

## Automazioni per cancelli scorrevoli

FA01775M04



**BX704AGS**  
**BX704ALS**

**BX708AGS**

**BX708RGS**

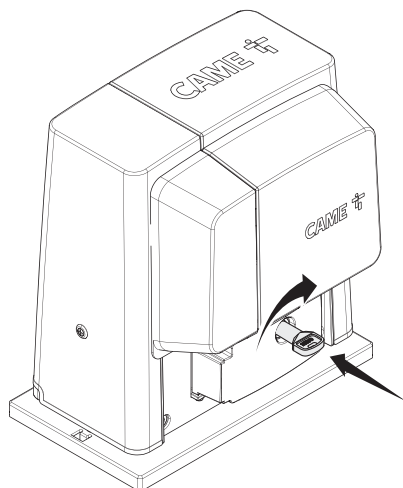
**BX708ALS**

MANUALE DI INSTALLAZIONE

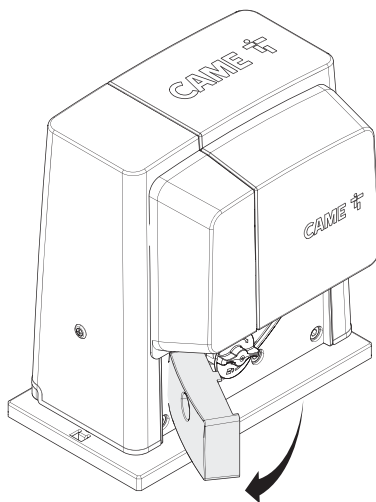
IT	Italiano
EN	English
FR	Français
RU	Русский



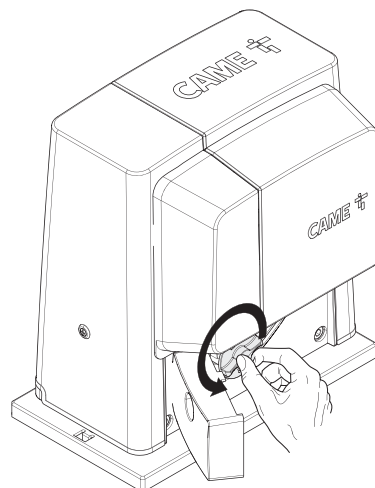
1



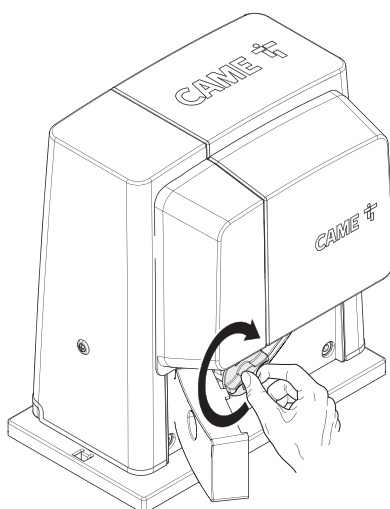
2



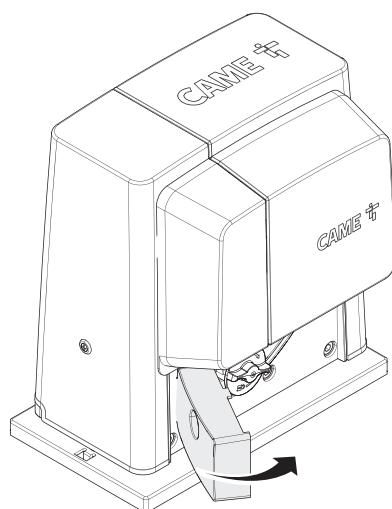
3



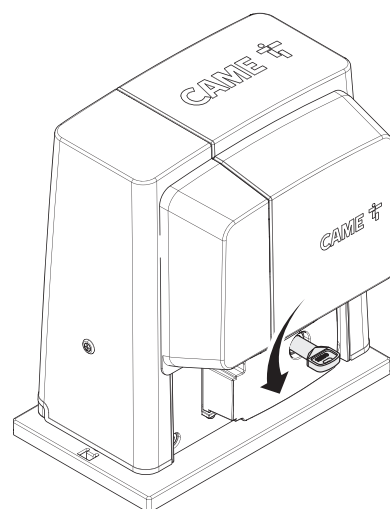
1



2

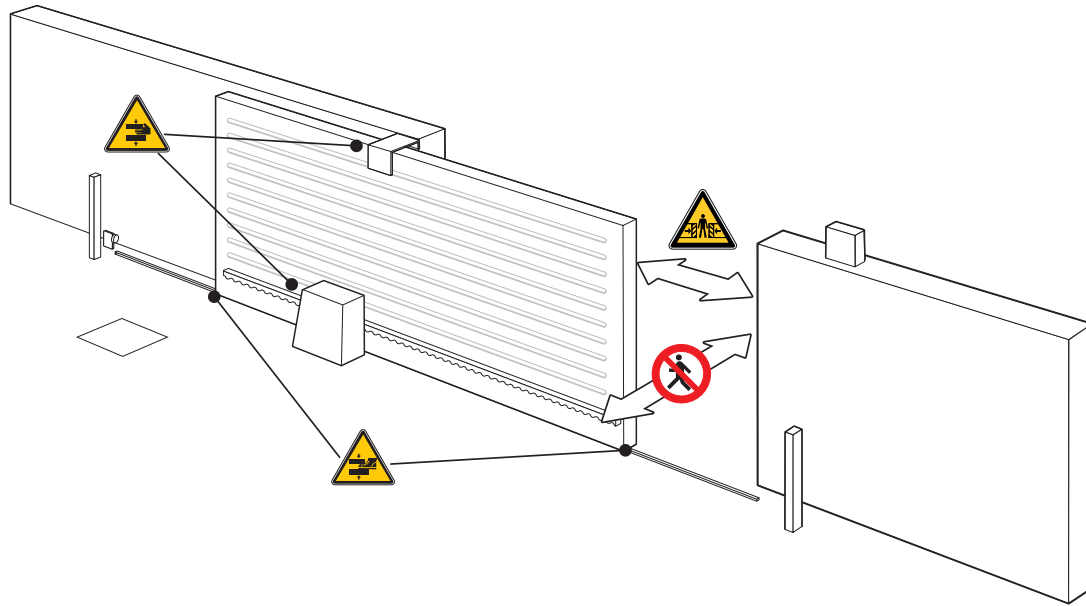


3



**⚠️ *Importanti istruzioni di sicurezza.*****⚠️ *Seguire tutte le istruzioni, in quanto un'installazione non corretta può portare a lesioni gravi.*****⚠️ *Prima di procedere, leggere anche le avvertenze generali per l'utilizzatore.***

Il prodotto deve essere destinato solo all'uso per il quale è stato espressamente studiato e ogni altro uso è da considerarsi pericoloso. • Il produttore non può essere considerato responsabile per eventuali danni causati da usi impropri, erronei ed irragionevoli. • Il prodotto oggetto di questo manuale è definito ai sensi della Direttiva Macchine 2006/42/CE come una quasi-macchina. • La quasi-macchina è un insieme che costituisce quasi una macchina, ma che, da solo, non è in grado di garantire un'applicazione ben determinata. • Le quasi-macchine sono unicamente destinate ad essere incorporate o assemblate ad altre macchine o ad altre quasi-macchine o apparecchi per costituire una macchina disciplinata dalla Direttiva Macchine 2006/42/CE. • L'installazione finale deve essere conforme alla Direttiva Macchine 2006/42/CE e agli standard europei di riferimento vigenti. • Il produttore declina ogni responsabilità per l'impiego di prodotti non originali; questo implica anche la decadenza della garanzia. • Tutte le operazioni indicate in questo manuale devono essere effettuate esclusivamente da personale esperto e qualificato e nel pieno rispetto delle normative vigenti. • La predisposizione dei cavi, la posa in opera, il collegamento e il collaudo si devono eseguire osservando la regola dell'arte, in ottemperanza alle norme e leggi vigenti. • Durante tutte le fasi dell'installazione assicurarsi di operare fuori tensione. • Verificare che il range di temperature indicato sia adatto al luogo di installazione. • Non installare in luoghi posti in salita o discesa (ovvero che non siano in piano). • Non montare l'automazione su elementi che potrebbero piegarsi. Se necessario, aggiungere adeguati rinforzi ai punti di fissaggio. • Assicurarsi che, nel luogo previsto per l'installazione, il prodotto non venga bagnato da getti d'acqua diretti (irrigatori, idropulitrici, ecc.). • Prevedere nella rete di alimentazione e conformemente alle regole di installazione, un adeguato dispositivo di disconnessione onnipolare, che consenta la disconnessione completa nelle condizioni della categoria di sovratensione III. • Delimitare adeguatamente l'intero sito per evitare l'accesso da parte di persone non autorizzate, in particolare minori e bambini. • Nel caso di movimentazione manuale prevedere una persona per ogni 20 kg da sollevare; nel caso di movimentazione non manuale utilizzare opportuni mezzi per il sollevamento in sicurezza. • Si raccomanda di utilizzare adeguate protezioni per evitare possibili pericoli meccanici dovuti alla presenza di persone nel raggio d'azione dell'automazione. • I cavi elettrici devono passare attraverso apposite tubazioni, canaline e passacavi al fine di garantire un'adeguata protezione contro il danneggiamento meccanico. • I cavi elettrici non devono entrare in contatto con parti che possono riscaldarsi durante l'uso (per esempio: motore e trasformatore). • Prima di procedere con l'installazione, verificare che la parte guidata sia in buone condizioni meccaniche, e che si apra e si chiuda correttamente. • Il prodotto non può essere utilizzato per automatizzare una parte guidata comprensiva di porta pedonale, a meno che l'azionamento non sia attivabile solo con la porta pedonale in posizione di sicurezza. • Assicurarsi che sia evitato l'intrappolamento tra la parte guidata e le parti fisse circostanti a seguito del movimento della parte guidata stessa. • Prevedere un'ulteriore protezione per evitare lo schiacciamento delle dita fra pignone e cremagliera. • Tutti i comandi fissi devono essere chiaramente visibili dopo l'installazione, in una posizione tale che la parte guidata sia visibile in maniera diretta, tuttavia lontani dalle parti in movimento. Nel caso di comando ad azione mantenuta, questo deve essere installato ad un'altezza minima di 1,5 m da terra e non deve essere accessibile al pubblico. • Se non già presente, applicare un'etichetta permanente che descriva come usare il meccanismo di sblocco manuale vicino al relativo elemento di azionamento. • Assicurarsi che l'automazione sia stata regolata adeguatamente e che i dispositivi di sicurezza e protezione, così come lo sblocco manuale, funzionino correttamente. • Prima della consegna all'utente, verificare la conformità dell'impianto alle norme armonizzate ed ai requisiti essenziali nella Direttiva Macchine 2006/42/CE. • Eventuali rischi residui devono essere segnalati mediante opportuni pittogrammi posizionati bene in vista e devono essere spiegati all'utilizzatore finale. • Posizionare bene in vista la targa identificativa della macchina al completamento dell'installazione. • Se il cavo di alimentazione è danneggiato, deve essere sostituito dal produttore o dal servizio di assistenza tecnica autorizzato, o comunque da personale debitamente qualificato, per evitare ogni rischio. • Conservare questo manuale all'interno del fascicolo tecnico congiuntamente ai manuali degli altri dispositivi utilizzati per la realizzazione dell'impianto di automazione. • Si raccomanda di consegnare all'utente finale tutti i manuali d'uso relativi ai prodotti che compongono la macchina finale.



Divieto di transito durante la manovra.



Pericolo di intrappolamento.



Pericolo di intrappolamento mani.



Pericolo di intrappolamento piedi.

## DISMISSIONE E SMALTIMENTO

CAME S.p.A. implementa all'interno dei propri stabilimenti un Sistema di Gestione Ambientale certificato e conforme alla norma UNI EN ISO 14001 a garanzia del rispetto e della tutela dell'ambiente. Vi chiediamo di continuare l'opera di tutela dell'ambiente, che CAME considera uno dei fondamenti di sviluppo delle proprie strategie operative e di mercato, semplicemente osservando brevi indicazioni in materia di smaltimento:

### SMALTIMENTO DELL'IMBALLO

I componenti dell'imballo (cartone, plastiche, etc.) sono assimilabili ai rifiuti solidi urbani e possono essere smaltiti senza alcuna difficoltà, semplicemente effettuando la raccolta differenziata per il riciclaggio.

Prima di procedere è sempre opportuno verificare le normative specifiche vigenti nel luogo d'installazione.

**NON DISPERDERE NELL'AMBIENTE!**

### SMALTIMENTO DEL PRODOTTO

I nostri prodotti sono realizzati con materiali diversi. La maggior parte di essi (alluminio, plastica, ferro, cavi elettrici) è assimilabile ai rifiuti solidi urbani. Possono essere riciclati attraverso la raccolta e lo smaltimento differenziato nei centri autorizzati.

Altri componenti (schede elettroniche, batterie dei trasmettitori, etc.) possono invece contenere sostanze inquinanti.





Vanno quindi rimossi e consegnati a ditte autorizzate al recupero e allo smaltimento degli stessi.

Prima di procedere è sempre opportuno verificare le normative specifiche vigenti nel luogo di smaltimento.

**NON DISPERDERE NELL'AMBIENTE!**

### Legenda

---

-  Questo simbolo indica parti da leggere con attenzione.
-  Questo simbolo indica parti riguardanti la sicurezza.
-  Questo simbolo indica cosa comunicare all'utente.
-  Le misure, se non diversamente indicato, sono in millimetri.

### Descrizione

---

#### 801MS-0020

BX704AGS - Automazione con motore a 230 V, completa di scheda elettronica con display di programmazione, decodifica radio incorporata, gestione del movimento e rilevazione degli ostacoli con finecorsa meccanici per cancelli scorrevoli fino a 400 kg e 14 m di lunghezza. Cover grigio RAL7024.

#### 801MS-0030

BX708AGS - Automazione con motore a 230 V, completa di scheda elettronica con display di programmazione, decodifica radio incorporata, gestione del movimento e rilevazione degli ostacoli con finecorsa meccanici per cancelli scorrevoli fino a 800 kg e 14 m di lunghezza. Cover grigio RAL7024.

#### 801MS-0021

BX704ALS - Automazione completa di scheda elettronica con display di programmazione, decodifica radio incorporata, dispositivo per il controllo del movimento e rilevazione dell'ostacolo e finecorsa meccanici per cancelli scorrevoli fino a 400 kg e di lunghezza max. 14 m.

#### 801MS-0031

BX708ALS - Automazione completa di scheda elettronica con display di programmazione, decodifica radio incorporata, dispositivo per il controllo del movimento e rilevazione dell'ostacolo e finecorsa meccanici per cancelli scorrevoli fino a 800 kg e 14 m di lunghezza.

#### 801MS-0060

BX708RGS - Automazione completa di scheda elettronica con display di programmazione, decodifica radio incorporata, dispositivo per il controllo del movimento e rilevazione dell'ostacolo e finecorsa meccanici per cancelli scorrevoli fino a 800 kg e 14 m di lunghezza.

### Destinazione d'uso

---

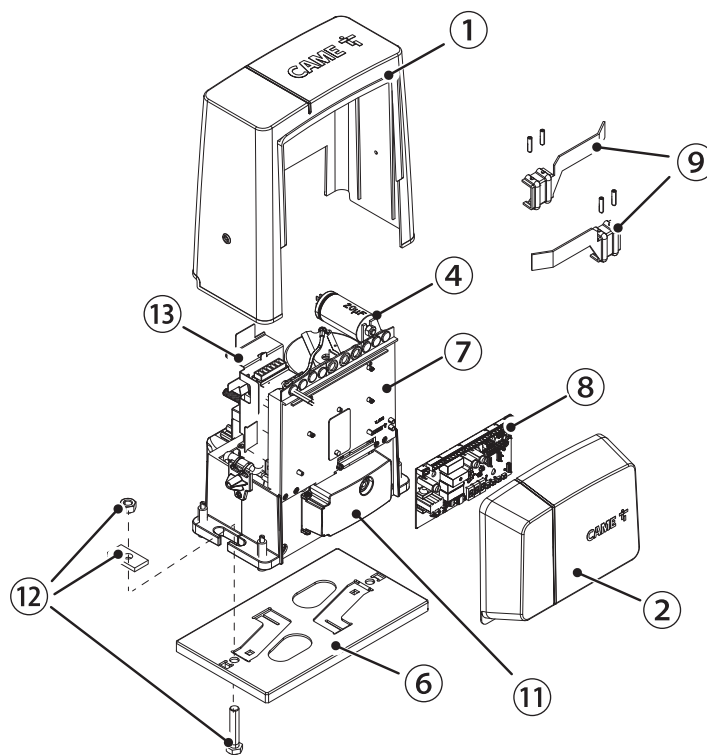
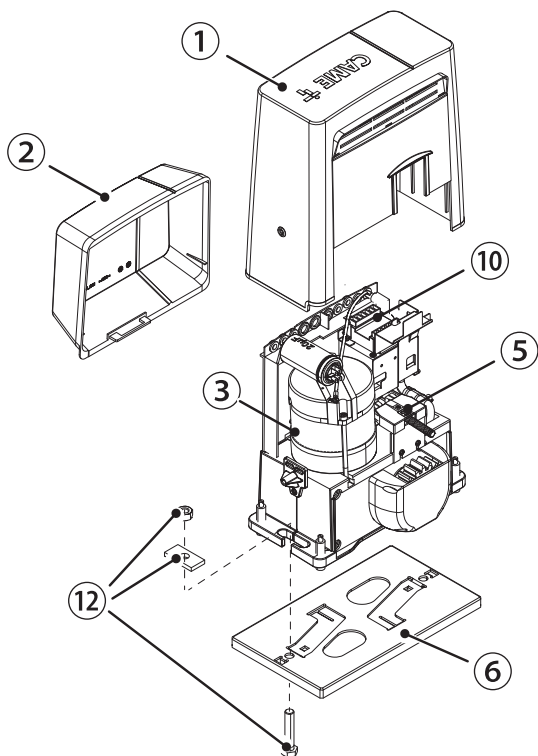
Soluzione per cancelli scorrevoli residenziali

 Ogni installazione e uso difformi da quanto indicato nel seguente manuale sono da considerarsi vietate.

