- 11) I dispositivi di sicurezza (norma EN 12978) permettono di proteggere eventuali aree di pericolo da Rischi meccanici di movimento, come ad Es. schiacciamento, convogliamento, cesoiamento.
- 12) Per la manutenzione utilizzare esclusivamente parti originali SESAMO.
- 13) Non eseguire alcuna modifica sui componenti facenti parte del sistema d'automazione.
- 14) L'installatore deve fornire tutte le informazioni relative al funzionamento manuale del sistema in caso di emergenza.
- 15) L'Utente utilizzatore deve astenersi da qualsiasi tentativo di riparazione o d'intervento diretto e rivolgersi solo a personale qualificato.
- 16)  L'installazione deve essere fatta solo da personale qualificato ed esperto e nel pieno rispetto delle normative vigenti.

17) Tutto quello che non è previsto espressamente in queste istruzioni non è permesso.

18)  Il presente manuale è destinato esclusivamente a installatori professionali o a persone competenti.

RICICLAGGIO E SMALTIMENTO

 **ATTENZIONE!** Questo prodotto rientra nel campo di applicazione della Direttiva 2012/19/UE riguardante la gestione dei rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE). L'apparecchio non deve essere eliminato con gli scarti domestici in quanto composto da diversi materiali che possono essere riciclati presso le strutture adeguate. Informarsi attraverso l'autorità comunale per quanto riguarda l'ubicazione delle piattaforme ecologiche atte a ricevere il prodotto per lo smaltimento ed il suo successivo corretto riciclaggio. Si ricorda, inoltre, che a fronte di acquisto di apparecchio equivalente, il distributore è tenuto al ritiro gratuito del prodotto da smaltire. Il prodotto non è potenzialmente pericoloso per la salute umana e l'ambiente, non contenendo sostanze dannose come da Direttiva 2011/65/UE (RoHS), ma se abbandonato nell'ambiente impatta negativamente sull'ecosistema.



Il simbolo del bidone barrato indica la rispondenza di tale prodotto alla normativa relativa ai rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche. L'abbandono nell'ambiente dell'apparecchiatura o lo smaltimento abusivo della stessa sono puniti dalla legge.

PREDISPOSIZIONI PER INSTALLAZIONE

L'automatismo viene predisposto per funzionare con configurazioni di accessori e periferiche diverse. In Fig.A è rappresentato un esempio di installazione completa dove sono evidenziati i possibili punti di accesso nel cassonetto dell'automatismo per il collegamento delle seguenti periferiche:

- Selettore logiche di funzionamento automatismo
- Pulsante di apertura porta interno
- Pulsante di apertura porta esterno
- Sensore di sicurezza interno
- Sensore di sicurezza esterno

Predisporre i punti di accesso all'interno dell'automatismo per permetterne il collegamento con le periferiche esterne (Fig.1 – X). Per il passaggio del cavo di alimentazione di rete servirsi dello spazio libero (6 – Fig. A) tra i componenti senza praticare nessun foro sull'alluminio (Fig.1 – X).



PERICOLO: non danneggiare il cavo durante le attività di fissaggio descritte.

DESCRIZIONE COMPONENTI (FIG. 1.2)

- A. profilo cassa in alluminio estruso
- B. guida di scorrimento in alluminio estruso
- C. coperchio in alluminio
- D. centrale elettronica di controllo
- E. motoriduttore con encoder
- F. dispositivo supporto e tensionamento cinghia
- G. modulo batterie di emergenza (Opzionale)
- H. finecorsa ante
- I. carrelli regolabili completi di ruote e rotella antideragliamento
- J. attacco cinghia con cinghia dentata di trazione
- K. Anta a tenuta ermetica
- L. Pattino coda scorrimento anta
- M. Pattino testa scorrimento anta
- N. Imbotte (semplice oppure abbracciante)
- O. Supporto coperchio
- P. Alimentatore aggiuntivo per ante superiori a 150kg (**vedi manuale pag.90**)

PREDISPOSIZIONE OPERE MURARIE

Per una corretta installazione della porta la predisposizione delle opere murarie deve essere fatta in modo adeguato.

- In corrispondenza dell'ingombro delle ante il piano di pavimento deve essere planare. L'errore di planarità e di livello consentito dovrà essere di max. 3mm.
- In corrispondenza dell'ingombro delle ante il raccordo fra la parete verticale e il piano pavimento dovrà essere spigolo questo per evitare interferenze durante lo scorrimento dell'anta porta.
- Il vano su cui andrà applicata la porta dovrà essere riquadrato con un falso telaio ben ancorato e idoneo a supportare carichi.
- Il vano su cui andrà applicata la porta dovrà avere dimensioni con una tolleranza max. +/-5mm.
- I lati verticali e quello orizzontale superiore devono essere a livello e a piombo con un errore max. di +/-5mm.
- La superficie di applicazione della porta, sia la trave che l'imbotte, dovrà essere planare e a piombo.
- La zona di applicazione della trave dovrà essere rigida e robusta. Dovrà consentire il fissaggio mediante tasselli, lungo tutta la dimensione dell'intera trave stessa.
- Si deve considerare un carico applicato in quella zona pari a 220kg.
- Nel caso la parete di applicazione della porta non garantisca una corretta applicazione di questi carichi dovrà essere prevista una idonea struttura di rinforzo.



ATTENZIONE: per ottenere un buon risultato, l'installazione della porta dovrà avvenire dopo il completamento dei pavimenti e dei rivestimenti murali.

REGOLE FONDAMENTALI DI FUNZIONAMENTO

L'automazione ermetica Sesamo ha un funzionamento basato sui seguenti punti:

- Il pattino ha una inclinazione di 45° che permette all'anta, in fase di apertura, di alzarsi di 12mm e allontanarsi di 12mm dall'imbotte e in fase di chiusura abbassarsi di 12mm e avvicinarsi di 12mm (fig.1)
- Le guarnizioni si dovranno comprimere contro l'imbotte per una quota teorica di 3,5mm (fig.23).
- Lo schiacciamento delle guarnizioni contro l'imbotte crea la tenuta ermetica della porta.

DESCRIZIONE COMPONENTI IMBOTTE

Composizione materiale imbotte (fig.4) :

- N.3 profili perimetrali in alluminio con **taglio a 45° solo da un lato.**
- Tasselli fissaggio.
- Guarnizione silconica copri cava.
- Squadrette di allineamento.
- Squadrette maggiorate di allineamento con grani di fissaggio.

QUOTE DI TAGLIO PROFILI IMBOTTE

! ATTENZIONE: prima di iniziare qualsiasi taglio di profili o lavorazione controllare che le specifiche richieste nel paragrafo "PREDISPOSIZIONE OPERE MURARIE" siano state rispettate e che le dimensioni del vano siano corrette da progetto (fig.5).

Calcolare la lunghezza di taglio dei profili semilavorati come riportato in tabella e in fig.6.

GRANDEZZA	DESCRIZIONE
L	Larghezza vano
LUP	Larghezza utile di passaggio
LI	Lunghezza taglio profilo imbotte
H	Altezza vano
HUP	Altezza utile di passaggio
HI	Altezza taglio profilo imbotte

GRANDEZZA	FORMULA DI CALCOLO IMBOTTE SEMPLICE E ABBRACCIANTE SP.100 MM	FORMULA DI CALCOLO IMBOTTE ABBRACCIANTE MODULARE
LUP	= L - 15 mm	= L - (15 mm - 2 x sp. Pannello)
LI	= LUP + 120 mm	= LUP + 120 mm
HUP	= H - 7,5 mm	= H - (7,5 mm - sp. Pannello)
HI	= HUP + 60 mm	= HUP + 60 mm

Un volta che si è verificata la bontà delle opere murarie e che si sono calcolate le lunghezze di taglio eseguire i tagli dei profili (fig.4).

MONTAGGIO IMBOTTE A PARETE

Premontare a terra l'imbotte fissando gli angoli con le due squadrette di allineamento (semplice + maggiorata con grani di fissaggio) vedi fig.7.

Tassellare i profili al muro e chiudere la cava delle viti con l'apposita guarnizione siliconica data in dotazione. Ultima operazione siliconare il perimetro (fig.8).



ATTENZIONE: usare i tasselli dati in dotazione solo in presenza di un vano in muratura. In caso di tubolari in ferro/alluminio o controtelai utilizzare autofilettanti Ø5.



ATTENZIONE: nel caso la parete non fosse perfettamente in bolla e il profilo non accoppiasse perfettamente su tutta la lunghezza inserire nelle fughe degli spessori in plastica da avvitare a pacchetto con il tassello/vite, infine siliconare (fig.9).



ATTENZIONE: tagliare sempre la guarnizione copri cava 5/7mm più lunga della misura in modo tale che in caso di ritiro del materiale non compaiano fughe.

NOTA : l'imbotte potrà essere montato semplice (come raffigurato nel manuale) ma anche abbracciante su muro sp.100mm e abbracciante con pannello modulare (finitura Abet, Alluminio Ox, inox) in caso di muro spesso più di 100mm vedi fig.10.

FISSAGGIO AUTOMAZIONE



PERICOLO : le fasi di installazione e fissaggio dell'automatismo richiedono la movimentazione di parti ed attrezzi pesanti ad altezza superiore a 2 o 3 metri. La caduta accidentale di parti ed attrezzi pesanti costituisce grave fonte di rischio per persone o cose nelle vicinanze. Per ridurre tale rischio prima di ogni intervento di installazione o manutenzione è necessario recintare un'area sufficientemente ampia attorno alla zona di lavoro ed impedire l'accesso a tutte le persone non addette al lavoro oltre che rimuovere eventuali oggetti che potrebbero danneggiarsi. Per ridurre il rischio degli addetti al lavoro è necessario indossare i dispositivi di protezione individuali ed in particolare l'elmetto per la testa, le scarpe antinfortunistiche e guanti antitaglio.

Dopo aver montato sul vano l'imbotte rimuovere il coperchio dall'automazione e ispezionare il piano su cui si fisserà il cassonetto. Se la superficie non risultasse sufficientemente liscia, livellarla interponendo degli spessori. Se la trave dell'automatismo viene fissata su un piano troppo irregolare può subire deformazioni oltre al mal funzionamento della porta.

Assicurarsi, in caso non ci si ancorasse al muro, che la struttura alla quale verrà fissato il cassonetto e successivamente l'anta ermetica sia sufficientemente robusta e sia ancorata all'edificio in modo adeguato.

Fissare la cassa al muro, o al supporto predisposto, usando viti a testa esagonale M8, di lunghezza adeguata, inserite nelle apposite asole presenti (fig.11). Assicurarsi che le viti usate o gli eventuali tasselli siano adeguati all'impiego con il materiale di cui è fatta la struttura o al muro a cui viene fissata la cassa.

! PERICOLO: il mancato rispetto delle indicazioni relative al fissaggio della cassa può compromettere la stabilità del fissaggio stesso con conseguente distacco e caduta di parti. E' necessario sottoporre ad attenta verifica la struttura di sostegno, la tenuta delle viti di fissaggio o dei tasselli ed in caso di dubbi interrompere l'installazione ed eseguire indagini più approfondite.

! ATTENZIONE: il cassonetto dovrà essere fissato utilizzando tutte le asole/fori predisposti nel cassonetto in alluminio.

! PERICOLO: prima di serrare le viti di fissaggio del cassonetto assicurarsi che la trave risulti "in bolla" nella direzione della lunghezza e della profondità come indicato in fig.11. Errori di posizionamento superiori rispetto a quelli indicati in fig.11 potrebbero compromettere il corretto funzionamento dell'automatismo e costituire fonte di pericolo.

QUOTE PER FISSAGGIO AUTOMAZIONE

Per le quote di fissaggio dell'automazione seguire le seguenti tabelle:

Quote fissaggio in altezza – fig.12

GRANDEZZA	LEGENDA	FORMULA
HC	Altezza sotto cassa	= HUP + 91,5
HF	Altezza fori di fissaggio	= HC + 80,5

Quote fissaggio frontali – fig.13

! ATTENZIONE: il sormonto anta/imbotte sui tre lati è SEMPRE di 50mm.

! ATTENZIONE: il quoziente macchina di testa e di coda è QMX=53mm SEMPRE.

! ATTENZIONE: utilizzare SEMPRE il nodo di testa come riferimento di partenza per il fissaggio della cassa.

! ATTENZIONE: la quota indicata o la formula indicata nella tabella è riferita SEMPRE all'interno dell'imbotte premontata (fig.13).

! ATTENZIONE: in caso di cassa vuota rilevare con il metro la quota X indicata in fig. 14.

GRANDEZZA	LEGENDA	NO CASSA VUOTA	CON CASSA VUOTA
PT	Posizione traversa	=103mm (QMX+sormonto)	= X+48

NOTA : nel manuale viene rappresentato un ingresso con anta apre a destra, in caso di un ingresso anta apre a sinistra bisognerà applicare lo stesso metodo in modo speculare.

FISSAGGIO PATTINI DI SCORRIMENTO

Tassellare al pavimento **FINITO** i pattini di scorrimento come in sequenza rappresentata nella fig. 15.

 **ATTENZIONE:** il pattino di testa e quello di coda sono differenti. Quello di testa (apre a DX o apre SX) è lavorato in modo tale da aiutare l'anta nel suo movimento di discesa e schiacciamento (fig.15).

Durante il montaggio dei pattini tenere presenti i seguenti punti:

- Tutte le quote (interassi e posizioni) prendono sempre come riferimento l'imbotte.
- Utilizzare tasselli da M6.
- Il diametro del foro varia a seconda del tipo di calza del tassello utilizzato.
- La testa della vite del tassello dovrà essere svasata oppure alta al MAX 6mm.
- i pattini hanno un sistema di regolazione come indicato nella fig.15.
- I fori indicati con "A" nella fig. 15 andranno utilizzati una volta regolata l'anta in modo definitivo (vedi paragrafo REGOLAZIONE ANTA ERMETICA).

Nella fig. 15 vengono riportate le immagini di "configurazione pattini" sia per anta apre a DX che per anta apre SX.

FORMULE PER RICAIVARE LE DIMENSIONI ANTA

In tabella riportate le formule per ricavare le dimensioni dell'anta (fig.16):

GRANDEZZA	LEGENDA	FORMULA DI CALCOLO
HA	Altezza anta	= HUP+40mm
A	Larghezza anta	= LUP+100mm

MONTAGGIO ANTA ERMETICA

 **PERICOLO:** verificare con attenzione il peso dell'anta in modo che rientri nelle portate massime consentire dall'automatismo; in caso di dubbi non procedere oltre nelle fasi di installazione; se vengono installati pesi vicini ai limiti di portata del sistema occorre prevedere intervalli manutentivi più ravvicinati e controlli periodici per valutare lo stato di usura delle parti del sistema; sostituire sempre le parti che presentano segni di usura anche lievi.

Fissare i carrelli sull' anta seguendo le fasi riportate in fig.17 e le configurazioni (in base al senso di apertura) con quote in fig.18.

Per il fissaggio utilizzare dadi esagonali M8 (fig.17) con opportune rondelle piane e dentellate.

 **PERICOLO:** un fissaggio non corretto potrebbe pregiudicare il corretto funzionamento dell'automatismo e costituire fonte di pericolo.

Assicurarsi che le ruote antideragliamento (fig.18 – K) siano completamente abbassate. Sollevare l'anta e posizionare delicatamente le ruote dei carrelli sulla guida di scorrimento, ponendo attenzione a non danneggiare delle parti con urti violenti (fig.19).

Fissare il ferma cinghia **SEMPRE** al carrello di sinistra sia per ingressi con anta apertura a SX che per ingressi con anta apertura a DX (fig.18) mediante viti VTEI M6x10 (fig.20).

 **PERICOLO:** viti dei carrelli poco serrate possono svitarsi provocando il distacco di parti, la caduta delle ante o il distacco della cinghia con la possibilità che l'anta risulti fuori controllo quando è in movimento e costituire grave fonte di pericolo.

Una volta fissato il ferma cinghia fare scorrere l'anta imboccando i pattini nello scasso predisposto (fig.21).

Regolare l'antiscarrucolamento in modo che la ruota antideragliamento rimanga tra 0,5mm e 1mm massimo dal sotto cassa (fig.22).

 **ATTENZIONE:** una regolazione errata del dispositivo antideragliamento che porti la ruota a contatto con il profilo in alluminio provoca usura eccessiva e rumorosità durante il funzionamento.

REGOLAZIONE ANTA ERMETICA

 **ATTENZIONE:** la regolazione dell'anta ermetica è un'operazione fondamentale per il corretto scorrimento e per la corretta compressione delle guarnizioni che, schiacciandosi contro l'imbotte, creano l'ermeticità dell'ingresso. Una compressione errata potrebbe persino compromettere il funzionamento stesso dell'automazione. Le quote teoriche di compressione delle guarnizioni sono riportate in fig.23.

La regolazione andrà fatta in abbinato "regolazione carrelli" e "regolazione pattini" seguendo i seguenti punti:

- *Regolazione carrelli* - i carrelli possono essere regolati solo :
 - verticalmente (asse Y) : allentando i dadi "A" e agendo sulla vite "V" – fig.24.a
 - trasversalmente (asse Z) : allentando i dadi "B" e traslando il carrello. Assicurarsi SEMPRE che le quote K1-K2-K3-K4-K5-K6 coincidano sempre - fig.24.b

 **PERICOLO:** non svitare completamente i dadi A per evitare la completa caduta dell'anta.

 **ATTENZIONE:** la rotazione dei dadi B durante il serraggio può provocare il disallineamento del carrello. Per evitare tale inconveniente serrare progressivamente ed alternativamente gli stessi dadi.

 **ATTENZIONE:** disallineamenti tra carrelli e guida di scorrimento possono provocare usura, rumorosità eccessiva e malfunzionamenti dell'automatismo.



ATTENZIONE: la regolazione orizzontale **NON È POSSIBILE** perché carrelli e discese sono elementi vincolati tra loro (le configurazioni riportate in fig.18 sono fisse).

- *Regolazione dei pattini* - i pattini hanno la possibilità di essere regolati utilizzando le asole ricavate sulla staffa di fissaggio. Una volta trovata la regolazione corretta vincolare il pattino aggiungendo una vite nel foro predisposto ed indicato con la lettera "A" (fig.25).



ATTENZIONE: una volta regolati i pattini in modo definitivo serrare energicamente le viti in modo tale che, sotto la spinta dell'anta in chiusura, non si possano spostare. Lo spostamento potrebbe creare un impuntamento della porta oppure una non corretta compressione delle guarnizioni alterando la tenuta della stessa

FISSAGGIO COPERCHIO

Con riferimento alla fig.26 fissare il coperchio usando le viti A nelle apposite sedi presenti nelle testate.

VERIFICHE MONTAGGIO MECCANICO

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

- rimuovere accuratamente eventuali residui di polvere o trucioli dalla via di corsa e dalle ruote carrelli
- verificare il corretto serraggio della viteria di tutti i componenti dell'automatismo
- verificare che i cablaggi siano fissati e non vi siano cavi che passano vicino alla zona di scorrimento dei carrelli o della cinghia
- verificare che i finecorsa siano posizionati correttamente e che i morsetti della cinghia non arrivino ad urtare le pulegge dentate
- stendere un leggero velo di grasso comune per cuscinetti sulla via di corsa e sulla cinghia di trasmissione



ATTENZIONE: La via di corsa e la cinghia di trasmissione possono lavorare prive di lubrificazione senza presentare fenomeni di usura. Tuttavia, una leggera lubrificazione previene l'insorgenza di rumorosità nel caso in cui non vi sia un perfetto allineamento tra le parti.



ATTENZIONE: per un corretto funzionamento è molto importante che per tutta la zona di scorrimento delle ante non vi siano impedimenti meccanici o attriti che ostacolano il movimento: in caso di dubbi eseguire una prova di trascinalamento manuale con un dinamometro per individuare eventuali punti con attrito eccessivo.

CENTRALE DUALCORE : FUNZIONALITÀ E AVVERTENZE

La centrale elettronica Dualcore è progettata per gestire automatismi di produzione Sesamo, è conforme alle specifiche della normativa EN16005 e predisposta per funzionare con periferiche conformi alla stessa normativa al fine di consentire la realizzazione di ingressi automatici completi secondo i più alti standard di sicurezza.

La centrale Dualcore deve essere usata solo per automatismi di produzione Sesamo della serie Dualcore e deve essere configurata e messa in funzione da personale professionalmente qualificato, seguendo tutte le indicazioni del presente manuale con particolare attenzione ai richiami: **pericolo, attenzione, nota**.

La centrale Dualcore è predisposta per configurare i propri parametri di funzionamento in modalità di autoapprendimento per garantire installazioni rapide e semplici.



PERICOLO: non lavare, smontare, modificare, riparare, rimuovere per nessun motivo i coperchi di protezione dei componenti elettronici e della centrale Dualcore, in caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o il danneggiamento irreversibile del prodotto.



PERICOLO: non svolgere nessuna operazione sulla centrale Dualcore, ad eccezione delle regolazioni tramite gli appositi pulsanti, senza aver preventivamente scollegato la spina di alimentazione della rete elettrica (fig.27 par.L), in caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o il danneggiamento irreversibile del prodotto.



PERICOLO: la centrale elettronica Dualcore è progettata per funzionare all'interno di prodotti fabbricati da Sesamo secondo precise indicazioni del produttore. Qualsiasi altro uso non esplicitamente previsto dal produttore espone persone e/o cose a rischi mortali e/o danni di diversa natura non prevedibili dal produttore stesso e quindi va evitato assolutamente.



PERICOLO: la centrale Dualcore è progettata per operare in ambiente asciutto, al riparo da qualsiasi agente atmosferico e da qualsiasi infiltrazione di acqua o altri liquidi. In caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o il danneggiamento irreversibile del prodotto.



PERICOLO: all'interno della centrale vi sono parti con livelli di tensione superiori a 600V che costituiscono un rischio elettrico mortale per la vita umana. Per evitare tale rischio non devono essere rimossi e smontati per nessun motivo gli appositi carter di protezione e non devono essere versati liquidi di qualsiasi tipo che possono provocare scosse elettriche mortali o danneggiare irreversibilmente il prodotto.

DESCRIZIONE CENTRALE ELETTRONICA

La centrale Dualcore si compone dei seguenti elementi principali da conoscere in fase di installazione (fig.27 e 28):

- A- ingresso per collegamento ad un PC tramite l'apposito convertitore di segnali opzionale realizzato da Sesamo;
- B- predisposizione morsettiera per collegamenti a periferiche ed accessori aggiuntivi;
- C- connettore per collegamento encoder motore;

- D- connettore per collegamento alimentazione del motore;
- E- connettore per il collegamento delle batterie;



ATTENZIONE: verificare il corretto verso di inserimento del connettore batterie, usare solo batterie fornite da Sesamo, usare solo cavo di cablaggio scheda/batterie munito di protezione a fusibile del valore di 6,3AT. In caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche, potrebbe essere compromessa la protezione del circuito con conseguente rischio di incendio e di danneggiamento irreversibile del prodotto.

- F- connettore per l'inserimento della scheda opzionale di ricarica delle batterie;
- G- alimentatore switching: trasforma l'alimentazione del cavo di rete(230Vac - part.L) in tensione d'uscita di 40V per la centrale;



PERICOLO: l'alimentatore switching al punto G ha al suo interno punti con tensioni di circa 600V che costituiscono un rischio mortale. Non rimuovere per nessun motivo la base ed il coperchio G di protezione, non versare liquidi su tali parti, non infilare nessun tipo di oggetto, soprattutto metallico, tra le fessure di aerazione del coperchio. In caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o il danneggiamento irreversibile del prodotto.

- H- fusibile di protezione del valore 1AT posto all'ingresso dell'alimentatore switching;
- I- display con tasti per regolazione parametri di funzionamento e selezione modi funzionamento;
- J- main key: chiave di memoria estraibile per programmazione dati interni di centrale;

AVVERTENZA: verificare attentamente il corretto inserimento a fondo della mainkey (rif.J) prima della messa in funzione della centrale elettronica. In caso contrario potrebbero verificarsi malfunzionamenti imprevedibili del prodotto.

- K- morsettiera per sensori e accessori;
- L- connettore a 90° del cavo di alimentazione rete elettrica (230VAC);
- M- vite di collegamento della protezione di terra (fig.28 part.M).

Protezione di terra: la centrale Dualcore attraverso il collegamento di terra della rete elettrica offre una protezione aggiuntiva per il cassonetto in alluminio e le parti metalliche ad esso collegate. Per rendere efficace la protezione serrare la vite M (fig.28) e il dado della vite O (fig.28) in modo che il cassonetto in alluminio risulti collegato elettricamente al polo di terra L1 (fig.28).

AVVERTENZA: verificare il corretto serraggio della vite M e della vite O (fig.28) e verificare la presenza di perfetta continuità elettrica tra polo di terra L1 (fig.28) e la superficie della trave dell'automatismo. In caso contrario potrebbe essere compromessa una importante funzione di sicurezza dell'intero impianto e potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o malfunzionamenti del prodotto.

CENTRALE/SENSORI CONFORMI EN16005



ATTENZIONE: la centrale P56001 NON PUÒ FUNZIONARE con fotocellule collegate direttamente alla morsettiera. In caso di collegamento diretto e accensione della SCHEDA ELETTRONICA LA STESSA SI DANNEGGIA IRREPARABILMENTE.

L'utilizzo delle fotocellule può essere fatto SOLO con l'acquisto del kit fotocellule ed il firmware dedicato.

in apertura In fig. B sono riportati i sensori collegabili alla centrale Dualcore:

4- sensore interno apertura/sicurezza

5- sensore esterno apertura/sicurezza

i sensori di apertura "4" e "5" svolgono le seguenti 3 funzioni:

1. *Comando apertura:*
rilevano movimento in zona M1 o M2 e comandano apertura delle ante.
2. *Sicurezza chiusura:*
rilevano presenza in zona A1 o A2 e in caso di ostacolo impediscono la chiusura delle ante.
3. *Test:*
verificano che la sicurezza chiusura (funzione 2) sia correttamente funzionante e, in caso di guasto, impediscono la manovra di chiusura delle ante (rif EN16005 performance level C).

Nella tabella sotto sono riportati i collegamenti dei sensori "4", "5" con i morsetti previsti in centrale. I 2 cavi della funzione power sono i cavi di alimentazione.

Nella colonna default sono riportati i valori di impostazione di fabbrica dei contatti (NO/NC).

sensore	funzione	Morsettiera fig.27.a	default
5	Power	6 (-)	
		7 (+)	
	1. (comando apertura)	2	NO
		5	
	2. (sicurezza chiusura)	10	NC
		13	
	3. (test)	8	NO
		9	
4	Power	6 (-)	
		7 (+)	
	1. (comando apertura)	1	NO
		2	
	2. (sicurezza chiusura)	10	NC
		11	
	3. (test)	8	NO
		9	
		15	

NOTA: per informazioni più dettagliate su colori cavi e morsettiere fare riferimento alle immagini allegate al fondo del manuale oppure al manuale specifico fornito insieme al sensore relativo al modello scelto.



PERICOLO: scegliere e installare i sensori in base alla conformazione architettonica dell'ingresso secondo attenta analisi dei rischi in conformità alla EN16005. In caso contrario il movimento automatico dell'anta potrà causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali.

COLLEGAMENTI MORSETTIERA

Collegare tutti i componenti dell'ingresso automatico alla centrale Dualcore con cavi elettrici di sezione opportuna rispettando le indicazioni della tabella seguente:

N	Rif.	Default	Descrizione	Figura
1	START1	NO	sensore esterno comando apertura	Fig.29 + Fig.30
2	COM		segnale comune per input: 1, 5	
3	OPTOREF		predisposizione	
4	-OO-		predisposizione	
5	START2	NO	sensore interno comando apertura	
6	OUT 15VDC	(-)	negativo alimentazione per sensori comando apertura interno esterno: 15Vdc – max. 0,25A	
7	OUT 15VDC	(+)	positivo alimentazione per sensori comando apertura interno esterno: 15Vdc – max. 0,25A	
8	TEST CLOSE	(-)	negativo circuito test del sensore interno/esterno	Fig.29 + Fig.30
9	TEST CLOSE	(+)	positivo circuito test del sensore interno/esterno	
10	COM		segnale comune per input: 12, 13	
11	SAFE CLOSE 1	NC	Sicurezza attiva sensore presenza esterno zona A2	
12	PHOTO COM		predisposizione	
13	SAFE CLOSE 2	NC	Sicurezza attiva sensore presenza interno zona A1	-
14	TEST OPEN	(-)	negativo circuito test del sensore sicurezza apertura lato destro/sinistro	
15	TEST OPEN	(+)	positivo circuito test del sensore sicurezza apertura lato destro/sinistro	
16	SAFE OPEN 1	NC	sensore sicurezza apertura lato destro zona A3	
17	COM		Segnale comune per input: 16, 18	
18	SAFE OPEN 2	NC	sensore sicurezza apertura lato sinistro zona A4	
19	OUT 15VDC	(-)	positivo alimentazione sensori sicurezza apertura lato destro/sinistro: 15Vdc – max.	

			0,25A	
20	OUT 15VDC	(+)	negativo alimentazione sensori sicurezza apertura lato destro/sinistro: 15Vdc – max. 0,25A	
21	OUT 15VDC	(-)	negativo alimentazione periferiche: 15Vdc – max. 0,25A	
22	OUT 15VDC COM	(+)	positivo alimentazione periferiche: 15Vdc – max. 0,25A; segnale comune supplementare	-
23	KEY	NC	comando chiusura notturna	
24	AUX OUT		uscita ausiliaria	-
25	AUX IN 1		ingresso ausiliario	-
26	AUX IN 2		ingresso ausiliario	-
27	LOCK	(+)	elettroblocco	
28	LOCK	L	elettroblocco	-
29	-	(-)	predisposizione	-
30	GND		cavo gnd selettore logiche	
31	DATA		cavo data selettore logiche	
32	PWF		cavo pwf selettore logiche	
33	RST		cavo rst selettore logiche	
34	AUX SEL		uscita ausiliaria	-

Fig.31

⚠ PERICOLO: rispettare i collegamenti in tabella, rispettare le polarità ove necessario, non collegare utenze con assorbimenti superiori ai limiti in tabella. Rimuovere i ponticelli tra tutti i morsetti utilizzati. In caso contrario potrebbe essere compromessa una importante funzione di sicurezza ed il movimento automatico delle ante potrebbe causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali.

