

Central de Comando

Para Automatizadores de Portones

Con sistema de fin de carrera digital o analógico



¡Nota!

Por favor, lea este manual atentamente para que se pueda instalar y utilizar Correctamente el equipo. Todos los datos referidos en este manual son meramente informativos. Todas y cualesquiera alteraciones técnicas en el producto están reservadas, sin aviso previo.

Guía de consulta rápida de los índices de programación

Apretar los dos botones del control remoto:

1 vez: Programación automática de la central (ciclo completo).

2 veces: Programación automática de la central empezando por el ajuste de pausa.

3 veces: Borra todos los controles remotos de la memoria.

4 veces: Configuraciones estándares.

5 veces: Ajuste del torque pulsante (de acuerdo con el peso del portón).

6 veces: Ajuste de la posición del fin de carrera (apertura / cierre).

7 veces: Ajuste del límite del fin de carrera (apertura / cierre).

8 veces: Ajuste del torque pulsante en la memorización (adquisición – apertura / cierre).

9 veces: Juste del tiempo de funcionamiento del freno.

Principales características

1. Sistema de fin de carrera Digital o Analógico.
2. Módulo receptor RF 433,92 MHz.
3. Memoria para hasta 160 controles remotos code learning.
4. Memorización automática del recorrido.
5. Selección del modo Automático o Semiautomático, a través del control remoto.
6. Programación del tiempo de pausa para cierre automático, a través del control remoto (máximo = 4 minutos).
7. Ajuste del embrague electrónica (fuerza), a través del control remoto.
8. Comando para borrar todos los controles remotos a través del control remoto.
9. Comando para configurar la central (estándar), por el control remoto.
10. Interfaz serial RS-485 para automatizadores pivotantes y controle de acceso con PC (Central de Comando serial).

Configuraciones estándar

- Fuerza = Máximo.
- Cierre = Semiautomático.
- Tiempo de Apertura y Cierre: 120 segundos.
- Tiempo de Freno (apertura / cierre): 500 milisegundos.
- Sistema de fin de carrera: Digital.
- Límite de fin de carrera = trayecto / 16.
- Retirada – Fin de recorrido de apertura: 2 pulsos.
- Retirada – Fin de recorrido de cierre: 0 pulso.

- Fuerza del torque pulsante (apertura) = nivel 12.
- Fuerza del torque pulsante (cierre) = nivel 7.
- Fuerza del torque pulsante de adquisición (apertura) = nivel 16.
- Fuerza del torque pulsante de adquisición (cierre) = nivel 10.
- Recorrido: 0.

Para volver las configuraciones estándar:

1. Cierre el jumper PROG. El LED rojo SN queda encendido con baja intensidad.
2. Apriete y suelte, simultáneamente, los dos botones de control remoto (grabado) **dos veces**, pausadamente; el LED parpadea. Aguarde 5 segundos.
3. Tras volver las configuraciones estándar, el LED SN parpadeará 4 veces.
4. Abra el jumper PROG.

Nota: Tras la programación del tópico **Configuraciones estándar** de fábrica, es necesario memorizar nuevamente el recorrido; de lo contrario, la unidad de control no irá funcionar (Sistema de fin de carrera digital).

Observaciones importantes

1. Tras la instalación de la unidad de control en el automatismo, la memorización del recorrido es necesaria para el funcionamiento correcto.
2. Siempre que la central sea activada, o sea, tras una caída de energía o haya el primero comando, el motor va ser encendido (modo de torque pulsante), para apertura por dos segundos y después será reconectado (modo torque pulsante) para cierre, hasta encontrar el stop mecánico de cierre. Tras esto, el funcionamiento será normal.
3. Siempre que sea necesario invertir la rotación de motor (cables negro y rojo), la central deberá ser apagada. Tras el primero comando después de reconectar la central, el procedimiento de funcionamiento será idéntico a la Nota 02 (no es necesario invertir la posición del encoder, pues la central corrige la posición automáticamente). La inversión del sentido de rotación de motor es necesaria para adecuar el funcionamiento de la central a la posición del portón. Caso ese ítem no sea respectado, se puede acarrear funcionamiento inadecuado al automatizar invirtiendo la lógica de funcionamiento para comandos y fotocélula.
4. Si el recorrido hayo sido memorizado o esté próximo del fin de carrera, el motor quedará funcionando en modo de torque pulsante (el motor se queda pulsando, o sea, encendiendo y apagando continuamente).
5. El tiempo de pausa máximo es de cuatro minutos.
6. En equipos que estén con poca fuerza para memorizar el trayecto, debemos abortar el proceso y entrar en la programación para aumentar la fuerza de torque pulsante en la adquisición (apretar **8 veces** los dos botones del control remoto).
7. Para realizar cualquier uno de los pasos de programación, no es necesario que los dos botones del controle estén grabados; con apenas uno de los botones grabados se puede hacer toda la programación de la central.