## Descrizione delle parti

### Automazione

- ❶ Coperchio
- ❷ Coperchio frontale
- ❸ Motoriduttore
- ❹ Condensatore
- ❺ Finecorsa meccanico
- ❻ Piastra di fissaggio
- ❼ Supporto per scheda elettronica
- ❽ Scheda elettronica
- ❾ Alette di finecorsa
- ❿ Trasformatore
- ⓫ Sportello di sblocco
- ⓬ Minuteria di fissaggio
- ⓭ Staffe di montaggio per alloggiamento accessori (opzionale)



## Scheda elettronica

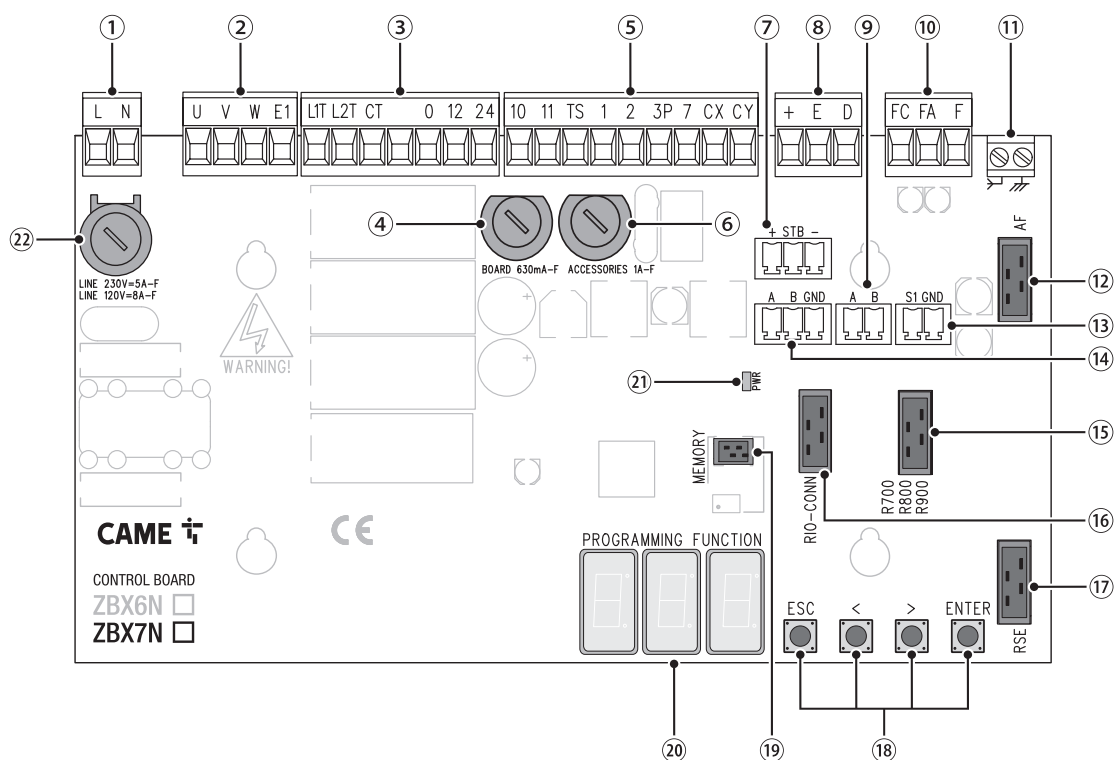
Le funzioni sui contatti di ingresso e di uscita le regolazioni dei tempi e la gestione degli utenti sono impostate e visualizzate sul display.

Tutte le connessioni sono protette da fusibili rapidi.

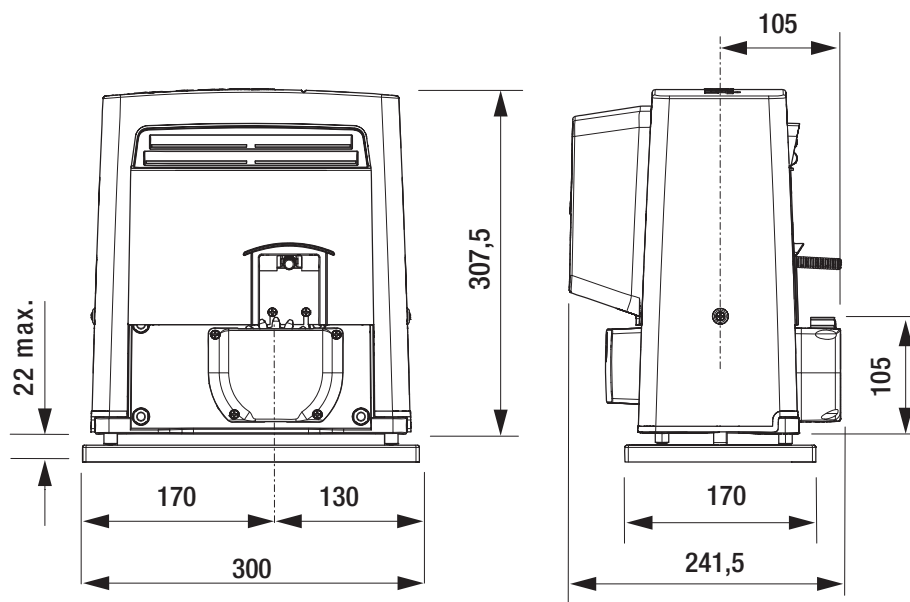
Per un funzionamento corretto, prima di inserire una qualsiasi scheda a innesto, è **OBBLIGATORIO TOGLIERE LA TENSIONE DI LINEA** e, se presenti, scollegare le batterie.

Prima di intervenire sul quadro di comando, togliere la tensione di linea e, se presenti, scollegare le batterie.

- |   |   |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>1 Morsettiera per l'alimentazione</li> <li>2 Morsettiera per il collegamento del motoriduttore</li> <li>3 Morsettiera per il collegamento del trasformatore</li> <li>4 Fusibile per la scheda elettronica</li> <li>5 Morsettiera per il collegamento dei dispositivi di comando e di sicurezza</li> <li>6 Fusibile per gli accessori</li> <li>7 Morsettiera per il collegamento del modulo RGP1</li> <li>8 Morsettiera per il collegamento dell'Encoder</li> <li>9 Morsettiera per il collegamento del selettore a tastiera</li> <li>10 Morsettiera per il collegamento dei fincorsa</li> <li>11 Morsettiera per il collegamento dell'antenna</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>12 Connettore per scheda radiofrequenza a innesto (AF)</li> <li>13 Morsettiera per il collegamento del selettore transponder</li> <li>14 Morsettiera per il collegamento della funzione abbinata o CRP</li> <li>15 Connettore per scheda di decodifica R700 o R800</li> <li>16 Connettore per modulo RIOCN8WS</li> <li>17 Connettore per scheda RSE</li> <li>18 Tasti per la programmazione</li> <li>19 Connettore per scheda Memory Roll</li> <li>20 Display</li> <li>21 LED di segnalazione tensione presente</li> <li>22 Fusibile di linea</li> </ul> |
|---|---|



## Dimensioni



## Limiti di impiego

MODELLI	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Modulo del pignone	4	4	4	4	4
Lunghezza massima anta (m)	14	14	14	14	14
Peso massimo anta (kg)	400	800	400	800	800

## Dati tecnici

MODELLI	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Alimentazione (V - 50/60 Hz)	230 AC	230 AC	230 AC	230 AC	120 AC
Alimentazione motore (V)	230 AC	230 AC	230 AC	230 AC	120 AC
Consumo in stand-by (W)	5	5	5	5	5
Consumo in stand-by con il modulo RGP1 (W)	0,8	0,8	0,8	0,8	0,8
Potenza (W)	320	520	320	520	530
Condensatore (µF)	12	20	12	20	80
Corrente assorbita (A)	1,5	2,5	1,5	2,5	4,5
Colore	RAL 7024	RAL 7024	RAL 7040	RAL 7040	RAL 7024
Temperatura d'esercizio (°C)	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55
Spinta (N)	600	800	600	800	800
Velocità massima di manovra (m/min)	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5
Cicli/ora	17	17	17	17	17
Cicli consecutivi	6	6	6	6	6
Intermittenza/lavoro (%)	30	30	30	30	30
Termo-protezione motore (°C)	150	150	150	150	150
Livello di pressione acustica (dB A)	≤70	≤70	≤70	≤70	≤70
Grado di protezione (IP)	44	44	44	44	44
Classe di isolamento	I	I	I	I	I
Peso (kg)	15	15	15	15	15

## Tabella dei fusibili

MODELLI	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Fusibile di linea	5 A-F	5 A-F	5 A-F	5 A-F	8 A-F
Fusibile scheda	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F
Fusibile accessori	1 A-F	1 A-F	1 A-F	1 A-F	1 A-F



## Cicli di lavoro

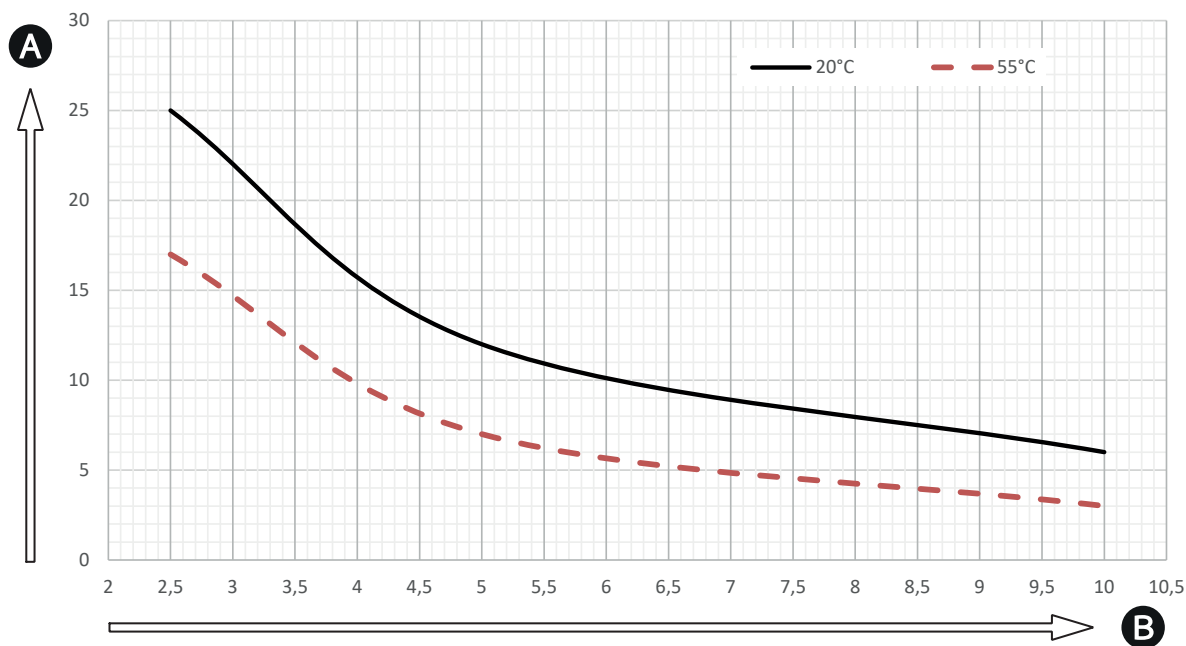
Il calcolo dei cicli di lavoro si riferisce a un cancello con lunghezza standard di riferimento della parte scorrevole, installato a regola d'arte, privo di conflitti meccanici e/o attriti accidentali, misurati a temperatura ambiente di 20° C, come definito dalla Norma EN 60335-2-103.

MODELLI	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Cicli/ora (n°)	17	17	17	17	17
Cicli consecutivi (n°)	6	6	6	6	6
Lunghezza standard di riferimento della parte scorrevole (m)	4	4	4	4	4

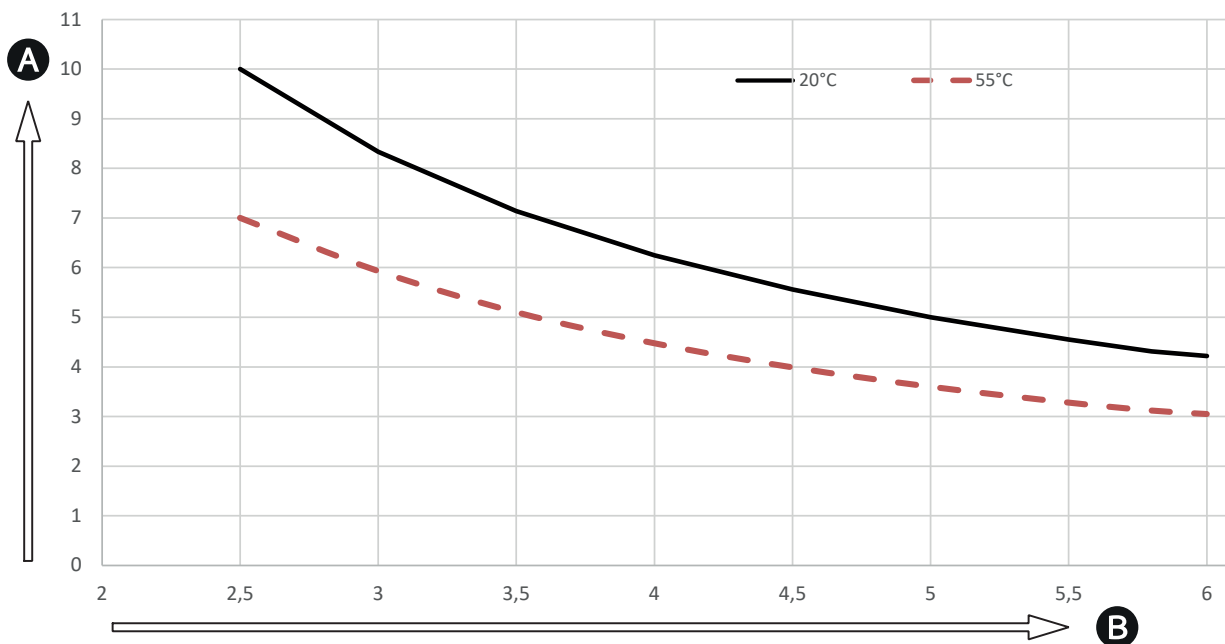
Per cancelli con una parte scorrevole di lunghezza diversa da quella standard di riferimento utilizzare i grafici.

### Grafico cicli/ora

- A** Numero di cicli
- B** Lunghezza del cancello




### Grafico cicli consecutivi




## Tipi di cavi e spessori minimi


Lunghezza del cavo (m)	fino a 20	da 20 a 30
Alimentazione 230 V AC	3G x 1,5 mm <sup>2</sup>	3G x 2,5 mm <sup>2</sup>
Lampeggiatore 230 V AC	2 x 1,5 mm <sup>2</sup>	2 x 1,5 mm <sup>2</sup>
Fotocellule TX	2 x 0,5 mm <sup>2</sup>	2 x 0,5 mm <sup>2</sup>
Fotocellule RX	4 x 0,5 mm <sup>2</sup>	4 x 0,5 mm <sup>2</sup>
Dispositivi di comando	*n° x 0,5 mm <sup>2</sup>	*n° x 0,5 mm <sup>2</sup>


\*n° = vedi istruzioni di montaggio del prodotto - Attenzione: la sezione del cavo è indicativa perché varia in funzione della potenza del motore e della lunghezza del cavo.

 Con alimentazione a 230 V e utilizzo in ambiente esterno, utilizzare cavi tipo H05RN-F conformi alla 60245 IEC 57 (IEC); in ambiente interno invece, utilizzare cavi tipo H05VV-F conformi alla 60227 IEC 53 (IEC). Per alimentazioni fino a 48 V, si possono utilizzare cavi tipo FROR 20-22 II conformi alla EN 50267-2-1 (CEI).

 Per il collegamento dell'antenna, utilizzare cavo tipo RG58 (consigliato fino a 5 m).

 Per il collegamento abbinato e CRP, utilizzare cavo tipo UTP CAT5 (fino a 1000 m).

 Qualora i cavi abbiano lunghezza diversa rispetto a quanto previsto in tabella, si determini la sezione dei cavi sulla base dell'effettivo assorbimento dei dispositivi collegati e secondo le prescrizioni indicate dalla normativa CEI EN 60204-1.

 Per i collegamenti che prevedano più carichi sulla stessa linea (sequenziali), il dimensionamento a tabella deve essere riconsiderato sulla base degli assorbimenti e delle distanze effettive. Per i collegamenti di prodotti non contemplati in questo manuale fa fede la documentazione allegata ai prodotti stessi.

## INSTALLAZIONE

Le seguenti illustrazioni sono solo esempi in quanto lo spazio per il fissaggio dell'automazione e degli accessori varia a seconda della zona di installazione. Spetta all'installatore scegliere la soluzione più adatta.

I disegni si riferiscono all'automazione installata a sinistra.

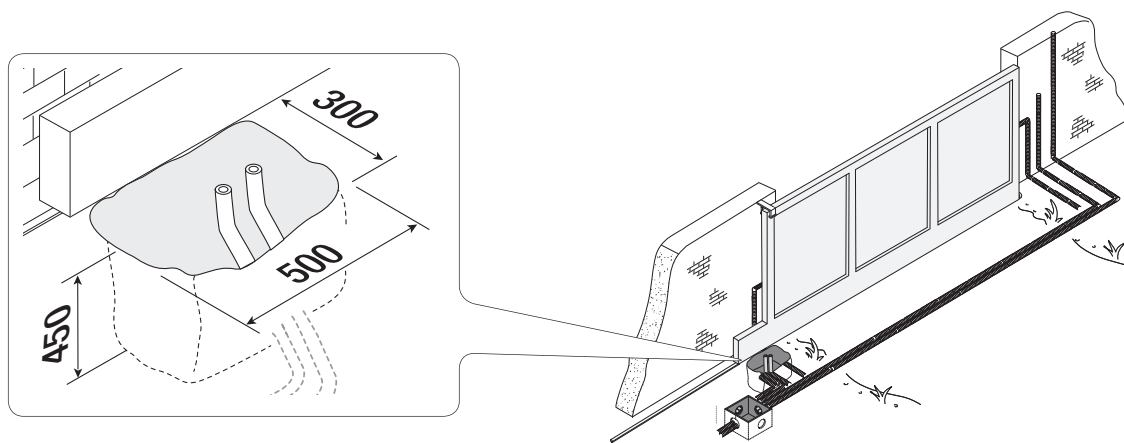
### Operazioni preliminari

Fare lo scavo per la cassa matta.

Preparare i tubi corrugati necessari per i collegamenti provenienti dal pozzetto di derivazione.

Per il collegamento del motoriduttore e degli accessori, si consigliano tubi corrugati  $\varnothing$  40 mm.

Il numero di tubi dipende dal tipo di impianto e dagli accessori previsti.



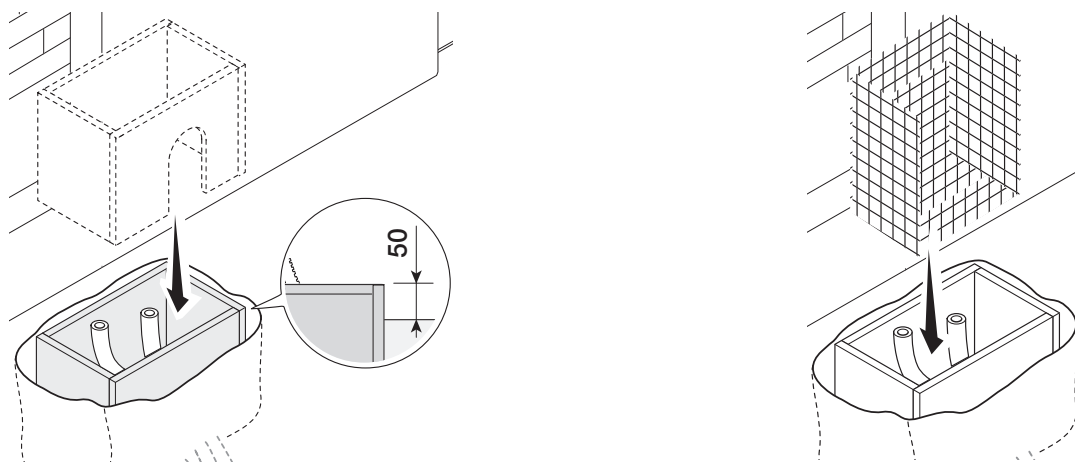
### Posa della piastra di fissaggio

Preparare una cassa matta di dimensioni maggiori alla piastra di fissaggio.

Inserire la cassa matta nello scavo.