MESSA IN FUNZIONE DELL'AUTOMATISMO

La messa in funzione dell'automatismo prevede l'esecuzione della sequenza sotto riportata:

- 1- collegamento batteria ed alimentazione di rete (230Vac) e batterie (opzionali);
- 2- procedura Learn Parameters (LP);
- 3- procedura Learn Sensors (LS);
- 4- eventuale regolazione parametri;
- 5- controllo del corretto serraggio di tutte le viti, dell'antideragliamento carrelli, del cassonetto e di tutti gli elementi sollecitati a sforzi e vibrazioni durante il funzionamento;
- 6- verifica finale del corretto funzionamento di tutte le sicurezze installate con l'uso della strumentazione specifica prevista dalla EN16005;

⚠ PERICOLO: tutte le attività da 1. a 6. sopra riportate sono fondamentali ai fini della sicurezza; assicurarsi di avere le competenze necessarie per eseguirle correttamente, non omettere nessun passaggio o controllo. In caso contrario potrebbe essere compromessa una importante funzione di sicurezza ed il movimento automatico delle ante potrà causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali.

Collegare le batterie (se presenti) e dopo il cavo di rete (230VAC) alla centrale quindi procedere con l'autoapprendimento sensori: LS.



ATTENZIONE: se non è installato alcun dispositivo opzionale per il comando di chiusura notturna accertarsi che l'ingresso KEY sia cortocircuitato con l'apposito ingresso COM (morsetti 22 e 23); viceversa non è possibile avviare l'automatismo; se non è installato un sensore conforme alla EN 13849-1 performance level "d" agli appositi morsetti 3-4 cortocircuitare tra loro i due morsetti, viceversa non è possibile avviare l'automatismo.

PROCEDURA DI LEARN PARAMETERS (LP)

La procedura di acquisizione dei parametri (LP) permette alla centrale di controllo di acquisire dati indispensabili per il funzionamento come la dimensione del vano di scorrimento, il peso delle ante e il verso di apertura.

AVVERTENZA: prima di eseguire la LP occorre accertarsi che non vi siano impedimenti o attriti eccessivi che ostacolano lo scorrimento delle ante. Verificare attentamente tutte le parti meccaniche interne all'automatismo che interagiscono con lo scorrimento (ruote, carrelli, dispositivi antideragliamento, cinghia, ecc.) e tutto il serramento nelle parti mobili e fisse con particolare riferimento alle guide a pavimento ed alle guarnizioni o spazzolini di 23 tenuta aria che possono costituire un freno allo scorrimento delle ante. In caso contrario potrebbero verificarsi malfunzionamenti del prodotto o usure eccessive di alcune parti.



PERICOLO: durante la procedura LP i sensori di sicurezza - Fig 4 rif A/B/C/D del manuale - non sono collegati. Accertarsi che non vi sia passaggio di persone. In caso contrario il movimento delle ante potrebbe causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali.

Verificare che siano presenti i ponticelli di fabbrica tra i morsetti 3/4, tra i morsetti 16/17/18, tra i morsetti 22/23.

IMPORTANTE: far scorrere le ante fino alla posizione di porte chiuse, assicurandosi che il finecorsa sia ben in contatto con il carrello (vedere paragrafo regolazione finecorsa ante del manuale).

Attivare la procedura LP come descritto di seguito usando tasti e display (fig. 23.1):

- 1- collegare la centrale all'alimentazione di rete 230 V ac
- 2- dopo alcuni secondi, il display visualizza E1 lampeggiante
- 3- premere il tasto – più volte fino a quando il display visualizza **LP**
- 4- premere il tasto ENT: il display visualizza --
- 5- premere nuovamente, mantenendolo premuto, il tasto ENT (circa 5 sec.) fino a quando i segmenti del display iniziano a ruotare, quindi rilasciare il tasto ENT
- 6- dopo alcuni secondi, il display visualizza **St** e la centrale attende circa 15 secondi prima di iniziare la procedura Lp,
- 7- la procedura Lp si attiva e l'automatismo compie alcune aperture e chiusure (max. 5) utili alla misurazione dei parametri; al termine le ante si posizionano in completa apertura ed il display visualizza Op.
- 8- procedere con il collegamento dei sensori di sicurezza e alla successiva procedura LS.

PROCEDURA DI LEARN SENSOR (LS)

La procedura learn sensor (LS) permette alla centrale Dualcore di rilevare automaticamente i sensori collegati con particolare riferimento alla presenza e quantità di sensori supervisionati. Dopo il rilevamento la centrale segnala sul display la configurazione ed il tipo di sensori rilevati: è responsabilità dell'installatore verificare tramite il display che la configurazione rilevata corrisponda a quella installata, verificare che sia quella corretta e successivamente confermare in modo definitivo la configurazione. Da quel momento la centrale userà la configurazione confermata.



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



PERICOLO: per eseguire correttamente la LS è necessario che tutti gli ingressi dei sensori e della centrale abbiano valori di NO e NC corretti in modo reciproco. Verificare i valori di default degli ingressi centrale in apposita tabella precedente e quelli degli ingressi del sensore sul manuale del sensore stesso. In caso di incompatibilità riprogrammare l'ingresso specifico in centrale seguendo la procedura nel presente manuale. In caso contrario le sicurezze potrebbero non funzionare e il movimento automatico delle ante potrebbe causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali.

Attivare la procedura (LS) come nel seguito usando tasti e display (fig 27.a):

- 1- premere i tasti +/- del display fino a quando compare il codice LS quindi premere ENT: sul display comparirà il codice -- ;
- 2- premere e tenere premuto per 5 secondi il tasto ENT fino alla comparsa del contatore da 60, 59, 58, ... secondi a 0: la procedura è iniziata correttamente;
- 3- sono disponibili 60 sec circa per: chiudere il coperchio dell'automatismo, verificare che i sensori siano in posizione corretta, liberare l'area di rilevazione rimuovendo eventuali ostacoli sotto i sensori – nota: è possibile azzerare il conteggio premendo il tasto ESC passando subito al punto 4
- 4- dopo 30 sec. circa la centrale resetta i sensori ed acquisisce la loro configurazione in 10 sec circa; la procedura LS dura in tutto 70 sec. circa; è possibile riconoscere la fine della LS quando i sensori rimangono in stato standby;
- 5- dopo 40 sec. aprire il coperchio dell'automatismo e leggere il codice sul display: se il codice inizia con S seguire le istruzioni al punto 6. se il codice inizia con F seguire le istruzioni al punto 7.;
- 6- il codice S... indica quali sensori sono stati rilevati secondo la corrispondenza della tabella sotto; verificare che l'indicazione sul display corrisponda ai sensori realmente installati e in caso di esito positivo premere ENT per confermare e salvare la configurazione (il display indicherà E1 lampeggiante – attesa procedura LP); in caso contrario premere ESC, controllare il cablaggio dei sensori e ripetere la LS dal punto 1.;

Segnalazione	Safe Open 2	Safe Open 1	Safe Close 2	Safe Close 1
S0	NO	NO	NO	NO
S1	NO	NO	NO	SI
S2	NO	NO	SI	NO
S3	NO	NO	SI	SI

NOTA: l'indicazione SI/NO indica se nell'ingresso indicato a inizio colonna è stata rilevata una sicurezza attiva munita della funzione test secondo la EN16005.

- 7- il codice F... lampeggiante indica che la LS non può terminare perché uno o più ingressi delle sicurezze risultano attivi invece che a riposo; servirsi della tabella sotto per individuare gli ingressi dal codice del display:

Segnalazione	Safe Open 2	Safe Open 1	Safe Close 2	Safe Close 1
F1	A riposo	A riposo	A riposo	Attivo
F2	A riposo	A riposo	Attivo	A riposo
F3	A riposo	A riposo	Attivo	Attivo
F4	A riposo	Attivo	A riposo	A riposo

appuntarsi il codice errore, premere ESC per uscire dalla procedura LS e cercare le cause sul singolo ingresso tra le seguenti possibili:

- errore di impostazione della polarità degli ingressi/uscite supervisionate
- errore di impostazione valori logici NO/NC degli ingressi o uscite del circuito di sicurezza dei sensori
- presenza di cose o persone nel campo di rilevamento di una delle sicurezze dei sensori
- guasto hardware di uno di componenti.

Eliminare le cause che determinano l'errore e ripetere la procedura LS dal punto 1.

NOTA: è possibile uscire dalla LS in qualsiasi momento premendo il tasto ESC.



PERICOLO: terminata la procedura LS non devono essere fatte modifiche all'impianto, al collegamento e alla configurazione dei sensori. In caso di modifica è necessario ripetere interamente la LS. In caso contrario le sicurezze potrebbero non funzionare e il movimento automatico delle ante potrà causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali.

MODALITÀ DI IMPOSTAZIONE PARAMETRI

Dopo aver completato la LS e LP la centrale Dualcore è pronta per funzionare con i parametri di fabbrica oppure con gli ultimi parametri impostati dall'installatore. E' possibile cambiare le impostazioni usando i tasti sulla centrale ed il relativo display.

NOTA: è sempre possibile riportare tutti i valori della centrale alle impostazioni di fabbrica eseguendo un reset a default come di seguito descritto:

- 1- premere i tasti +/- fino a quando appare il codice Sd
- 2- premere ENT: viene visualizzato il valore - -;
- 3- premere nuovamente ENT e tenere premuto per 5 secondi;
- 4- i segmenti del display iniziano a ruotare e dopo appare il messaggio E6;
- 5- i parametri della centrale sono tornati alle impostazioni di fabbrica;
- 6- ripetere le procedura LS e LS per l'acquisizione dati dell'ingresso indispensabili per il funzionamento

Per modificare le regolazioni della tabella sotto agire come segue:

- 1- premere i tasti +/- per visualizzare il numero del parametro da modificare: 01 velocità apertura, 02 velocità chiusura, ecc.;
- 2- premere ENT: viene visualizzato il valore del parametro presente;
- 3- selezionare il valore desiderato con i tasti +/- quindi premere ENT per confermare il valore scelto: il valore viene memorizzato dalla centrale;
- 4- premere ESC per terminare la procedura

NOTA: se durante la regolazione non vengono premuti tasti per 10 secondi la centrale esce dalla procedura e torna allo stato di funzionamento normale.

! ATTENZIONE: verificare il peso auto-acquisito dopo la procedura di LP nella sezione **DIAGNOSTICA** (vedi pag.23) al parametro 3. Impostare, quindi, il valore corrispondente nel parametro 19 per il corretto funzionamento dell'automatismo.

Nella tabella seguente sono riportati i parametri ed il relativo codice display:

ID	Descrizione	Regolazione	Default
01	Velocità di Apertura	20cm/s ÷ 70cm/s step di regolazione 5cm/s.	60
02	Velocità di Chiusura	10cm/s ÷ 40cm/s, step di regolazione 5cm/s.	20
03	Tempo di sosta	0 – 60 secondi step di regolazione 1 secondo	0
04	Antischiacciamento Apertura	1 – 9 (1 minimo, 9 massimo)	9
05	Antischiacciamento Chiusura	1 – 9 (1 minimo, 9 massimo)	7
06	Percentuale Parziale	30 – 90 percentuale di apertura rispetto al totale	50
07	Velocità di Accostamento	3cm/s ÷ 10cm/s step di regolazione 1cm/s.	5
08	Accelerazioni	10 – 30 step di regolazione 1	24
09	Decelerazioni	5 – 20 step di regolazione 1	16
10	Accostamento	4 cm – 40cm step di regolazione 1cm modifica di entrambi i valori (apertura pari a 1/2 di chiusura)	20
11	Limite Apertura	0% - 50% step di regolazione 1%. Limitazione movimento rispetto alla corsa dell'anta	2
12	Forza mantenimento ante chiuse	0 – 9 step di regolazione 1, 0 disabilitata, 9 massimo	0
13	Tipologia di elettroblocco	0 Non utilizzato 1 Normale – fail secure	1

		2 Inverso – fail safe 3 Bistabile 4 Bistabile di sicurezza con blocco porta solo a motore se KEY attivo	
14	Logiche di blocco porta con elettroblocco o motore	0 Blocco Disattivo 1 Blocco attivo in Un Radar 2 Blocco attivo in Due Radar 3 Blocco attivo in Un Radar e Due Radar Nel caso in cui non sia selezionato nessun elettroblocco il blocco porta viene effettuato con il motore	1
15	Configurazione ingresso ausiliario 1	0 Apertura di emergenza 1 Interblocco Master 2 Interblocco Slave 3 Apertura farmacia 4 Ripetizione comando Start 2 5 Semiautomatico 6 Stop movimento 7 Comando singolo di apertura parziale 8 Imposta apertura parziale su tutti ingressi 9 Semiautomatico con chiusura automatica	1
16	Configurazione ingresso ausiliario 2	0 Apertura di emergenza 1 Interblocco Master 2 Interblocco Slave 3 Apertura farmacia 4 Ripetizione comando Start 2 5 Semiautomatico 6 Stop movimento 7 Comando singolo di apertura parziale 8 Imposta apertura parziale su tutti ingressi 9 Semiautomatico con chiusura automatica	0
17	Configurazione uscita ausiliaria	0 Non utilizzato 1 Interblocco 2 Stato Porta aperta 3 Stato Porta chiusa 4 Avaria 5 Suoneria 6 Start 2 attivato 7 Start 1 attivato 8 Logica solo uscita attiva 9 Elettroblocco attivato	1
18	Indirizzo Multi Master	0 No gestione del Multi Master, 1– 15 Indirizzo univoco per connessioni Multi Master	0
19	Selezione pesi ante	0 Apprendimento automatico 1 <50kg ad anta 2 50kg-100kg ad anta 3 >100kg ad anta	0

20	Polarità ingresso Start 1	0 NA 1NC	0
21	Polarità ingresso Start 2	0 NA 1NC	0
22	Polarità ingresso Safe Open 1	0 NA 1NC	1
23	Polarità ingresso Safe Open 2	0 NA 1NC	1
24	Polarità ingresso Safe Close 1	0 NA 1NC	1
25	Polarità ingresso Safe Close 2	0 NA 1NC	1
26	Polarità ingresso Aux In1	0 NA 1NC	0
27	Polarità ingresso Aux In2	0 NA 1NC	0
28	Polarità ingresso Key	0 NA 1NC	1
29	Polarità uscita Aux Out	0 NA 1NC	0
30	Polarità uscita Test Safe Close	0 NA 1NC	1
31	Polarità uscita Test Safe Open	0 NA 1NC	0
32	Key	0 Bistabile 1 Monostabile 2 Bistabile – no movimento alla riattivazione 3 Monostabile – no movimento alla riattivazione	0
33	Gestione Batteria	0 Batteria Non utilizzata 1 Batteria Presente funzionamento normale 2 Batteria Presente funzionamento antipanico 3 Batteria Presente funzionamento sicurezza con controllo capacità batteria – solo per RD100	0
34	Non gestito		
35	Safe Open (movimento lento)	0 Non attivo 1 Attivo	0
36	Non gestito		
37	Gestione Elastico	0 Non presente 1 Presente	0
38	Velocità reset	5cm/s ÷ 15cm/s step di regolazione 5cm/s.	10
39	Tempo di sosta apertura di emergenza	0 – 60 secondi step di regolazione 1 secondo	5
40	Non gestito		
41	Ritardo in apertura	0 – 99 step di regolazione 0,1 secondo	0

42	Start = Safe close	0 Safe close non attiva apertura con porta chiusa 1 Safe close attiva apertura con porta chiusa	0
----	--------------------	--	---



PERICOLO: per il corretto funzionamento della scheda il parametro 34 deve essere impostato a 0 come default. In caso contrario si potrebbero verificare danneggiamenti alla centrale.

NOTA: Con parametro 33 impostato a 0 il selettore non segnala quando la batteria è scarica. Se si vuole avere la segnalazione di batteria scarica sul selettore selezionare un valore diverso da 0 conforme al comportamento desiderato in assenza di alimentazione di rete. Per versioni RD100 il valore è impostato a livello 3 dalla Main Key SM

NOTA: Con AUX IN impostato in modalità Semiautomatico il comando di apertura può essere dato tramite Start1 o Start2 mentre il comando di chiusura deve essere dato tramite AUX IN

NOTA: Con AUX OUT in modalità Suoneria l'uscita AUX OUT verrà attivata per circa 2 secondi a seguito dell'attivazione in successione del comando Start1 e Safe Close 1. Questa funzione è disattivata nella logica Stop Chiuso e 1 Radar

NOTA: Con Key impostato come monostabile utilizzare contatto NA tra morsetti 22/23 e parametro 28 a livello 1

IMPOSTAZIONE PARAMETRI DI FABBRICA

È possibile riportare tutti i valori della centrale alle impostazioni di fabbrica eseguendo un set a default **Sd** come di seguito descritto:

- 1- premere il tasto – più volte fino a quando il display visualizza **Sd** quindi premere ENT: il display visualizza il codice --
- 2- premere nuovamente, mantenendolo premuto, il tasto ENT (circa 5 sec.) fino a quando il display si spegne per un attimo, quindi rilasciare il tasto ENT
- 3- il display visualizza le informazioni su: tipo di firmware User controller, main key, firmware safety controller, configurazione sensori e infine visualizza E1 lampeggiante;
- 4- i parametri della centrale sono tornati alle impostazioni di fabbrica fatto salvo l'impostazione LS che rimane quella memorizzata in precedenza;
- 5- ripetere le procedure LP e/o LS

PASSWORD BLOCCO CENTRALE

È possibile inserire una password che impedisce la modifica delle impostazioni della centrale Dualcore.

Per inserire la password procedere come segue.

- 1- premere il tasto – più volte fino a quando il display visualizza **Sp** (set password) quindi premere ENT il display visualizza 0 lampeggiante
- 2- premere + il display visualizza 1 lampeggiante

- 3- premere ENT mantenendolo premuto, (circa 5 sec.) fino a quando il display visualizza 0 lampeggiante
- 4- inserire un codice a 4 cifre  **ATTENZIONE:** porre attenzione alla scelta del codice e salvarlo separatamente – per inserire il codice premere + o – per selezionare i numeri da 0 a 9 e premere ENT. Es: per inserire il codice 5392: selezionare 5 e premere ENT, selezionare 3 e premere ENT, selezionare 9 e premere ENT, selezionare 2 e premere ENT
- 5- il display visualizza – per circa 2 secondi
- 6- i segmenti del display ruotano per alcuni secondi dopodiché la centrale esce dalla modalità di inserimento password. La porta funziona con i parametri precedentemente impostati. Ad ogni pressione del tasto + o – il display visualizza Ps. Per poter modificare i parametri o effettuare le procedure LP/LS/Sd occorre sbloccare la scheda con la procedura seguente.

Per sbloccare la scheda procedere come segue.

- 1- premere il tasto – il display visualizza **Ps** lampeggiante e dopo 2 secondi visualizza 0 lampeggiante
- 2- inserire la password. Es: per inserire il codice 5392: selezionare 5 e premere ENT, selezionare 3 e premere ENT, selezionare 9 e premere ENT, selezionare 2 e premere ENT
- 3- il display visualizza – per circa 2 secondi e dopo visualizza 1
- 4- premere – il display visualizza Sp
- 5- premere ENT, il display visualizza 1 lampeggiante
- 6- premere - il display visualizza 0 lampeggiante
- 7- premere ENT
- 8- premere ESC, i segmenti del display ruotano per alcuni secondi dopodiché la centrale è sbloccata. La porta funziona con i parametri precedentemente impostati

NOTA: è possibile richiedere a Sesamo una password di sblocco con la seguente procedura.

- 1- premere “-” lampeggia Ps , dopo 2 secondi lampeggia 0
- 2- premere, mantenendolo premuto, ESC dopo circa 5 secondi il display visualizza un codice a due cifre, es 00
- 3- Inviare richiesta del codice di sblocco a info@sesamo.eu indicando il codice a due cifre di cui al punto precedente insieme con numero di serie della scheda S/N riportato sull’etichetta

DIAGNOSTICA

Visualizzazione dati memoria

il display della centrale Dualcore permette di visualizzare valori memorizzati dal sistema durante il funzionamento o la programmazione come ad esempio: versione firmware caricato, numero di manovre eseguite, ecc.

Per visualizzare il parametro voluto procedere come segue:

- premere i tasti +/- del display fino a quando compare il codice “In” quindi premere ENT: sul display comparirà il codice 0;

- premere i tasti +/- per far scorrere i codici (0, 1, 2, ...) fino a raggiungere quello voluto quindi premere ENT: per il significato dei singoli codici consultare la tabella sotto;
- il display mostrerà per circa 20 secondi il valore del parametro consultato usando un tipo di visualizzazione variabile a seconda della lunghezza del valore da mostrare;
- premendo ESC oppure trascorsi 20 secondi si torna al menù precedente, a questo punto è possibile consultare un altro parametro con analoga sequenza precedente oppure uscire dalla consultazione premendo nuovamente il tasto ESC;

Parametro	Descrizione
0	versione firmware dello user controller
1	versione firmware del safety controller
2	tipo di automatismo memorizzato: C4 (automazione ermetica)
3	peso totale della massa in movimento: P0 (0-100kg); P1 (100-200kg); P2 (200-300kg)
4	numero totale delle manovre eseguite dalla centrale
5	configurazione dei sensori installata: riferirsi alla tabella dei codici S nel paragrafo di descrizione della procedura LS

Nota: ogni qualvolta si alimenta la centrale Dualcore o si preme il pulsante di reset il display visualizza nell'ordine le informazioni 0/2/1/ e tipologia di sensori utilizzata es. S3



PERICOLO: per peso totale della massa in movimento si intende il peso di una sola anta nel caso di installazione ad anta singola e del peso della somma delle due ante nel caso di installazione a doppia anta



PERICOLO: verificare che le indicazioni dei parametri memorizzati in centrale siano conformi a tutte le caratteristiche reali dell'impianto installato con particolare riferimento al peso delle ante memorizzato, al tipo di automatismo e alla configurazione dei sensori presente. In caso contrario correggere i valori prima di mettere in funzione l'impianto.

Il display della centrale Dualcore dà informazione sullo stato di funzionamento del sistema per agevolare la comprensione di errori o anomalie di funzionamento.

Durante il funzionamento regolare il display riporta le seguenti indicazioni:

Segnalazione	Descrizione
OP Fisso	Porta in posizione ferma aperta
OP Lampeggiante	Porta in fase di apertura
CL Fisso	Porta in posizione ferma chiusa
CL Lampeggiante	Porta in fase di chiusura
St Fisso	Porta in stato di stop a seguito della rilevazione di un antischiacciamento, intervento sensori sicurezza in apertura o contatto Key attivato

Funzionamento irregolare, cause / soluzioni

Descrizione	Segnalazione su display	Causa/soluzione
La porta resta aperta	Op fisso	Il selettore di logiche è sulla posizione stop aperto-cambiare logica È inserito un comando di apertura esempio start1/start2/fotocellula/apertura di emergenza – verificare i rispettivi ingressi
La porta non apre / non inizia l'acquisizione parametri Lp	St fisso	Contatto key inserito – verificare contatto key
La porta inverte durante la fase di chiusura	Op lampeggiante	Il movimento della porta attiva il comando di apertura del sensore o della sicurezza del sensore B/C – verificare e/o tarare sensore Un attrito attiva l'inversione del movimento-- eliminare l'attrito
Durante l'apertura la porta si ferma a circa 15 centimetri dalla apertura totale e richiude	Op lampeggiante seguito da Cl lampeggiante	I/i sensori di sicurezza in apertura A/D si attivano – verificare e/o tarare i sensori
La porta si ferma durante la fase di apertura e poi richiude	Op lampeggiante seguito da Cl lampeggiante	Un attrito attiva lo stop e la successiva inversione del movimento-- eliminare l'attrito

Errori sugli ingressi delle sicurezze attive

Prima di ogni apertura/chiusura la centrale verifica le sicurezze attive (sensori) tramite l'apposito circuito di test e in caso di anomalia non esegue la manovra prevista. In tal caso sul display viene segnalato un errore a codice F (rif. tabella sotto) che si riferisce appunto ad un test pendente (in attesa di essere completato) di una delle sicurezze installate:

Segnalazione	Descrizione
F1 Lampeggiante	Supervisione su Safe Close 1 fallita
F2 Lampeggiante	Supervisione su Safe Close 2 fallita
F3 Lampeggiante	Supervisione su Safe Open 1 fallita
F4 Lampeggiante	Supervisione su Safe Open 2 fallita

Il codice di segnalazione indica che il test sulla sicurezza relativa non può terminare: tale condizione è generata sia da un guasto del sensore sia da qualcosa che attiva il sensore (es. persona o cosa nel campo d'azione). Ricercare il problema verificando prima che il campo d'azione del sensore sia libero da persone e/o oggetti e che il cablaggio sia corretto ed integro.

Errori circuiti protezione

Segnalazione	Descrizione
F8 Lampeggiante	Errore comunicazione con Safety Controller, segnalazione attiva solo nello stato di porta ferma
F9 Lampeggiante	Errore Test uscita funzione di sicurezza

Se gli errori F8 e F9 non si risolvono automaticamente dopo un breve periodo transitorio indicano un possibile guasto interno della centrale nel sistema di comunicazione tra i due microprocessori oppure nel sistema preposto al distacco di emergenza del motore. Se il problema persiste, sostituire la centrale.

Stati di anomalia al momento dell'accensione

I messaggi di errore della tabella sotto riportata indicano un'anomalia presente al momento della messa in funzione dell'impianto:

Segnalazione	Descrizione	Soluzione
E1 Lampeggiante	Mancata acquisizione parametri porta	Effettuare procedura LP
E5 Lampeggiante	Main key non inserita o non configurata	Verificare il corretto inserimento della main key o sostituire la main key con una funzionante.
E6 Lampeggiante	Mancata acquisizione sensori monitorati, procedere con LS	Effettuare procedura LS
E8-1 Lampeggiante	Errore connessione Motore-Encoder	Verificare cablaggio encoder – se cablaggio corretto sostituire gruppo motore/encoder
E8-8 Lampeggiante	Errore diagnostico encoder	Sostituire gruppo motore/encoder

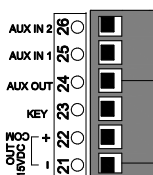
I seguenti errori:

E3 / E4 / E7-2 / E7-3 / E7-4 / E7-5 / E7-6 / E7-7 / E7-8 / E7-9 / E7-A/ E7-b / E7-C / E7 -F / E8-2 / E8-3 / E8-4 / E8-5 / E8-6 / E8-7 / E8-9 /E8-A/ E8-b/E9

Sono relativi ad anomalie transitorie. Se persistono sostituire la scheda ed inviarla a Sesamo con l'indicazione del codice d'errore segnalato.

COLLEGAMENTO SCHEDA RELÈ (OPZIONALE)

Installare la scheda relè opzionale per utilizzare l'uscita ausiliaria ai fini di ottenere una segnalazione come da impostazioni parametro n.17- collegare come segue:



R = Relè 12V DC – 100mA MAX **D** = Diodo di protezione

Nota: è disponibile su richiesta la scheda relè - PF11.52

ACCENSIONE — RESET - CONSEGNA

Al momento dell'accensione della centrale Dualcore o dopo un reset il display le seguenti informazioni:

- Versione firmware dello User Controller (informazione utile in caso di assistenza)
- Tipologia di controllo Utilizzato C4 (rif. tabella sotto)
- Versione firmware del Safety Controller (informazione utile in caso di assistenza)
- Codifica dei sensori supervisionati gestiti S0..S3 (rif. tabella procedure LS)

Segnalazione	Descrizione
C4	Automatismo con ante fino a 220kg (Ermetika)

Terminata l'installazione e comunque dopo una procedura di reset l'automatismo è pronto per funzionare in logica doppio sensore (entrata/uscita) se non ci sono selettori installati oppure nella logica selezionata dal selettore se questo è stato installato.

Chiudere il coperchio dell'automatismo seguendo la procedura inversa usata per rimuoverlo. Assicurarsi che le due viti di fissaggio del coperchio siano ben serrate. Consegnare al cliente la documentazione tecnica del prodotto.