Grabar controles remotos

Es posible grabar hasta 160 controles remotos code learning.

1. Cierre el jumper PROG. El LED rojo SN queda encendido con baja intensidad.
2. Apriete el botón del control remoto y lo mantenga apretado. El LED verde SN debe quedar parpadeando.
3. Apriete y suelte el botón GRV. Verifique el LED SN:

LED rojo SN parpadea 1 vez: grabó control remoto.

LED rojo SN parpadea 2 veces: control remoto ya grabado y nueva configuración ya actualizada.

LED rojo SN parpadea 3 veces: memoria llena.

4. Suelte el botón del control remoto.

5. Para continuar a grabar otros controles remotos, sigue a partir de paso 2 o 3.

6. Para finalizar, saque el jumper PROG.

Nota: En el modo de usuario (jumper PROG abierto), la central no aceptará el comando de control remoto con ambos los botones laterales presionados simultáneamente o el tercer botón del control remoto, caso él tenga tres botones.

Programación automática de la central (ciclo completo)

1. Cierre el jumper PROG. El led rojo SN queda encendido con baja intensidad.
 2. Presione simultáneamente, una única vez, los dos botones del control remoto (grabado). Enseguida, los suelte (el LED SN parpadea), y aguarde 5 segundos para la central entrar en modo de programación automática.
 3. El portón cerrará y va a parar cuando encontrar el stop mecánico – fin de carrera de cierre, o si ambos los botones del control remoto sean presionados y liberados. Tras 1 segundo, el portón va a abrir, memorizando el recorrido hasta encontrar el stop mecánico FCA (Fin de carrera de apertura) o si ambos los botones del control remoto sean apretados / sueltos. Vea nota 3.
- Nota:** El motor está en modo de torque pulsante.

4. El LED parpadea a cada un segundo (como un reloj), y queda aguardando ser programado el modo automático o semi-automático.

Nota: Se ambos los botones del control remoto sean apretados y sueltos, el ajuste de pausa será cancelado y la central va para el próximo paso, dejando el último ajuste grabado.

Modo Automático:

Tras el portón tener sido abierto, después que el tiempo de pausa sea programado, él cerrará automáticamente.

Para programar, presione y mantenga el botón derecho del control remoto presionado y cuente los segundos por el reloj para temporizar la pausa y, enseguida, suelte el botón.

Modo Semiautomático:

Después que el portón sea abierto, será necesario otro comando para cierre. Para programar, presione y suelte el botón izquierdo del control remoto.

5. El portón entra en ciclo de cierre de apertura y cierre continuamente y aguarda que la fuerza del motor (embrague electrónico) sea programada. Esa fuerza debe ser verificada intentándose agarrar el portón. Para disminuir el aumento de la fuerza ejercida por el motor, se debe proceder de la siguiente forma:

Disminuir fuerza:

Apriete y suelte el botón izquierdo del control remoto y verifique nuevamente la fuerza; caso sea necesario, apriete y suelte el botón izquierdo pausadamente hasta ajustarlo como deseado.

Aumentar fuerza:

Apriete y suelte el botón derecho del control remoto, pausadamente, para aumentar la fuerza.

Nota: En esa fase, el portón no llegará hasta el stop mecánico (apertura / cierre), pero en el punto del recorrido donde haya el cambio de velocidad (de alta para baja) en el proceso de apertura y cierre del portón. Ese punto de transición es programable. Vea el tópico **Ajuste de límite de fin de carrera** (Página 7).