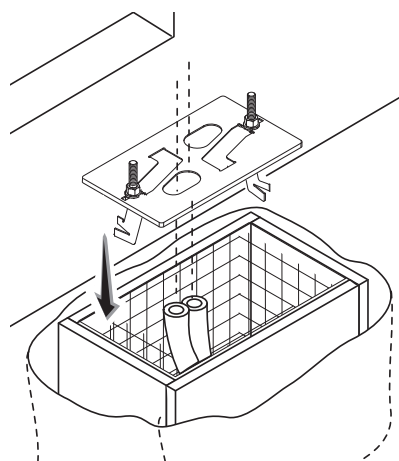
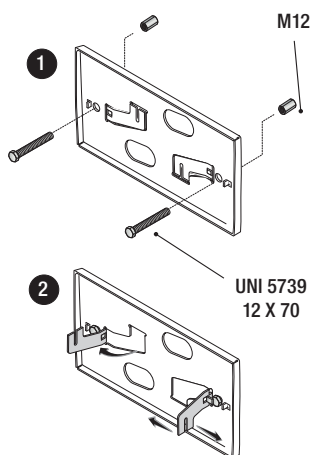
La cassa matta deve sporgere di 50 mm dal livello del suolo.

Inserire una griglia di ferro nella cassa matta per armare il cemento.



Inserire le viti fornite nella piastra di fissaggio.  
 Bloccare le viti con i dadi forniti.  
 Estrarre le zanche preformate, utilizzando un cacciavite.  
 Inserire la piastra di fissaggio nella griglia di ferro.

 I tubi devono passare attraverso i fori predisposti.



Posizionare la piastra di fissaggio rispettando le misure riportate sul disegno.

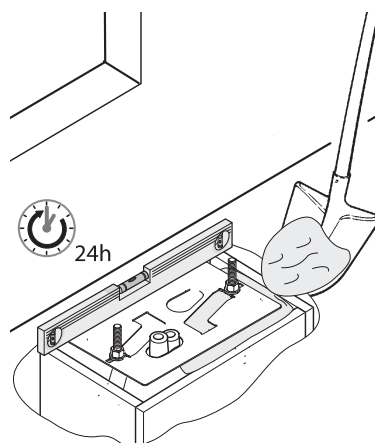
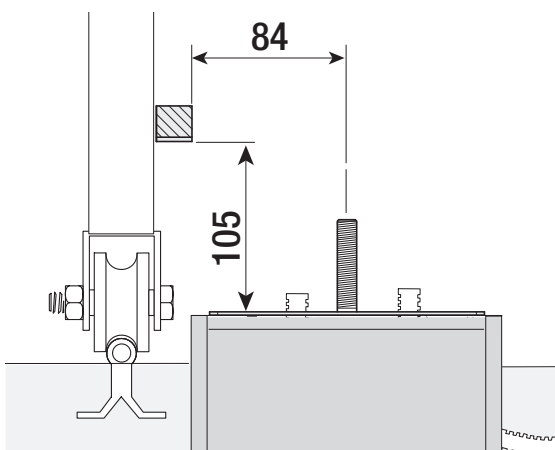
 Se il cancello non ha la cremagliera, procedere con l'installazione.

 Vedere il paragrafo FISSAGGIO DELLA CREMAGLIERA.

Riempire la cassa matra di cemento.

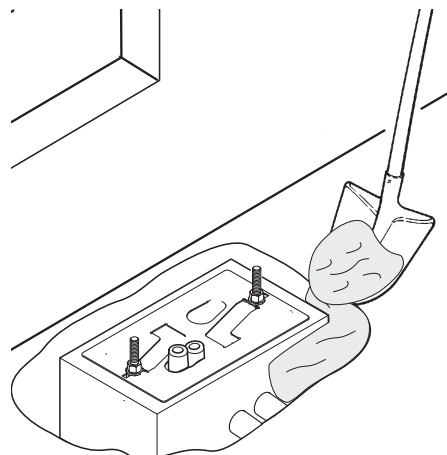
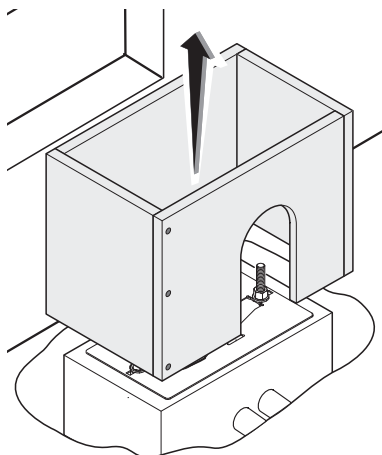
 La piastra deve essere perfettamente in bolla e con il filetto delle viti completamente in superficie.

Attendere che il cemento solidifichi per almeno 24 ore.

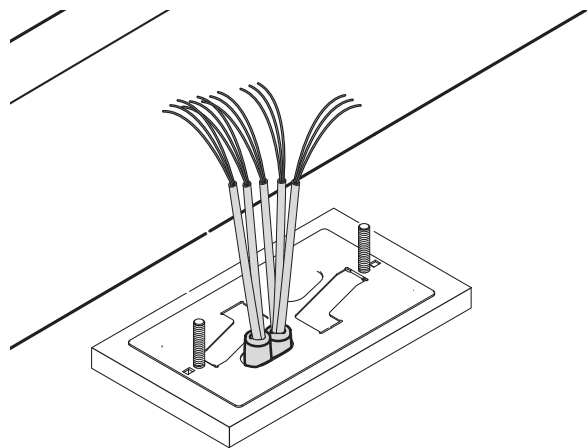
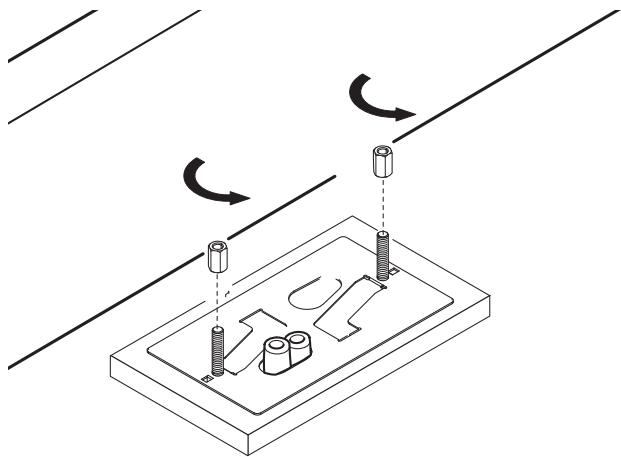


Togliere la cassa matra.

Riempire di terra lo scavo attorno al blocco di cemento.



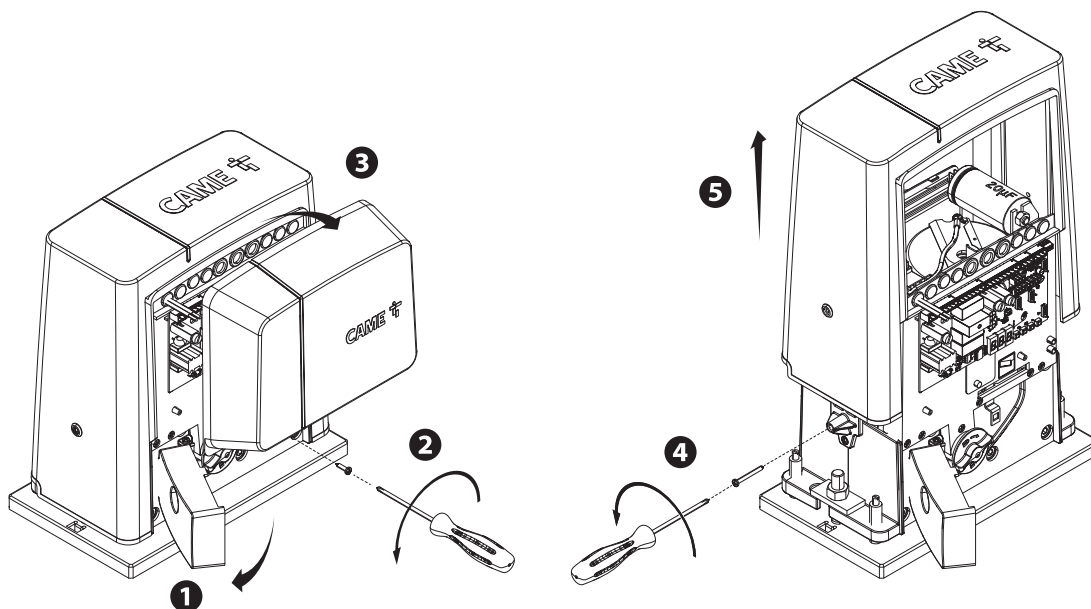
Togliere i dadi dalle viti.  
Inserire i cavi elettrici nei tubi fino a farli uscire di 600 mm circa.




## Preparazione dell'automazione

Rimuovere il coperchio frontale. ① ② ③

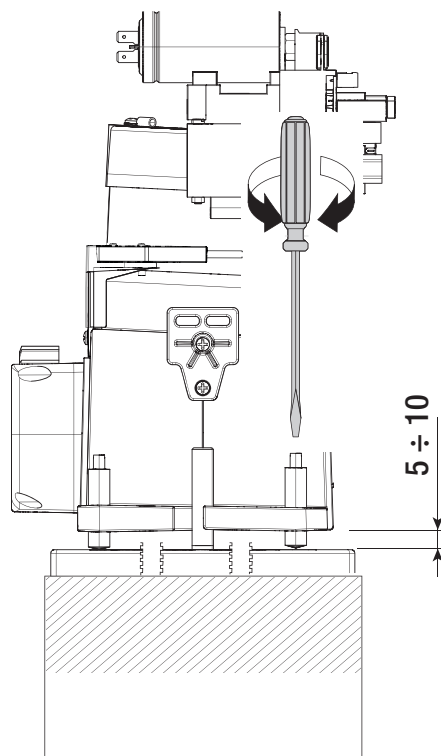
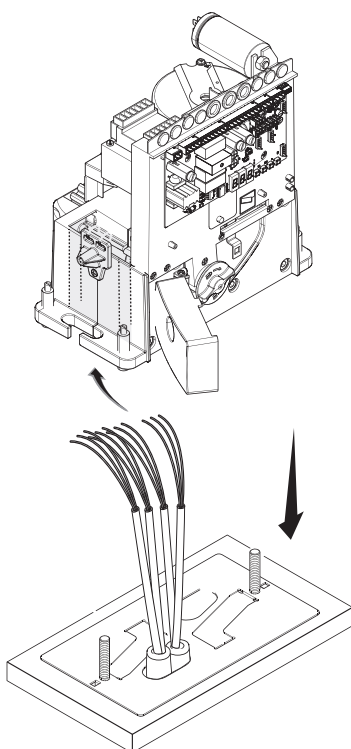
Rimuovere il coperchio dell'automazione. ④ ⑤



Posizionare l'automazione sopra la piastra di fissaggio.

 I cavi elettrici devono passare sotto la cassa dell'automazione

Sollevare l'automazione di 5÷10 mm dalla piastra agendo sui piedini filettati per permettere eventuali regolazioni successive tra pignone e cremagliera.



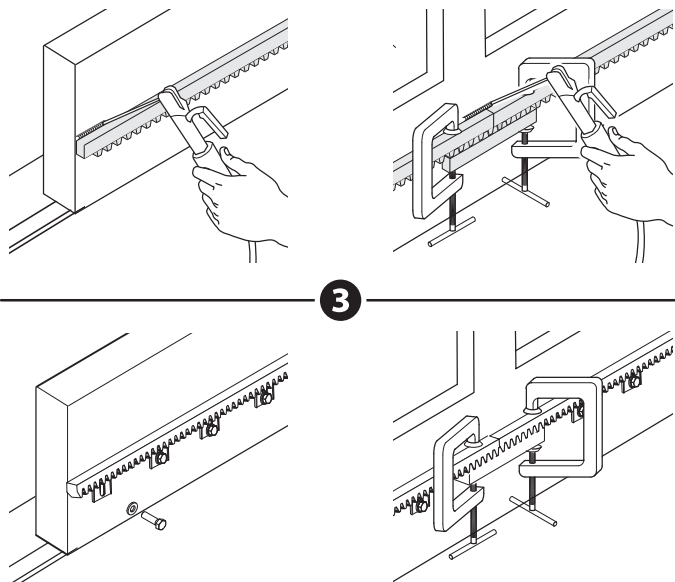
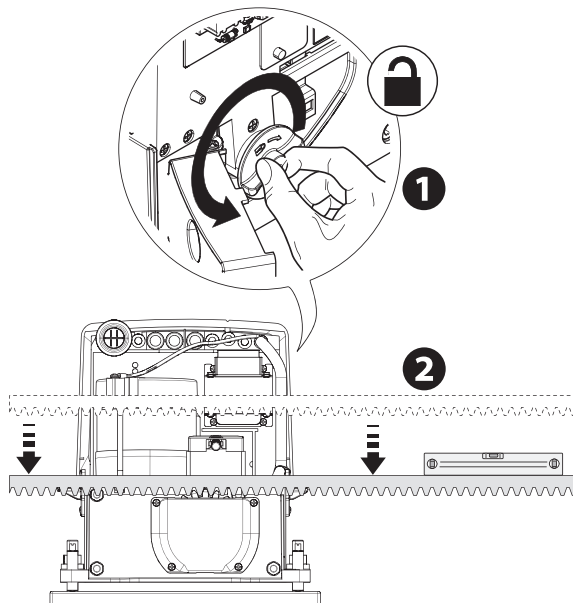
## Fissaggio della cremagliera

❶ Sbloccare l'automazione.

❷ Appoggiare la cremagliera sul pignone.

❸ Saldare o fissare la cremagliera al cancello in tutta la sua lunghezza.

 Per assemblare i moduli della cremagliera, utilizzare un pezzo di scarto appoggiandolo sotto il punto di giuntura e bloccandolo con due morsetti.

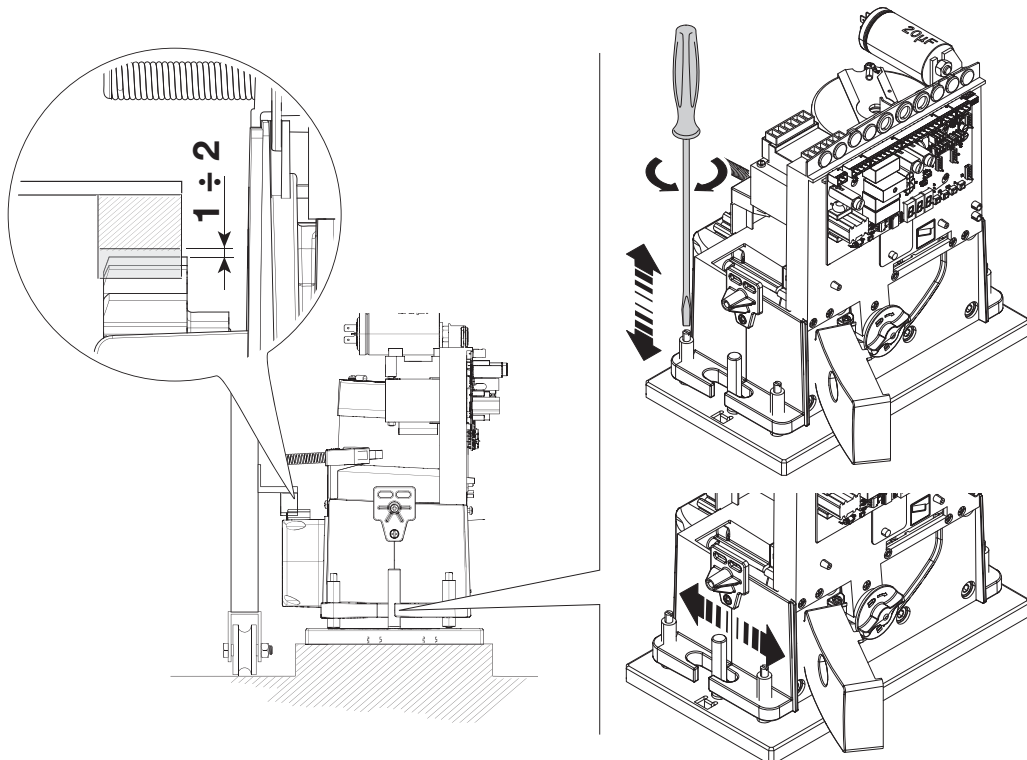


## Regolazione accoppiamento pignone-cremagliera

Aprire e chiudere il cancello manualmente.

Registrare la distanza dell'accoppiamento pignone-cremagliera con i piedini filettati (regolazione verticale) e le asole (regolazione orizzontale).

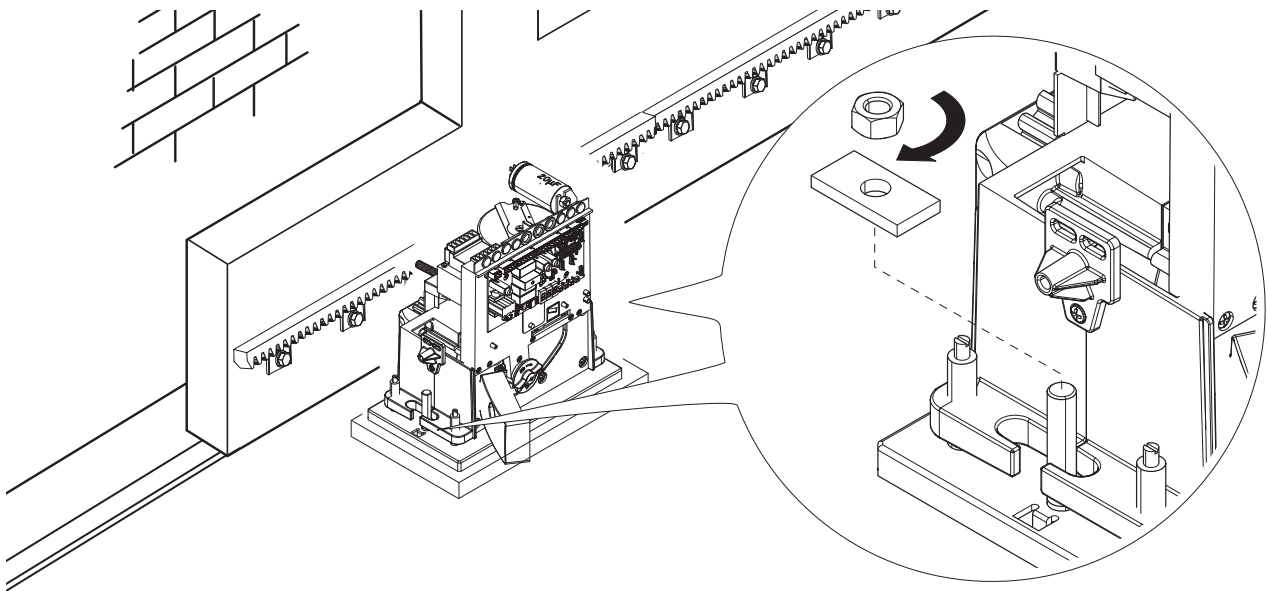
 Il peso del cancello non deve gravare sull'automazione.