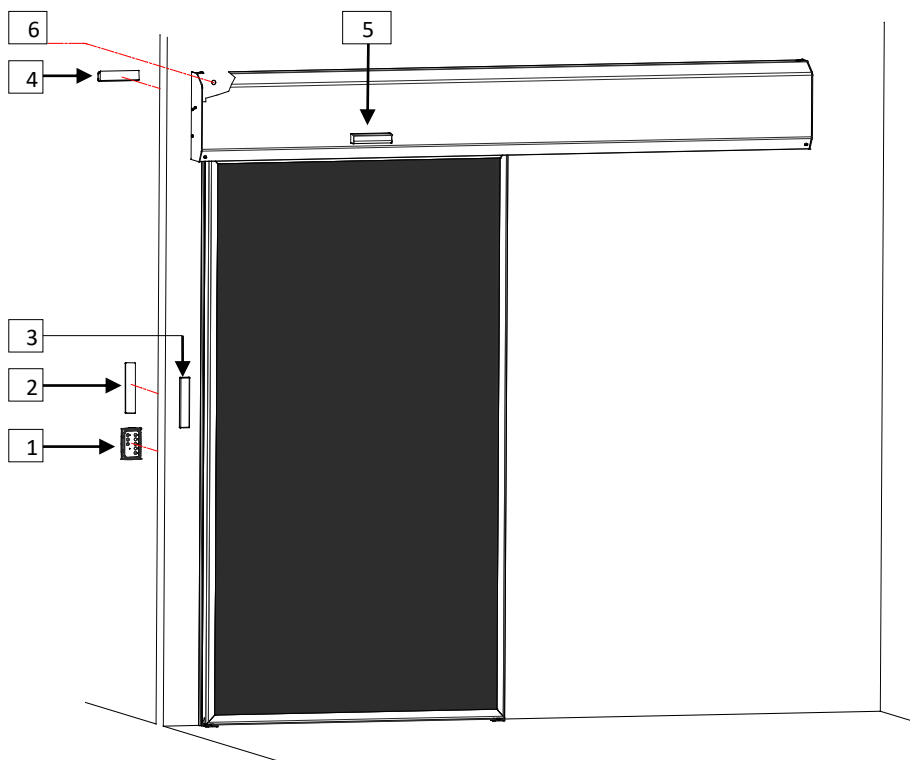


Fig. A

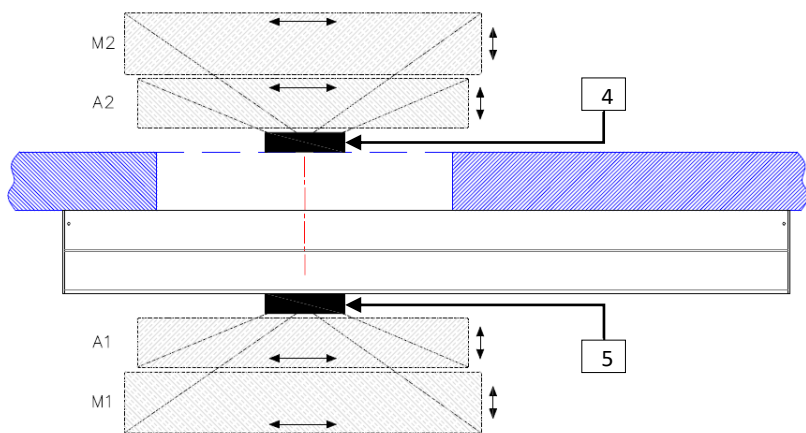


Fig. B

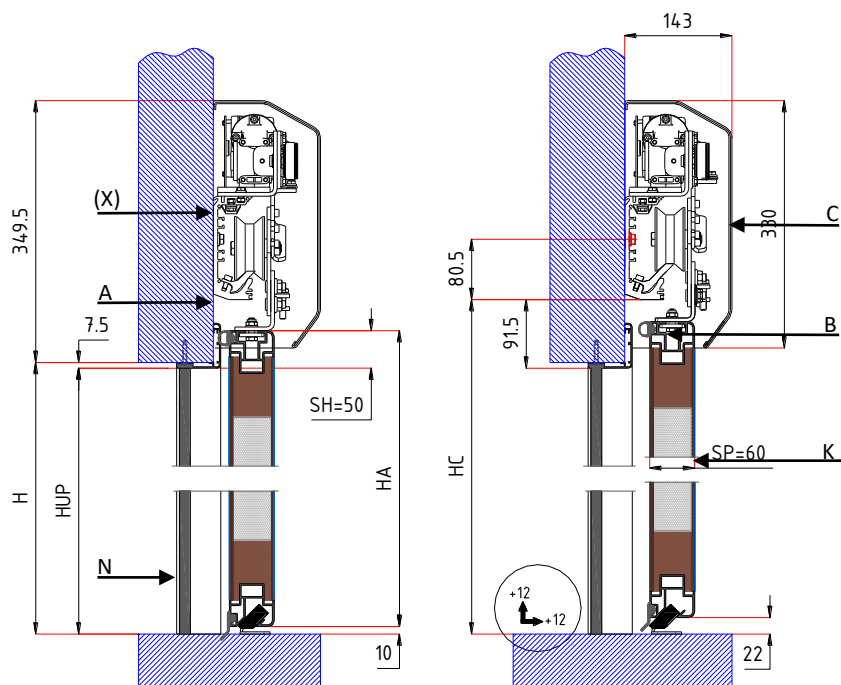
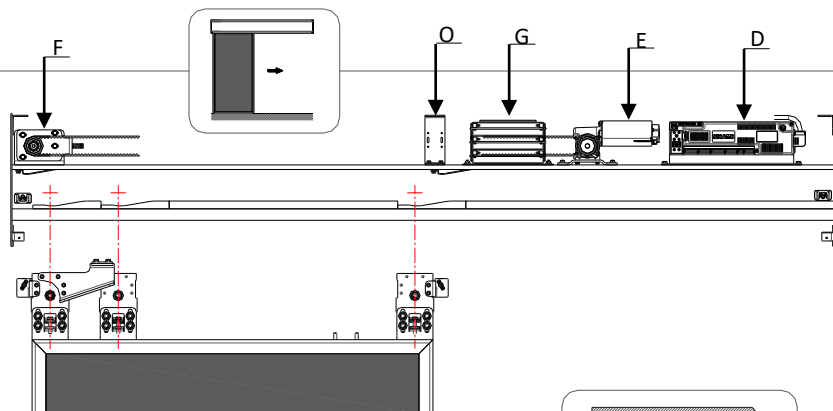
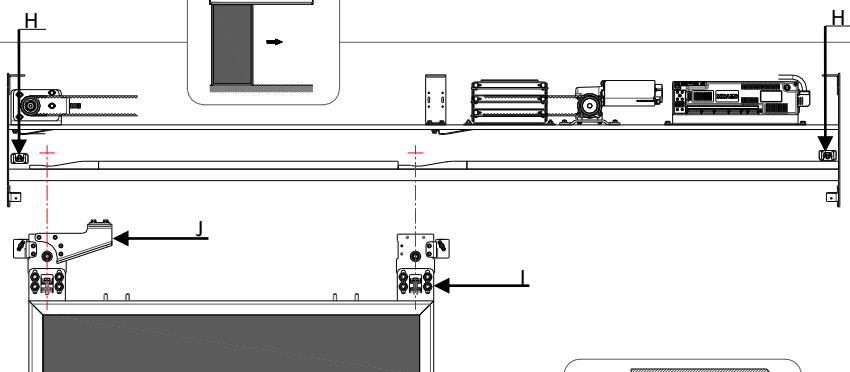


Fig.1



APERTURA TOTALE - DX



APERTURA PARZIALE - DX

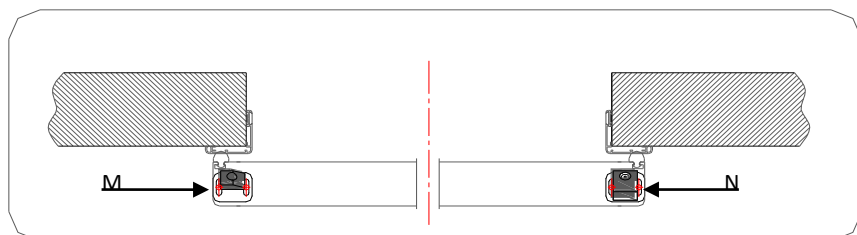
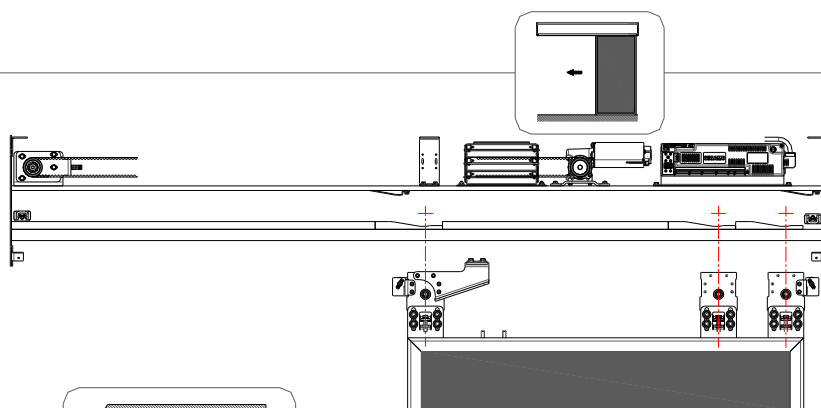
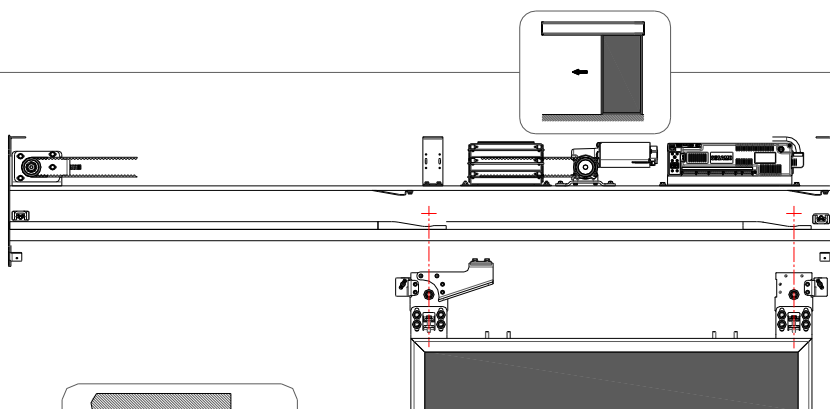


Fig.2



APERTURA TOTALE - SX



APERTURA PARZIALE - SX

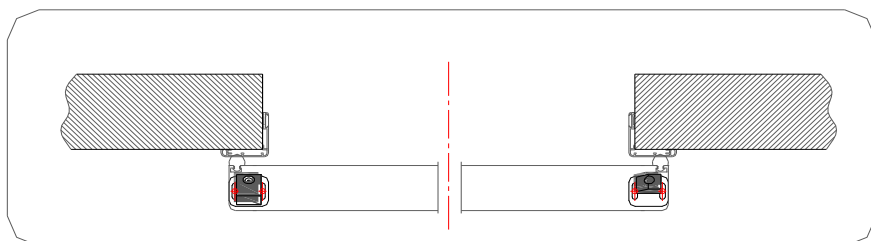
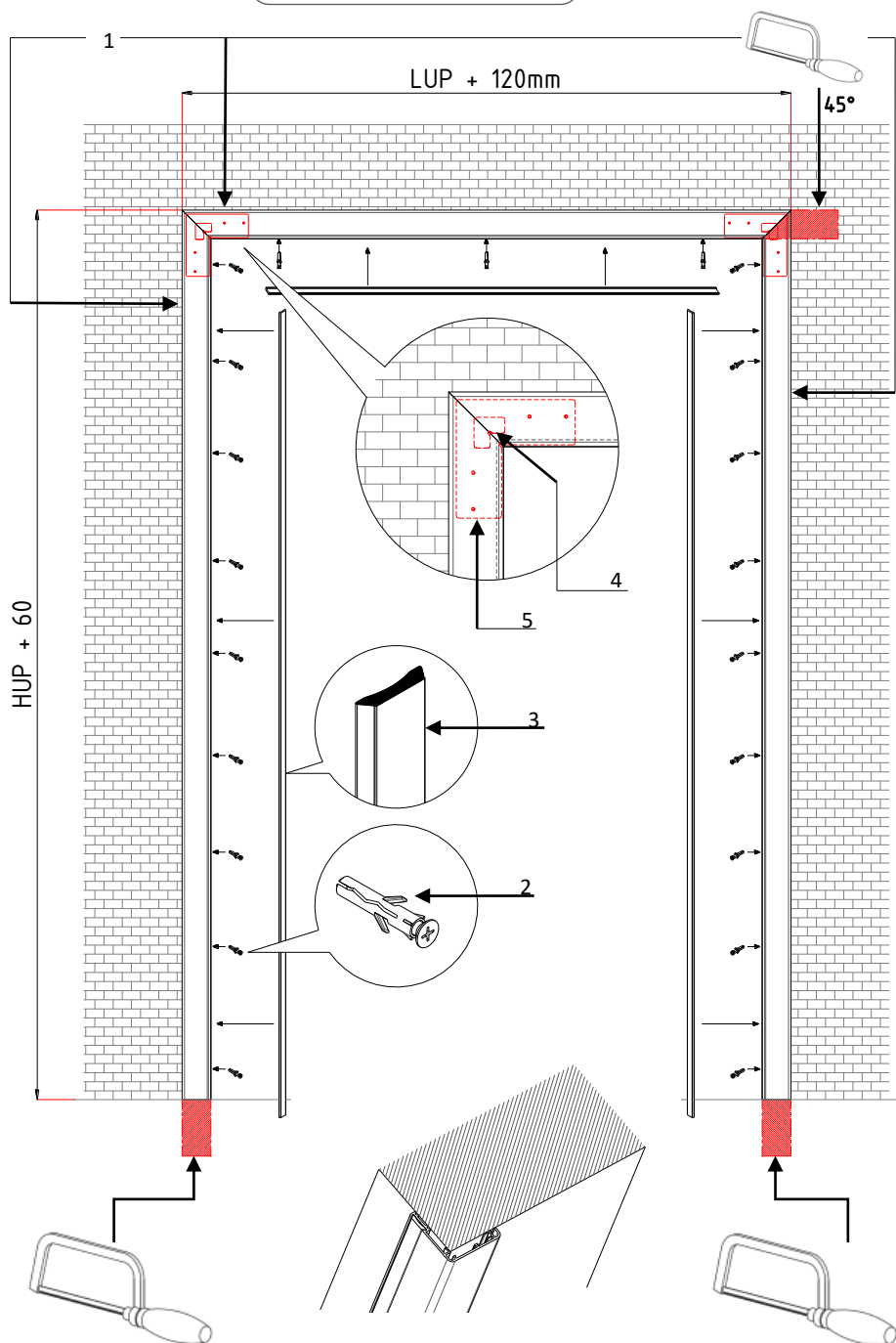


Fig.3



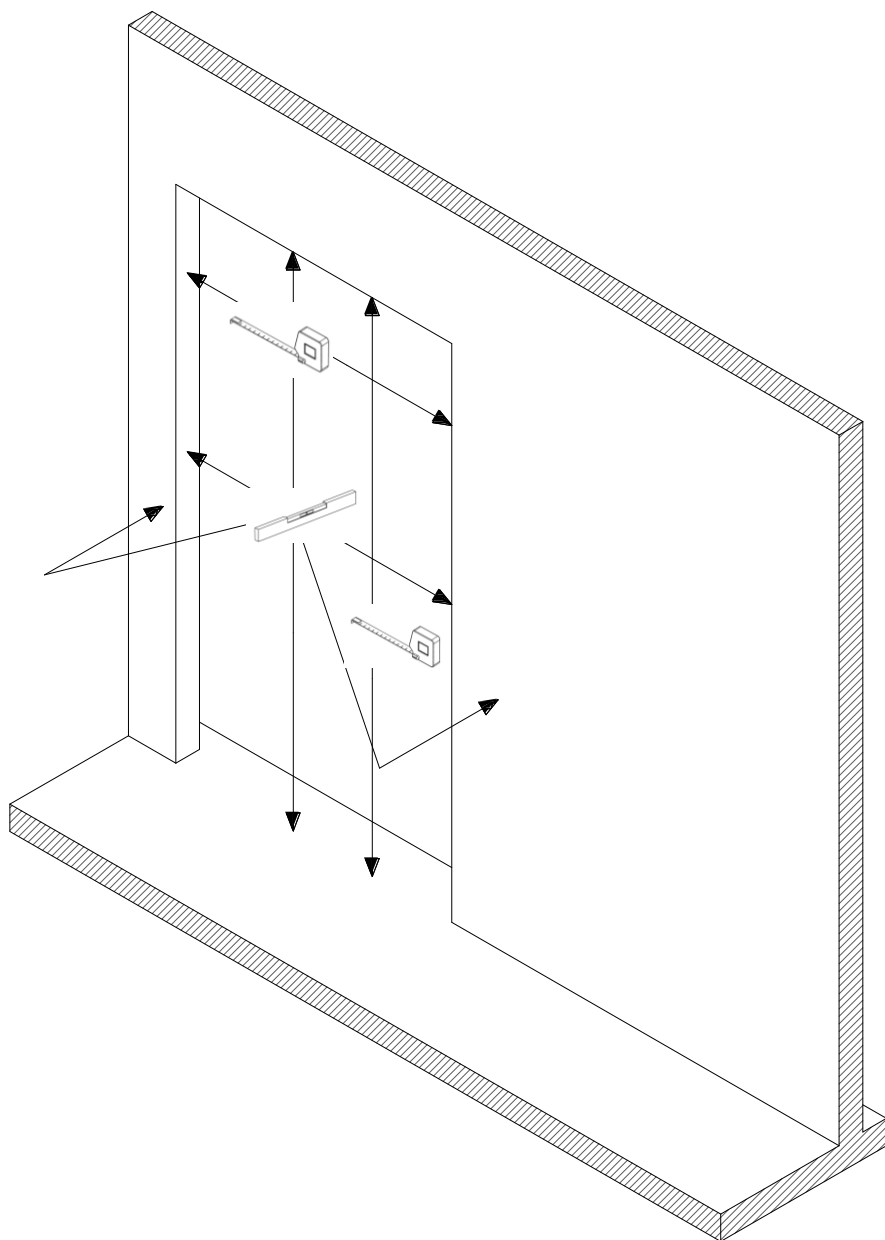


Fig.5

The image contains three diagrams labeled A, B, and C, illustrating the installation of a window frame. Diagram A shows a side view of a window frame being attached to a wall. A black bracket is shown securing the frame to the wall, with red lines indicating the attachment points. Diagram B shows a top-down view of a window frame being attached to a wall. Red lines indicate the attachment points for the frame to the wall. Diagram C shows a top-down view of a window frame being attached to a wall. Red lines indicate the attachment points for the frame to the wall.

36

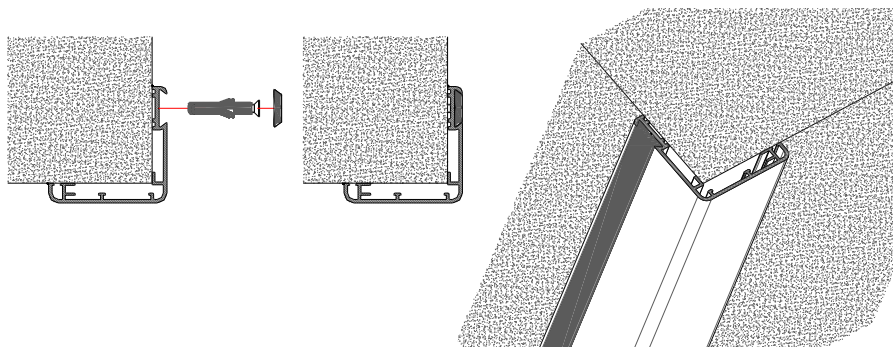


Fig.8

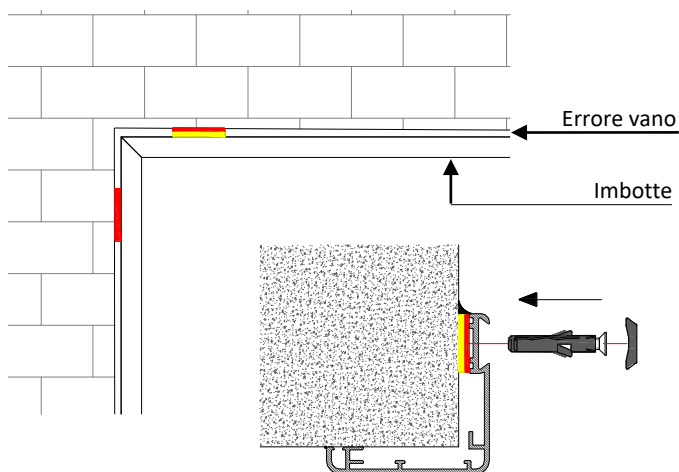


Fig.9

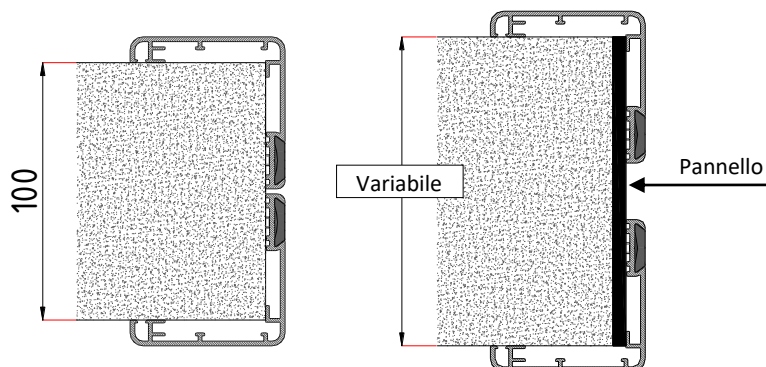


Fig.10

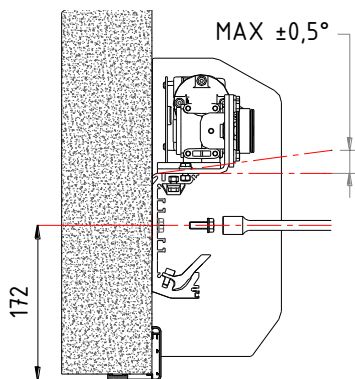
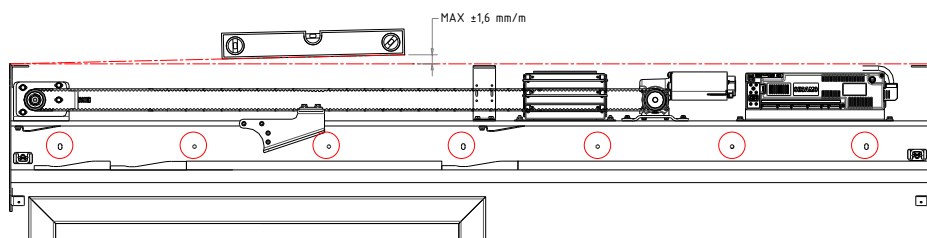


Fig.11

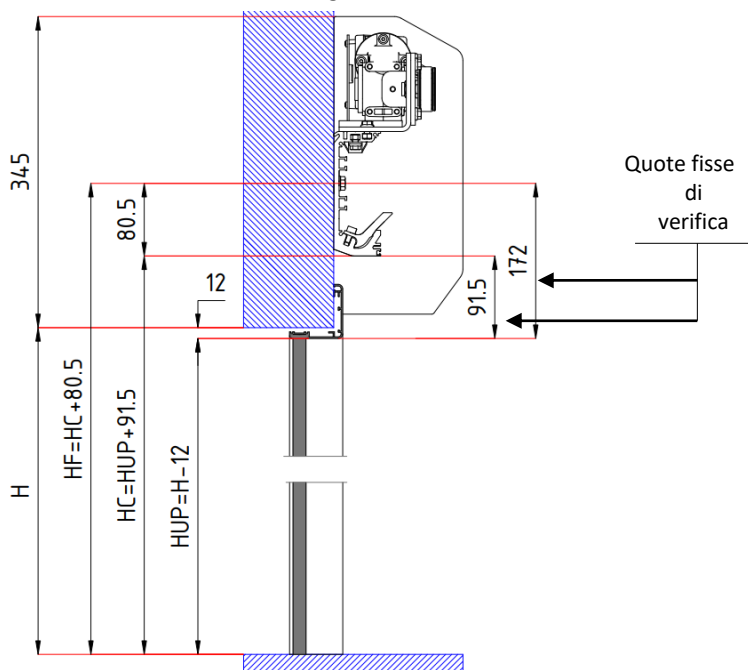


Fig.12

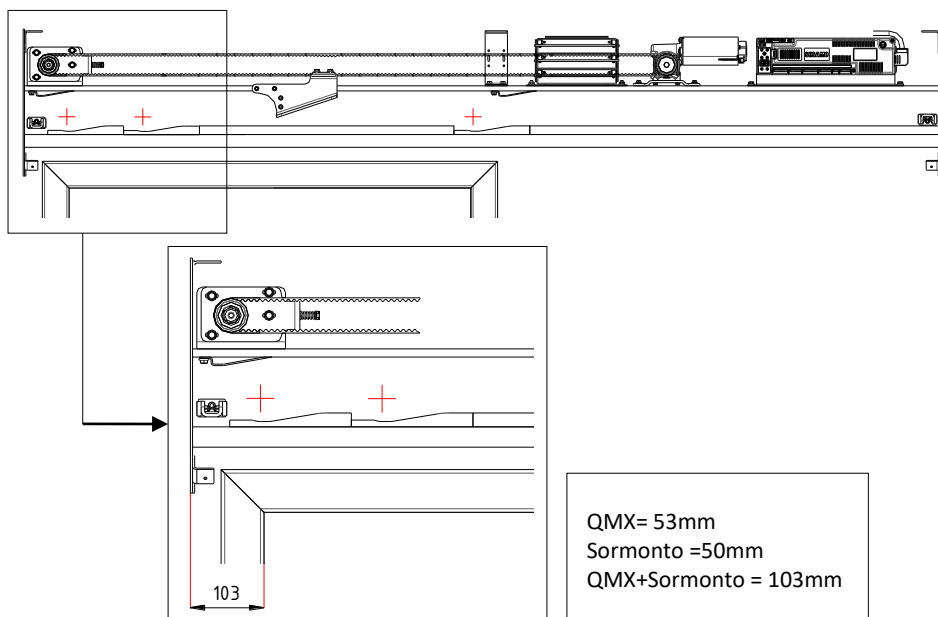


Fig.13

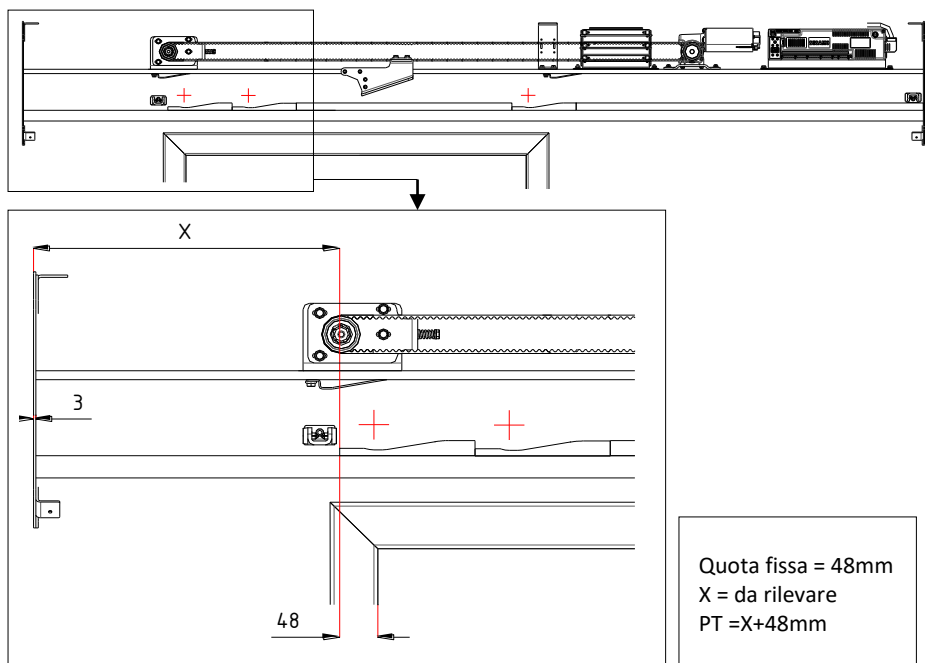
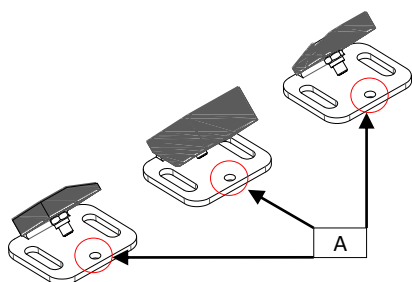
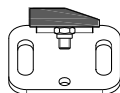


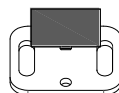
Fig.14



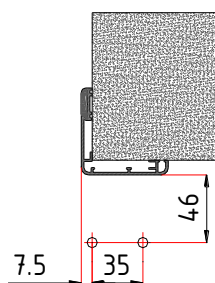
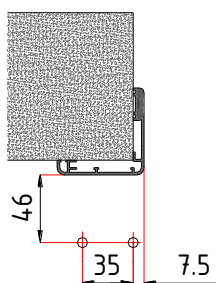
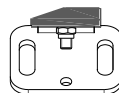
Pattino
di
testa:
Apri a
DX