6. Cuando la fuerza deseada sea elegida, apriete los dos botones del control remoto simultáneamente y enseguida los suelte. El motor será apagado y la fuerza elegida será grabada en la memoria.

Nota: En esa fase, caso el jumper PROG sea abierto, el motor será apagado y el ajuste de fuerza no será grabado. El registro anterior será mantenido.

7. Para finalizar la programación automática, abra el jumper PROG.

Nota: La programación automática puede ser finalizada a cualquier momento del ciclo de configuración de la central, solamente abriendo el jumper PROG.

Mientras el proceso de programación, solamente en transmisor grabado en la memoria y que empezó la programación es capaz de interferir / cambiar los parámetros de la central. Para cambiar la programación de la central con otro control remoto grabado, debemos volver a empezar el proceso de programación.

Programación automática de la central (a partir de la pausa)

1. Cierre el jumper PROG. El LED rojo SN queda encendido con baja intensidad.
2. Apriete y suelte, simultáneamente, los dos botones de control remoto (grabado) **dos veces**, pausadamente; el LED SN parpadea. Aguarde 5 segundos para que la central entre en modo de programación automática (Siga a partir del paso 4 del tópico **Programación Automática de la Central**).

Borrar todos los controles remotos de la memoria

1. Cierre el jumper PROG. El LED rojo SN queda encendido con baja intensidad.
2. Apriete y suelte, simultáneamente, los dos botones del control remoto (grabado) **3 veces**, pausadamente. El LED SN parpadea. Aguarde 5 segundos.
3. El LED SN quedará encendido y aguarde la confirmación para exclusión de los controles remotos o cancelación de la operación.

Para cancelar la operación:

Apriete y suelte el botón izquierdo del control remoto. El LED SN se apaga, volviendo a quedarse en baja intensidad.

Para borrar todos los controles remotos:

Apriete y suelte el botón derecho del control remoto; el LED SN parpadea 3 veces, indicando que todos los controles remotos han sido apagados.

4. Saque el jumper PROG.

Ajuste de fuerza del torque pulsante independiente para apertura y cierre

- 1. Cierre el jumper PROG. El LED rojo SN queda encendido con baja intensidad.
- 2. Apriete y suelte, simultáneamente, los dos botones del controle (grabado) 5 veces pausadamente; el LED SN parpadea. Aguarde 5 segundos.
- 3. El LED SN queda apagado y aguarda la programación del ajuste de la fuerza del torque pulsante.
- 4. Para ajustar la fuerza del torque pulsante en el ciclo de cierre, se debe presionar y soltar el botón GRV (LED SN parpadea 1 vez).
- Caso el botón GRV no sea apretado, el ajuste de fuerza del torque pulsante será adoptado para el ciclo de apertura.
- 5. Ajuste la fuerza y verifique el LED SN.

Para disminuir la fuerza del torque pulsante:

Pulse el botón izquierdo del control remoto hasta encontrar el ajuste deseado.

Para aumentar la fuerza del torque pulsante:

Pulse el botón derecho del control remoto hasta encontrar el ajuste deseado.

Para finalizar la programación:

Apriete los botones izquierdo y derecho simultáneamente o abra el jumper PROG.

Esta función posee hasta 23 niveles de ajuste.

Led SN parpadea lentamente 1 vez (por 2 segundos): fuerza en el mínimo.

Led SN parpadea rápidamente: ajuste de la fuerza entre el mínimo y el máximo.

Led SN parpadea lentamente 1 vez (por 2 segundos): fuerza en el máximo.

Ajuste de posición del fin de carrera de apertura / cierre

- 1. Cierre el jumper PROG. El LED rojo SN queda encendido con baja intensidad.
 - 2. Apriete y suelte, simultáneamente, los dos botones del controle (grabado) 6 veces pausadamente; el LED SN parpadea. Aguarde 5 segundos.
 - 3. El LED SN quedará encendido y aguardará la programación da posición de fin de carrera.
 - 4. Para ajustar la posición de fin de carrera de cierre, se debe apretar y soltar el botón GRV (el LED SN parpadea una vez). Si el botón GRV no sea apretado, el ajuste de posición de fin de carrera será de apertura.
 - 5. Ajuste de la posición de fin de carrera:
- Disminuir la posición del fin de carrera en 1 pulso:**
- Pulse el botón izquierdo del control remoto hasta encontrar el ajuste deseado.