## Fissaggio dell'automazione

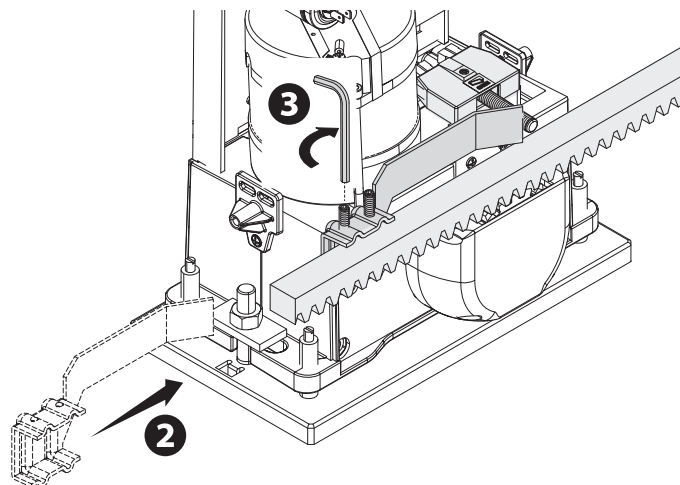
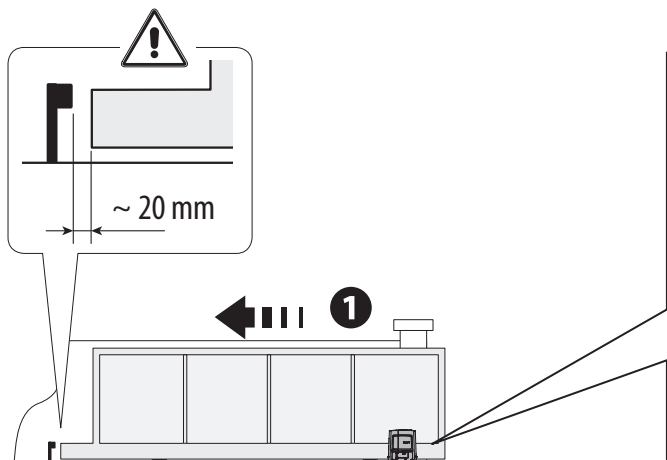
 Procedere al fissaggio solo dopo aver regolato l'accoppiamento pignone-cremagliera.

Fissare l'automazione alla piastra di fissaggio con gli scontri e i dadi.

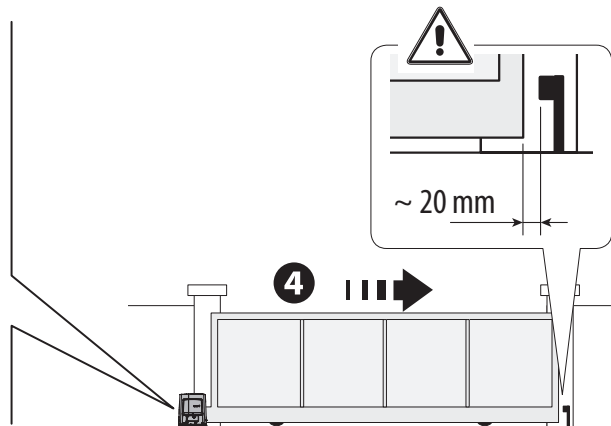
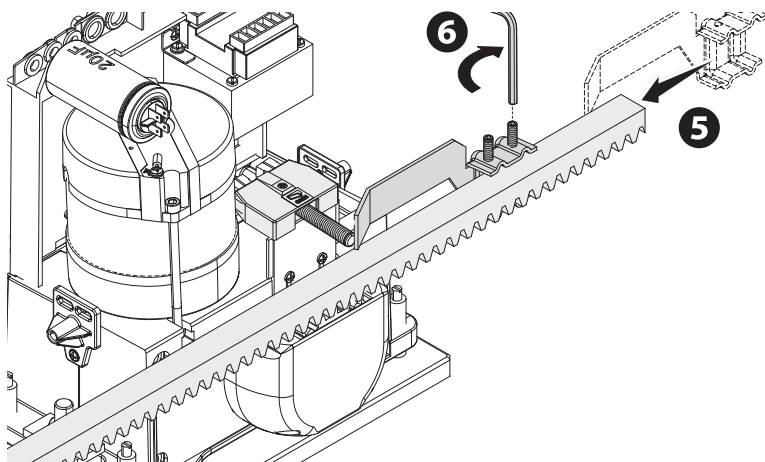


## Determinazione dei punti di finecorsa con finecorsa meccanici

- 1 Aprire il cancello.
- 2 Infilare l'aletta di finecorsa di apertura sulla cremagliera. La molla deve far scattare il micro.
- 3 Fissare l'aletta di finecorsa di apertura con le viti senza testa (fornite).



- 4 Chiudere il cancello.
- 5 Infilare l'aletta di finecorsa di chiusura sulla cremagliera. La molla deve far scattare il micro.
- 6 Fissare l'aletta di finecorsa di chiusura con le viti senza testa (fornite).





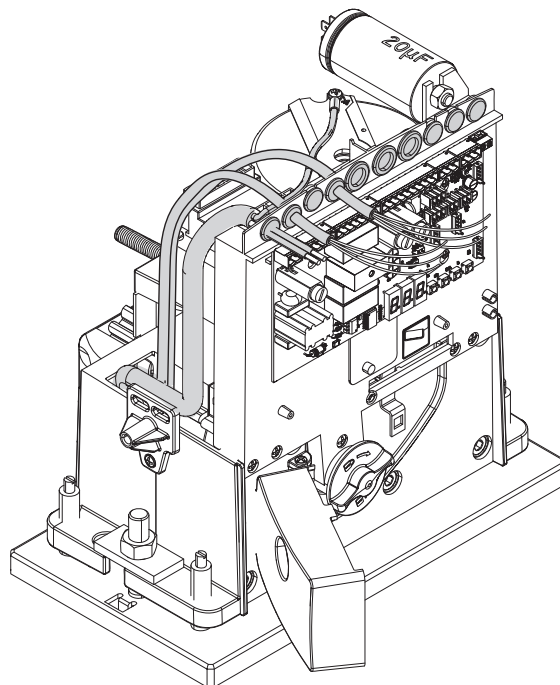
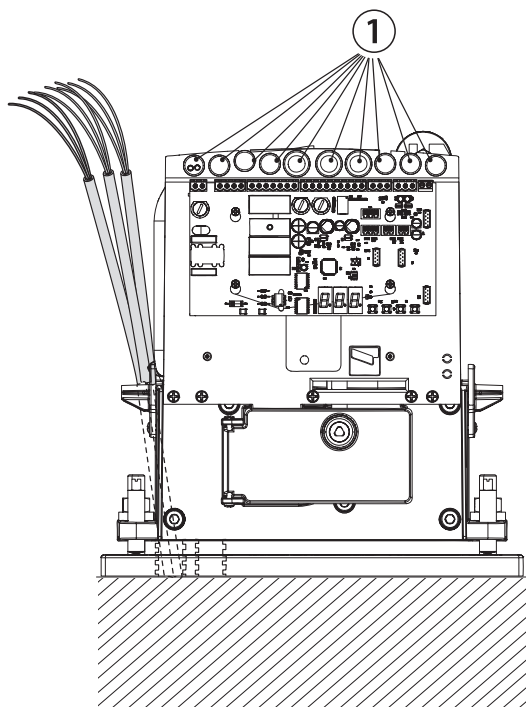
## Passaggio dei cavi elettrici

 Eseguire i collegamenti elettrici secondo le disposizioni vigenti.

I cavi elettrici non devono entrare in contatto con parti che possono riscaldarsi durante l'uso (per esempio: motore e trasformatore).


 Utilizzare dei pressacavi per collegare i dispositivi al quadro comando. Uno di questi deve essere destinato esclusivamente per il cavo di alimentazione.

**1** Passacavi del supporto scheda

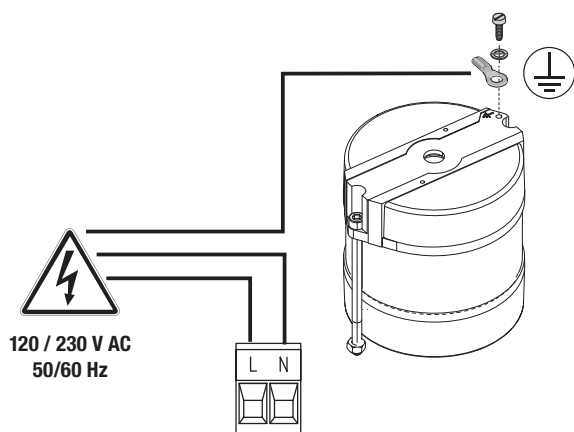


## Alimentazione

Durante tutte le fasi dell'installazione assicurarsi di operare fuori tensione.

 Prima di intervenire sul quadro di comando, togliere la tensione di linea e, se presenti, scollegare le batterie.

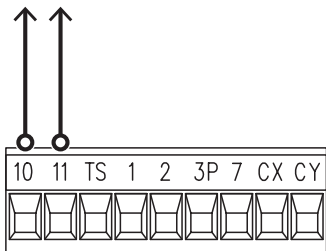
**Collegamento alla rete elettrica (230/120 V AC - 50/60 Hz)**



## Portata massima dei contatti

Dispositivo	Uscita	Alimentazione (V)	Potenza (W)
Lampada supplementare	W - E1	230 AC	60
Lampeggiatore	W - E1	230 AC	25
Spia stato automazione	11 - FC / 11 - FA	24 AC	3

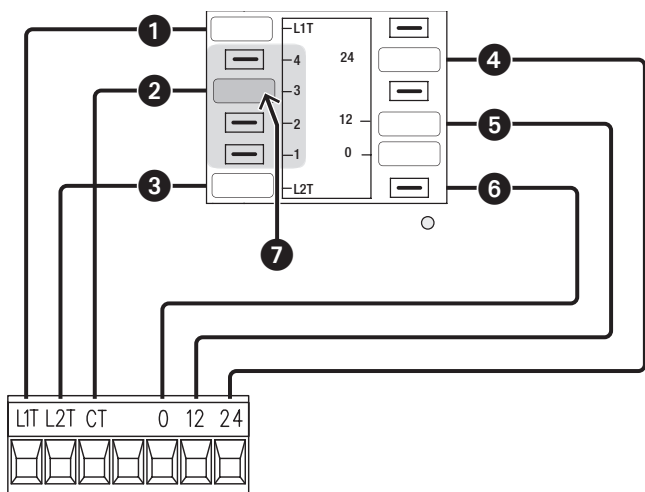
## Uscita alimentazione per accessori



L'uscita eroga normalmente 24 V AC.

La somma degli assorbimenti degli accessori connessi non deve superare i 20 W.

## Limitatore di coppia



- 1 Cavo bianco
- 2 Cavo nero
- 3 Cavo rosso
- 4 Cavo blu
- 5 Cavo viola
- 6 Cavo arancione
- 7 Per variare la coppia motore, spostare il faston indicato su una delle 4 posizioni; da 1 (minimo) a 4 (massimo).

## Dispositivi di segnalazione

### 1 Lampeggiatore

Lampeggia durante le fasi di apertura e chiusura dell'automazione.

### 2 Lampada supplementare

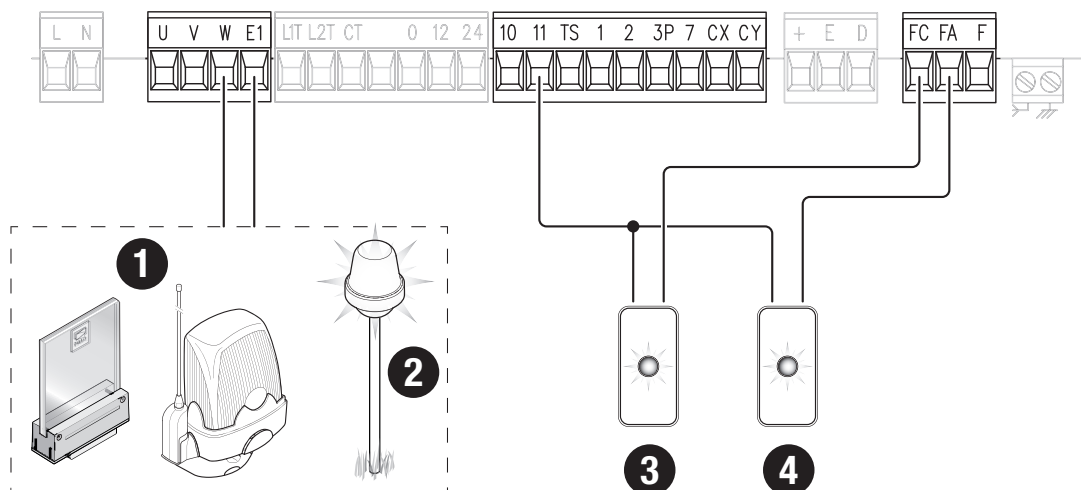
Aumenta l'illuminazione nella zona di manovra.

### 3 Spia stato automazione

Segnala la posizione dell'automazione aperta.

### 4 Spia stato automazione

Segnala la posizione dell'automazione chiusa.



## Dispositivi di comando

- ❶ Selettore a tastiera
- ❷ Lettore per tessere
- ❸ Selettore transponder
- ❹ Pulsante di STOP (contatto NC)

Arresta il cancello ed esclude l'eventuale chiusura automatica. Usare un dispositivo di comando per riprendere il movimento.

📖 Se il contatto non viene utilizzato, deve essere disattivato in fase di programmazione.

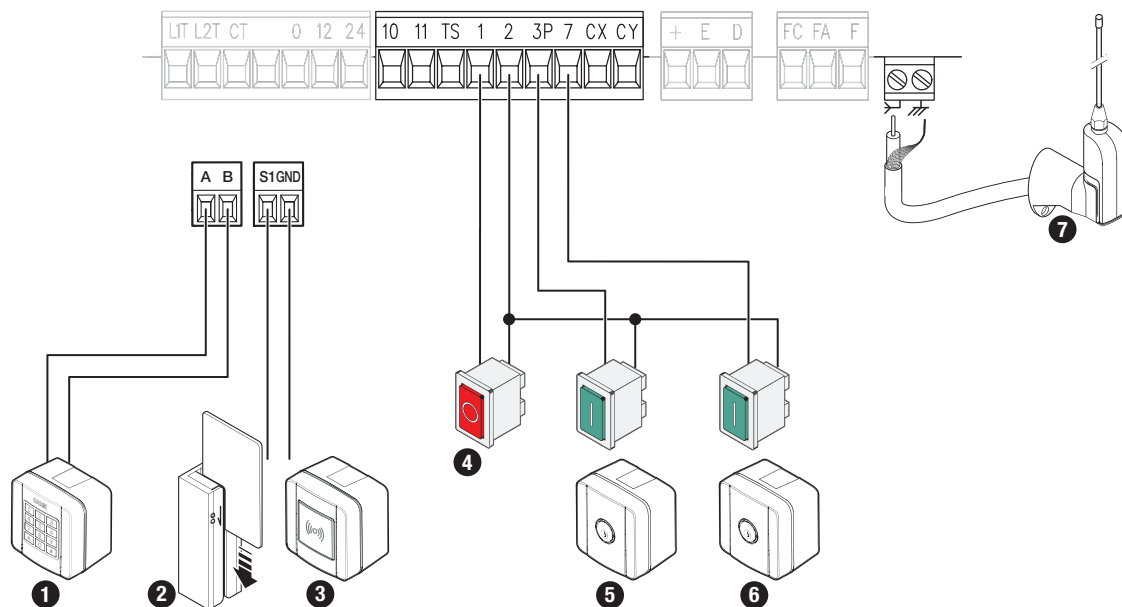
- ❺ Dispositivo di comando (contatto NO)

Funzione APERTURA PARZIALE

- ❻ Dispositivo di comando (contatto NO)

Funzione APRE-CHIUDE (passo-passo) o APRE-STOP-CHIUDE-STOP (sequenziale)

- ❼ Antenna con cavo RG58



## Dispositivi di sicurezza

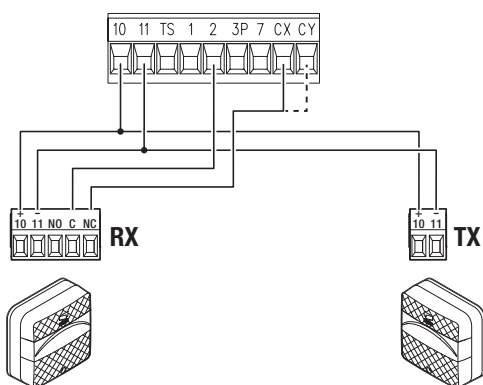
In fase di programmazione, configurare il tipo di azione che deve essere svolta dal dispositivo collegato all'ingresso.

Collegare i dispositivi di sicurezza agli ingressi CX e/o CY.

📖 Se non vengono utilizzati, i contatti CX e/o CY devono essere disattivati in fase di programmazione.

### Fotocellule DELTA

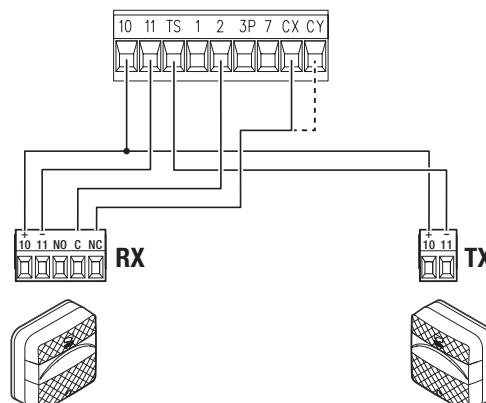
Collegamento standard



### Fotocellule DELTA

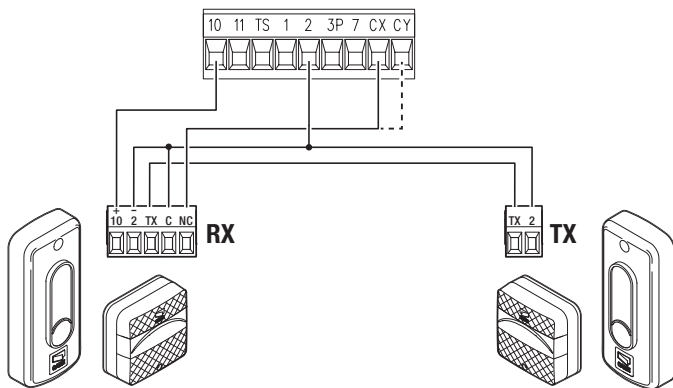
Collegamento con test di sicurezza

📖 Vedi funzione [F5] test sicurezze.



## Fotocellule DIR / DELTA-S

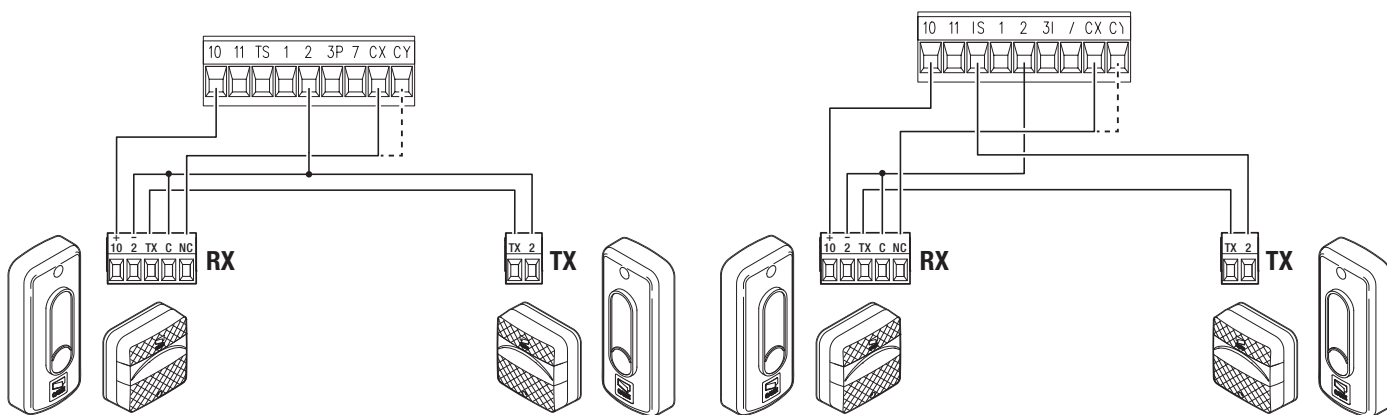
Collegamento standard



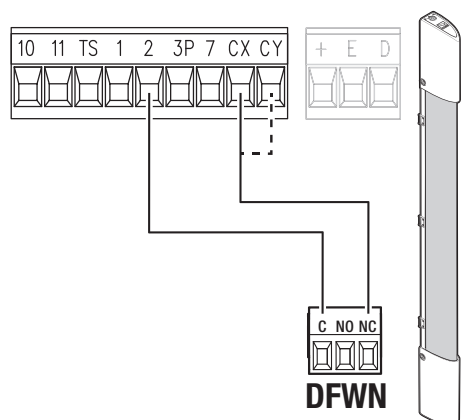
## Fotocellule DIR / DELTA-S

Collegamento con test di sicurezza

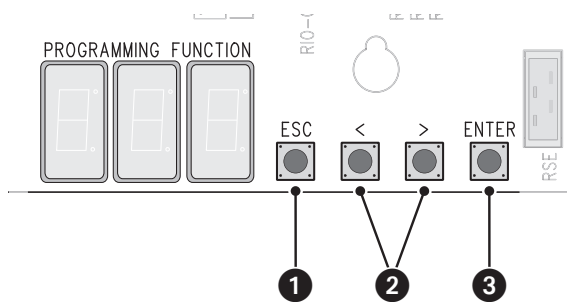
Vedi funzione [F5] test sicurezze.