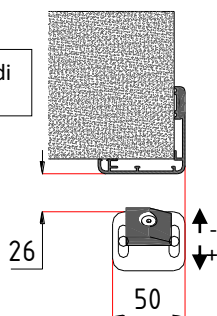
Pattino
di
coda:
Apri a
DX e SX



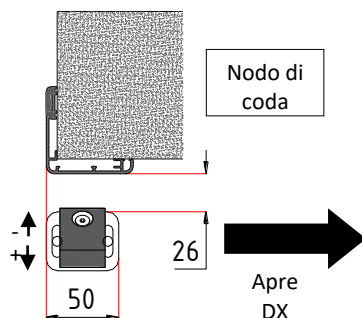
Pattino
di
testa:
Apri a
SX



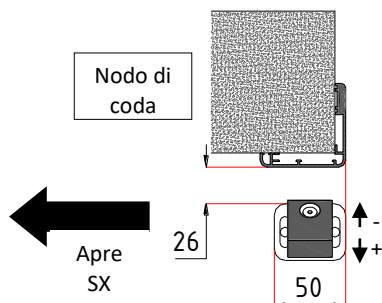
Nodo di
testa



Nodo di
coda



Nodo di
coda



Nodo di
testa

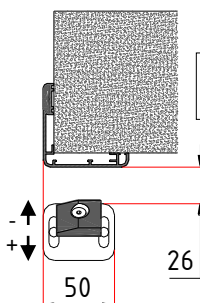


Fig.15

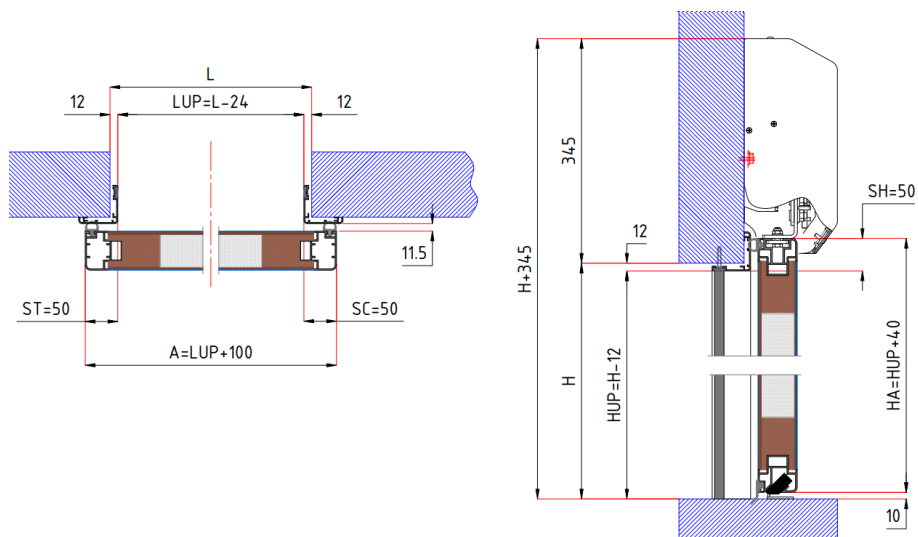


Fig.16

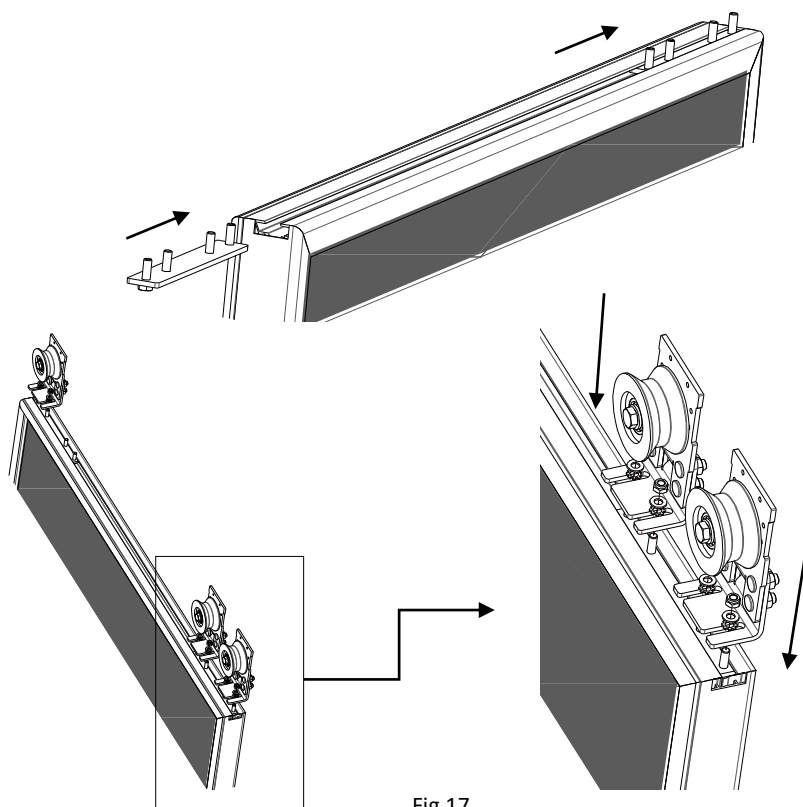


Fig.17

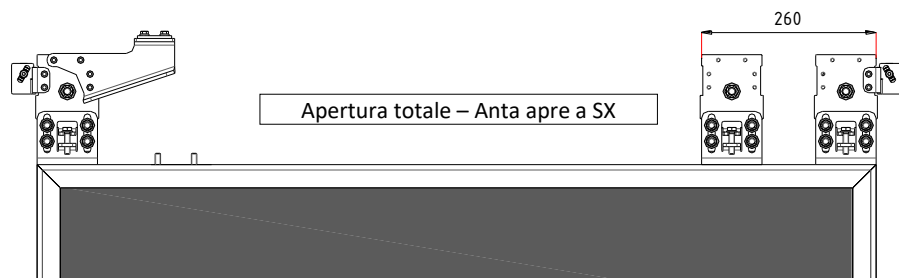
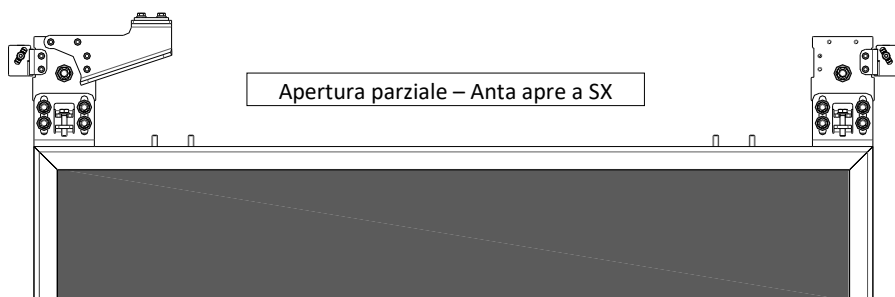
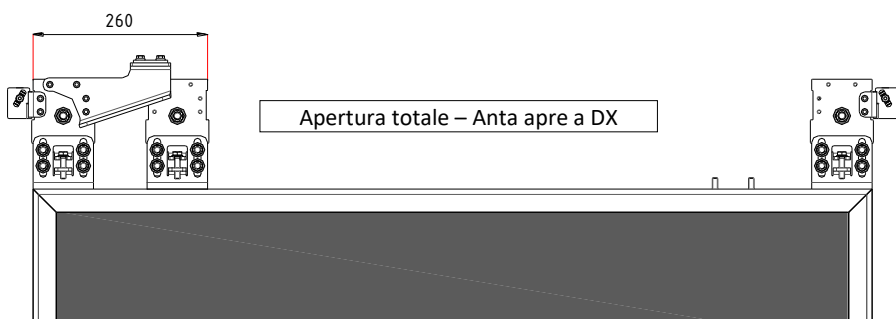
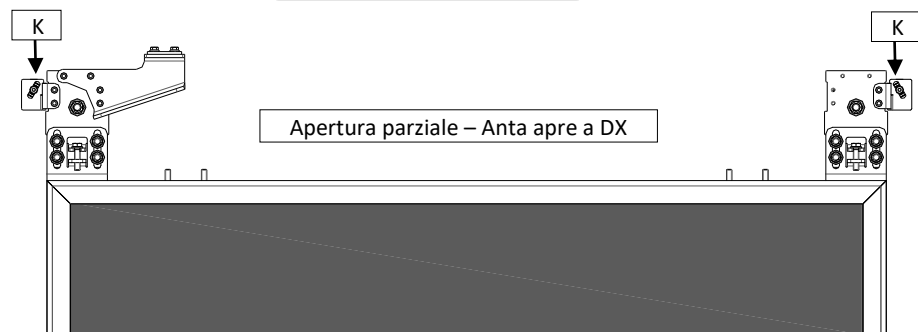


Fig.18

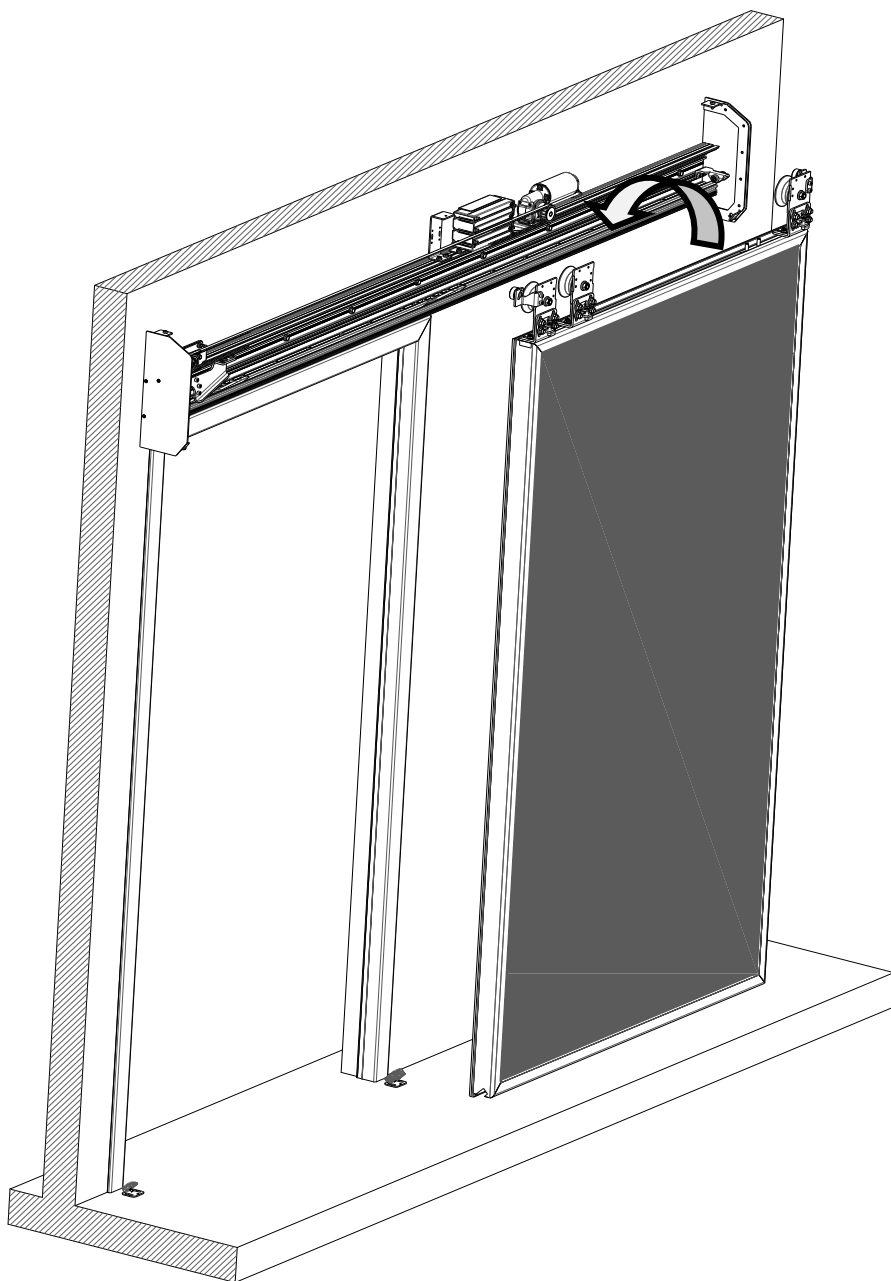


Fig.19

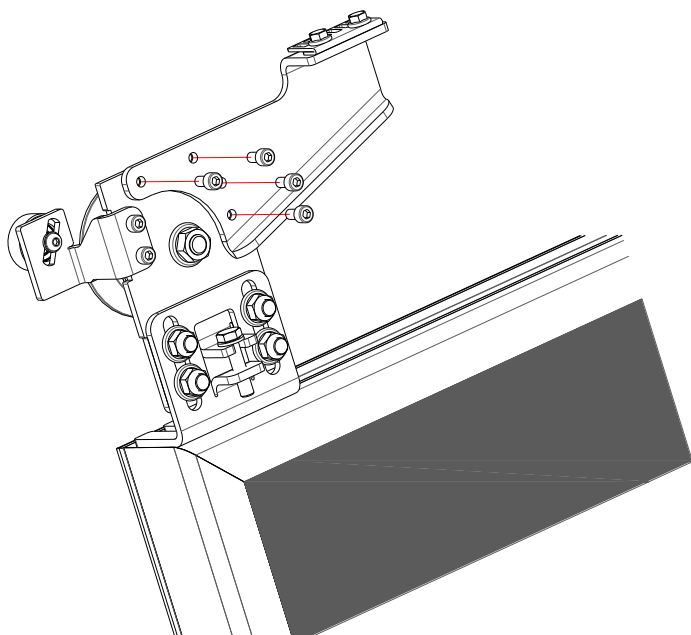


Fig.20

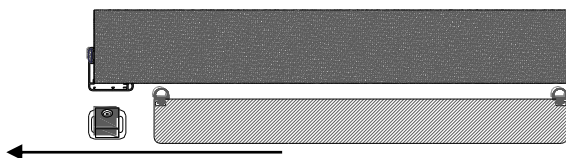
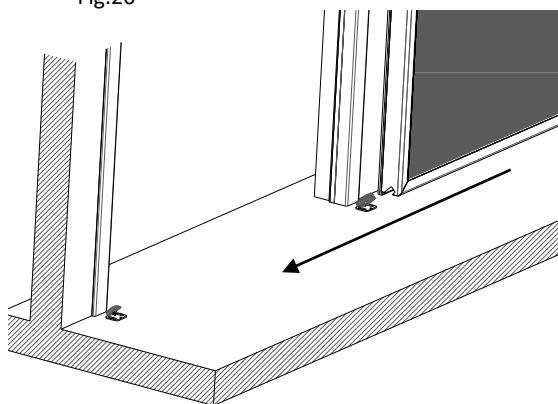
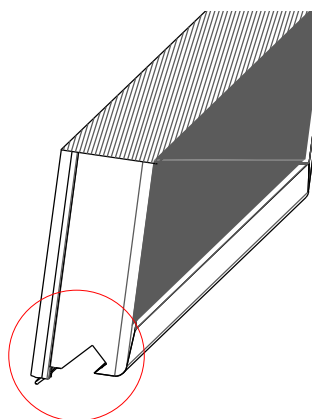


Fig.21

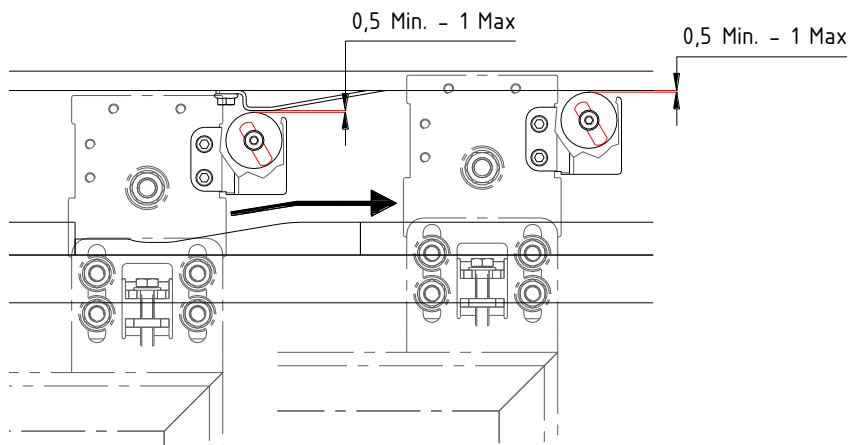
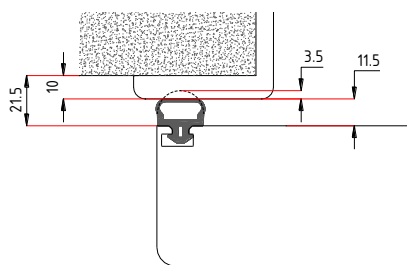
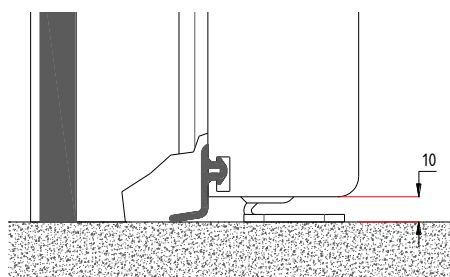


Fig.22



Nodo Orizzontale



Nodo Verticale

Fig.23

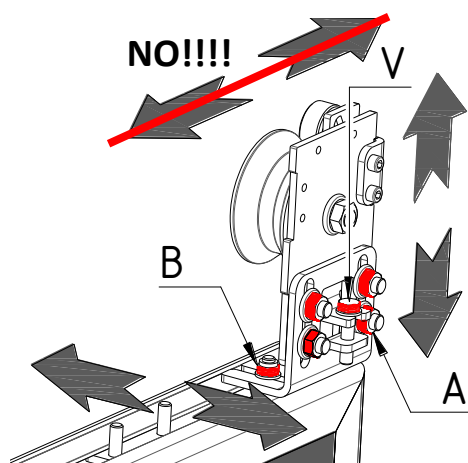
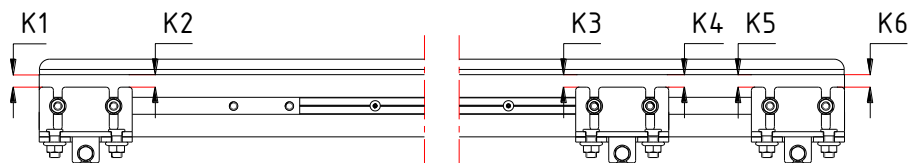
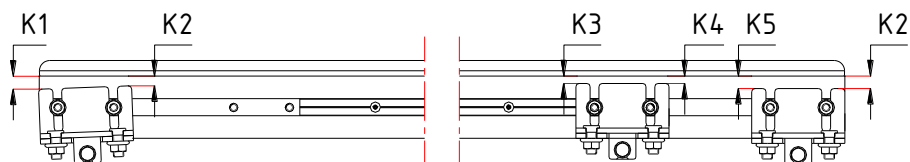


Fig.24.a



$$K1=K2=K3=K4=K5=K6$$

✓ OK



$$K1 \neq K2 \neq K3 \neq K4 \neq K5 \neq K6$$

✗ NO

Fig.24.b

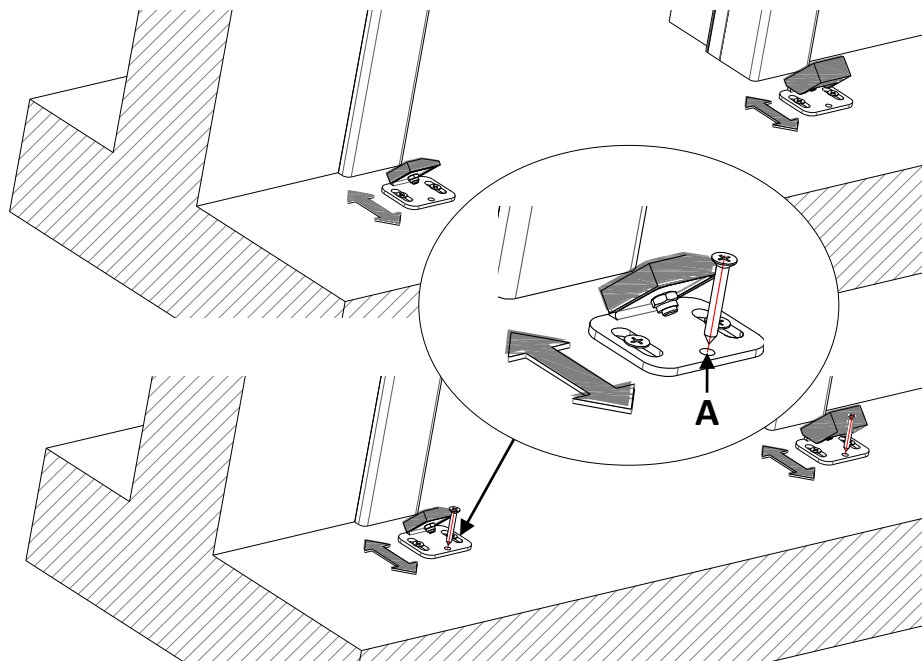


Fig.25

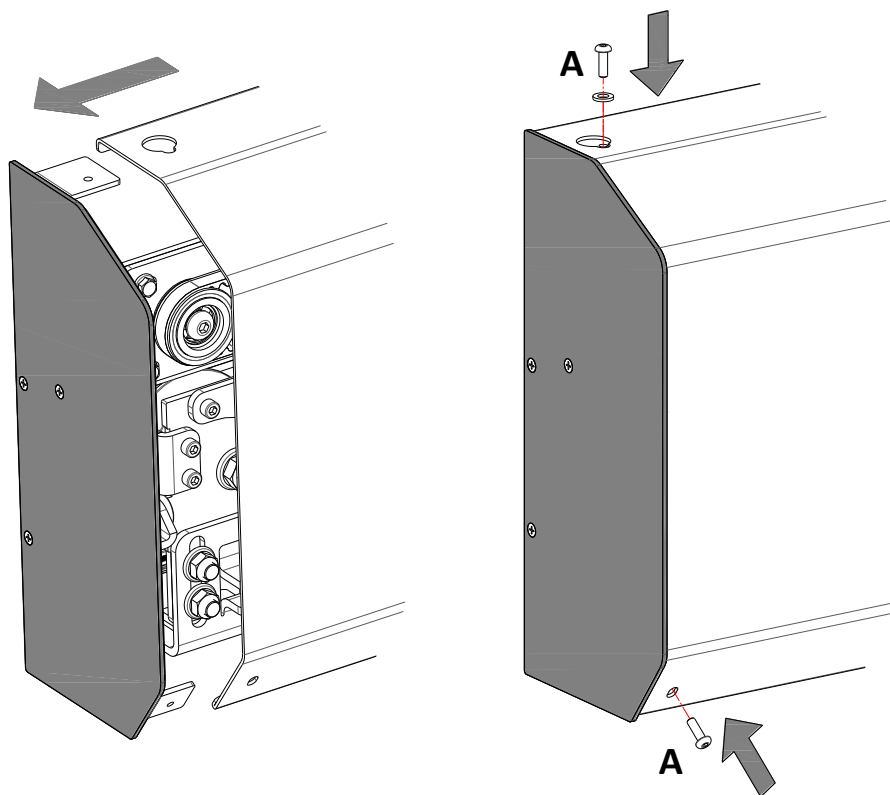


Fig.26

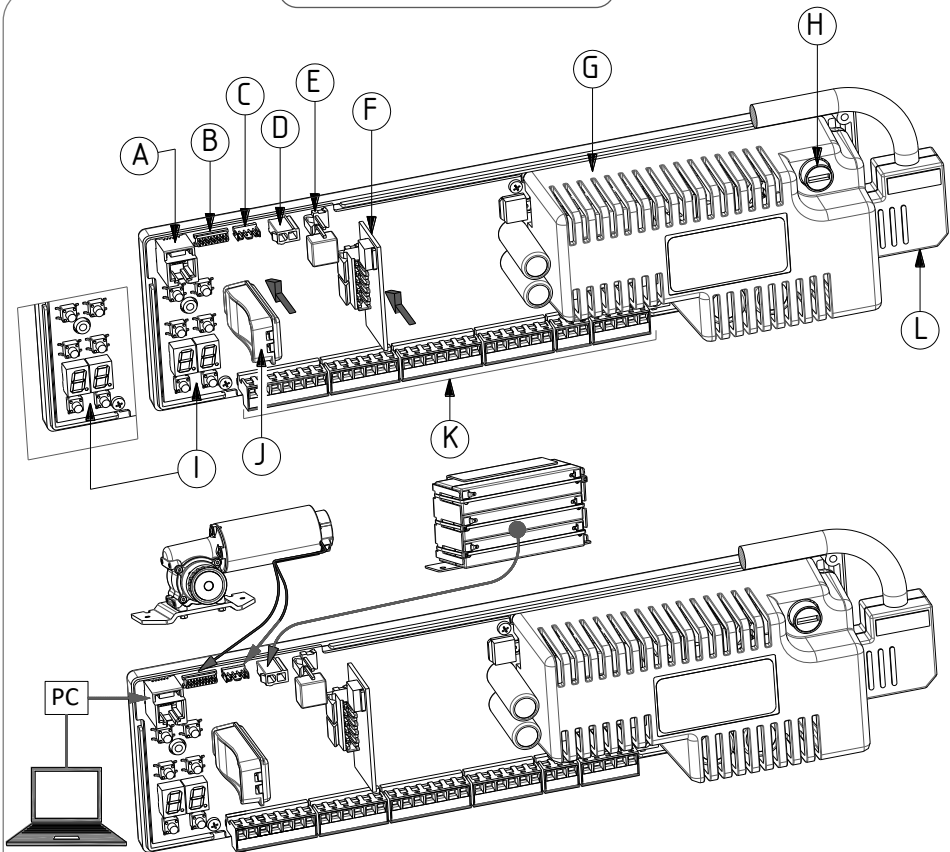


Fig.27

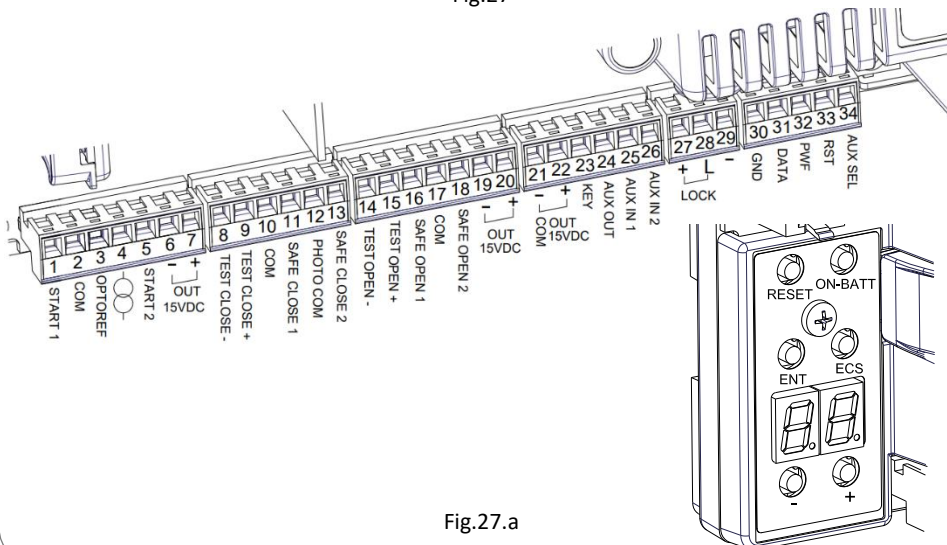


Fig.27.a

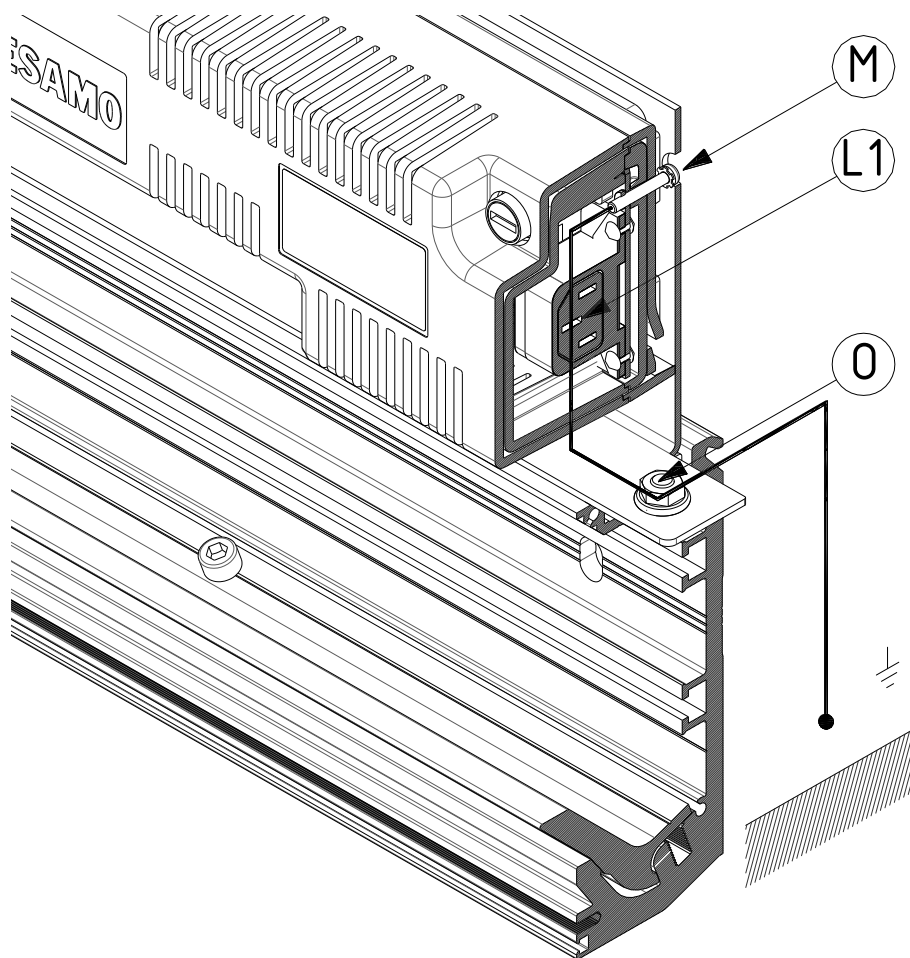
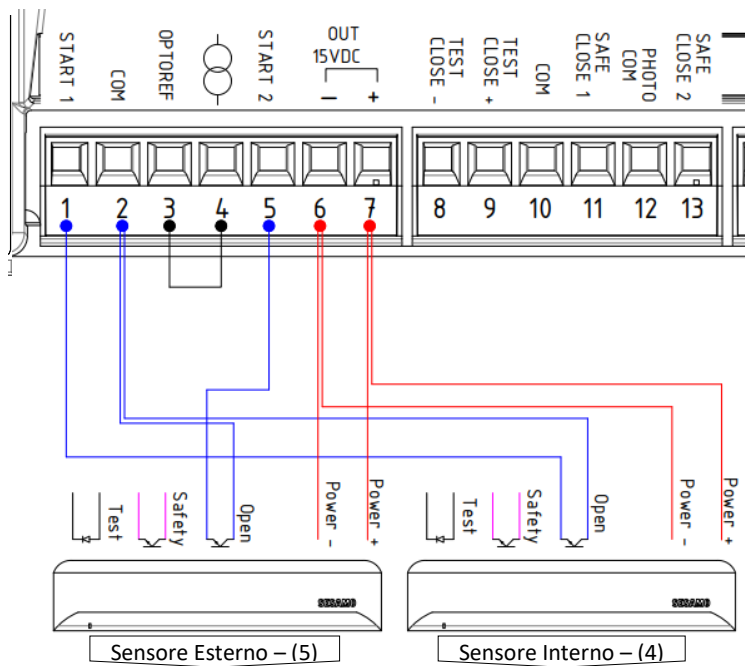