Aumentar la posición del fin de carrera en 1 pulso:

Pulse el botón derecho del control remoto hasta encontrar el ajuste deseado.

Para finalizar la programación:

Apriete los botones izquierdo y derecho simultáneamente o abra el jumper PROG.

Ajuste de hasta 21 pulsos.

Ajuste de límite de fin de carrera

El límite de fin de carrera es la distancia que falta para alcanzar el stop mecánico, o sea, la central se queda monitorando la posición del portón continuamente y cuando alcance este límite, el modo de torque pulsante es activado para reducir la velocidad y aproximarse al stop suavemente.

- 1. Cierre el jumper PROG. El LED rojo SN queda encendido con baja intensidad.
- 2. Apriete y suelte simultáneamente los dos botones del controle (grabado) 7 veces pausadamente; el LED SN parpadea. Aguarde 5 segundos.
- 3. El LED SN queda apagado y aguarda la programación del límite de fin de carrera.
- 4. Ajuste el límite y verifique el LED SN.

Para disminuir la distancia del fin de carrera:

Pulse el botón izquierdo del control remoto hasta encontrar el ajuste deseado.

Para aumentar la distancia del fin de carrera:

Pulse el botón derecho del control remoto hasta encontrar el ajuste deseado.

Para finalizar la programación:

Apriete los botones izquierdo y derecho simultáneamente o abra el jumper PROG.

Esta función posee hasta 5 niveles de ajuste:

LED SN parpadea lentamente 1 vez (por 2 segundos): límite en el mínimo.

LED SN parpadea rápidamente: ajuste del límite entre el mínimo y el máximo.

LED SN parpadea lentamente 1 vez (por 2 segundos): límite en el máximo.

Índice de ajuste del divisor: 04, 08, 16, 32 y 64. Ejemplo:

Recorrido memorizado por la central = 1000 pulsos. Límite del fin de carrera elegido = divisor 04.

Cálculo = 1000 pulsos /04 = 250 pulsos restantes.

Entonces, cuando faltar 250 pulsos para el portón alcanzar el stop mecánico, la central va a reducir la velocidad en torque pulsante para el portón cerrar suavemente en el stop. Cuanto mayor el divisor, menor será la distancia para reducción de la velocidad.

Ajuste de fuerza del torque pulsante independiente para apertura y cierre en la adquisición del recorrido

Este tipo de ajuste es idéntico al tópico Ajuste de Fuerza del Torque

Pulsante Independiente para Apertura y Cierre, pero es válido

solamente para la adquisición del recorrido (Apriete los dos botones del control remoto 8 veces).

Tiempo de accionamiento del freno independiente para apertura y cierre

Este tipo de ajuste permite apagar o temporizar el freno electrónico.

- 1. Cierre el jumper PROG. El LED rojo SN queda encendido con baja intensidad.
- 2. Apriete y suelte simultáneamente los dos botones del controle (grabado) 9 veces pausadamente; el LED SN parpadea. Aguarde 5 segundos.
- 3. El LED SN queda apagado y aguarda la programación da posición de fin de carrera.
- 4. Para seleccionar el ajuste del freno en el cierre, se debe apretar y soltar el botón GRV (el LED SN parpadea una vez). Caso el botón GRV no sea apretado, el ajuste del freno será de apertura.
- 5. Ajuste del freno:

Para disminuir el tiempo del freno (LED SN parpadea rápidamente) o apagar (LED SN parpadea lentamente):

Pulse el botón izquierdo del control remoto hasta encontrar el ajuste deseado.

Para aumentar el tiempo del freno (LED SN parpadea rápidamente):

Pulse el botón derecho del control remoto hasta encontrar el ajuste deseado.

Para finalizar la programación:

Apriete los botones izquierdo y derecho simultáneamente o abra el jumper PROG.

Ajuste de hasta 11 pulsos.

Seleccionando sistema de fin de carrera digital o analógico

Si el portón esté en movimiento de apertura / cierre o temporizando para cierre automático (Pausa), esta función será cancelada.