## Bordo sensibile DFWN



## Funzione dei tasti di programmazione



### 1 Tasto ESC

Il tasto ESC permette di eseguire le operazioni di seguito descritte.  
 Uscire dal menu  
 Annullare le modifiche  
 Tornare alla schermata precedente  
 Arrestare l'automazione

### 2 Tasti < >

I tasti < > permettono di eseguire le operazioni di seguito descritte.  
 Navigare attraverso le voci del menu  
 Incrementare o decrementare un valore  
 Chiudere o aprire l'automazione

### 3 Tasto ENTER

Il tasto ENTER permette di eseguire le operazioni di seguito descritte.  
 Entrare nei menu  
 Confermare la scelta

## Messa in funzione

Terminati i collegamenti elettrici, procedere con la messa in funzione. L'operazione deve essere effettuata solo da personale esperto e qualificato.  
 Controllare che l'area di manovra sia libera da qualsiasi ostacolo.  
 Dare tensione e procedere con la programmazione.  
 Iniziare la programmazione con le funzioni di seguito indicate.

### F54 Direzione apertura

F1 Stop totale

A3 Taratura corsa

- Dopo aver dato tensione all'impianto, la prima manovra è sempre in apertura; attendere il completamento della manovra.
- Premere immediatamente il tasto ESC o il pulsante di STOP se si riscontrano anomalie, malfunzionamenti, rumorosità o vibrazioni sospette o comportamenti inattesi dell'impianto.
- Se i tre segmenti del display lampeggiano, eseguire la taratura corsa.

## Menu delle funzioni

### Stop totale

Attiva o disattiva l'ingresso 2-1. Se attivato, l'ingresso viene utilizzato come normalmente chiuso.

Con ingresso aperto la funzione esclude l'esecuzione di ogni comando, compresa l'eventuale chiusura automatica.

F1	OFF (Default) ON
----	---------------------

### Ingresso CX, ingresso CY

Associa una funzione all'ingresso CX CY

F2	OFF (Default)
F3	C1 = Riapertura durante la chiusura (Fotocellule) C2 = Richiusura durante l'apertura (Fotocellule) C3 = Stop parziale Solo con [Ch. automatica] attivata. C4 = Attesa ostacolo (Fotocellule) C7 = Riapertura durante la chiusura (Bordi sensibili) C8 = Richiusura durante l'apertura (Bordi sensibili) r7 = Riapertura durante la chiusura (Bordo sensibile con resistenza 8K2) r8 = Riapertura durante l'apertura (Bordo sensibile con resistenza 8K2)

## Test sicurezze

Attiva il controllo del corretto funzionamento delle fotocellule collegate agli ingressi selezionati, dopo ogni comando di apertura e chiusura.

 Eseguire il test collegando le fotocellule al morsetto TS [vedi paragrafo Dispositivi di sicurezza].

<b>F5</b>	OFF (Default) 1 = CX 2 = CY 4 = CX+CY
-----------	--

## Azione mantenuta

Con la funzione attiva, il movimento dell'automazione (apertura o chiusura) si interrompe quando il dispositivo di comando viene rilasciato.

 L'attivazione della funzione esclude tutti gli altri dispositivi di comando.

<b>F6</b>	OFF (Default) ON
-----------	---------------------



## Comando 2-7

Associa un comando al dispositivo collegato su 2-7.

<b>F7</b>	0 = Passo-passo (Default) - Il primo comando è di apertura e il secondo comando è di chiusura. 1 = Sequenziale - Il primo comando è di apertura, il secondo comando è di STOP, il terzo comando è di chiusura e il quarto comando è di STOP. 2 = Apre 3 = Chiude
-----------	---

## Comando 2-3P

Associa un comando al dispositivo collegato su 2-3P.

<b>F8</b>	1 = Apertura parziale (Default)  Il tempo di apertura parziale viene impostato dalla funzione [F71 - Tempo apertura parziale].  Il grado di apertura parziale viene impostato in percentuale con la funzione [F36 - Regolazione apertura parziale]. 2 = Apre
-----------	---

## Ostacolo a motore fermo

Con la funzione attiva, il cancello rimane fermo se i dispositivi di sicurezza rilevano un ostacolo. La funzione ha effetto con: cancello chiuso, cancello aperto o dopo uno stop totale.

<b>F9</b>	OFF (Default) ON
-----------	---------------------

## Encoder

Gestisce i rallentamenti, la rilevazione degli ostacoli e la sensibilità dell'automazione.

<b>F11</b>	OFF ON (Default)
------------	---------------------

## Tipo sensore



Permette la scelta del tipo di dispositivo di accesso.

<b>F14</b>	0 = Selettore transponder 1 = Selettore a tastiera (Default)
------------	---

## Lampada supplementare


Permette di scegliere la modalità di funzionamento del dispositivo di illuminazione collegato all'uscita E1.

**F18**

0 = Lampeggiatore (Default)  
1 = Lampada ciclo - La lampada rimane accesa per tutta la manovra.  
 La lampada rimane spenta se non viene impostato un tempo di chiusura automatica.  
 Questo parametro non appare nel caso in cui la funzione [F19 - Chiusura automatica] sia disattivata.

## Chiusura automatica

Imposta il tempo che precede la chiusura automatica una volta raggiunto il punto di finecorsa in apertura.


 La funzione non si attiva nei casi in cui intervengano dispositivi di sicurezza per la rilevazione di un ostacolo, dopo uno stop totale o in caso di mancanza di tensione.

**F19**

OFF (Default)  
Da 1 a 180 secondi

## Chiusura automatica dopo apertura parziale

Imposta il tempo che precede la chiusura automatica dopo che è stato eseguito un comando di apertura parziale.

 La funzione non si attiva nei casi in cui intervengano dispositivi di sicurezza per la rilevazione di un ostacolo, dopo uno stop totale o in caso di mancanza di tensione.

 Non disattivare la funzione [F19 - Chiusura automatica].

**F20**

OFF  
Da 1 a 180 secondi (Default 10)

## Tempo prelampeggio


Regola il tempo di attivazione anticipata del lampeggiatore prima di ogni manovra.

**F21**

OFF (Default)  
Da 1 a 10 secondi

## Velocità di rallentamento in apertura

Imposta la velocità di rallentamento in apertura (percentuale della massima velocità).

 Questa funzione compare solo se è attiva la funzione [F11 - Encoder].

**F30**


OFF  
1 = Alta (Default)  
2 = Media  
3 = Bassa

## Sensibilità in corsa

Regola, in percentuale, la sensibilità di rilevazione degli ostacoli durante la corsa.


Questa funzione compare solo se è attiva la funzione [F11 - Encoder].


**F34**

da 10% a 100% (Default 100%)  
 10% = minima spinta e elevata sensibilità all'ostacolo  
100% = massima spinta e bassa sensibilità all'ostacolo

### Sensibilità rallentamento


Regola, in percentuale, la sensibilità di rilevazione degli ostacoli durante la fase di rallentamento.

 Questa funzione compare solo se è attiva la funzione [F11 - Encoder].

<b>F35</b>	da 10% a 100% (Default 100%)  10% = minima spinta e elevata sensibilità all'ostacolo 100 % =massima spinta e bassa sensibilità all'ostacolo
------------	--

### Regolazione dell'apertura parziale


Determina la percentuale di apertura parziale del cancello.

 Questa funzione compare solo se è attiva la funzione [F11 - Encoder].

<b>F36</b>	da 10% a 80% (20% Default)
------------	----------------------------

### Punto di rallentamento in apertura


Imposta la percentuale della corsa totale da utilizzare per il rallentamento in apertura del cancello.

 Questa funzione compare solo se è attiva la funzione [F11 - Encoder].

<b>F37</b>	Da 5% a 30% (25% Default)
------------	---------------------------

### Punto di rallentamento in chiusura

Imposta la percentuale della corsa totale da utilizzare per il rallentamento in chiusura del cancello.

 Questa funzione compare solo se è attiva la funzione [F11 - Encoder].

<b>F38</b>	Da 5% a 30% (25% Default)
------------	---------------------------

### Attivazione spunto manovra

Regola l'aumento della coppia di spinta in fase di apertura e di chiusura.

<b>F48</b>	OFF (Default) ON
------------	---------------------

### Comunicazione RSE

Configura la funzione svolta dalla scheda innestata sul connettore RSE.

<b>F49</b>	OFF (Default) 1 = Abbinato 3 = CRP
------------	--

### Salvataggio dati

Salva nel dispositivo di memoria (memory roll) i dati relativi agli utenti, alle temporizzazioni e alle configurazioni.

 La funzione è visibile solo quando viene inserita una memory roll nella scheda elettronica.

<b>F50</b>	OFF (Default) ON (Esegue l'operazione)
------------	---

### Letture dati

Carica dal dispositivo di memoria (memory roll) i dati relativi agli utenti, alle temporizzazioni e alle configurazioni.


 La funzione è visibile solo quando viene inserita una memory roll nella scheda elettronica.

<b>F51</b>	OFF (Default) ON (Esegue l'operazione)
------------	---



### Passaggio parametri MASTER-SLAVE

Condivide i parametri programmati sul cancello Master con il cancello Slave.

 Questa funzione compare solo se è attiva la funzione [F49 - RSE].

F52

OFF (Default)  
ON

### Direzione apertura

Imposta la direzione di apertura del cancello.

F54

0 = Verso sinistra (Default)  
1 = Verso destra

### Indirizzo CRP

Assegna un codice identificativo univoco (indirizzo CRP) alla scheda elettronica.

 La funzione è necessaria nel caso ci siano più automazioni connesse allo stesso BUS di comunicazione mediante protocollo CRP.

F56

da 1 a 255

### Velocità RSE

Imposta la velocità di comunicazione del sistema di connessione remota sulla porta RSE.

F63

0 = 1200 bps  
1 = 2400 bps  
2 = 4800 bps  
3 = 9600 bps  
4 = 14400 bps  
5 = 19200 bps  
6 = 38400 bps (Default)  
7 = 57600 bps  
8 = 115200 bps

### RIO ED T1 e RIO ED T2

Permette di associare una funzione tra quelle previste a un dispositivo di sicurezza wireless.

 La funzione appare solo se è presente la scheda di interfaccia RIO Conn.

F65

OFF (Default)

F66

P0 = Arresta il cancello ed esclude l'eventuale chiusura automatica. Usare un dispositivo di comando per riprendere il movimento.  
P7 = Riapertura durante la chiusura.  
P8 = Richiusura durante l'apertura.

### RIO PH T1 e RIO PH T2

Permette di associare una funzione tra quelle previste a un dispositivo di sicurezza wireless.

 La funzione appare solo se è presente la scheda di interfaccia RIO Conn.

F67

OFF (Default)

F68

P1 = Riapertura durante la chiusura.  
P2 = Richiusura durante l'apertura.  
P3 = Stop parziale.  
P4 = Attesa ostacolo.

### Tempo apertura parziale


Permette di regolare il tempo di apertura del cancello.

F71

Da 5 a 40 secondi (Default 5)

### Nuovo utente


Permette di registrare un massimo di 250 utenti e di assegnare ad ognuno di essi una funzione.

 L'operazione può essere svolta mediante un trasmettitore o altro dispositivo di comando. Le schede che gestiscono i dispositivi di comando (AF - R700 - R800) devono essere innestate nei connettori.

<b>U1</b>	<p>1 = Passo passo - Il primo comando è di apertura e il secondo comando è di chiusura. 2 = Sequenziale - Il primo comando è di apertura, il secondo comando è di STOP, il terzo comando è di chiusura e il quarto comando è di STOP. 3 = Apre 4 = Apertura parziale</p> <p>Scegliere la funzione che si vuole assegnare all'utente. Premere ENTER per confermare. Viene visualizzata ad intermittenza la posizione di memoria libera per un massimo di 10s. Durante questa fase inviare il codice dal dispositivo di comando. Ripetere la procedura per inserire altri utenti.</p>
-----------	---

### Rimuovi utente

Rimuove uno degli utenti registrati.

<b>U2</b>	<p>Usare le frecce per scegliere il numero associato all'utente che si vuole rimuovere. In alternativa è possibile azionare il dispositivo di comando associato all'utente che si vuole rimuovere. Premere ENTER per confermare.</p> <p> <b>Appare la scritta CLR a confermare la cancellazione.</b></p> <p>Nr: 1 &gt; 250</p>
-----------	---


### Rimuovi tutti

Rimuove tutti gli utenti registrati.

<b>U3</b>	<p>OFF (Default) ON (Esegue l'operazione)</p>
-----------	---

### Decodifica radio

Permette di scegliere il tipo di codifica radio dei trasmettitori abilitati a comandare l'automazione.

 Scegliendo il tipo di codifica radio dei trasmettitori [Rolling code] o [TW key block], eventuali trasmettitori con codifica radio diversa precedentemente memorizzati, verranno cancellati.

<b>U4</b>	<p>1 = Tutte le decodifiche (Default) 2 = Rolling code 3 = TW Key Block</p>
-----------	---


### Tipo motore

Imposta il tipo di motoriduttore installato.

<b>A1</b>	<p>1 = BX704 2 = BX708</p>
-----------	--------------------------------

### Taratura corsa

Avvia l'auto-apprendimento della corsa.

 Questa funzione compare solo se è attiva la funzione [F11 - Encoder].

<b>A3</b>	<p>OFF (Default) ON (Esegue l'operazione)</p>
-----------	---

## Reset parametri

Ripristina le impostazioni di fabbrica ad esclusione delle funzioni: [Decodifica radio], [Tipo motore] e le impostazioni relative alla taratura della corsa.

A4	OFF (Default) ON (Esegue l'operazione)
----	---

## Conteggi manovre

Permette di visualizzare il numero di manovre effettuate dall'automazione.

A5	001 = 100 manovre 010 = 1000 manovre 100 = 10000 manovre 999 = 99900 manovre CSI = Intervento di manutenzione
----	---

## Versione FW

Permette di visualizzare la versione firmware.

H1	
----	--

## Esportare / importare dati

È possibile salvare i dati relativi agli utenti e alla configurazione dell'impianto in una scheda MEMORY ROLL.

I dati memorizzati possono essere riutilizzati in un'altra scheda elettronica per configurare allo stesso modo un altro impianto.

**⚠** Prima di inserire ed estrarre la scheda MEMORY ROLL, è **OBBLIGATORIO TOGLIERE LA TENSIONE DI LINEA**.

- 1 Inserire la scheda MEMORY ROLL sul connettore dedicato presente sulla scheda elettronica.
- 2 Premere il pulsante Enter per accedere alla programmazione.
- 3 Usare le frecce per scegliere la funzione desiderata.

**📖** Le funzioni vengono visualizzate solo quando viene inserita una scheda MEMORY ROLL

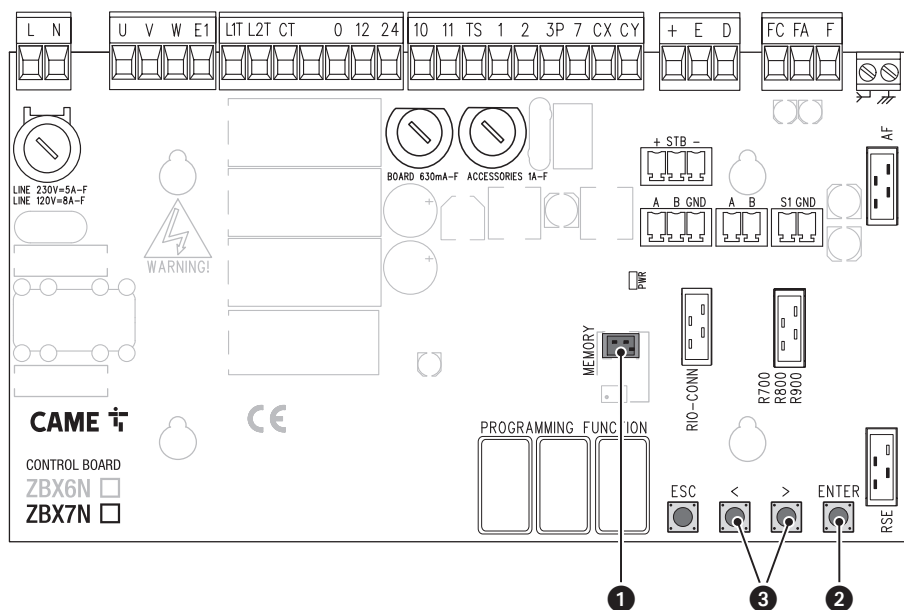
### - Salvataggio dati

Salva nel dispositivo di memoria (memory roll) i dati relativi agli utenti, alle temporizzazioni e alle configurazioni.

### - Lettura dati

Carica dal dispositivo di memoria (memory roll) i dati relativi agli utenti, alle temporizzazioni e alle configurazioni.