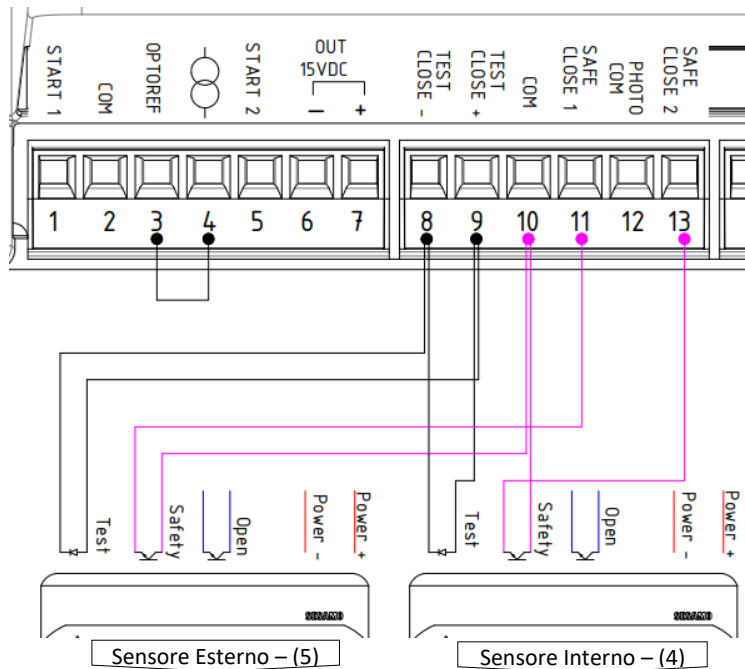
Fig.28

SESAMO ERMETIKA DUALCORE

Collegamenti - Apertura



Collegamenti - Sicurezza - Test



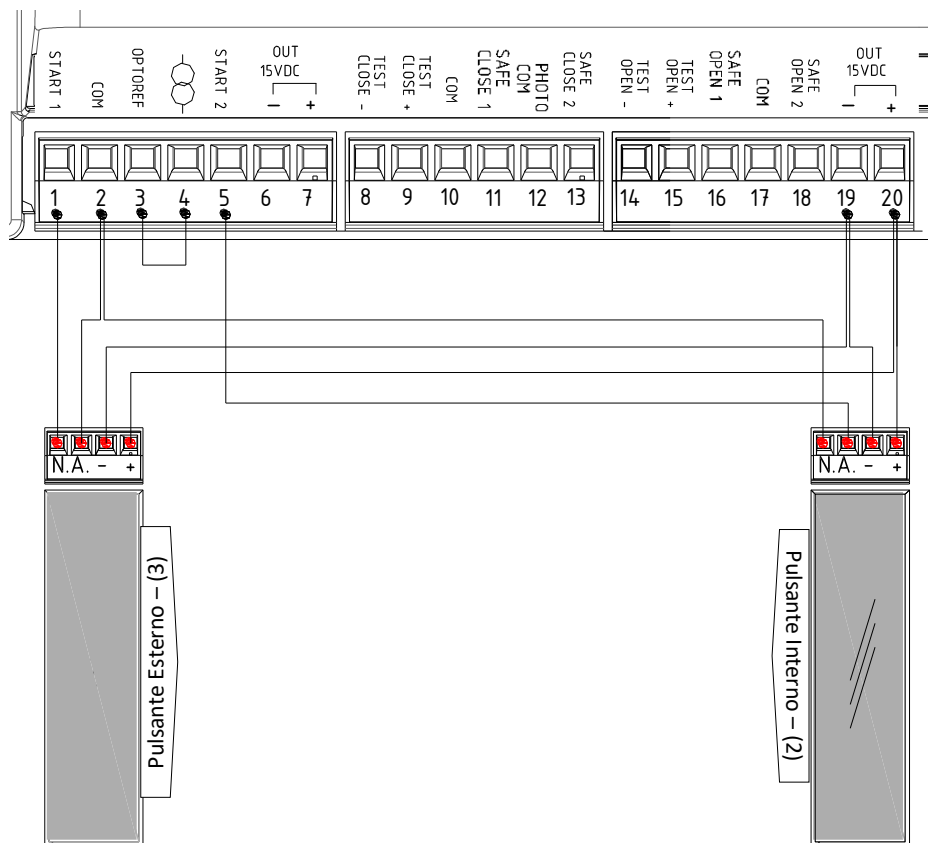


Fig.30

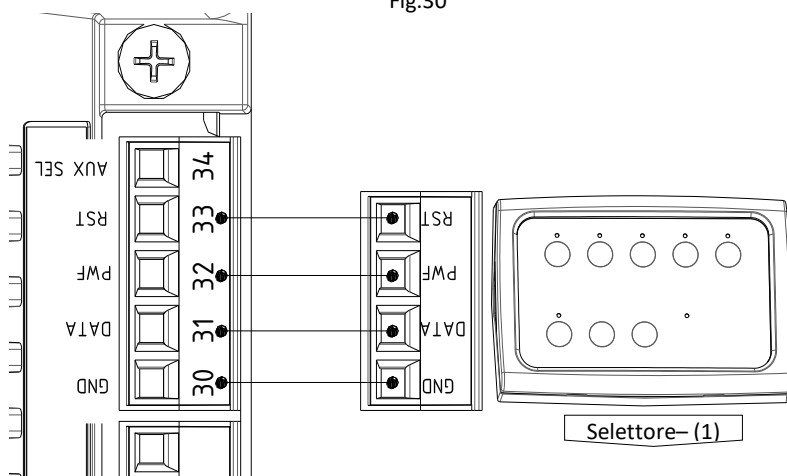


Fig.31



AUTOMATISMO PER PORTE SCORREVOLI ERMETICHE
ISTRUZIONI PER ASSEMBLAGGIO ERMETIKA DUALCORE IN KIT

ITALIANO

SOMMARIO

kit componenti forniti	54
formule per ricavare le dimensioni della traversa	56
taglio profili estrusi	56
montaggio guide e discese	57
preparazione semilavorati	57
montaggio componenti in traversa	58
montaggio componenti in traversa opzionali	59
montaggio e tensionamento cinghia di trasmissione	59
operazioni finali di montaggio	59
costruzione e montaggio coperchio	60
collaudo	60

KIT COMPONENTI FORNITI

La fornitura è composta da quattro tipologie di kit composte dai seguenti elementi (fig.32):

1. Kit automazione per anta apre a destra – apertura totale (fig.2-3):
 - N.2 testate laterali -(1)
 - N.3 carrelli anta -(2)
 - N.2 Antiscarrucolamento (già montati sui carrelli) -(3)(4)
 - N.1 motore ERMETIKA -(5)
 - N.1 modulo di rinvio -(6)
 - N.1 modulo centrale elettronica -(7)
 - N.3 scivoli guida apre a destra -(8D)
 - N.1 morsetto ferma cinghia -(9)
 - N.2 finecorsa -(10)
 - N.2 scivoli antiscarrucolamento -(11)
 - N.1 sacchetto viti per montaggio Kit - - - -
 - N.1 sacchetto viti anta + 10 passacavi - - - -
 - N.1 cavo alimentazione scheda -(12)
2. Kit automazione per anta apre a sinistra – apertura totale (fig.2-3):
 - N.2 testate laterali -(1)
 - N.3 carrelli anta -(2)
 - N.2 Antiscarrucolamento (già montati sui carrelli) -(3)(4)
 - N.1 motore ERMETIKA -(5)
 - N.1 modulo di rinvio -(6)
 - N.1 modulo centrale elettronica -(7)
 - N.3 scivoli guida apre a sinistra -(8S)
 - N.1 morsetto ferma cinghia -(9)
 - N.2 finecorsa -(10)
 - N.2 scivoli antiscarrucolamento -(11)
 - N.1 sacchetto viti per montaggio Kit - - - -
 - N.1 sacchetto viti anta + 10 passacavi - - - -
 - N.1 cavo alimentazione scheda -(12)
3. Kit automazione per anta apre a destra – apertura parziale (fig.2-3):
 - N.2 testate laterali -(1)
 - N.2 carrelli anta -(2)
 - N.2 Antiscarrucolamento (già montati sui carrelli) -(3)(4)
 - N.1 motore ERMETIKA -(5)
 - N.1 modulo di rinvio -(6)
 - N.1 modulo centrale elettronica -(7)
 - N.2 scivoli guida apre a destra -(8D)
 - N.1 morsetto ferma cinghia -(9)
 - N.2 finecorsa -(10)
 - N.2 scivoli antiscarrucolamento -(11)

- | | | | |
|--|-----|--|---------|
| ○ | N.1 | sacchetto viti per montaggio Kit | ---- |
| ○ | N.1 | sacchetto viti anta + 10 passacavi | ---- |
| ○ | N.1 | cavo alimentazione scheda | -(12) |
| 4. Kit automazione per anta apre a sinistra – apertura parziale (fig.2-3): | | | |
| ○ | N.2 | testate laterali | -(1) |
| ○ | N.2 | carrelli anta | -(2) |
| ○ | N.2 | Antiscarrucolamento (già montati sui carrelli) | -(3)(4) |
| ○ | N.1 | motore ERMETIKA | -(5) |
| ○ | N.1 | modulo di rinvio | -(6) |
| ○ | N.1 | modulo centrale elettronica | -(7) |
| ○ | N.2 | scivoli guida apre a sinistra | -(8S) |
| ○ | N.1 | morsetto ferma cinghia | -(9) |
| ○ | N.2 | finecorsa | -(10) |
| ○ | N.2 | scivoli antiscarrucolamento | -(11) |
| ○ | N.1 | sacchetto viti per montaggio Kit | ---- |
| ○ | N.1 | sacchetto viti anta + 10 passacavi | ---- |
| ○ | N.1 | cavo alimentazione scheda | -(12) |

Insieme ad una delle possibili combinazioni di kit verranno forniti (fig.33):

- profilo cassa estrusa grezza
- profilo guida estrusa, anodizzata
- rotolo di cinghia di trasmissione

Opzionale : scatola kit batterie (modulo batterie, scheda carica batterie, cablaggi e viti)



ATTENZIONE

Per ante superiori a 150kg montare alimentatore aggiuntivo (da acquistare a parte) e discese meno ripide (già fornite con il kit).

Vedi Fig.A e manuale:

**“MONTAGGIO ALIMENTATORE AGGIUNTIVO ERMETIKA PER ANTE SUPERIORI A 150KG”
(pag.81)**

FORMULE PER RICAVERE DIMENSIONI DELLA TRAVERSA

Prima di iniziare a tagliare i profili determinare la lunghezza della traversa attraverso le seguente formule (fig.34.a + fig.34.b):

GRANDEZZA	DESCRIZIONE
T	Lunghezza automazione
QMT	Quoziente macchina in testa
QMC	Quoziente macchina in coda
L	Larghezza vano
LUP	Larghezza utile di passaggio
LIMB	Larghezza tra gli imbotti (valido solo per anta in luce)
ST	Sormonto in testa
SC	Sormonto in coda
SH	Sormonto in altezza
A	Anta
H	Altezza vano
HUP	Altezza utile di passaggio
HC	Altezza cassa

GRANDEZZA	FORMULA DI CALCOLO APERTURA TOTALE	FORMULA DI CALCOLO APERTURA PARZIALE
T	$= (QMC+QMT+(Ax2))-50$	$= (QMC+QMT+(Ax2))-200$
QMC	$= 53mm$	$= 53mm$
QMT	$= 53mm$	$= 53mm$
SC	$= 50mm$	$= 50mm$
ST	$= 50mm$	$= 50mm$
A	$= LUP+100mm$	$= LIMB+100mm$
LUP	$= L-15mm$	$= LIMB -150mm$
LIMB	-	$= L-15mm$

! ATTENZIONE: per il calcolo della traversa il senso di apertura della porta è ininfluente ma è necessario sapere se l'anta libera totalmente o parzialmente il vano per utilizzare la formula corretta indicata nella tabella superiore ed in fig.34.

! ATTENZIONE: nel caso di cassa vuota in coda o in coda aggiungere algebricamente il suo valore nella formula del T.

Formula = T+valore in mm della prolunga o di testa o di coda compresa di testa (fig.34.c).

TAGLIO PROFILI ESTRUSI

Tagliare le due tipologie di profili (cassa e guida) seguendo la tabella riportata di seguito per ricavare le dimensioni di taglio (Fig.35).

GRANDEZZA	DESCRIZIONE
LC	Lunghezza cassa estrusa
G1	Lunghezza guida tra le discese

G2	Lunghezza guida in coda
PT	Cassa vuota in testa
PC	Cassa vuota in coda

GRANDEZZA TABELLA - A	FORMULA DI CALCOLO APERTURA TOTALE (N.3 DISCESE)	FORMULA DI CALCOLO APERTURA PARZIALE (N.2 DISCESE)
LC	= T-6	= T-6
G1	= A-460mm	= A-260mm
G2	= LC-(A+132mm)	= LC-(A+132mm)

In caso di cassa vuota in testa (PT – fig.35)

GRANDEZZA TABELLA - B	FORMULA DI CALCOLO APERTURA TOTALE (N.3 DISCESE)	FORMULA DI CALCOLO APERTURA PARZIALE (N.2 DISCESE)
LC	= T-6	= T-6
PT	= valore in mm cassa vuota-3mm	= valore in mm cassa vuota-3mm
G1	= A-460mm	= A-260mm
G2	= (LC-PT)-(A+132mm)	= (LC-PT)-(A+132mm)

In caso di cassa vuota in coda le formule rimangono identiche alla tabella “A” in quanto la lunghezza aggiuntiva viene già considerata nella dimensione LC (PC – fig.35).

! ATTENZIONE: le quote numeriche riportate in fig.35 sono valori fissi per ogni traversa.

! ATTENZIONE: verificare che non ci siano bave nella zona di taglio, nel caso sbavare con la lima.

MONTAGGIO GUIDE E DISCESE

! ATTENZIONE: montare sempre le discese corrette in base al senso di apertura (DX-SX).

! ATTENZIONE: il numero di discese da montare in traversa varia da 2 a 3 in funzione all'apertura dell'anta. Apertura totale : n.3 discese Apertura parziale : n.2 discese (fig.2-3).

Montare i tagli della guida e le discese nel modo seguente :

- Per anta con apertura a destra (parziale o totale) montare la testata di destra con con VTS 4,2x16 autofilettante, da utilizzare come battuta, successivamente fissare guide e discese mediante VTEI M6x12 come da fig.36 ed esempio di fig.37.
- Per anta con apertura a sinistra (parziale o totale) montare la testata di sinistra con con VTS 4,2x16 autofilettante, da utilizzare come battuta, successivamente fissare guide e discese mediante VTEI M6x12 come da fig.36 ed esempio di fig.37.

PREPARAZIONE SEMILAVORATI

Preparare tutti semilavorati necessari al montaggio imboccando nelle staffe di fissaggio vite testa a martello M6x14 e dado flangiato M6 (fig.38).

I semilavorati da preparare saranno (fig.32-38) : modulo scheda elettronica (7) – modulo motore (5) – modulo rinvio (6) – scivoli antiscarrucolamento (11) – finecorsa (9) – modulo batterie (OPZIONALE) – fermacinghia (9).

MONTAGGIO COMPONENTI IN TRAVERSA

Primi componenti da montare (fig.39) :

- Finecorsa in chiusura – quota montaggio 46mm (fig.39)
- Finecorsa in apertura – quota montaggio 46mm (fig.39)
- Scivolo antiscarrucolamento carrello di testa – quota montaggio 10mm (fig.39)
- Scivolo antiscarrucolamento carrello di coda – quota montaggio (fig.39):
 - apertura totale : $52+170+170+G1+84$
 - apertura parziale : $52+170+G1+84$

! ATTENZIONE: in caso di cassa vuota destra o sinistra o entrambe aggiungere il valore algebricamente alle quote o alle formule (fig.39- valida per aperture totali e parziali).

Dopo di che montare tutti i semilavorati preparati in precedenza seguendo le quote e le formule riportate nelle tabelle seguenti e nella fig.40-41.

Per apertura totale sia destra che sinistra vedi seguente tabella (fig.41):

SEMILAVORATO	APERTURA PARZIALE (N.2 DISCESE) DESTRA	APERTURA PARZIALE (N.2 DISCESE) SINISTRA
Mod. rinvio	= 130mm**	= 130mm**
Mod. motore	= $52+170+170+G1+548$ mm**	= $(52+170+170+G1)-273$ mm***
Scheda elettronica	= 110mm *	= 110mm*

*Quota riferita da staffa motore.

** Quota riferita da esterno cassa lato destro. *** Quota riferita da esterno cassa lato sinistro.

Per apertura parziale sia destra che sinistra vedi seguente tabella (fig.41):

SEMILAVORATO	APERTURA PARZIALE (N.2 DISCESE) DESTRA	APERTURA PARZIALE (N.2 DISCESE) SINISTRA
Mod. rinvio	= 130mm**	= 130mm**
Mod. motore	= $52+170+G1+548$ mm**	= $(52+170+G1)-273$ mm***
Scheda elettronica	= 110mm *	= 110mm*

* Quota riferita da staffa motore.

** Quota riferita da esterno cassa lato destro. *** Quota riferita da esterno cassa lato sinistro.

! ATTENZIONE: in caso di cassa vuota destra o sinistra o entrambe aggiungere il valore algebricamente alle quote o alle formule (fig.42).

! ATTENZIONE: per la connessione del motore alla scheda elettronica vedi fig.27 della precedente parte del manuale.

MONTAGGIO COMPONENTI IN TRAVERSA OPZIONALI

I componenti opzionali sono i seguenti :

- Modulo batterie.
- Staffa supporto coperchio.

Il modulo batterie viene fornito con il seguente materiale :

- Scheda carica batterie.
- Modulo batterie.
- Cablaggi.
- Sacchetto viti per il montaggio in traversa.

Il modulo batterie andrà montato in traversa ad una quota di 160mm dalla staffa del motore come riportato in fig.43, mentre per il montaggio della scheda carica batterie ed il cablaggio seguire fig.44.

Le staffe supporto, invece, devono essere montate sulle lunghezze e nelle quantità riportate nella tabella sottostante (fig.45):

LUNGHEZZA	Q.TÀ STAFFE DA MONTARE
Da 3.000mm a 4.000mm	1pz.
5.000mm	2pz.
6.000mm	3pz.

Nota: la regola generale sarà dividere la lunghezza del coperchio / traversa in spazi che vanno da 1500mm – 2000mm.

MONTAGGIO E TENSIONAMENTO CINGHIA DI TRASMISSIONE

! ATTENZIONE: assicurarsi sempre che le viti indicate con la lettera “V” sul modulo rinvio non siano serrate e di conseguenza la slitta sia libera di muoversi (fig.46).

Ricavare lunghezza di taglio cinghia facendo passare intorno alla puleggia motrice e alla puleggia di rinvio la cinghia stessa fino a far incontrare i due lembi.

Utilizzando forbici o tenaglie tagliare la cinghia nel punto ricavato.

Il taglio della cinghia dovrà essere lasciato sempre sul ramo inferiore (fig.47).

Bloccare i due lembi di cinghia montando il morsetto fermacinghia inserendo i denti negli appositi alloggiamenti (fig.48).

Mettere in tensione la cinghia avvitando la vite **A** e di conseguenza comprimendo la molla **B** fino a che le spire non si tocchino per una lunghezza finale della molla di 11mm. Ottenuto il tensionamento corretto serrare le viti **V** (fig.49).

OPERAZIONI FINALI DI MONTAGGIO

Avvitare le testate mancanti come fatto in precedenza mediante tre viti a testa svasata autofilettanti TPS+4.2x16 (brunite) come rappresentato in fig. 36.

Posizionare i passacavi dove necessita avvitandoli mediante viti autofilettanti 3.5x13 come in fig.50.

COSTRUZIONE E MONTAGGIO COPERCHIO

Il coperchio dovrà essere ordinato a parte comunicando la sua lunghezza e il tipo di materiale oppure potrà essere prodotto direttamente dal cliente fornendosi delle informazioni elencate nel seguente capitolo e appoggiandosi ad un fornitore di carpenteria.

Formula per calcolo coperchio :

$$LC \text{ (lunghezza coperchio)} = T - 7$$

NOTA: la quota "T" si intende la lunghezza totale (comprese delle testate) dell'automazione vedi tabella a pag.51.

Il coperchio potrà essere eseguito con i seguenti materiali :

- Alluminio Ossidato Argento sp.15/10.
- Alluminio Grezzo Verniciato RAL (a scelta) sp.15/10.
- Inox AISI 304 (per uso comune) Scotch-Brite sp.15/10.
- Inox AISI 316 (per usi farmaceutici/alimentari) Scotch-Brite sp.15/10.

La sagoma del coperchio dovrà accoppiare la battuta creata sulle testate (vedi fig.51) e dovrà avere le quote riportate in fig.51.

Per il fissaggio coperchio creare delle forature sulla lamiera (vedi fig.52) per poter utilizzare i fori filettati da M5 creati sulle alette delle testate.

Le viti da utilizzare per il fissaggio del coperto, sia la parte superiore che la parte inferiore, sono delle VTBEI M5x16 con delle rondelle piane M5 (fig.52).

COLLAUDO

Agire sui pulsanti attorno al display della scheda elettronica i pulsanti + o – per selezionare i parametri, premere ENT per la conferma e premere ESC per uscire.

I pulsanti ON-BAT e RESET durante il collaudo non devono essere utilizzati (fig.53).

Alimentare la scheda tramite il cavo di alimentazione e verificare che le Main Key sia inserita.

Sul display dovrà comparire (fig.53):

- L'ultima versione del firmware (Es. 1-29)
- La tipologia di automatismo (C4 = Ermetika)
- L'ultima versione del Safety control (Es. 1-05)
- E6 lampeggiante



ATTENZIONE: Accertarsi che la main key corrisponda al tipo di automatismo.



ATTENZIONE: Le versioni firmware e safety riportate sulla fig.53 sono indicative e possono essere modificate.

Fare un ponticello sui morsetti tra: COM –SAFE CLOSE 1 e SAFE CLOSE 2 (10-12-13).

Con +/- visualizzare sul display L.S., premere ENTER una volta, premere una seconda volta ENTER tenendolo premuto per qualche secondo fino a quando sul display non compare il conteggio di 30".

Terminato il conteggio sulla scheda comparirà la scritta S0, premere ENTER, dopo qualche secondo sul display lampeggia E1 ovvero la richiesta di acquisizione parametri L.P. (fig.54). I parametri da far acquisire sono: la corsa, il peso e il senso di apertura delle ante o dell'anta.

! ATTENZIONE: prima di eseguire L.P. montare un carrello sul morsetto cinghia e posizionare due fermi in modo tale che il carrello abbia una corsa limitata, considerando la posizione A come anta chiusa e la posizione B come anta aperta (fig.55).

Con +/- visualizzare sul display L.P., premere ENTER una volta, premere una seconda volta ENTER tenendolo premuto per qualche secondo fino a quando i segmenti del display inizieranno a ruotare, rilasciare ENTER, dopo qualche secondo compare la scritta St (fig.56). Dopo circa 10" il carrello inizierà a fare un movimento di apertura e di chiusura, questo per tre volte in modo da acquisire i parametri di corsa, peso e senso di apertura. Terminata l'acquisizione, il carrello si ferma in posizione di chiusura e sul display compare la scritta CL (fig.57).

Dare un comando di apertura ante premendo ENTER per 3-4 volte e verificare che:

- il carrello si muova in apertura (sulla scheda dovrà comparire la scritta OP) – fig.58
- il carrello si muova in chiusura (sulla scheda dovrà comparire la scritta CL) – fig.57.

Ultima fase ripristinare i parametri iniziali della scheda facendo un SET a DEFAULT come segue:

- premere i tasti +/- fino a quando compare il codice Sd
- premere ENT: viene visualizzato il valore - -;
- premere nuovamente ENT e tenere premuto per 5 secondi;
- i segmenti del display iniziano a ruotare e dopo appare il messaggio E6;
- i parametri della centrale sono tornati alle impostazioni di fabbrica.

Togliere i ponticelli tra 10/12/13.



ATTENZIONE

Verificare sempre che discese montare in base al peso dell'anta

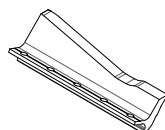
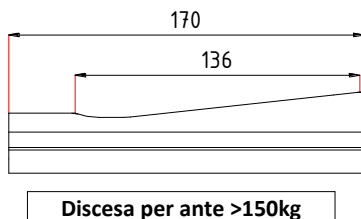
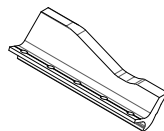
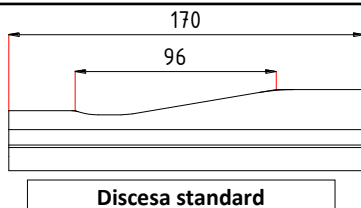
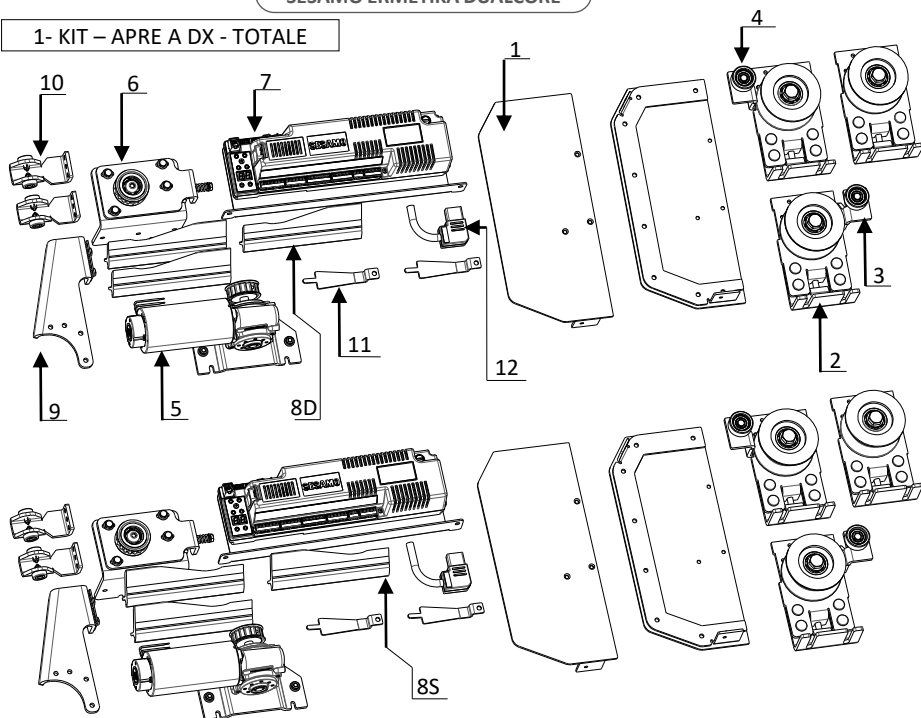
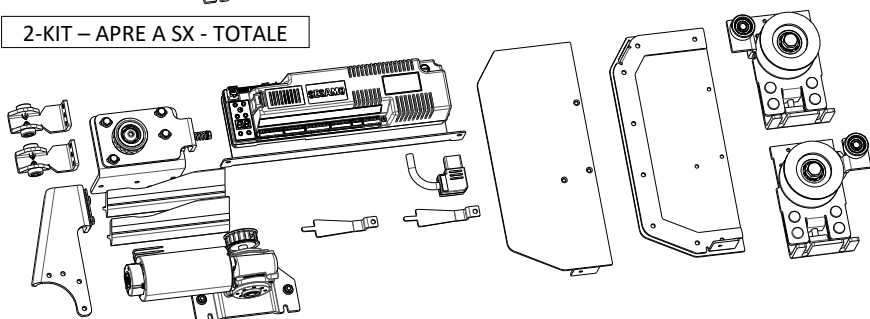