- 1. El portón debe estar parado, sin estar aguardando el tiempo de pausa.
- 2. Mantenga el jumper PROG abierto.
- 3. Seleccione la opción de tipo de fin de carrera por el jumper FC:

FC abierto: analógico

FC cerrado: digital

- 4. Apriete e suelte el botón GRV. El LED SN parpadea 2 veces (opción seleccionada grabada).
- 5. Tras apretar y soltar el botón GRV, será necesario memorizar automáticamente el recorrido (adquisición). De lo contrario, la central no funcionará (Fin de carrera digital) o tiempo de apertura / cierre (A/F) será de 120 segundos (analógico).

Termino de garantía

MOTOPPAR - Industria y Comercio de Automatismos Ltd., ubicada en la Av. Dr. Labieno da Costa Machado, número 3526, Distrito Industrial, Garça/SP, Código Postal 17.400-000, CNPJ 52.605.821/0001-55, Inscripción Estadual 315.011.558.113 garantiza este aparato contra defectos de proyecto, fabricación y montaje que lo torne impropio o inadecuado al consumo a que se destina por el plazo legal de 90 (noventa) días desde la fecha de la adquisición. Para tornar la garantía viable y exigible, las orientaciones de instalación deben ser seguidas. Si hay exigencia legal, una persona habilitada y con capacitación técnica debe ser contratada para instalar el equipo, con recogimiento del comprobante de Responsabilidad Técnica. En caso de defecto, durante el período de garantía, la responsabilidad del fabricante se queda restringida a lo arreglo o sustitución del aparato de fabricación de MOTOPPAR, no incluyendo los costes de retirada y reinstalación, así como el transporte hasta la sede del fabricante. Por consecuencia de la credibilidad y de la confianza depositada en los productos MOTOPPAR, acrecemos al plazo arriba más 275 días, alcanzando el total de 1 (un) año, igualmente contados de la fecha de adquisición a ser comprobada por el consumidor a través del comprobante de compra. En el tiempo adicional de 275 días, solamente las visitas y los transportes para eventuales conciertos serán cobrados. En las localidades donde no hagan servicios autorizados, los gastos de transportes del aparato y/o personal técnico son responsabilidad del propietario consumidor. La sustitución o arreglo del equipo no prorroga el plazo de garantía. Esta garantía perderá sus efectos si el producto:

- Sufrir daños provocados por accidentes o agentes de naturaleza, tales como rayos, inundaciones, desmoronamientos, fuego etc.
- Sea instalado en red eléctrica impropia o mismo en desacuerdo con cualquiera de las instrucciones de instalación expuestas en el manual;
- Sea atingido por descarga eléctrica que afecten su funcionamiento;
- No sea empleado al fin que se destina;
- No sea utilizado en condiciones normales, o damnificados por vandalismo;
- Sufrir daños provocados por accesorios o equipos acoplados al producto, u otros equipos periféricos de otras empresas que tornen el equipo inoperante.
- Interrupción de uso, que torne el equipo obsoleto o desactualizado acarreando problemas de funcionamiento;
- Desatención de la fecha de validez y manutención de las baterías.

Recomendaciones:

Recomendamos la instalación por servicio técnico autorizado.

La instalación por otro implicará en exclusión de la garantía en decurso de defectos causados por instalación inadecuada.

Solamente técnico autorizado MOTOPPAR está habilitado a abrir el equipo, remover o sustituir piezas o componentes, bien como reparar los defectos cubiertos por la garantía, siendo que, la falta de observación de este y cualquier utilización de piezas no originales constatadas en el uso, acarreará la renuncia de este término por parte del consumidor.

Si hay corte en el suministro de energía eléctrica o cualquier motivo que interrumpa esos servicios, y que eventualmente afecten el buen y práctico funcionamiento de los equipos, eso eximirá el fabricante de cualquier responsabilidad; así, recomendamos especial atención cuanto al suministro de esos servicios.

Recomendamos todavía una manutención periódica (cada 30 días), con visita del técnico que ha promovido la instalación.

Caso el producto presente defecto busque el Servicio Técnico Autorizado.

Comprador: _____
Dirección: _____
Ciudad: _____
Barrio: _____ Código Postal: _____
Revendedor: _____ Teléfono: _____
Fecha de venta: _____ Identificación del producto: _

Diagrama de conexión