**📖** Terminate le operazioni di salvataggio e caricamento dati, rimuovere la scheda MEMORY ROLL.

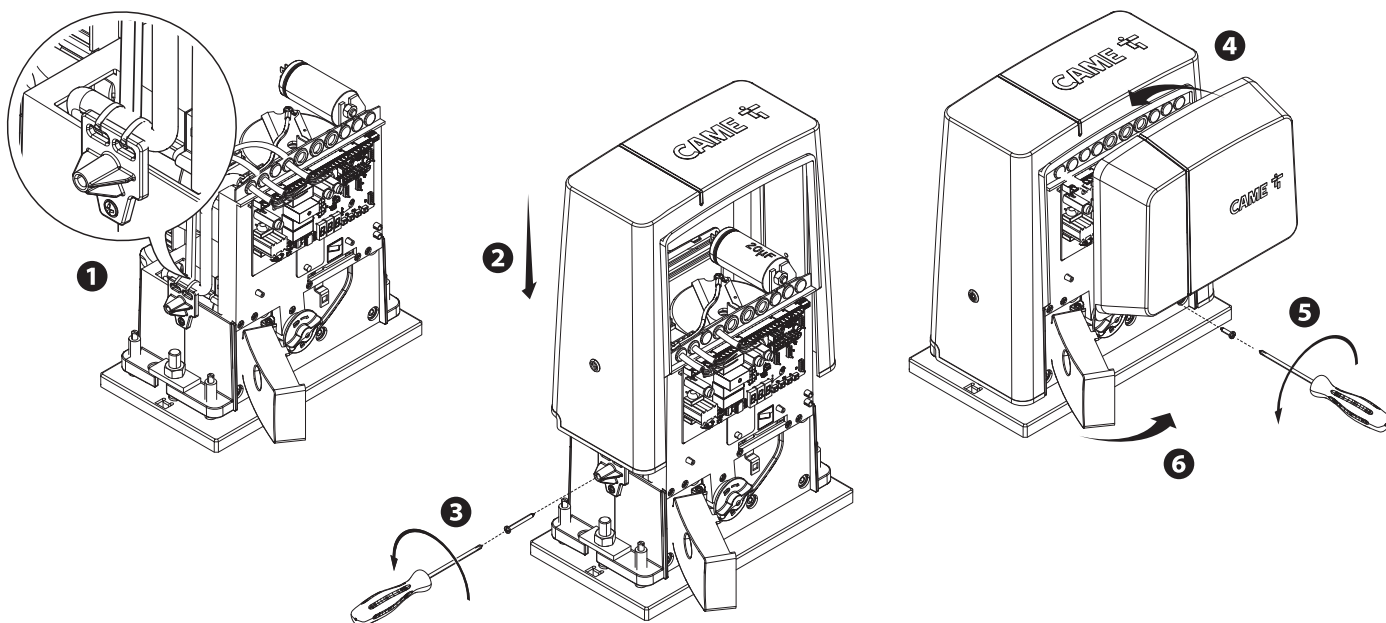


## MESSAGGI DI ERRORE

E1	Errore di calibrazione
E2	Errore di taratura
E3	Errore rottura encoder
E4	Errore di test servizi fallito
E7	Errore tempo di lavoro
E8	Errore sportello sblocco aperto Verificare che il fusibile accessori non sia bruciato.
E9	Ostacolo rilevato durante la chiusura
E10	Ostacolo rilevato durante l'apertura
E11	Superato il numero massimo di ostacoli rilevati consecutivamente
E14	Errore comunicazione
E15	Errore trasmettitore non compatibile
E17	Errore sistema wireless non comunica
E18	Errore sistema wireless non configurato

## OPERAZIONI FINALI

 Prima di chiudere il coperchio, verificare che l'ingresso dei cavi sia sigillato per evitare l'entrata di insetti e la formazione di umidità.



## FUNZIONAMENTO ABBINATO

Comando unico di due automazioni collegate.


### Collegamenti elettrici

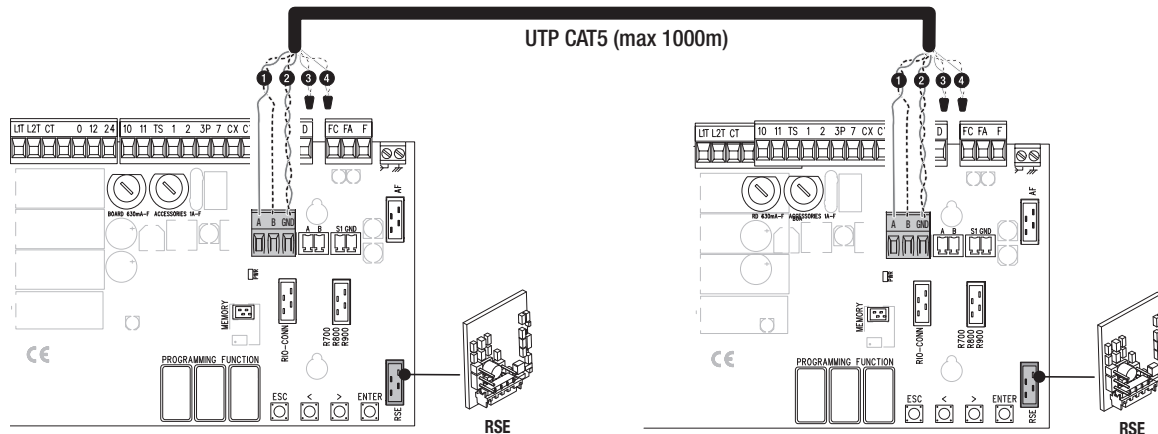
Collegare le due schede elettroniche con un cavo tipo UTP CAT 5.

Inserire una scheda RSE su entrambe le schede elettroniche.

Procedere con il collegamento elettrico dei dispositivi e degli accessori.

 I dispositivi e gli accessori vanno collegati sulla scheda elettronica che verrà impostata come MASTER.

 Per i collegamenti elettrici dei dispositivi e degli accessori, vedere capitolo COLLEGAMENTI ELETTRICI.



### Programmazione

 Tutte le operazioni di programmazione di seguito descritte vanno eseguite solo sulla scheda elettronica impostata come MASTER.

F49 Comunicazione RSE

F54 Direzione apertura

F52 Passaggio parametri MASTER-SLAVE

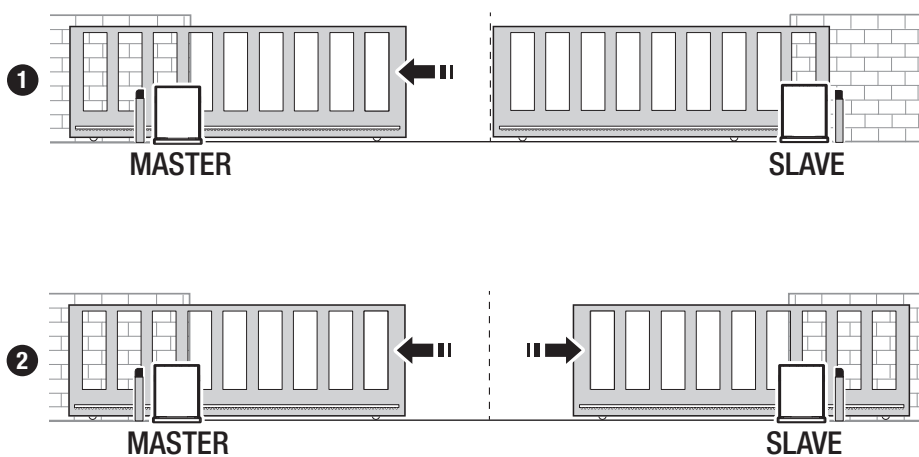
A3 Taratura corsa

### Memorizzazione degli utenti

 Tutte le operazioni di memorizzazione degli utenti vanno eseguite solo sulla scheda elettronica impostata come MASTER.

### Modalità di funzionamento

- 1 Comando APERTURA PARZIALE
- 2 Comando PASSO-PASSO o SOLO APRE



## MCBF

Modelli	BX704	BX708
14 m - 400 kg	150000	-
14 m - 800 kg	-	150000
Installazione in zona ventosa	-15%	-15%

 Le percentuali indicano di quanto si debba ridurre il numero di cicli in relazione al tipo e numero di accessori installati.


 Prima di effettuare qualunque operazione di pulizia, manutenzione o sostituzione di parti, togliere l'alimentazione al dispositivo.

 Questo documento fornisce all'installatore le indicazioni sui controlli obbligatori durante gli interventi di manutenzione.

 Se l'impianto non viene utilizzato per lunghi periodi, per esempio nel caso di installazioni in luoghi ad apertura stagionale, è opportuno togliere l'alimentazione e, al ripristino, verificare il corretto funzionamento.

 Per le informazioni relative alla corretta installazione e alle regolazioni, consultare il manuale di installazione del prodotto.

 Per le informazioni relative alla scelta del prodotto e degli accessori, consultare il catalogo prodotti.

 Ogni 10.000 cicli e comunque ogni 6 mesi di attività, sono obbligatori gli interventi di manutenzione di seguito indicati.

Eseguire un controllo generale e completo del serraggio della bulloneria.

Lubrificare tutte le parti meccaniche in movimento.

Controllare il buon funzionamento dei dispositivi di segnalazione e di sicurezza.

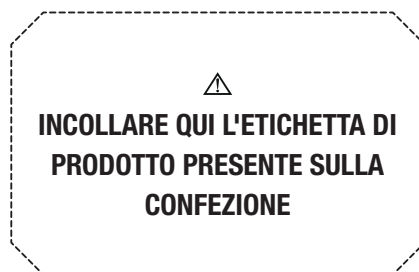
Controllare lo stato di usura delle parti meccaniche in movimento e verificarne il corretto funzionamento.

Controllare l'efficienza del dispositivo di sblocco, eseguendo una manovra con anta libera. L'anta non deve trovare impedimenti.

Verificare l'integrità dei cavi e le loro connessioni.

Controllare e pulire la guida di scorrimento e la cremagliera.





**CAME** 

**CAME.COM**

**CAME S.P.A.**

Via Martiri della Libertà, 15  
31030 Dosson di Casier  
Treviso - Italy  
Tel. (+39) 0422 4940  
Fax (+39) 0422 4941



## Sliding-gate operators

FA01775-EN



**BX704AGS**  
**BX704ALS**

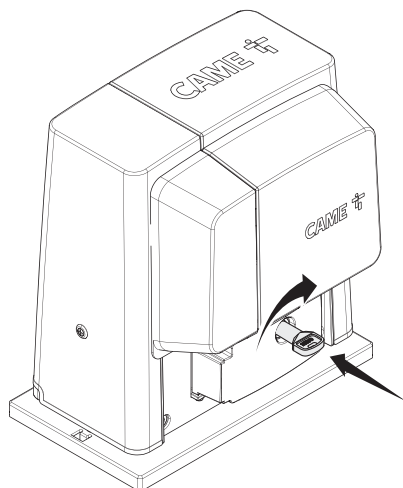
**BX708AGS**

**BX708RGS**  
**BX708ALS**

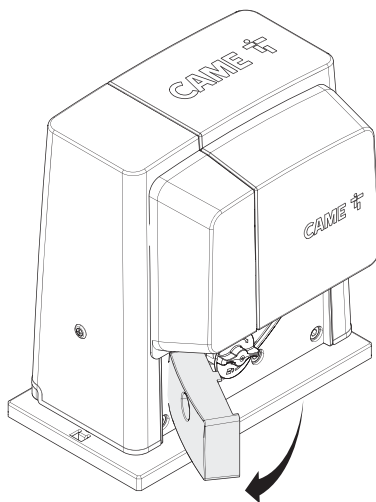
INSTALLATION MANUAL



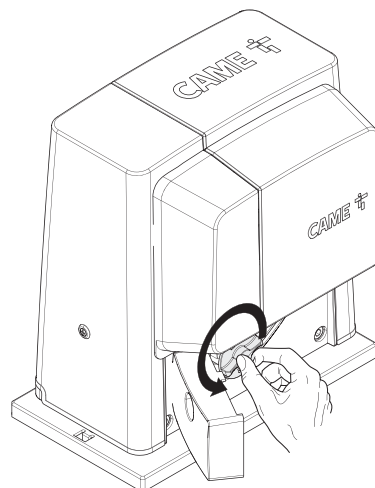
1



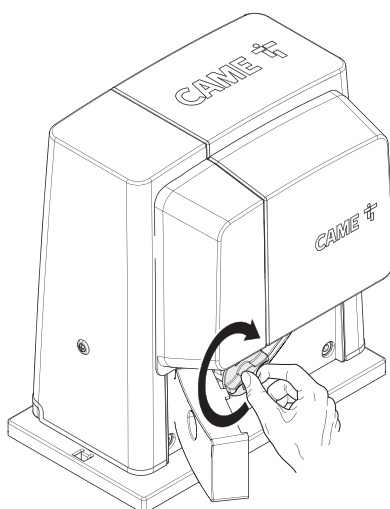
2



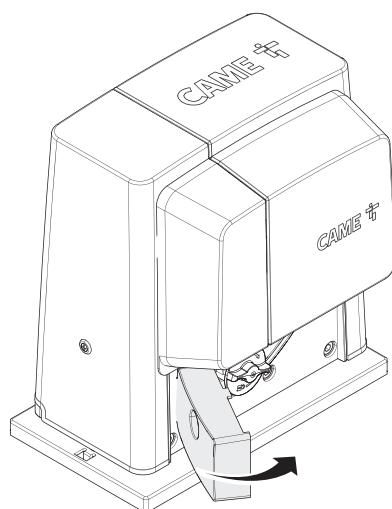
3



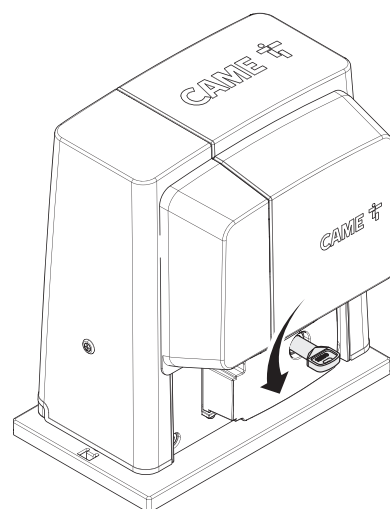
1



2



3



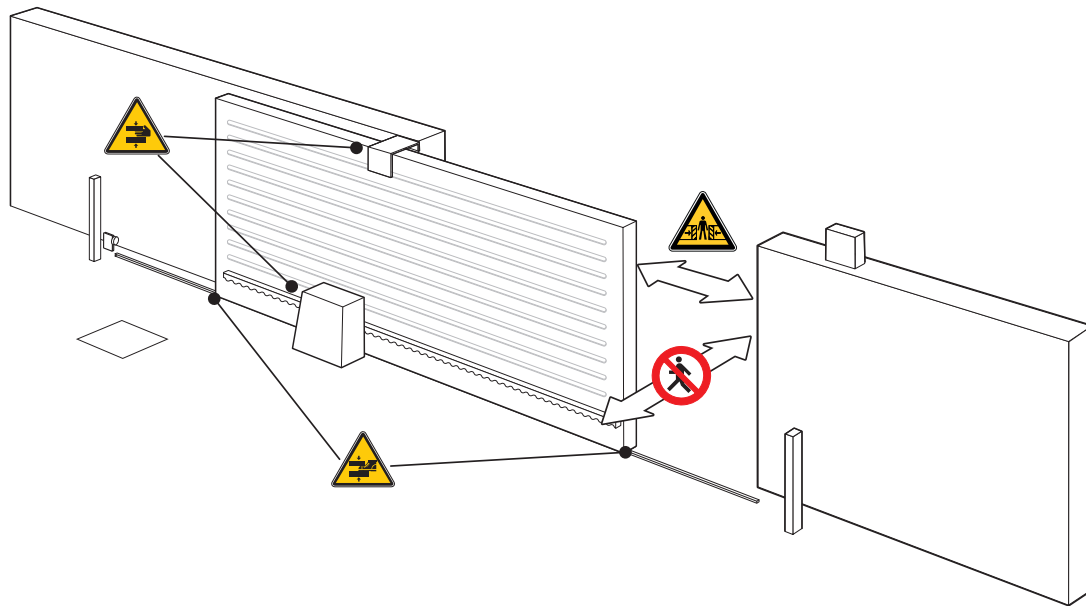
**⚠ Important safety instructions.**


**⚠ Please follow all of these instructions. Improper installation may cause serious bodily harm.**

**⚠ Before continuing, please also read the general precautions for users.**


Only use this product for its intended purpose. Any other use is hazardous. • The manufacturer cannot be held liable for any damage caused by improper, unreasonable or erroneous use. • This product is defined by the Machinery Directive (2006/42/EC) as partly completed machinery. • Partly completed machinery means an assembly which is almost machinery but which cannot in itself perform a specific application. • Partly completed machinery is only intended to be incorporated into or assembled with other machinery or other partly completed machinery or equipment thereby forming machinery to which the Machinery Directive (2006/42/EC) applies. • The final installation must comply with the Machinery Directive (2006/42/EC) and the European reference standards in force. • The manufacturer declines any liability for using non-original products, which would also void the warranty. • All operations indicated in this manual must be carried out exclusively by skilled and qualified personnel and in full compliance with the regulations in force. • The device must be installed, wired, connected and tested according to good professional practice, in compliance with the standards and laws in force. • Make sure the mains power supply is disconnected during all installation procedures. • Check that the temperature ranges given are suitable for the installation site. • Do not install on slopes i.e. any surfaces that are not perfectly level. • Do not install the operator on surfaces that could yield and bend. If necessary, add suitable reinforcements to the anchoring points. • Make sure that no direct jets of water can wet the product at the installation site (sprinklers, water cleaners, etc.). • Make sure you have set up a suitable dual-pole cut-off device along the power supply that is compliant with the installation rules. It should completely cut off the power supply according to category III surcharge conditions. • Demarcate the entire site properly to prevent unauthorised personnel from entering, especially minors. • In case of manual handling, have one person for every 20 kg that needs hoisting; for non-manual handling, use proper hoisting equipment in safe conditions. • Use suitable protection to prevent any mechanical hazards due to persons loitering within the operating range of the operator. • The electrical cables must pass through special pipes, ducts and cable glands in order to guarantee adequate protection against mechanical damage. • The electrical cables must not touch any parts that may overheat during use (such as the motor and transformer). • Before installation, check that the guided part is in good mechanical condition, and that it opens and closes correctly. • The product cannot be used to automate any guided part that includes a pedestrian gate, unless it can only be enabled when the pedestrian gate is secured. • Make sure that nobody can become trapped between the guided and fixed parts, when the guided part is set in motion. • Use additional protection to prevent your fingers from being crushed between the pinion and rack. • All fixed controls must be clearly visible after installation, in a position that allows the guided part to be directly visible, but far away from moving parts. In the case of a hold-to-run control, this must be installed at a minimum height of 1.5 m from the ground and must not be accessible to the public. • If not already present, apply a permanent tag that describes how to use the manual release mechanism close to it. • Make sure that the operator has been properly adjusted and that the safety and protection devices and the manual release are working properly. • Before handing over to the final user, check that the system complies with the harmonised standards and the essential requirements of the Machinery Directive (2006/42/EC). • Any residual risks must be indicated clearly with proper signage affixed in visible areas, and explained to end users. • Put the machine's ID plate in a visible place when the installation is complete. • If the power supply cable is damaged, it must be immediately replaced by the manufacturer or by an authorised technical assistance centre, or in any case, by qualified staff, to prevent any risk. • Keep this manual inside the technical folder along with the manuals of all the other devices used for your automation system. • Make sure to hand over to the end user all the operating manuals of the products that make up the final machinery.


## Main points of danger for people




 No transiting while the barrier is moving.

 Risk of entrapment.

 Risk of trapping hands.

 Risk of trapping feet.

## DISMANTLING AND DISPOSAL

 CAME S.p.A. employs an Environmental Management System at its premises. This system is certified and compliant with the UNI EN ISO 14001 standard to ensure that the environment is respected and safeguarded. Please continue safeguarding the environment. At CAME we consider it one of the fundamentals of our operating and market strategies. Simply follow these brief disposal guidelines:

### DISPOSING OF THE PACKAGING

The packaging materials (cardboard, plastic, etc.) can be disposed of easily as solid urban waste, separated for recycling.

Before dismantling and disposing of the product, please always check the local laws in force.

### DISPOSE OF THE PRODUCT RESPONSIBLY.

### DISPOSING OF THE PRODUCT

Our products are made of various materials. Most of these materials (aluminium, plastic, iron and electrical cables) are classified as solid urban waste. They can be separated for recycling and disposed of at authorised waste treatment plants.

Other components (electronic boards, transmitter batteries, etc.) may contain pollutants.





These must be removed and disposed of by an authorised waste disposal and recycling firm.

It is always advisable to check the specific laws that apply in your area.

### DISPOSE OF THE PRODUCT RESPONSIBLY.

### Key

---

-  This symbol shows which parts to read carefully.
-  This symbol shows which parts describe safety issues.
-  This symbol shows what to tell users.
-  The measurements, unless otherwise stated, are in millimetres.

### Description

---

#### 801MS-0020

BX704AGS - Operator with 230 V motor, featuring a control board with programming display, on-board radio decoding, movement and obstruction detecting device with mechanical limit switch for sliding gates weighing up to 400 kg that are up to 14 m long. RAL7024 grey cover.