Fig.A

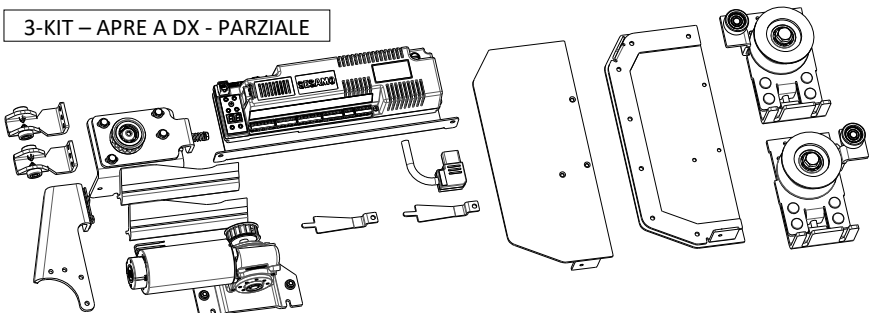
1-KIT – APRE A DX - TOTALE



2-KIT – APRE A SX - TOTALE



3-KIT – APRE A DX - PARZIALE



4-KIT – APRE A SX - PARZIALE

Fig.32

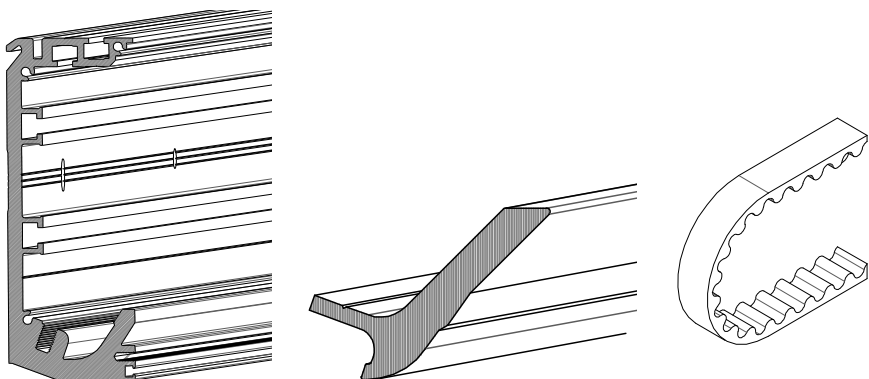


Fig.33

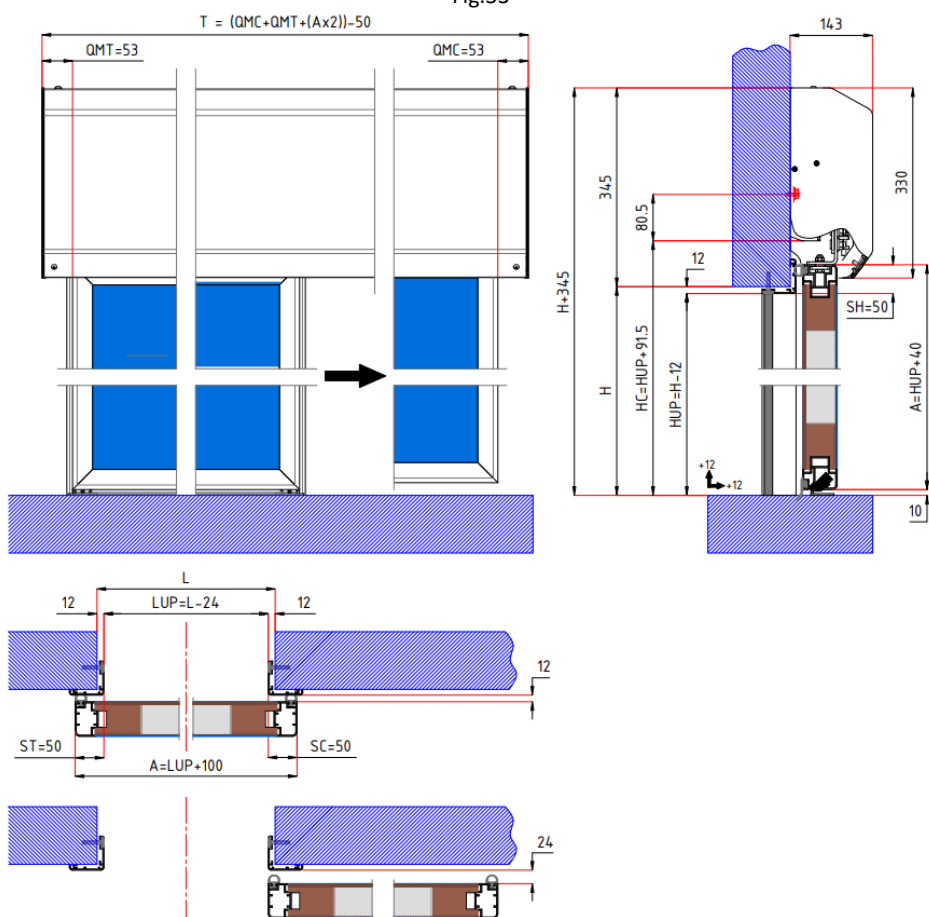


Fig.34.a

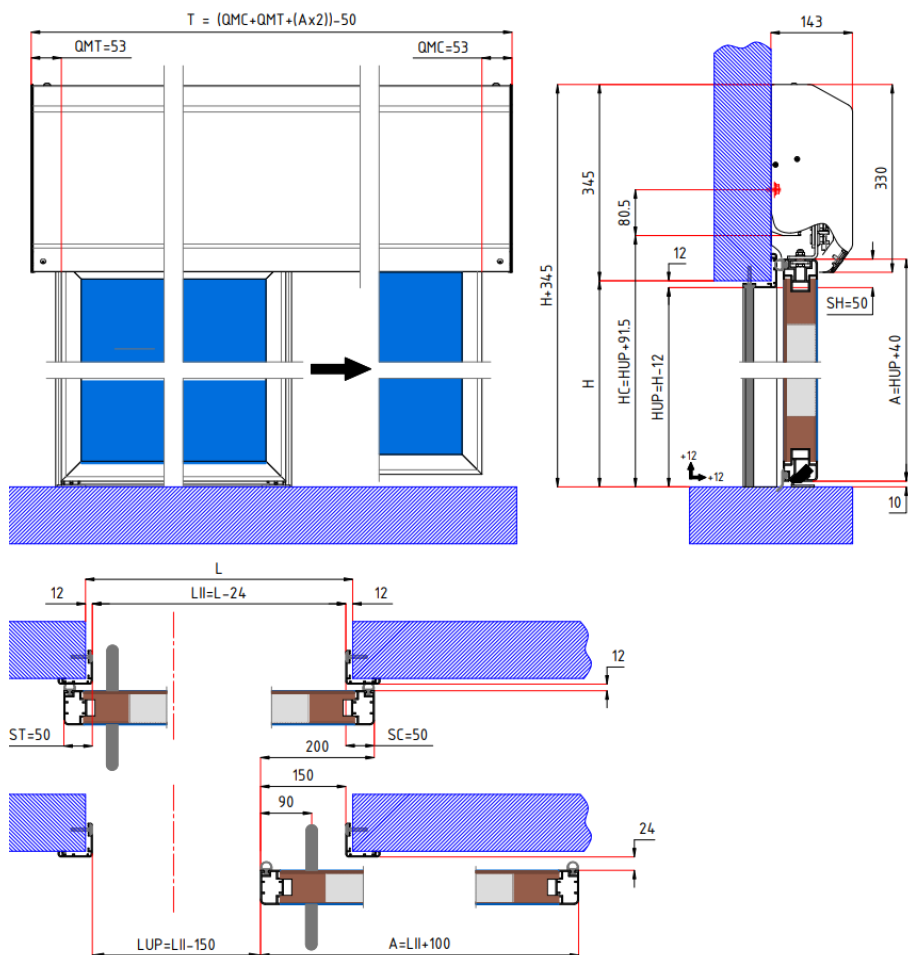


Fig.34.b

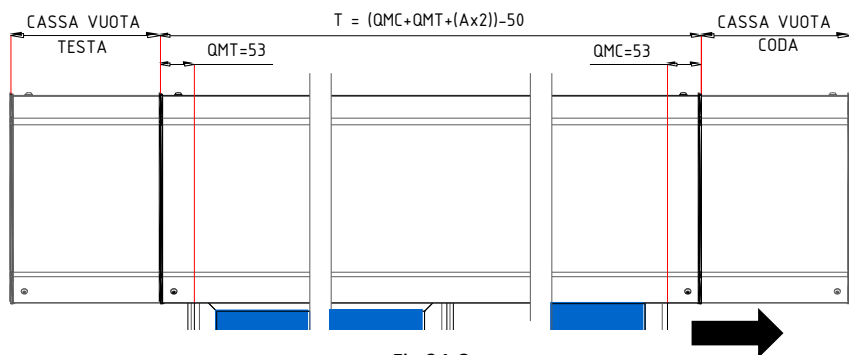
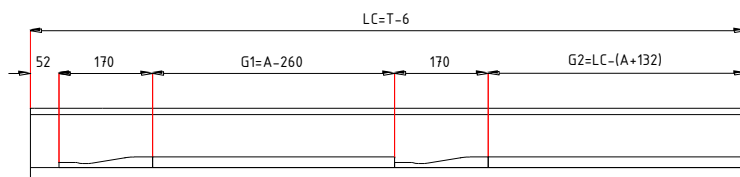
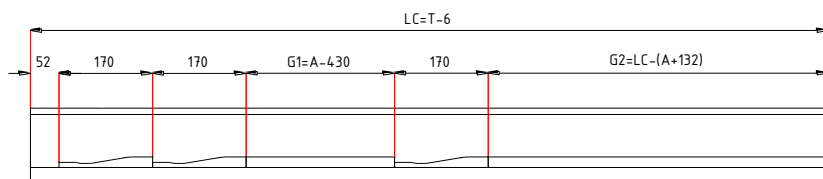
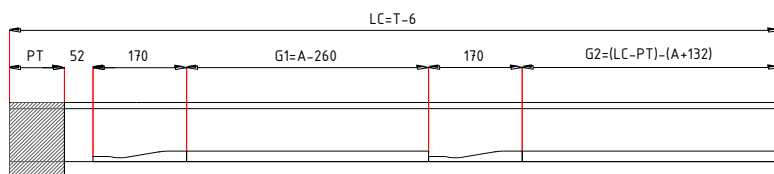
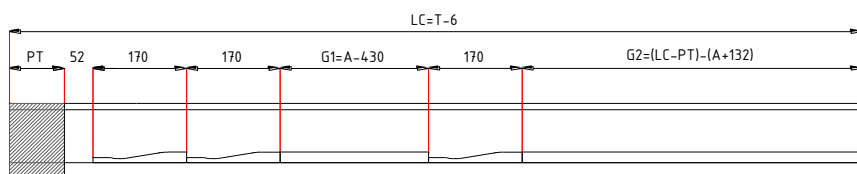


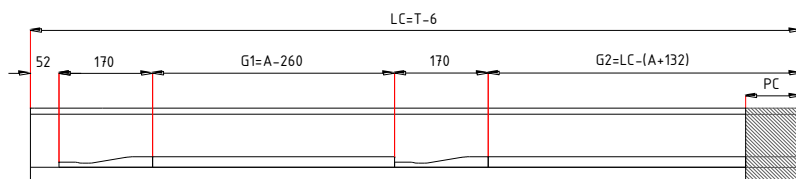
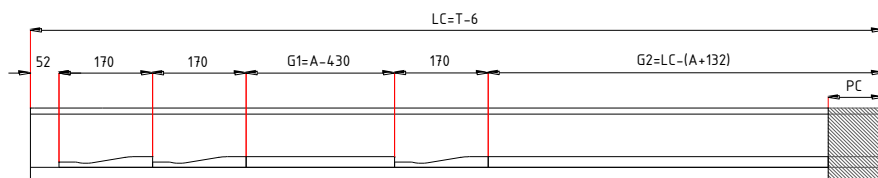
Fig.34.C



Traversa ottimizzata



Traversa cassa vuota in testa



Traversa cassa vuota in coda

Fig.35

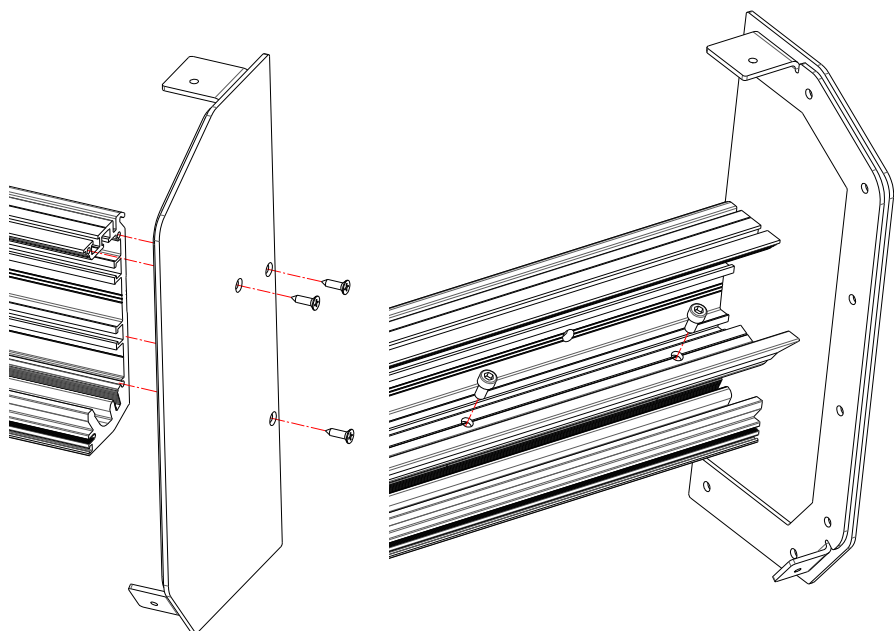


Fig. 36

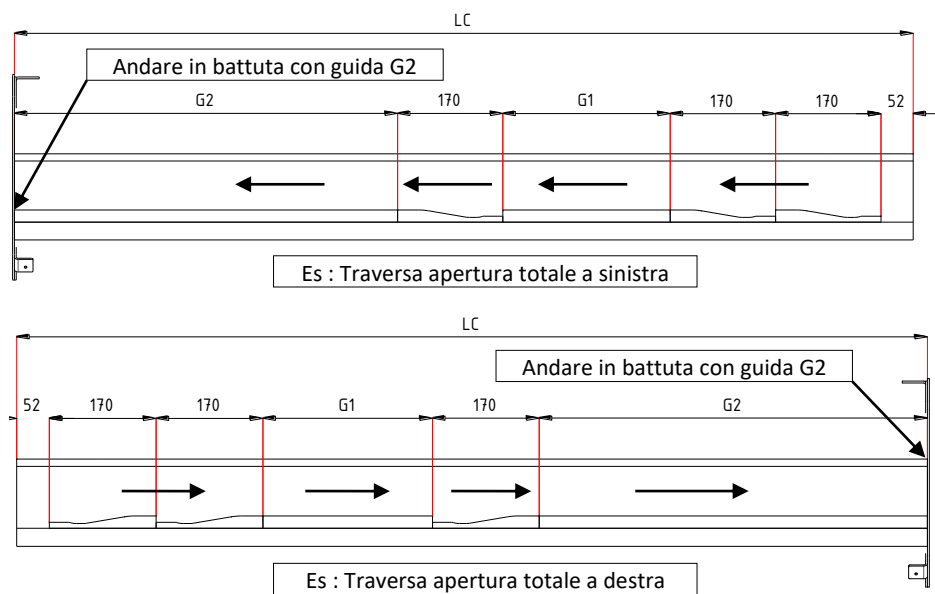


Fig. 37

SESAMO ERMETIKA DUALCORE

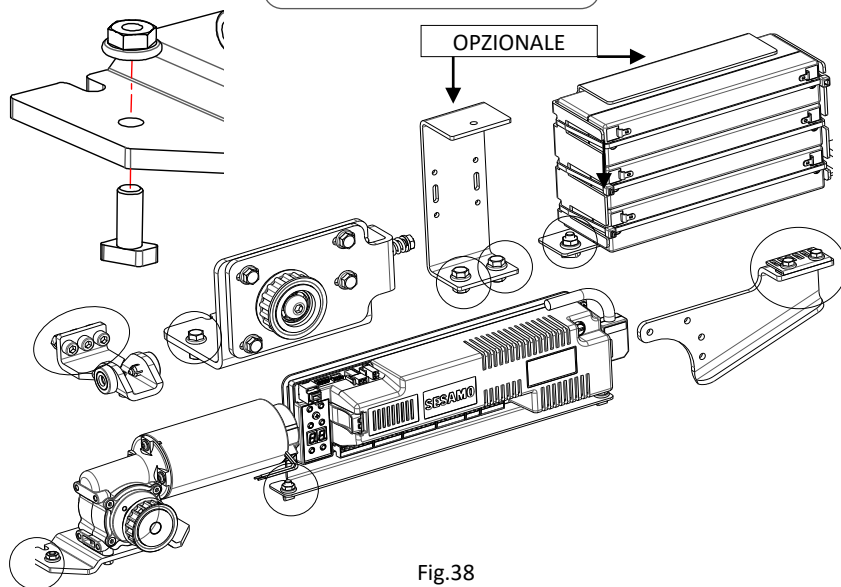
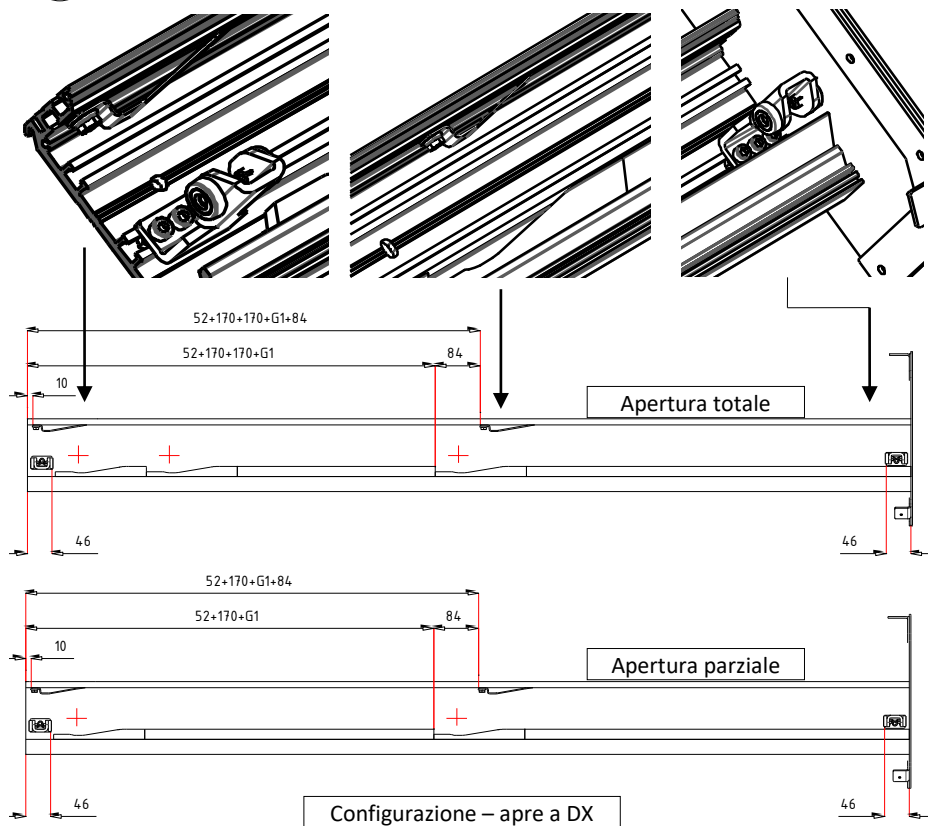
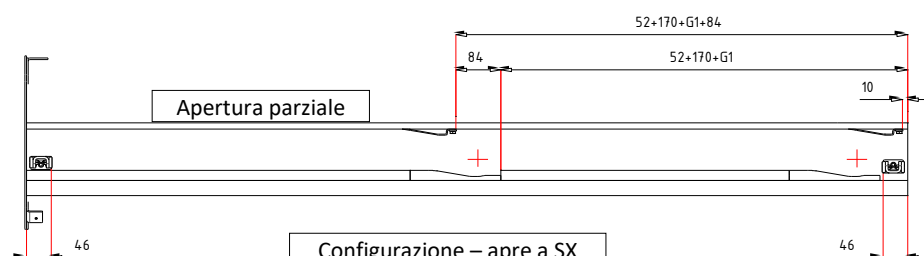
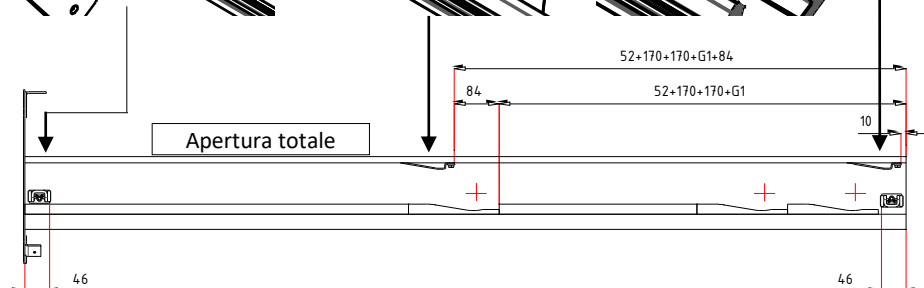
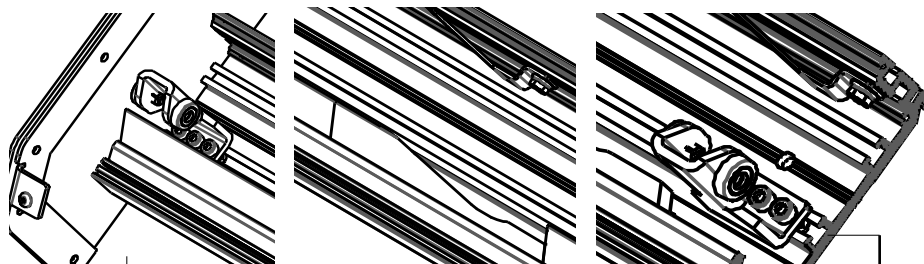
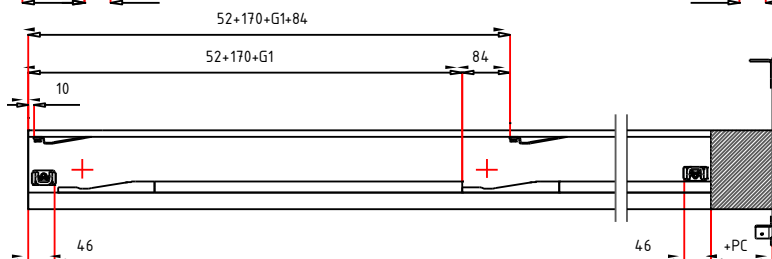
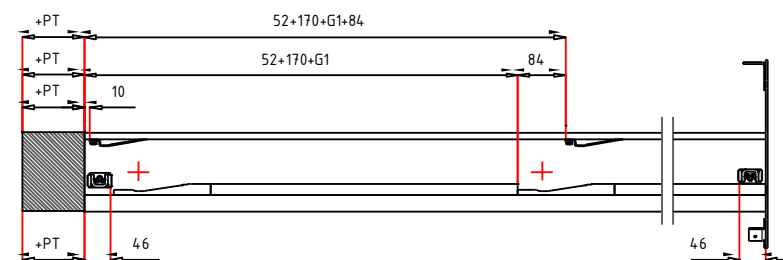


Fig.38



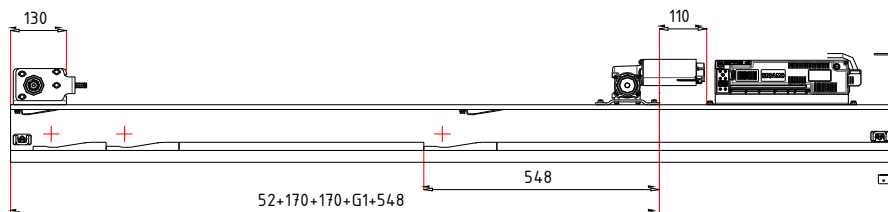


Configurazione – apre a SX

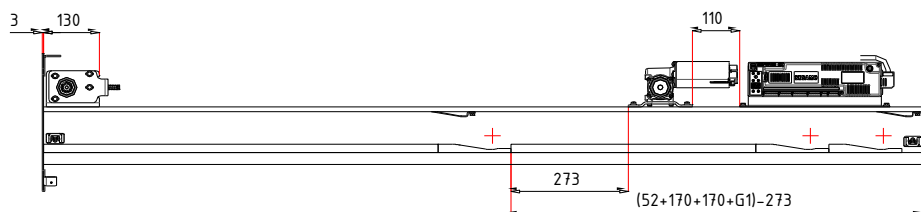


Configurazione – apre a DX – cassa vuota in testa – cassa vuota in coda

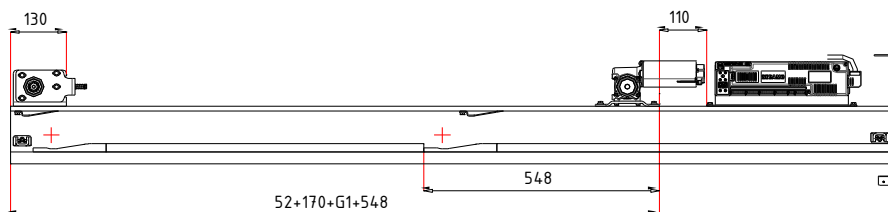
69



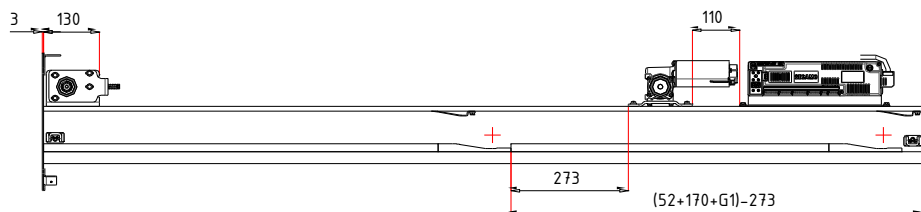
Configurazione – apre a DX – apertura totale



Configurazione – apre a SX – apertura totale

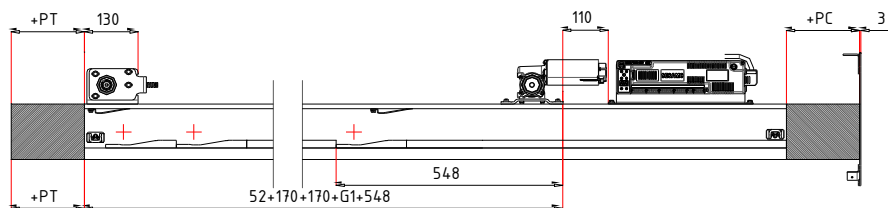


Configurazione – apre a DX – apertura parziale

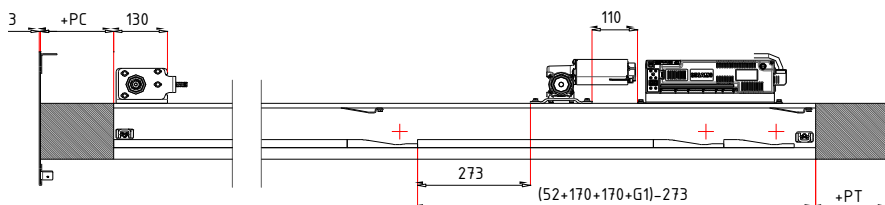


Configurazione – apre a SX – apertura parziale

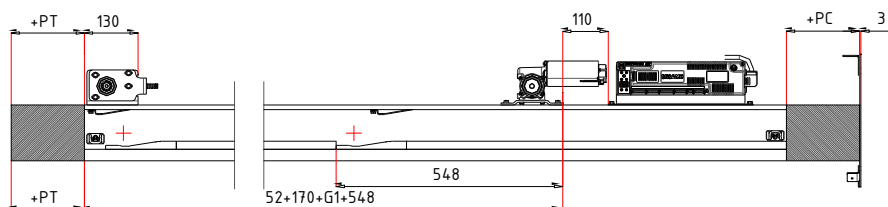
Fig. 41



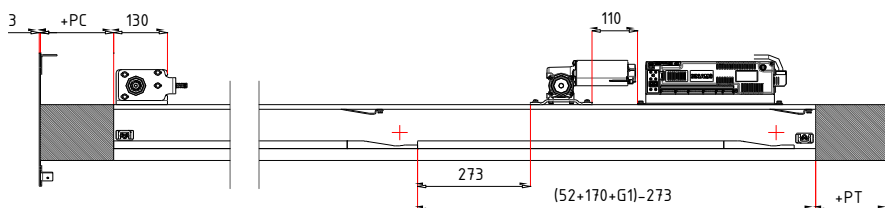
Configurazione cassa vuota (PT+PC) – apre a DX – apertura totale



Configurazione cassa vuota (PT+PC) – apre a SX – apertura totale



Configurazione cassa vuota (PT+PC) – apre a DX – apertura parziale



Configurazione cassa vuota (PT+PC) – apre a SX – apertura parziale

Fig. 42

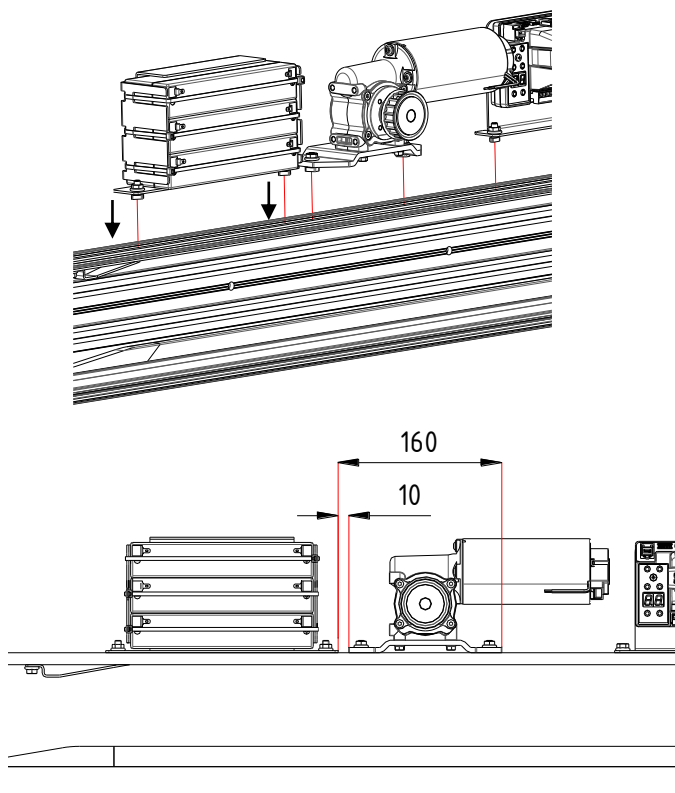


Fig. 43

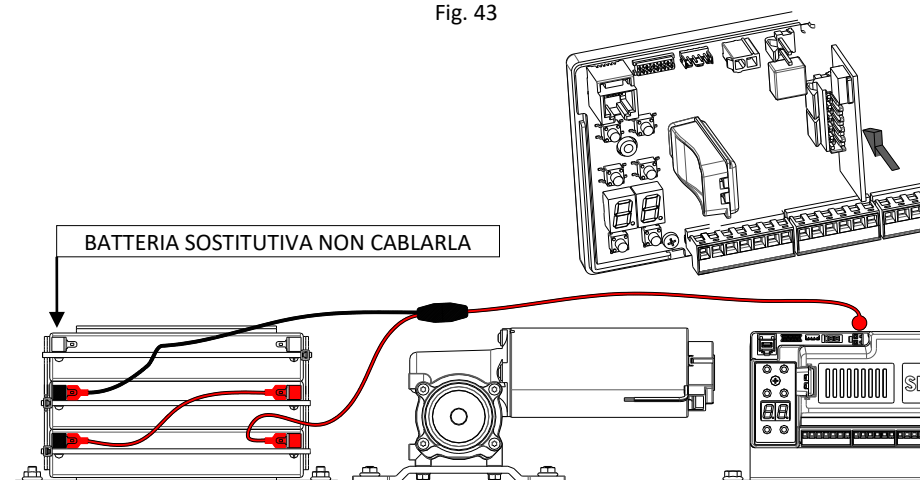


Fig. 44

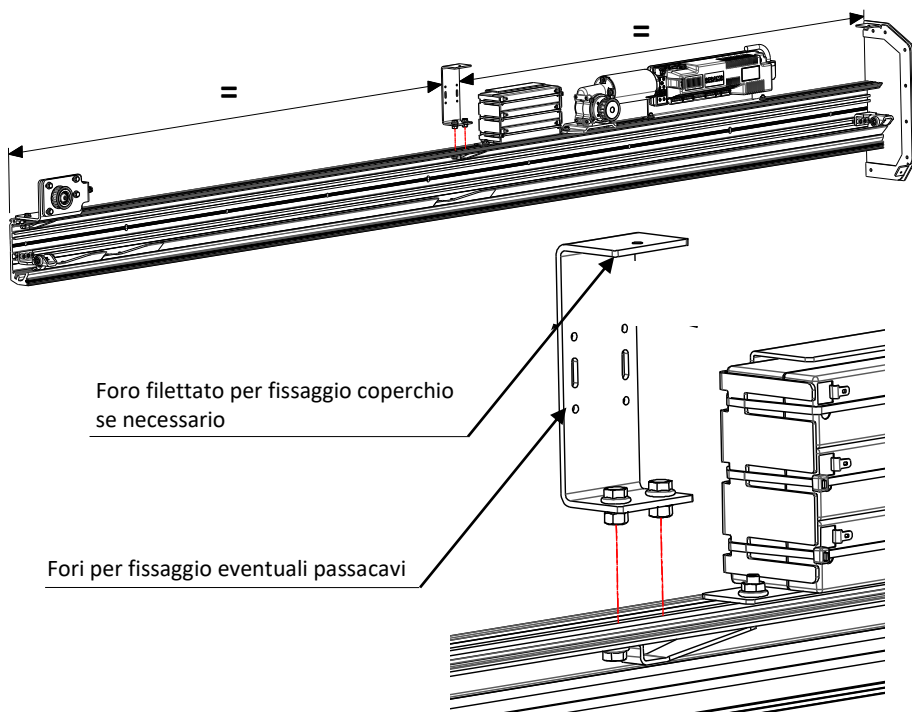


Fig. 45

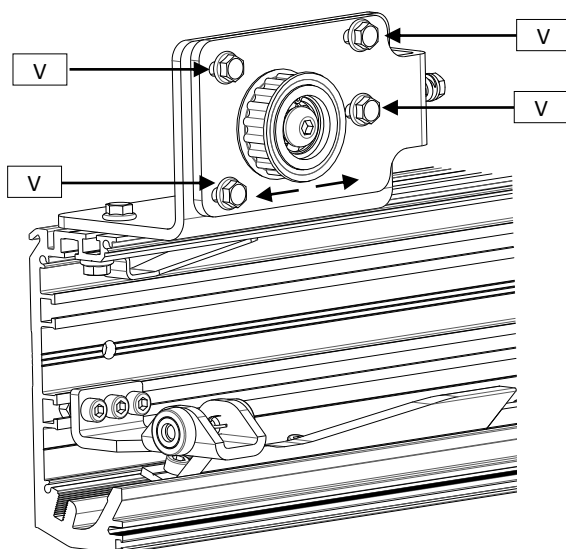


Fig. 46

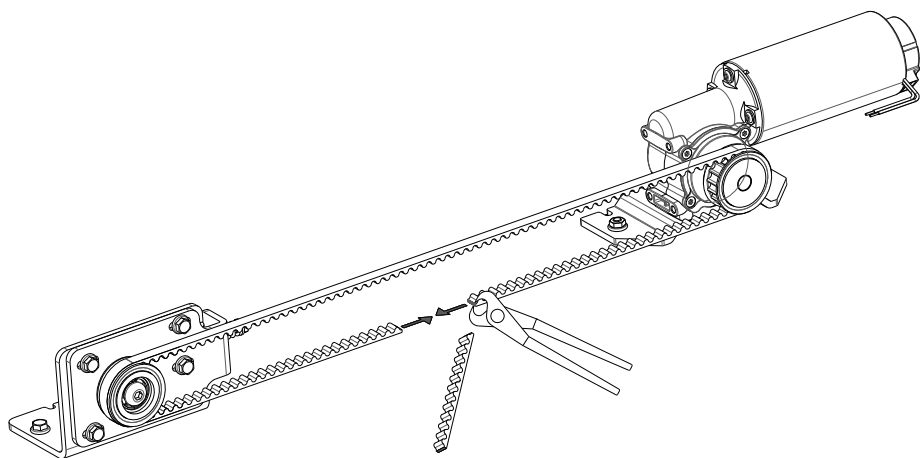


Fig. 47

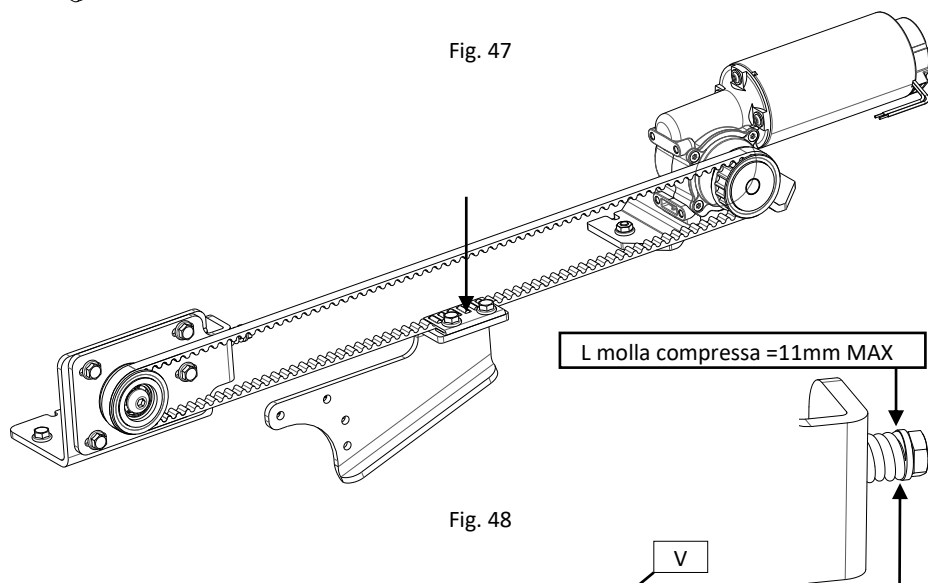


Fig. 48

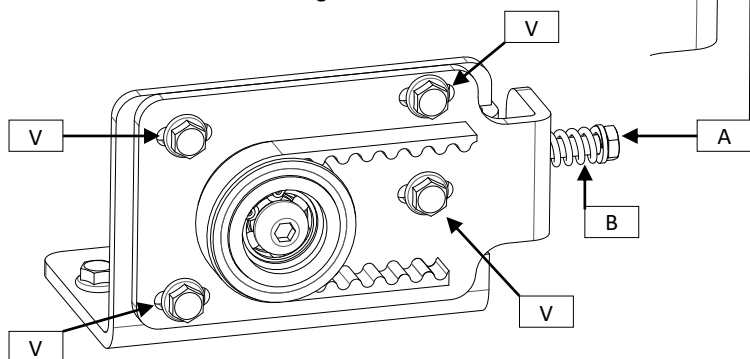


Fig. 49

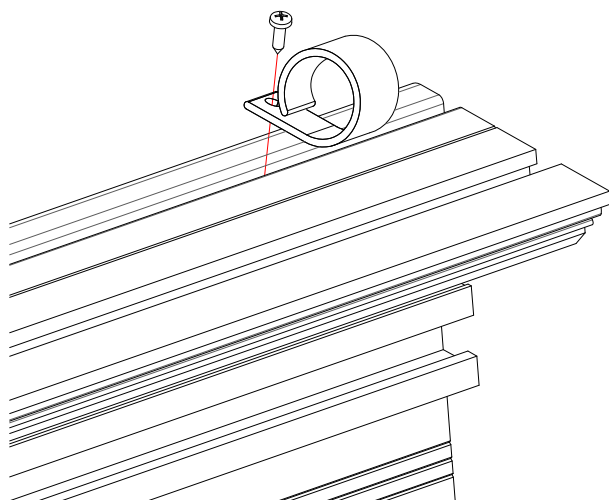


Fig. 50

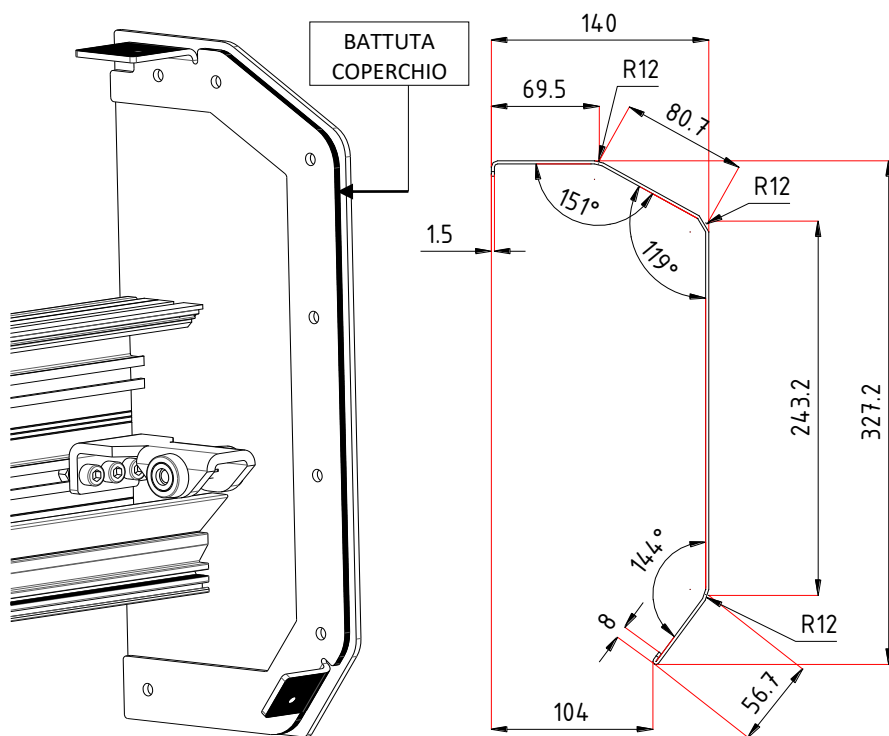


Fig. 51

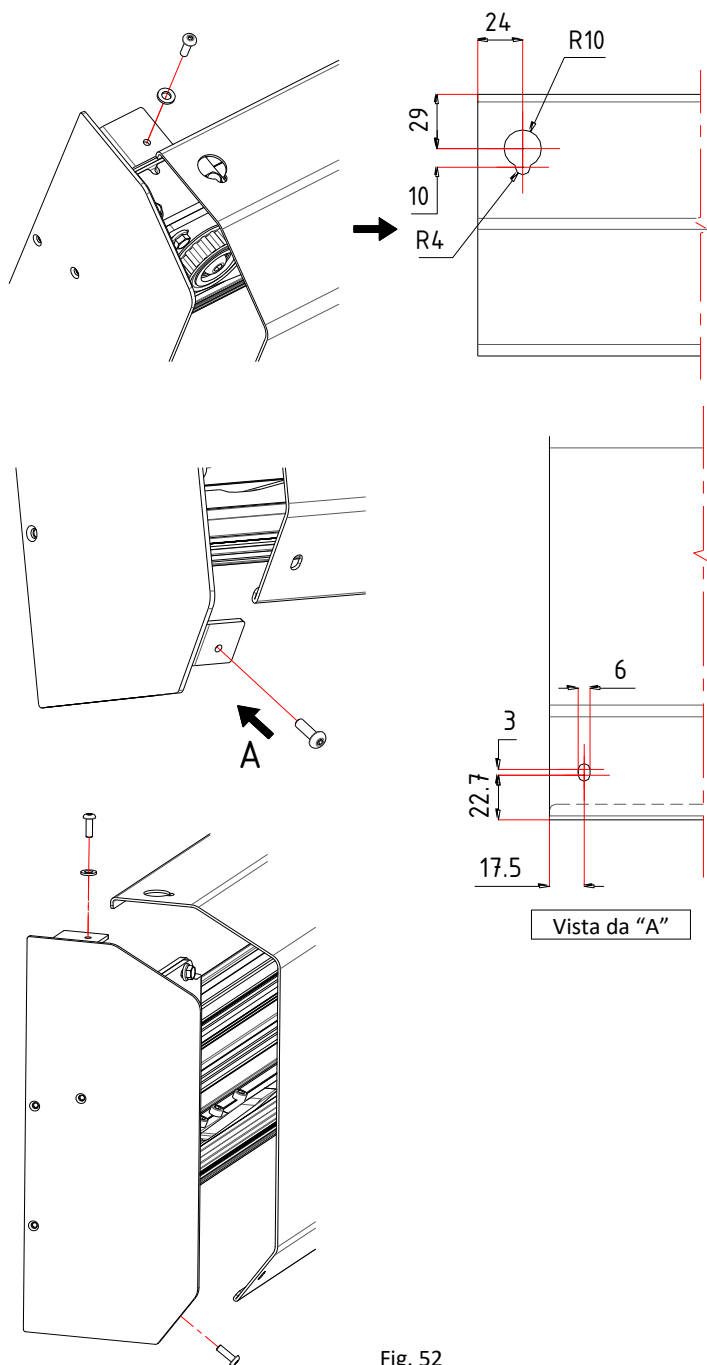


Fig. 52

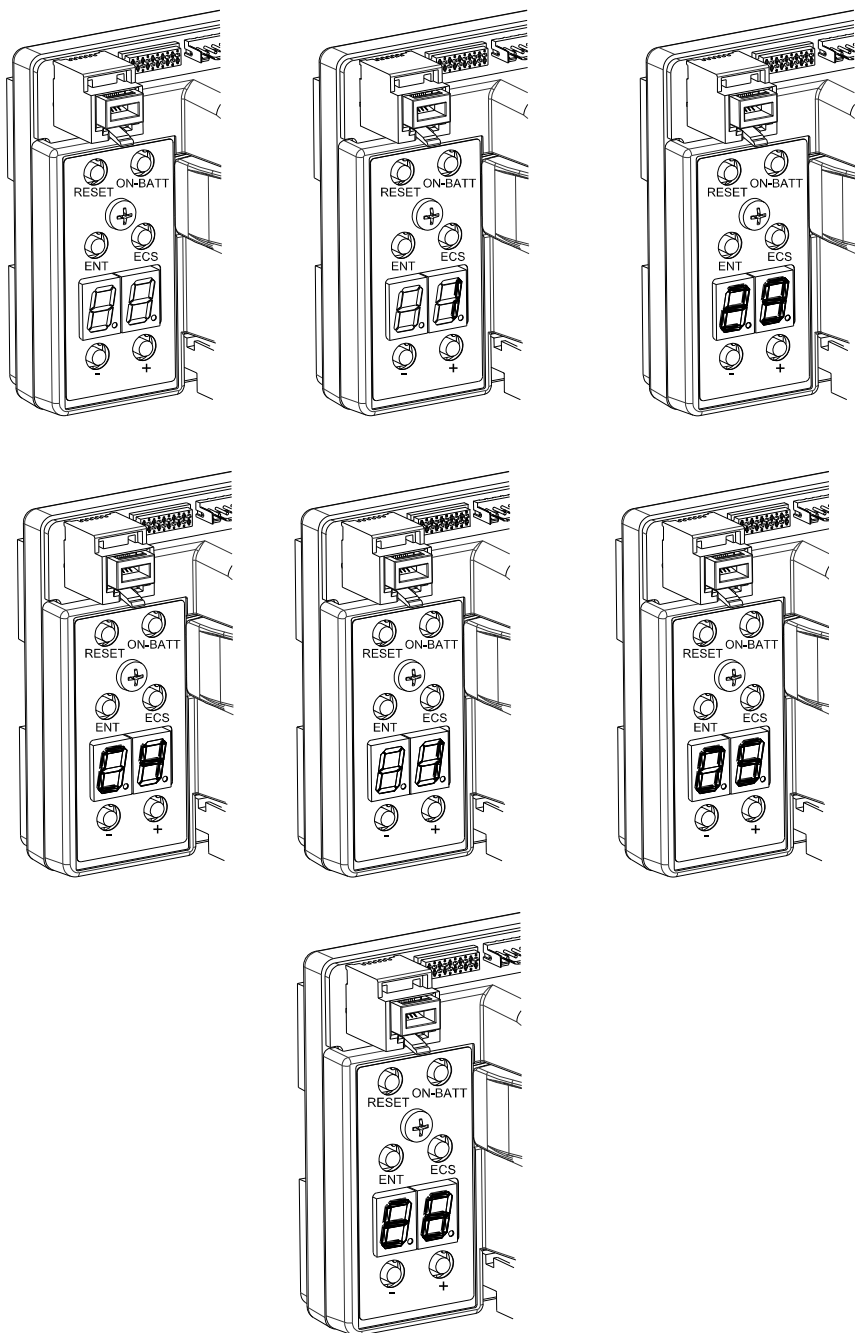


Fig. 53

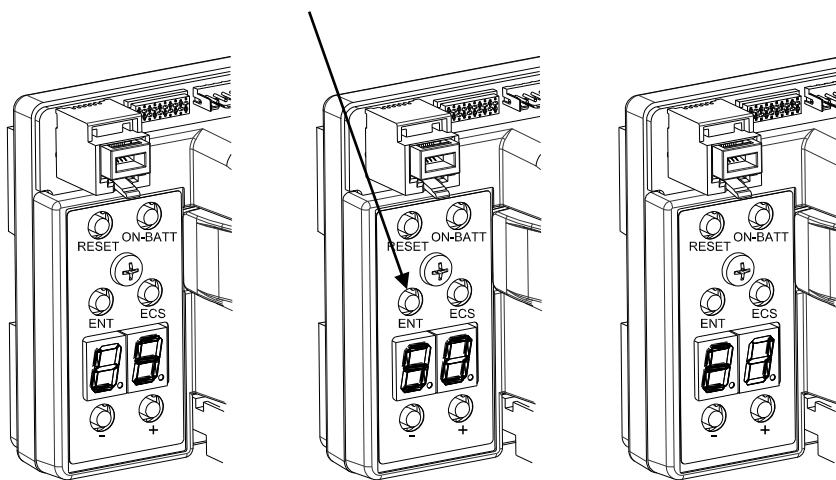
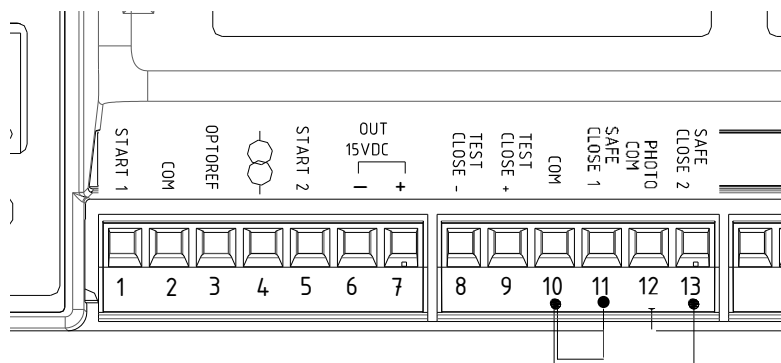


Fig. 54

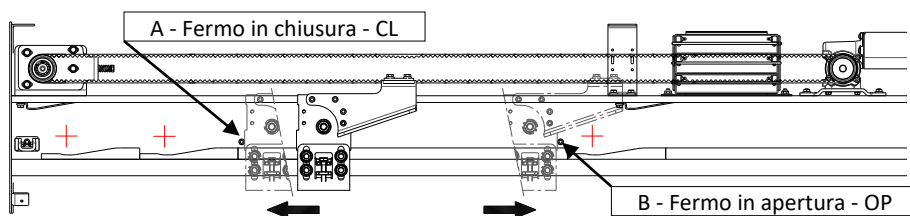


Fig. 55

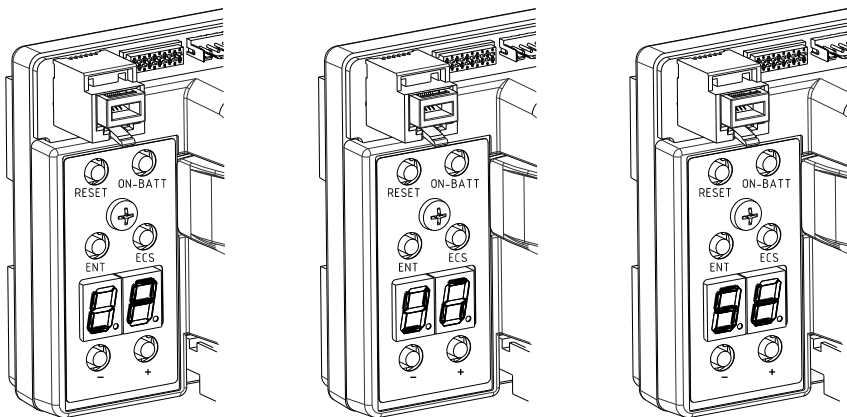


Fig. 56

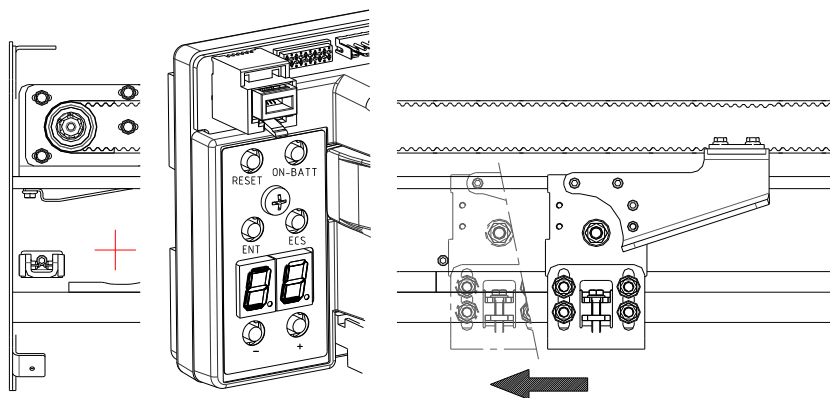


Fig. 57

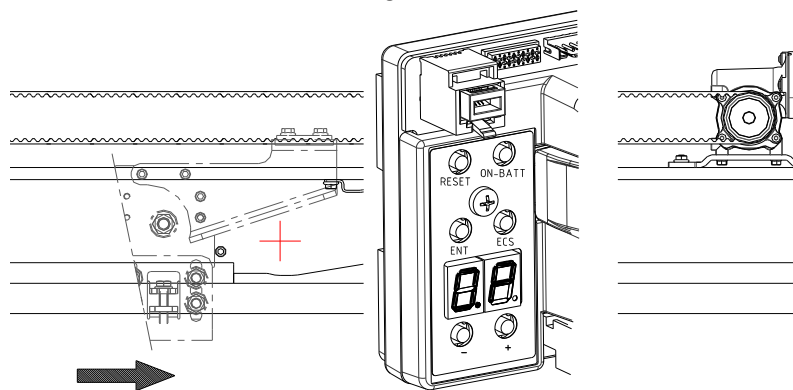


Fig. 58



DUALCORE

***MONTAGGIO ALIMENTATORE
AGGIUNTIVO ERMETIKA PER ANTE
SUPERIORI A 150KG***

**AUTOMATISMO PER PORTE SCORREVOLI ERMETICHE
MONTAGGIO ALIMENTATORE AGGIUNTIVO ERMETIKA
PER ANTE SUPERIORI A 150KG**

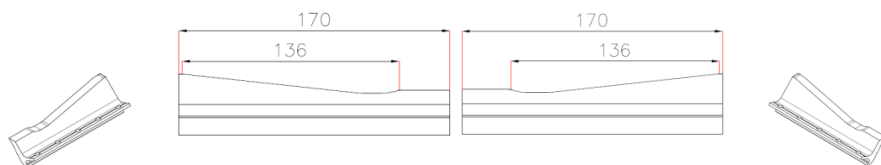
ITALIANO

MONTAGGIO ALIMENTATORE AGGIUNTIVO



ATTENZIONE

Verificare sempre che le discese siano quelle riportate nella figura seguente



PERICOLO: verificare con attenzione il peso dell'anta in modo che rientri nelle portate massime consentite dall'automatismo; in caso di dubbi non procedere oltre nelle fasi di installazione; se vengono installati pesi vicini ai limiti di portata del sistema occorre prevedere intervalli manutentivi più ravvicinati e controlli periodici per valutare lo stato di usura delle parti del sistema; sostituire sempre le parti che presentano segni di usura anche lievi.

Il montaggio dell'alimentatore aggiuntivo è necessario nel caso in cui l'anta superi il peso massimo consentito dall'automatismo in versione standard (ante fino a 150kg).

Posizionare il semilavorato, composto da alimentatore e staffa, sulla traversa e fissarlo con l'apposito sacchetto di viteria fornito, quote di fissaggio e posizione su traversa sono indifferenti (fig.1).

Cablaggio:

Prendere il cavo di alimentazione fornito e tagliare via il connettore per la scheda elettronica, a seguito di questa operazione incidere la guaina nera per scoprire i 3 cavi all'interno. Asportare la guaina in eccesso.

Spelare i 3 cavi appena scoperti e collegarli alla morsettiera dell'alimentatore aggiuntivo come fig.2.

Collegare infine l'alimentatore aggiuntivo alla scheda elettronica.

Il collegamento, Fig.3 + schema, sarà fatto con 2 cavi (la lunghezza dei cavi sarà dettata dalla posizione dell'alimentatore aggiuntivo rispetto alla scheda elettronica).

Seguire collegamenti riportati di seguito:

- scheda elettronica 27(+) → V+ alimentatore aggiuntivo
- scheda elettronica 29(-) → V- alimentatore aggiuntivo



ATTENZIONE: Verificare bene che i cablaggi appena effettuati non siano nell'ingombro dell'anta, dei carrelli o della cinghia di trasmissione.



PERICOLO: verificare con molta attenzione che tutti i cavi siano collegati ai rispettivi morsetti. Il non corretto collegamento potrebbe compromettere il regolare funzionamento dell'automatismo e costituire fonte di pericolo.

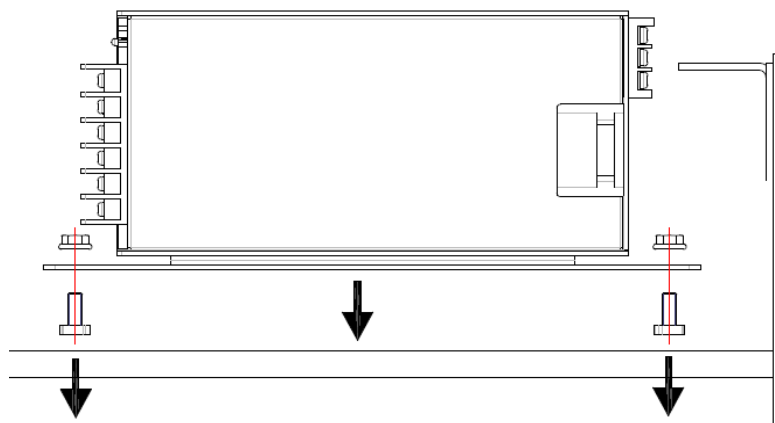


Fig. 1

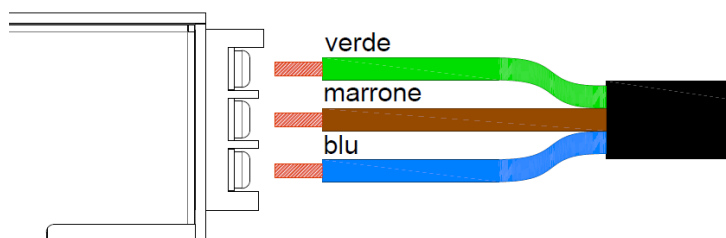


Fig. 2

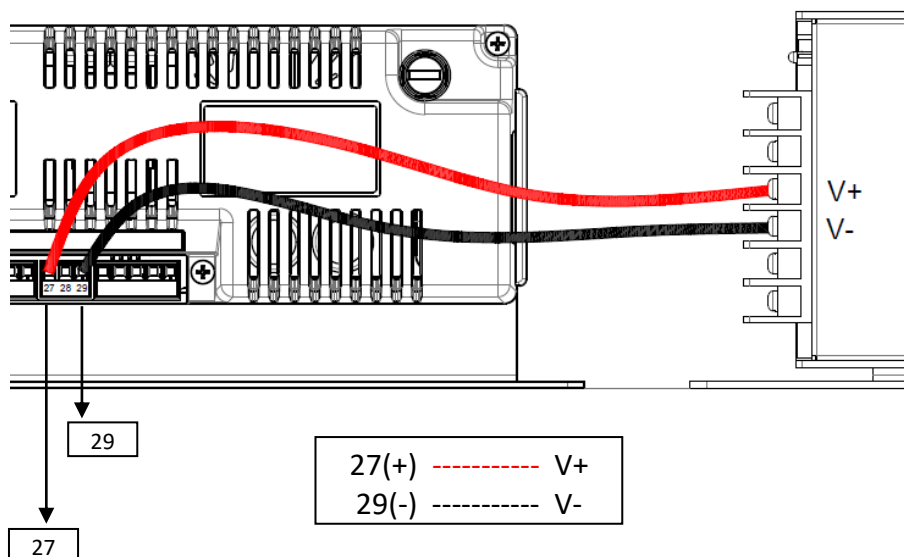


Fig. 3



MANUALE DI USO ***ERMETIKA***

AUTOMATISMO PER PORTE SCORREVOLI ERMETICHE
MANUALE DI USO

ITALIANO

MANUALE DI USO PER AUTOMAZIONI SERIE ERMETIKA PER PORTE SCORREVOLI

TIPO AUTOMATISMO	N° MATRICOLA	DATA
• Ermetika		

DESTINATARIO ED USO DEL MANUALE

Le presenti istruzioni sono destinate al gestore o all'utente utilizzatore di un impianto per porte automatiche **SESAMO SERIE ERMETIKA**. Al fine di ottenere le migliori prestazioni dall'automatismo, la Sesamo raccomanda di leggere e seguire attentamente le istruzioni di uso presenti in questo manuale. Questo dispositivo è stato ideato per l'automazione di porte scorrevoli. Ogni altro impiego sarà considerato contrario all'utilizzo previsto dal fabbricante che, pertanto, non potrà risultare responsabile. 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.

DESCRIZIONE DEL FUNZIONAMENTO DEGLI AUTOMATISMI SERIE ERMETIKA

Alimentare l'automatismo con la tensione di rete 230V.

L'automatismo dopo la messa in funzione e dopo qualche istante è pronto a funzionare con modalità che dipendono dalla tipologia delle periferiche ed accessori installati e dalla logica selezionata mediante selettore; esso eseguirà aperture e chiusure automatiche dell'anta così da permettere il passaggio delle persone in completa sicurezza ed in modo continuo.

L'apertura dell'anta può essere comandata da sensori di rilevamento o da pulsanti per il comando manuale; la manovra di apertura è seguita da una sosta con successiva richiusura automatica.

La sosta dell'anta in posizione aperto agevola il passaggio delle persone a seconda delle esigenze del cliente, il tempo di sosta può essere regolato al momento dell'installazione.

La chiusura dell'anta avviene in modo automatico al termine del tempo di sosta, con una minor velocità rispetto all'apertura.

La sicurezza dell'automatismo è affidata alle fotocellule o ai sensori di sicurezza attivi che rilevano l'eventuale presenza di ostacoli nella zona di scorrimento ed eventualmente impediscono la richiusura delle ante.

Come ulteriore sicurezza, l'automatismo è dotato di un sofisticato dispositivo a microprocessore che in caso di pericolo limita la forza di spinta delle ante, così da non costituire fonte di pericolo per le persone in transito.

Per motivi di sicurezza l'automatismo è progettato in modo che sia sempre possibile, anche in assenza di rete e di batteria, muovere manualmente le ante.

PULIZIA E MANUTENZIONE**Pulizia:**

OGGETTO	MODALITÀ
Superfici verniciate	Pulizia acqua e sapone
Superfici anodizzate	Pulizia acqua e sapone non alcalino (ph 5,5/7)
Fotocellule/sensori	Pulizia con panno umido
Anta ermetica	Pulizia con panno umido NO GETTO D'ACQUA DIRETTO SULL'ANTA
Guarnizioni anta	Pulizia con panno umido NO GETTO D'ACQUA DIRETTO SULL'ANTA

Manutenzione :

L'intervallo di manutenzione sugli automatismi è determinato in base all'intensità di utilizzo dell'automazione ed alle condizioni di utilizzo.

In impianti ad alta intensità di traffico (ingressi di aeroporti, supermercati, centri commerciali, locali di ristoro in aree di sosta autostradali, ecc.) oppure operanti in condizioni particolarmente gravose (esposizione ad agenti corrosivi, vicinanza al mare, zone molto ventose, ante soggette ad urti frequenti con oggetti in movimento come carrelli dei supermercati, ecc.) è opportuno effettuare una manutenzione programmata ad intervalli semestrali concordata con un *tecnico specializzato*.

In impianti a bassa intensità di traffico (piccoli esercizi, uffici privati, abitazioni, sale operatorie, ecc.) è opportuno effettuare una manutenzione programmata ad intervalli annuali concordata con un *tecnico specializzato*.



DUALCORE
MANUALE DI MANUTENZIONE
ERMETIKA

AUTOMATISMO PER PORTE SCORREVOLI ERMETICHE
MANUALE DI MANUTENZIONE

ITALIANO

MANUALE DI MANUTENZIONE PER AUTOMAZIONI SERIE ERMETIKA PER PORTE SCORREVOLI

TIPO AUTOMATISMO	N° MATRICOLA	DATA	TIPO DI INTERVENTO
Ermetika			- Manutenzione programmata - Intervento a richiesta

Durante un intervento di manutenzione programmata, effettuato da un tecnico autorizzato, è opportuno eseguire accuratamente i controlli e le procedure di seguito riportati:

- ☐ Togliere l'alimentazione di rete utilizzando l'interruttore bipolare a monte dell'automatismo.
- ☐ Aprire l'automatismo smontando il coperchio.
- ☐ Scollegare le batterie
- ☐ Verificare il serraggio delle viti dei carrelli e dei componenti installati all'interno del cassonetto.
- ☐ Verificare le connessioni dei cablaggi fra i gli accessori, i sensori e la centrale elettronica.
- ☐ Pulire la via di corsa con un panno (No prodotti detergenti) e controllarne l'integrità.
- ☐ Verificare la scorrevolezza dell'anta, le sue condizioni generali (valutare eventuali fuori squadra causati da urti) e soprattutto che permanga tra il pavimento e l'anta uno spazio minimo di 10 mm. in modo da garantire un corretto scorrimento anche in caso di forti dilatazioni termiche del serramento.
- ☐ Pulire le carrucole dei carrelli e controllarne l'usura, eventualmente provvedere alla sostituzione.
- ☐ Ingrassare la via di corsa con un velo di grasso per cuscinetti.
- ☐ Controllare lo stato di usura della cinghia e procedere al suo ingrassaggio.
- ☐ Ricollegare l'automatismo all'alimentazione di rete ed alle batterie.
- ☐ Verificare l'usura e la corretta funzionalità della guida a pavimento ed eventualmente procedere all'ingrassaggio o alla sostituzione.
- ☐ Controllare l'usura dei finecorsa gommati, ed eventualmente sostituirli e regolarli.
- ☐ Controllare i sensori di sicurezza (funzionalità e regolazione).
- ☐ Controllare i sensori di rilevamento (funzionalità e regolazione).
- ☐ Verificare il movimento delle ante nelle fasi di frenata ed accostamento.
- ☐ Verificare la corretta selezione delle logiche di funzionamento.
- ☐ Controllare lo stato di efficienza delle batterie facendo effettuare all'impianto un periodo di funzionamento in assenza di alimentazione di rete.