#### 801MS-0030

BX708AGS - Operator with 230 V motor, featuring a control board with programming display, on-board radio decoding, movement and obstruction detecting device with mechanical limit switch for sliding gates weighing up to 800 kg that are up to 14 m long. RAL7024 grey cover.

#### 801MS-0021

BX704ALS - Operator complete with control board with programming display, built-in radio decoder, movement and obstruction-detection device and mechanical limit switches for sliding gates weighing up to 400 kg that are up to 14 m in length.

#### 801MS-0031

BX708ALS - Operator complete with control board with programming display, built-in radio decoder, movement and obstruction-detection device and mechanical limit switches for sliding gates weighing up to 800 kg that are up to 14 m in length.


#### 801MS-0060

BX708RGS - Operator complete with control board with programming display, built-in radio decoder, movement and obstruction-detection device and mechanical limit switches for sliding gates weighing up to 800 kg that are up to 14 m in length.

### Intended use

---

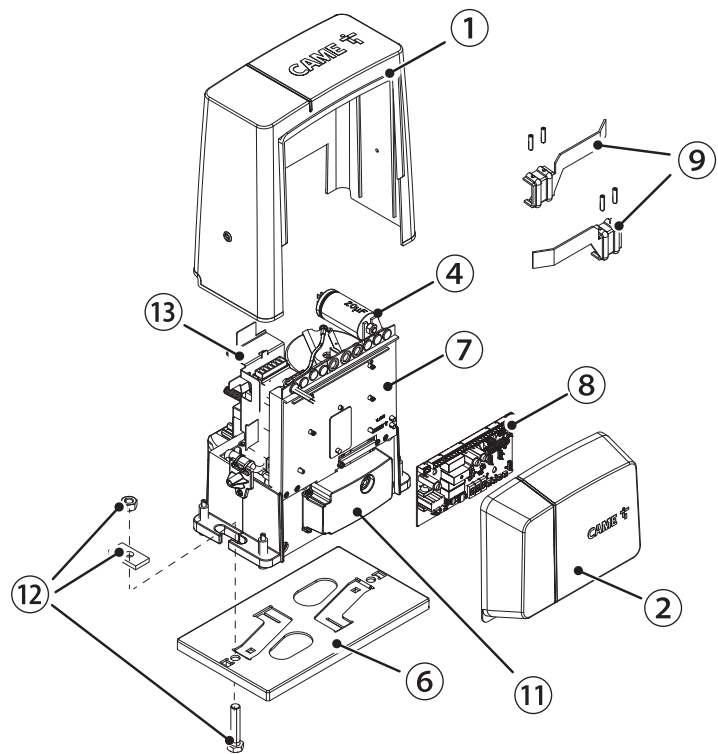
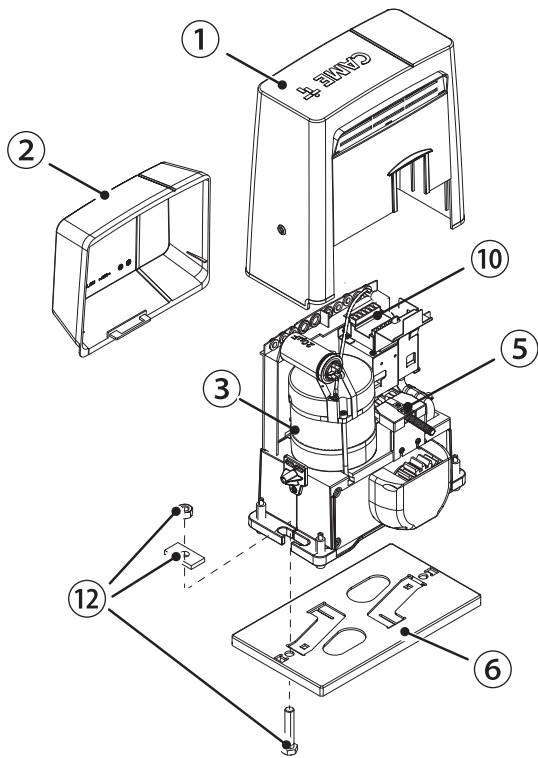
Sliding gate solution for residential buildings

-  Any installation and/or use other than that specified in this manual is forbidden.

## Description of parts

### Operator

- ❶ Cover
- ❷ Front cover
- ❸ Gearmotor
- ❹ Capacitor
- ❺ Mechanical limit switch
- ❻ Anchoring plate
- ❼ Control board holder
- ❽ Control board
- ❾ Limit-switch tabs
- ❿ Transformer
- ⓫ Release hatch
- ⓬ Fixtures and fittings
- ⓭ Assembly brackets for housing accessories (optional)



## Control board

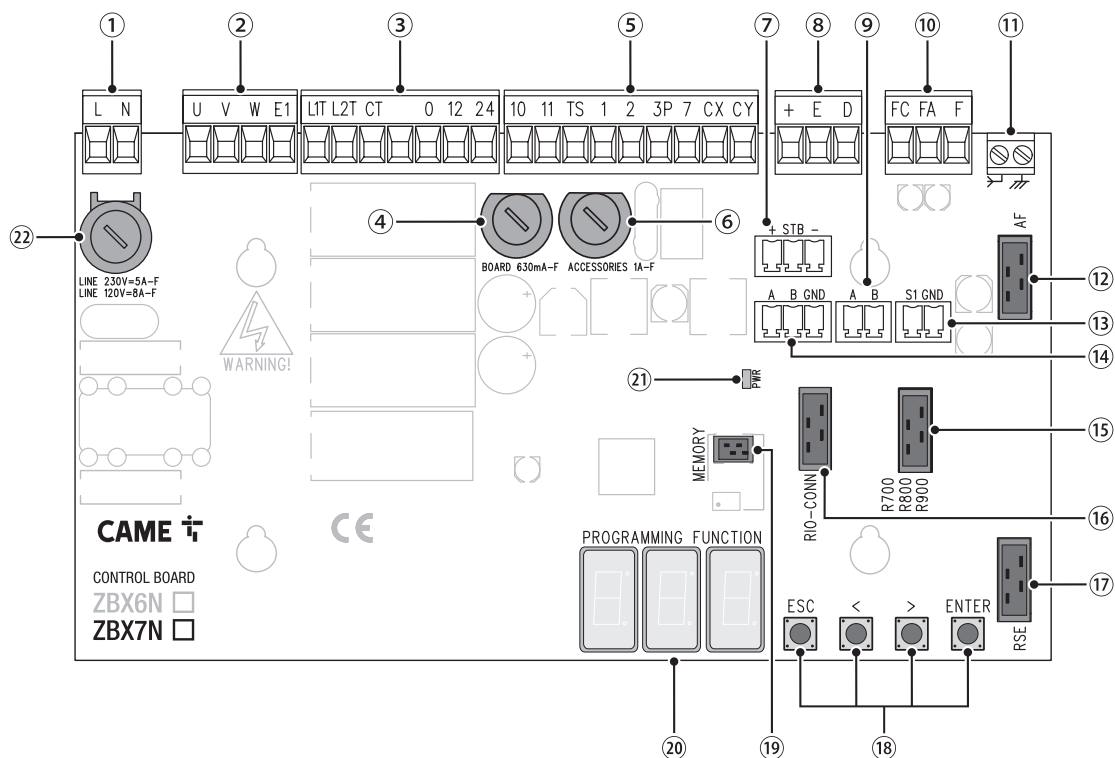
The functions on the input and output contacts, the time settings and user management are set and viewed on the display.

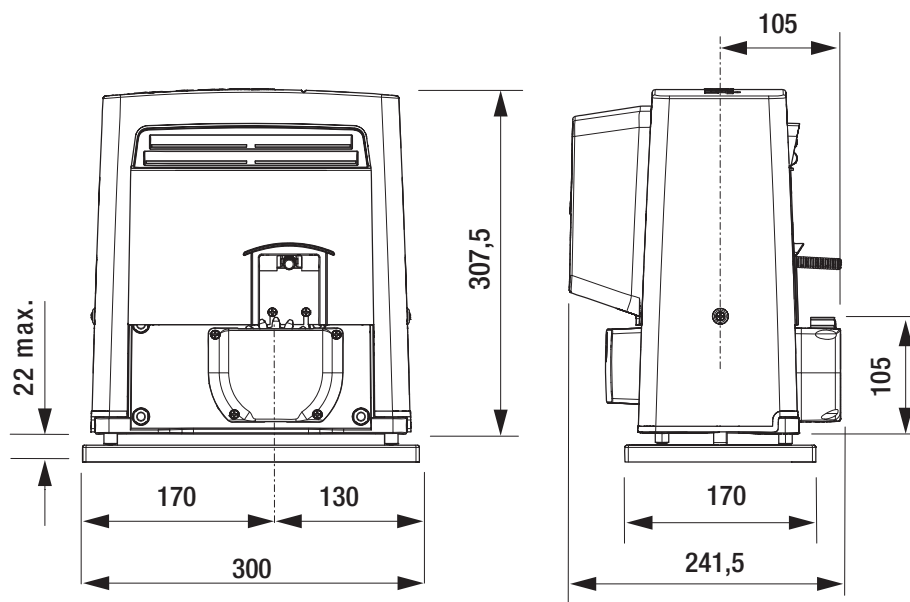
All connections are protected by quick fuses.

For the system to work properly, before fitting any plug-in card, DISCONNECT THE MAIN POWER SUPPLY and remove any batteries.

Before working on the control panel, disconnect the mains power supply and remove the batteries, if any.

- |   |   |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>❶ Power supply terminal block</li> <li>❷ Terminal board for connecting the gearmotor</li> <li>❸ Terminal board for connecting the transformer</li> <li>❹ Control board fuse</li> <li>❺ Terminal board for connecting control and safety devices</li> <li>❻ Accessories fuse</li> <li>❼ Terminal board for connecting the RGP1 module</li> <li>❽ Terminal board for connecting the encoder</li> <li>❾ Terminal board for connecting the keypad selector</li> <li>❿ Terminal board for connecting the limit switches</li> <li>⓫ Terminal board for connecting the antenna</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>❿ Connector for plug-in radio frequency card (AF)</li> <li>⓬ Terminal board for connecting the transponder selector switch</li> <li>⓭ Terminal board for connecting the paired function or the CRP</li> <li>⓮ Connector for the R700 or R800 decoding card</li> <li>⓯ Connector for the RIOCN8WS module</li> <li>⓰ RSE card connector</li> <li>⓱ Programming buttons</li> <li>⓲ Memory Roll card connector</li> <li>⓳ Display</li> <li>⓴ Power LED</li> <li>⓵ Line fuse</li> </ul> |
|---|---|





**Usage limitations**

MODELS	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Pinion module	4	4	4	4	4
Maximum gate-leaf length (m)	14	14	14	14	14
Maximum gate-leaf weight (kg)	400	800	400	800	800

**Technical data**

MODELS	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Power supply (V - 50/60 Hz)	230 AC	230 AC	230 AC	230 AC	120 AC
Motor power supply (V)	230 AC	230 AC	230 AC	230 AC	120 AC
Standby consumption (W)	5	5	5	5	5
Standby consumption with the RGP1 (W) module	0,8	0,8	0,8	0,8	0,8
Power (W)	320	520	320	520	530
Capacitor (µF)	12	20	12	20	80
Current draw (mA)	1,5	2,5	1,5	2,5	4,5
Colour	RAL 7024	RAL 7024	RAL 7040	RAL 7040	RAL 7024
Operating temperature (°C)	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55
Thrust (N)	600	800	600	800	800
Maximum operating speed (m/min)	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5
Cycles/hour	17	17	17	17	17
Consecutive cycles	6	6	6	6	6
Duty cycle (%)	30	30	30	30	30
Motor thermal protection (°C)	150	150	150	150	150
Sound pressure level (dB A)	≤70	≤70	≤70	≤70	≤70
Protection rating (IP)	44	44	44	44	44
Insulation class	I	I	I	I	I
Weight (kg)	15	15	15	15	15

**Fuse table**


MODELS	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Line fuse	5 A-F	5 A-F	5 A-F	5 A-F	8 A-F
Control-board fuse	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F
Accessory fuse	1 A-F	1 A-F	1 A-F	1 A-F	1 A-F



## Operating cycles

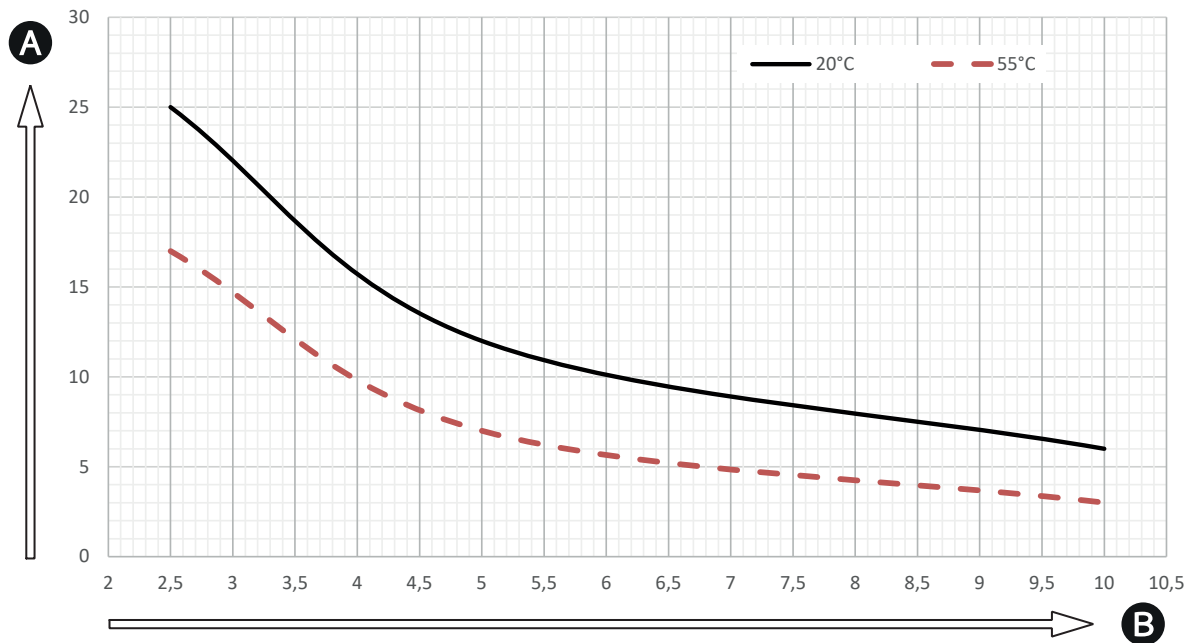
The operating cycle calculation considers a gate that is of standard length (the sliding part), professionally installed, free of any mechanical issues and/or accidental friction points, and measured at an ambient temperature of 20°C, as stated in EN standard 60335-2-103.

MODELS	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Cycles/hour (no.)	17	17	17	17	17
Consecutive cycles (no.)	6	6	6	6	6
Standard reference length of the sliding part (m)	4	4	4	4	4

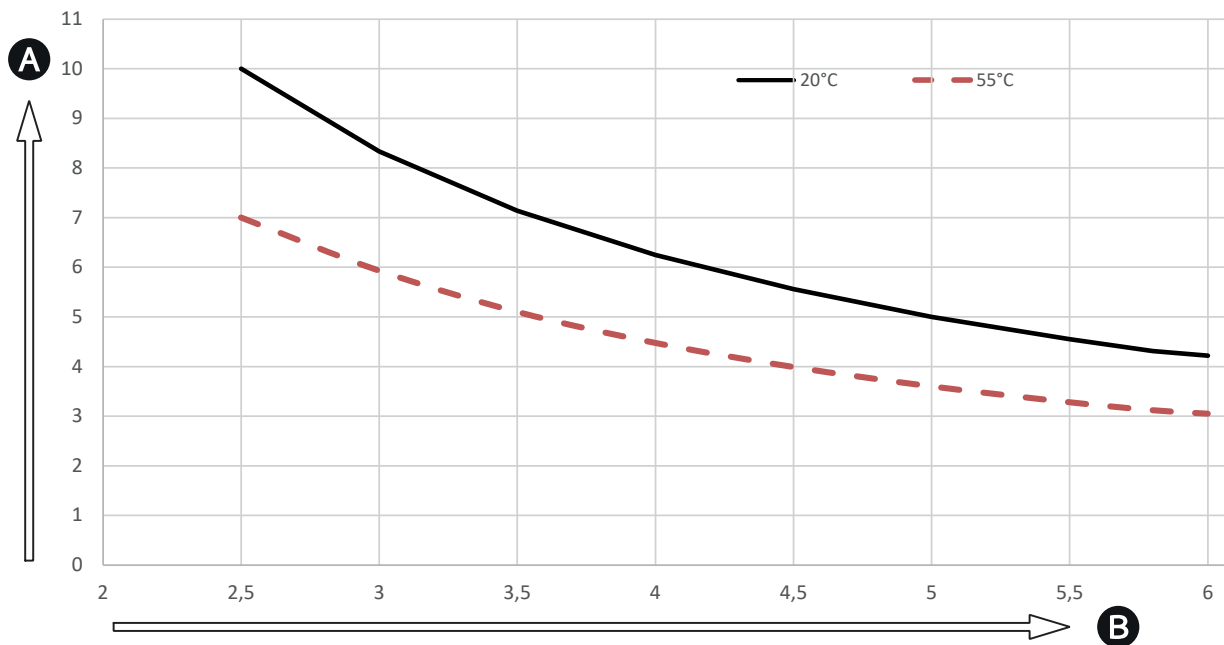
 For gates where the sliding part is of a different length to the standard measurement, please see the graphs.

### Cycles/hour graph

- A** Number of cycles
- B** Gate length




### Consecutive cycles graph




## Cable types and minimum thicknesses


Cable length (m)	up to 20	from 20 to 30
Power supply 230 V AC	3G x 1.5 mm <sup>2</sup>	3G x 2.5 mm <sup>2</sup>
Flashing beacon 230 V AC	2 x 1.5 mm <sup>2</sup>	2 x 1.5 mm <sup>2</sup>
TX Photocells	2 x 0.5 mm <sup>2</sup>	2 x 0.5 mm <sup>2</sup>
RX photocells	4 x 0.5 mm <sup>2</sup>	4 x 0.5 mm <sup>2</sup>
Command and control devices	* no. x 0.5 mm <sup>2</sup>	* no. x 0.5 mm <sup>2</sup>

\* no. = see product assembly instructions - Warning: the cable cross-section is indicative and varies according to the motor power and cable length.

 When operating at 230 V and outdoors, use H05RN-F cables compliant with 60245 IEC 57 (IEC); when indoors, use H05VV-F cables compliant with 60227 IEC 53 (IEC). For power supplies up to 48 V, use FROR 20-22 II cables compliant with standard EN 50267-2-1 (CEI).


 To connect the antenna, use RG58 cable (up to 5 m).


 For paired connection and CRP, use UTP CAT5 cable (up to 1,000 m).

 If the cable lengths differ from those specified in the table, define the cable cross-sections according to the actual power draw of the connected devices and in line with regulation CEI EN 60204-1.

 For multiple, sequential loads along the same line, recalculate the values in the table according to the actual power draw and distances. For information on connecting products not covered in this manual, please see the documentation accompanying the products themselves.

## INSTALLATION

 The following illustrations are examples only. The space available for fitting the operator and accessories varies depending on the area where it is installed. It is up to the installer to find the most suitable solution.

 The drawings show an operator fitted on the left.