Note:

DIAGNOSTICA PER L'INDIVIDUAZIONE DELL'AVARIA DELL'AUTOMATISMO

Errori sugli ingressi delle sicurezze attive

Prima di ogni apertura/chiusura la centrale verifica le sicurezze attive (sensori) tramite l'apposito circuito di test e in caso di anomalia non esegue la manovra prevista. In tal caso sul display viene segnalato un errore a codice F (rif. tabella sotto) che si riferisce appunto ad un test pendente (in attesa di essere completato) di una delle sicurezze installate:

Segnalazione	Descrizione
F1 Lampeggiante	Supervisione su Safe Close 1 fallita
F2 Lampeggiante	Supervisione su Safe Close 2 fallita
F3 Lampeggiante	Supervisione su Safe Open 1 fallita
F4 Lampeggiante	Supervisione su Safe Open 2 fallita

Il codice di segnalazione indica che il test sulla sicurezza relativa non può terminare: tale condizione è generata sia da un guasto del sensore sia da qualcosa che attiva il sensore (es. persona o cosa nel campo d'azione). Ricercare il problema verificando prima che il campo d'azione del sensore sia libero da persone e/o oggetti e che il cablaggio sia corretto ed integro.

Errori circuiti protezione

Segnalazione	Descrizione
F8 Lampeggiante	Errore comunicazione con Safety Controller, segnalazione attiva solo nello stato di porta ferma
F9 Lampeggiante	Errore Test uscita funzione di sicurezza

Gli errori F8 e F9 se non si risolvono automaticamente dopo un breve periodo transitorio indicano un possibile guasto interno della centrale nel sistema di comunicazione tra i due microprocessori oppure nel sistema preposto al distacco di emergenza del motore. Se il problema persiste, sostituire centrale.

Stati di anomalia al momento dell'accensione

I messaggi di errore sotto indicano un'anomalia presente al momento della messa in funzione dell'impianto:

Segnalazione	Descrizione
E1 Lampeggiante	Errore mancata acquisizione parametri porta, procedere con procedura LP
E5 Lampeggiante	Errore main key non inserita o non configurata
E6 Lampeggiante	Errore mancata acquisizione sensori supervisionati, procedere con procedura LS

Per risolvere gli errori E1 e E6 eseguire le procedure del manuale alla sezione Learn Parameters e Learn Sensors. Per la E5 verificare il corretto inserimento della main key o sostituire la main key con una funzionante.

Segnalazione	Descrizione
E7 Lampeggiante	Errore intervento funzione di sicurezza vedere dettaglio successivo
E8 Lampeggiante	Errore connessione motore o encoder, verificare cablaggi
E9 Lampeggiante	Errore di comunicazione con Safety Controller durante il movimento della porta

Il codice E7 indica un'anomalia persistente nel circuito di sicurezza interno della centrale che porta al blocco del funzionamento per motivi di sicurezza. Il codice lampeggia alternato al codice numerico in tabella sotto che indica l'origine del problema:

Segnalazione	Descrizione
-2 Lampeggiante	Errore comunicazione con User controller
-3 Lampeggiante	Errore no inversione a seguito di attivazione Safe Close
-4 Lampeggiante	Errore no stop a seguito di attivazione Safe Open
-5 Lampeggiante	Errore sovracorrente controllo motore
-6 Lampeggiante	Errore watchdog controllo motore
-7 Lampeggiante	Errore CRC dati gestione funzione di sicurezza

Se il problema persiste, sostituire centrale.

La E9 indica una condizione di errore permanente generata dalla causa transitoria F8. Se il problema persiste, sostituire centrale.

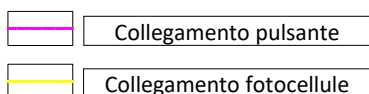
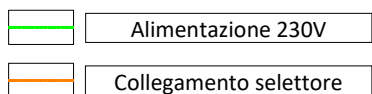
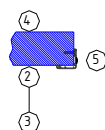
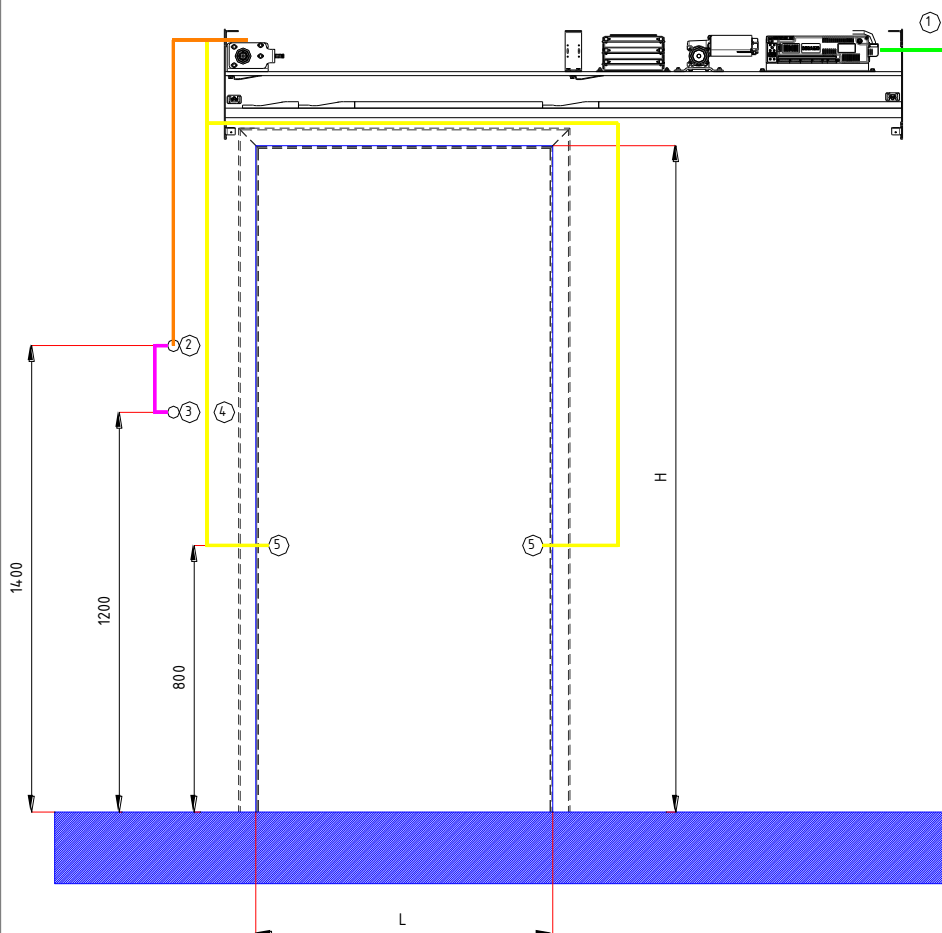


PREDISPOSIZIONI ELETTRICHE ERMETIKA

**AUTOMATISMO PER PORTE SCORREVOLI ERMETICHE
PREDISPOSIZIONI ELETTRICHE**

ITALIANO

PREDISPOSIZIONI ELETTRICHE



- Uscita su trave porta
- Guaina per selettore
- Scatola per pulsante est.
- Scatola per pulsante int.
- Fotocellule

Esclusi dalla fornitura e posa di SESAMO srl :

- Linee elettriche di alimentazione
- Predisposizione per corrugati
- Posa dei cavi per gli organi di impulso

Predisposizione elettriche :

Punto 1 : Alimentazione

- n.1 cavo 3x1.5mm; eccedenza cavo di 5mt
- n.1 tubo corrugato Ø14 collegato al punto 2
- n.1 tubo corrugato Ø14 collegato al punto 4
- n.1 tubo corrugato Ø14 collegato al punto 5

Punto 2 : Selettore programmatore

- n.1 tubo corrugato Ø collegato al punto 3
- n.1 cavo 4x0.25mm tipo schermato

Punto 3 : Pulsante apri porta lato applicazione porta

- n.1 uscita di tubo corrugato Ø per pulsante applicazione a filo parete + collegamento al punto 2
- n.1 cavo 4x0.25mm tipo schermato

Punto 4 : Fotocellule di sicurezza

- n.1 uscita di tubo corrugato Ø 14

NOTE:

- tutti i punti devono essere collegati al punto 1 mediante un tubo corrugato flessibile da incasso di serie pesante di Ø 14mm, per il passaggio dei cavi a bassa tensione dei pulsanti, selettore e fotocellule;
- il percorso dei tubi corrugati non è vincolante, ma deve tassativamente evitare la zona di applicazione della trave, per non venire danneggiato dalle viti di fissaggio;
- tutte le curvature dei tubi corrugati devono essere addolcite per consentire un agevole passaggio dei cavi;
- durante il normale funzionamento, la porta deve sempre rimanere sotto tensione, altrimenti entrano in funzione e si usurano le batterie di emergenza.

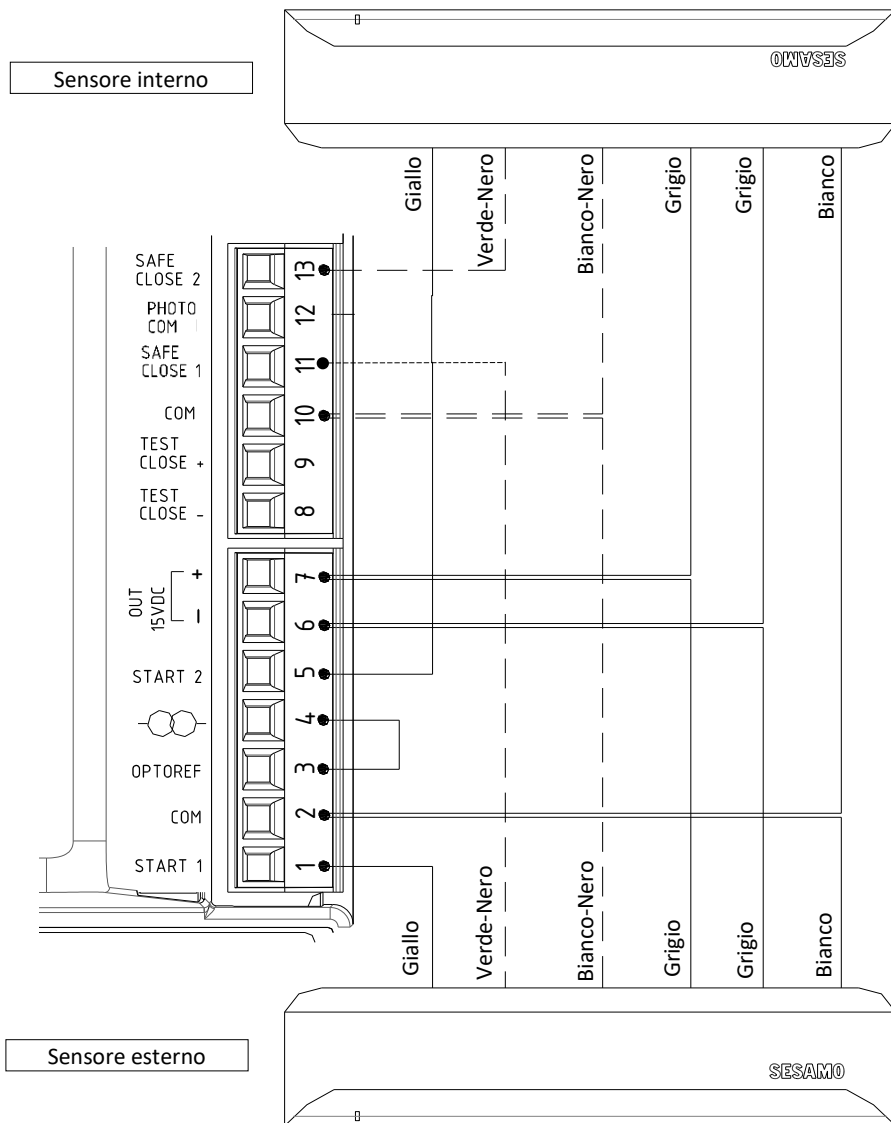
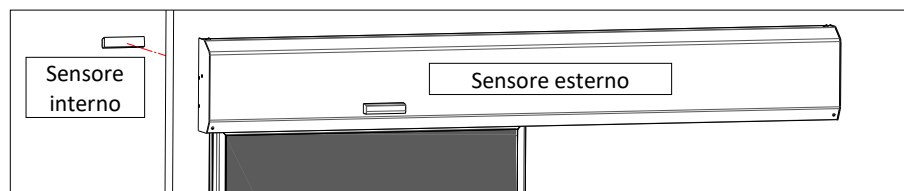


***TAVOLE CABLAGGIO SENSORI
ACQUISTABILI
ERMETIKA***

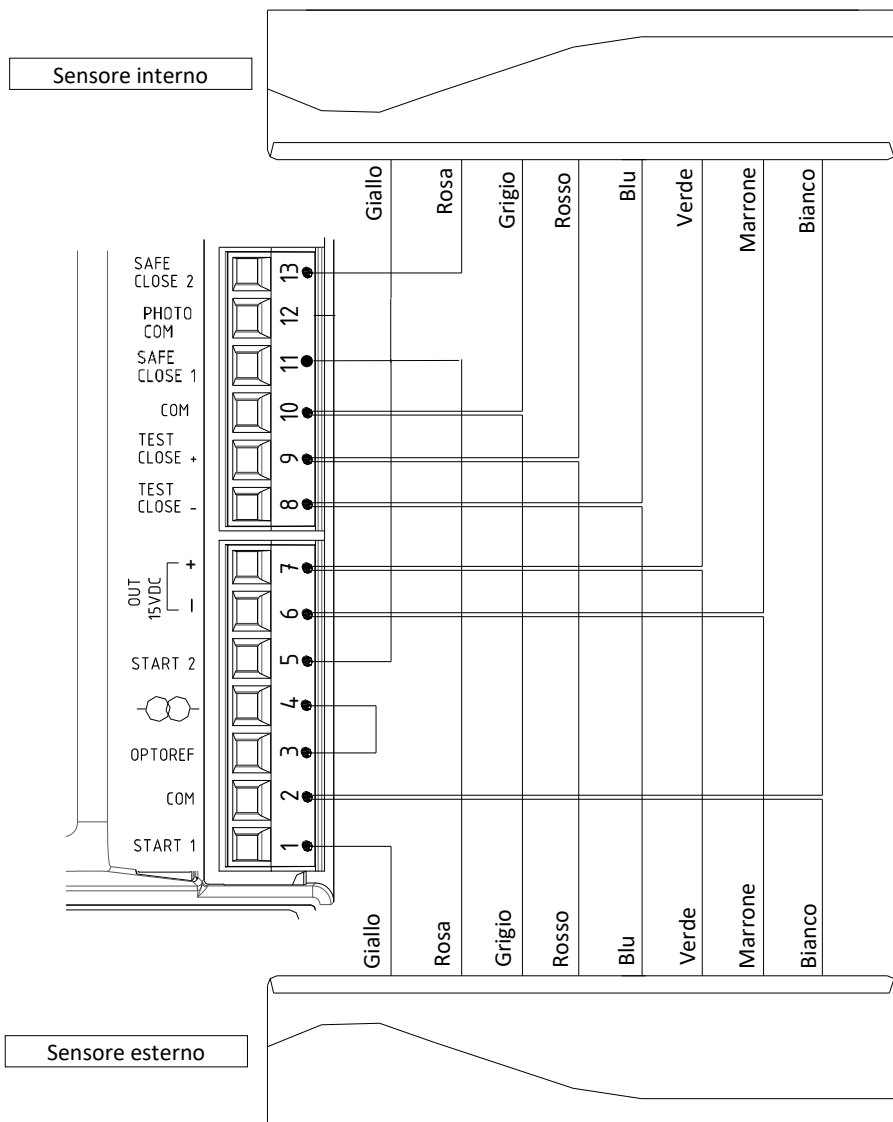
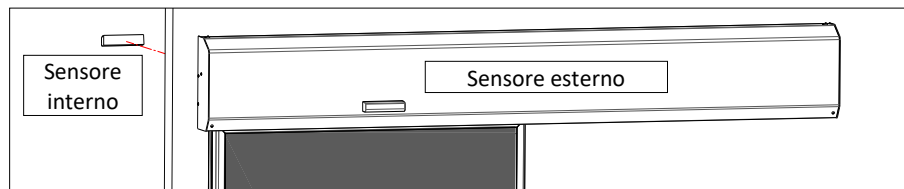
**AUTOMATISMO PER PORTE SCORREVOLI ERMETICHE
TAVOLE CABLAGGIO SENSORI ACQUISTABILI**

ITALIANO

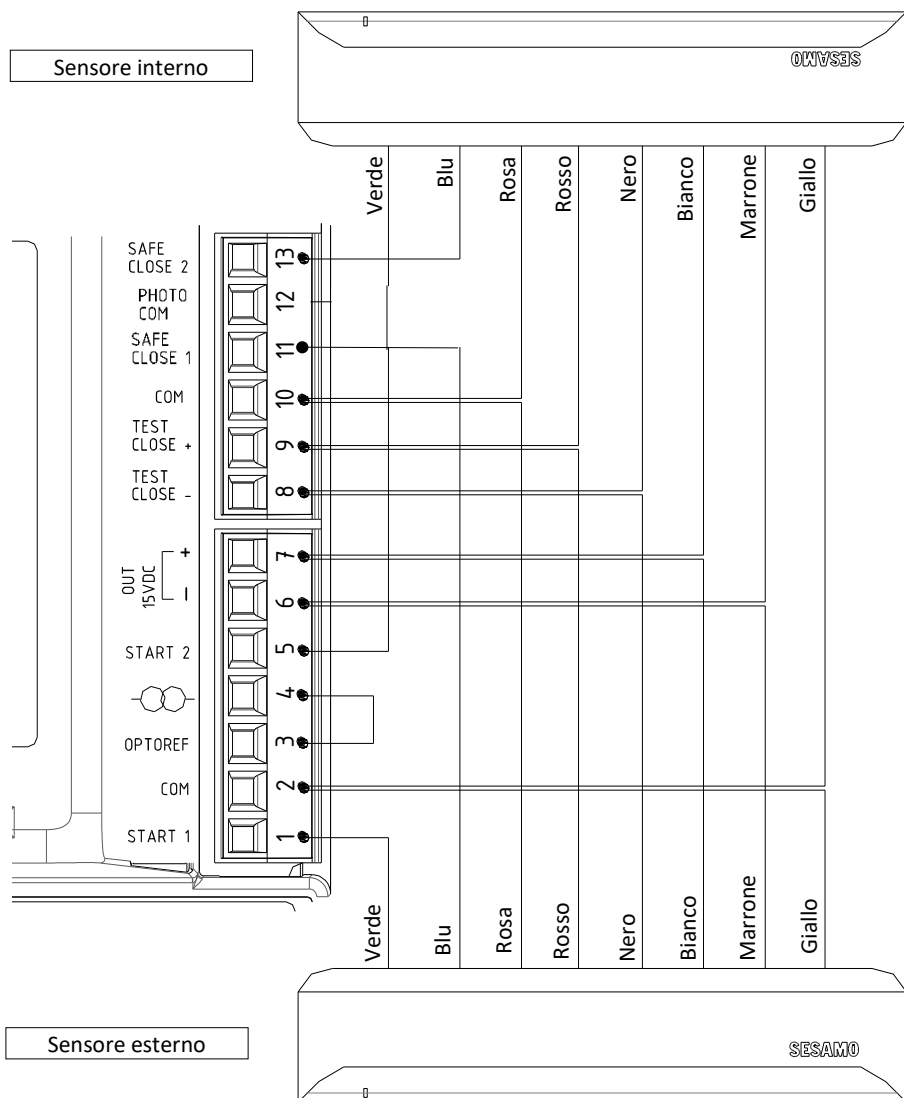
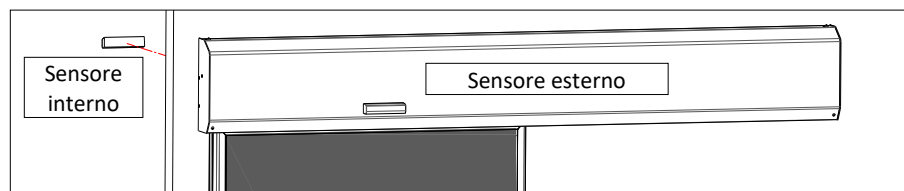
SENSORI AXIS II – NON CONFORME ALLA NORMATIVA EN16005



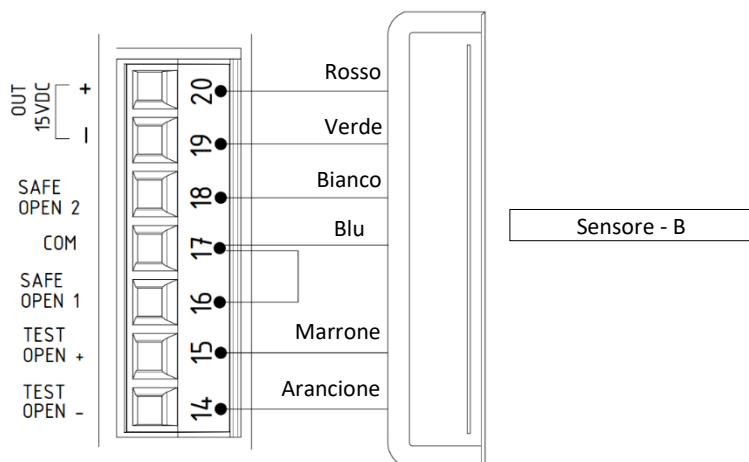
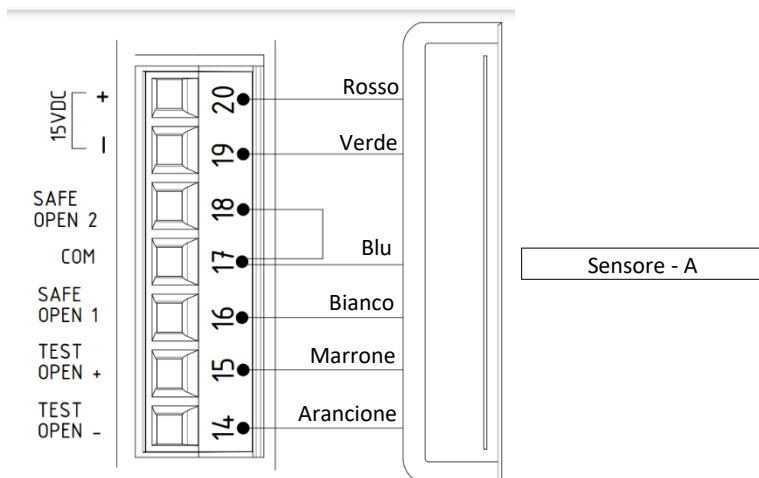
SENSORI VIO DT1 – VIO DT2 – CONFORME ALLA NORMATIVA EN16005



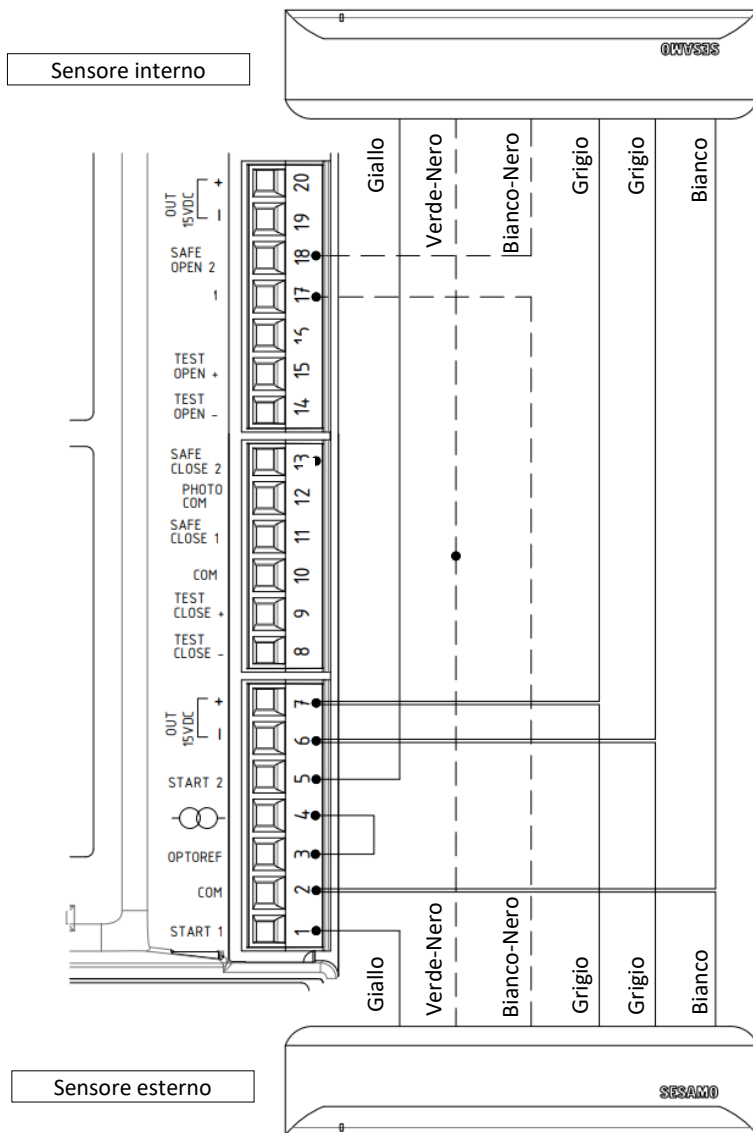
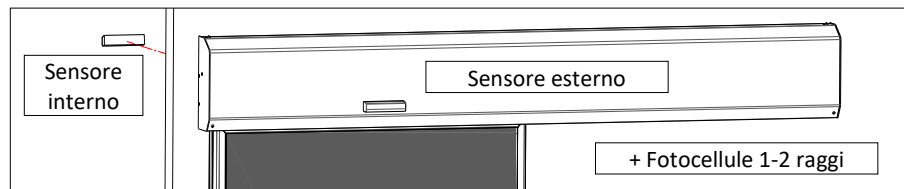
SENSORI AXIS T— CONFORME ALLA NORMATIVA EN16005

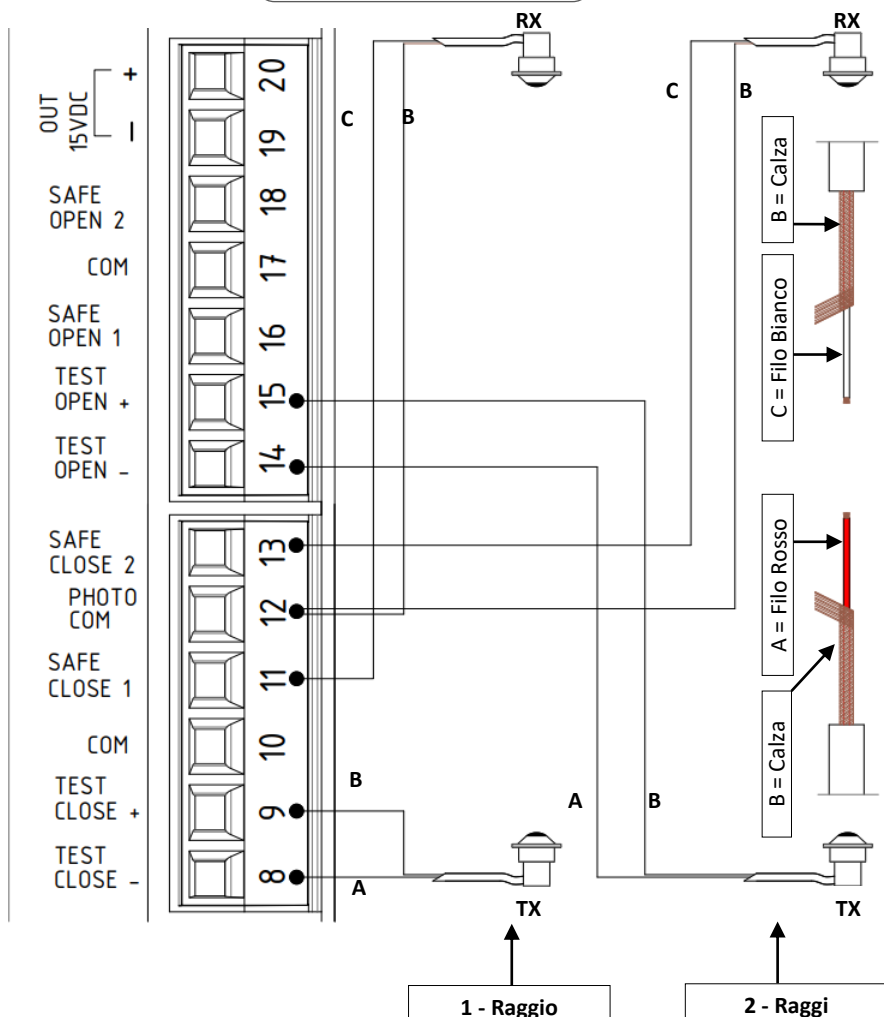


SENSORI PRESENZA T – CONFORME ALLA NORMATIVA EN16005



SENSORI AXIS II CON FOTOCELLULE – NON CONFORME ALLA NORMATIVA EN16005





ATTENZIONE: nel caso di singolo raggio cablare unicamente le fotocellule con indicato 1 - Raggio e lasciare liberi gli altri morsetti.

I parametri andranno configurati nel seguente modo:

- Parametro 34 - 1 Raggio = 1
- Parametro 34 - 2 Raggio = 2

C181230_MAN_DC_EK_I_29_06_21



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