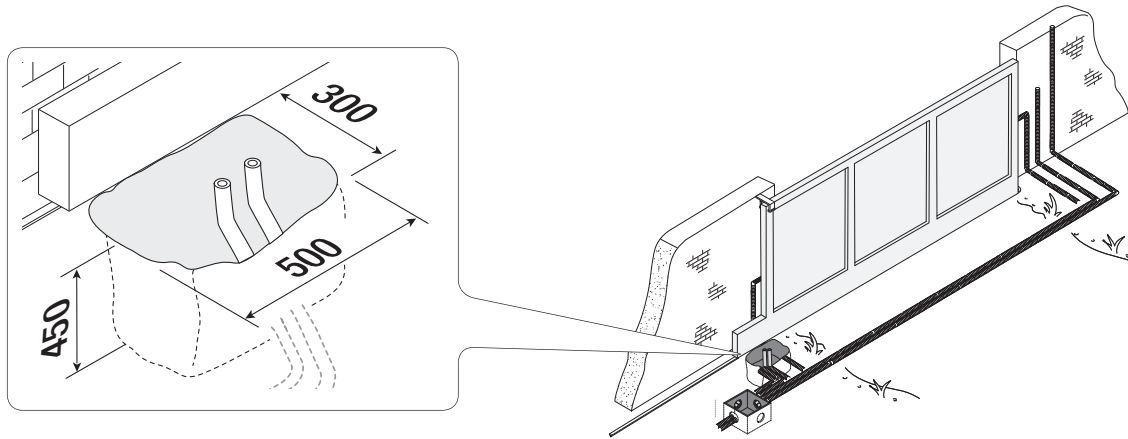
### Preliminary operations

Dig a hole for the foundation frame.

Set up the corrugated tubes needed for the wiring coming out of the junction pit.

 Use  $\varnothing 40$  mm corrugated tubes to connect the gearmotor to the accessories.

 The number of tubes depends on the type of system and the accessories that are going to be fitted.



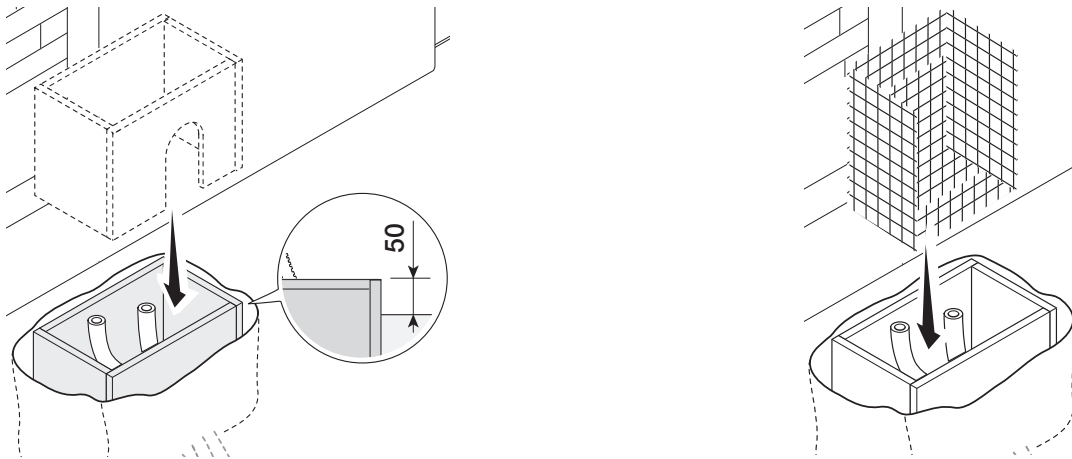
### Laying the anchoring plate

Set up a foundation frame that is larger than the anchoring plate.

Insert the foundation frame into the dug hole.

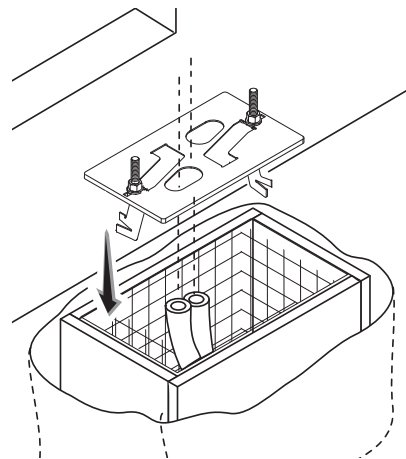
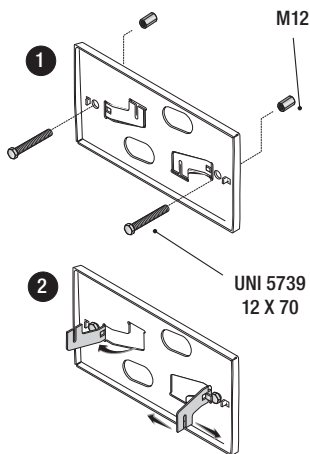
 The foundation frame must protrude by 50 mm, above ground level.

Fit an iron cage in the foundation frame to reinforce the concrete.



Insert the screws supplied in the anchoring plate.  
 Lock the screws in place with the nuts supplied.  
 Remove the pre-shaped clamps using a screwdriver.  
 Fit the anchoring plate in the iron cage.

The tubes must pass through the existing holes.



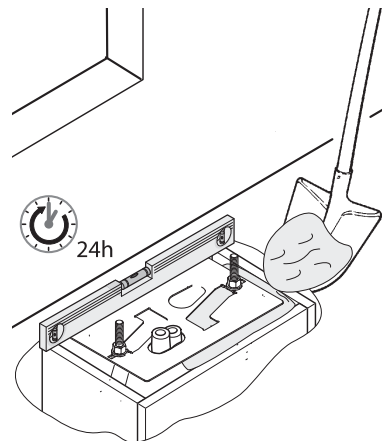
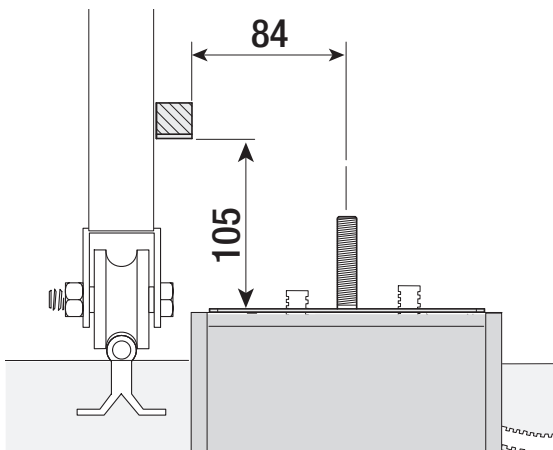
Position the anchoring plate, taking note of the measurements shown in the drawing.

If the gate does not have a rack, proceed with the installation.

See the section "FASTENING THE RACK".

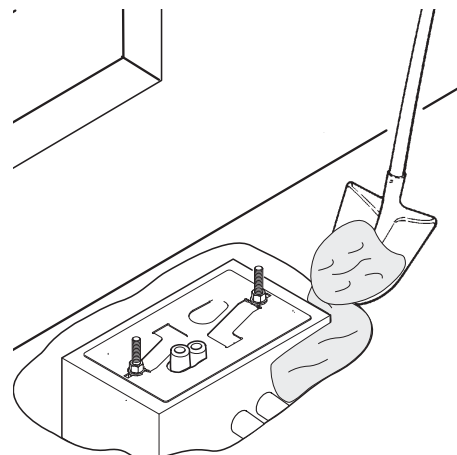
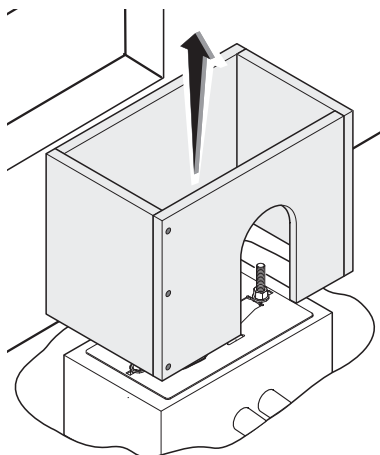
Cast cement into the foundation frame.

The plate must be perfectly level and the screw threads completely above surface.  
 Wait at least 24 hours for the cement to dry.

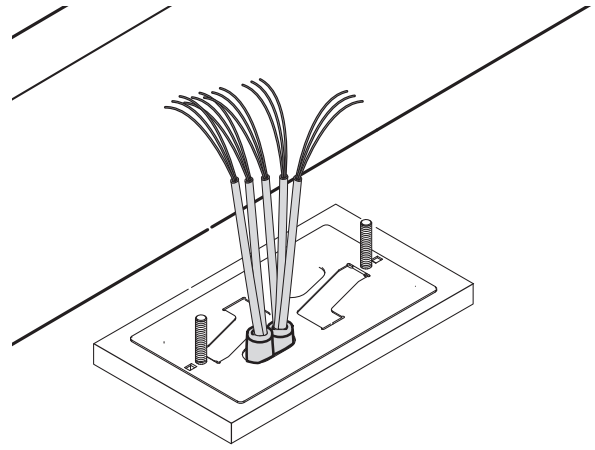
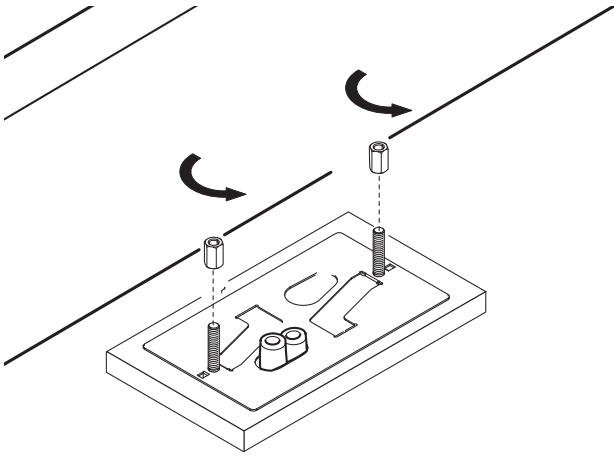


Remove the foundation frame.

Fill the hole with soil around the concrete block.



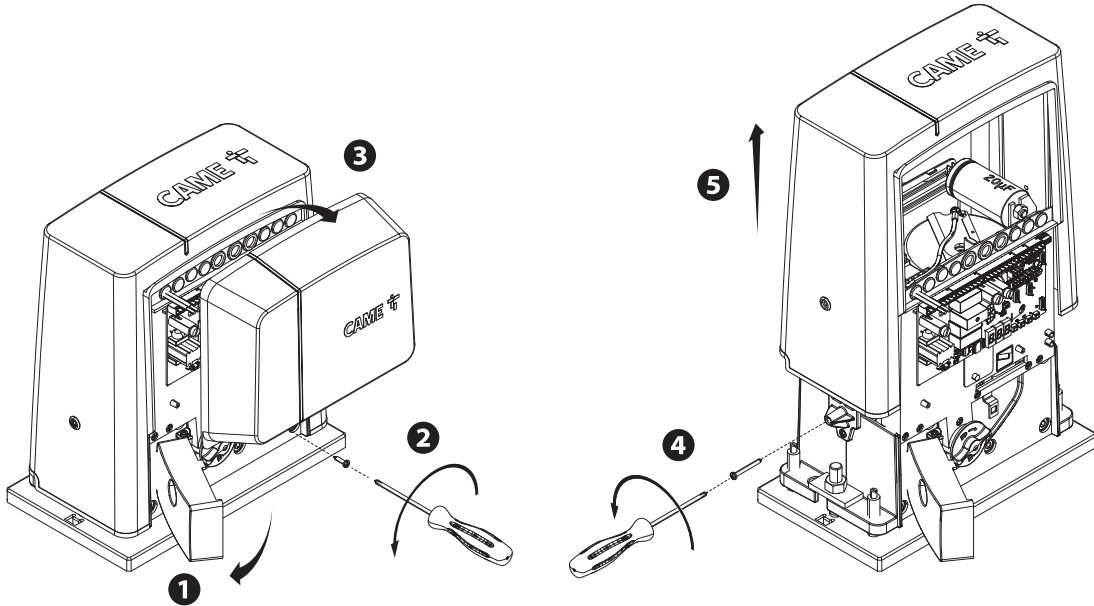
Remove the nuts from the screws.  
Insert the electrical cables into the tubes until they protrude by about 600 mm.




## Setting up the operator

Remove the front cover. ① ② ③

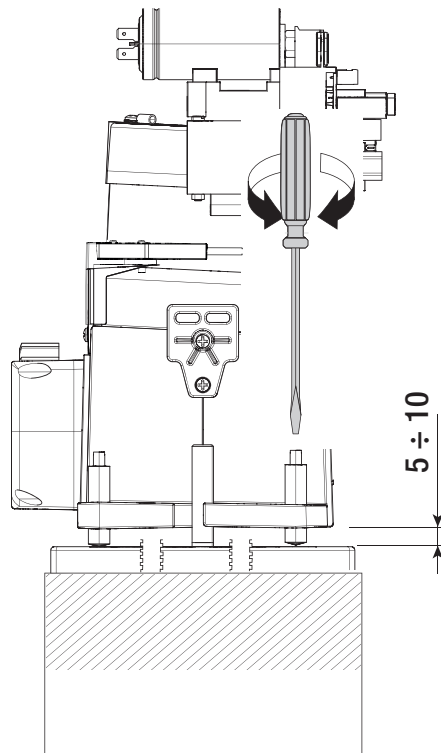
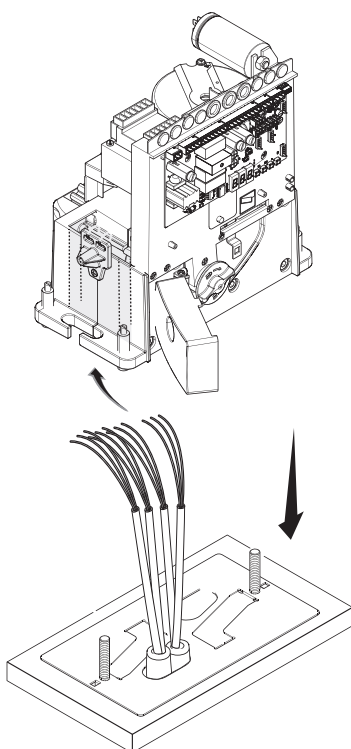
Remove the operator cover. ④ ⑤



Place the operator on top of the anchoring plate.

 The electrical cables must pass under the operator foundation frame

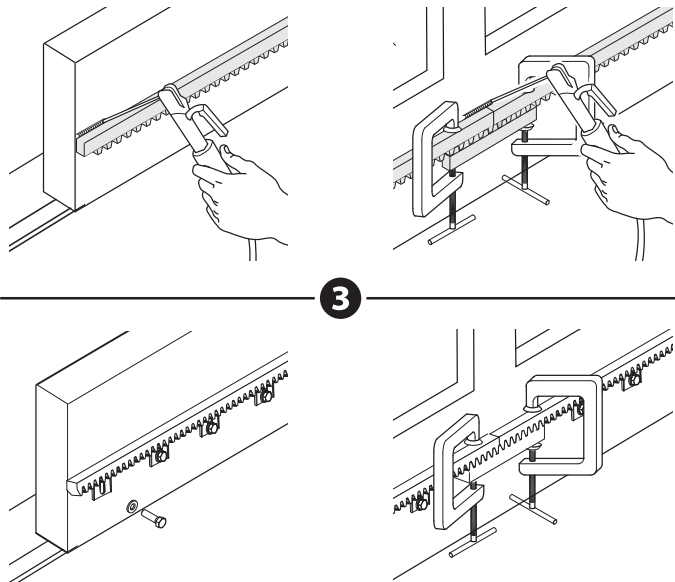
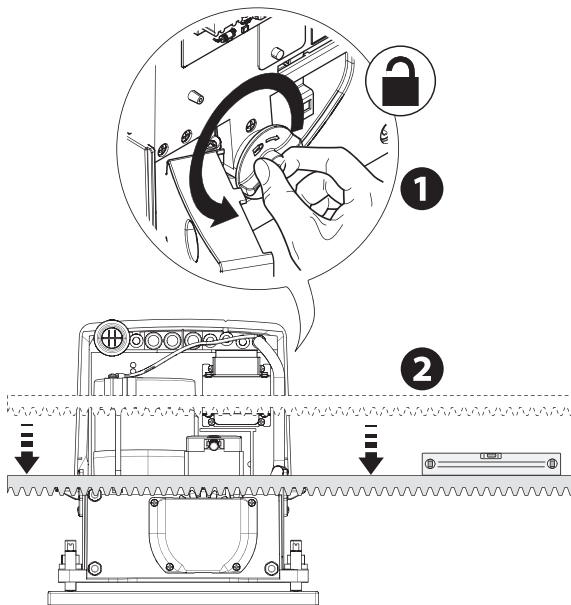
Lift the operator by 5-10 mm from the plate by adjusting the threaded feet, to allow for any adjustments that may need to be made between the rack and pinion.



## Fastening the rack

- 1 Release the operator.
- 2 Rest the rack on the pinion.
- 3 Weld or fasten the rack to the gate along its entire length.

 To assemble the rack modules, use an extra piece and rest it under the joint, then fasten it in place using two clamps.

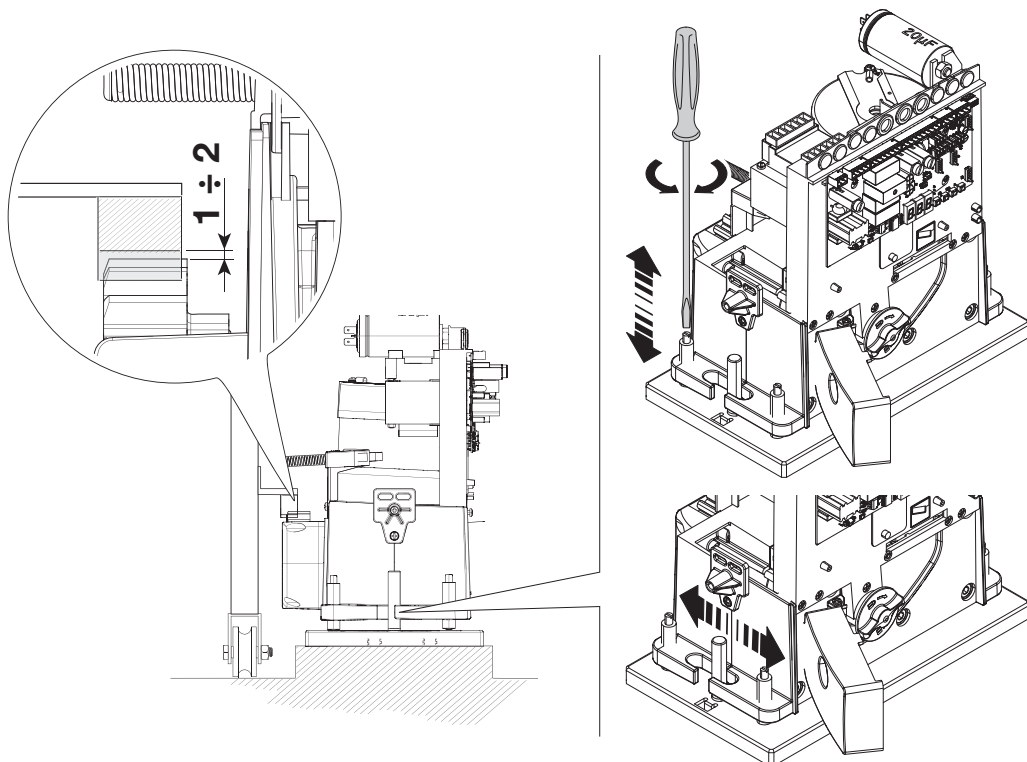


## Adjusting the pinion-rack coupling

Open and close the gate manually.

Adjust the pinion-rack coupling distance using the threaded feet (vertical adjustment) and the holes (horizontal adjustment).

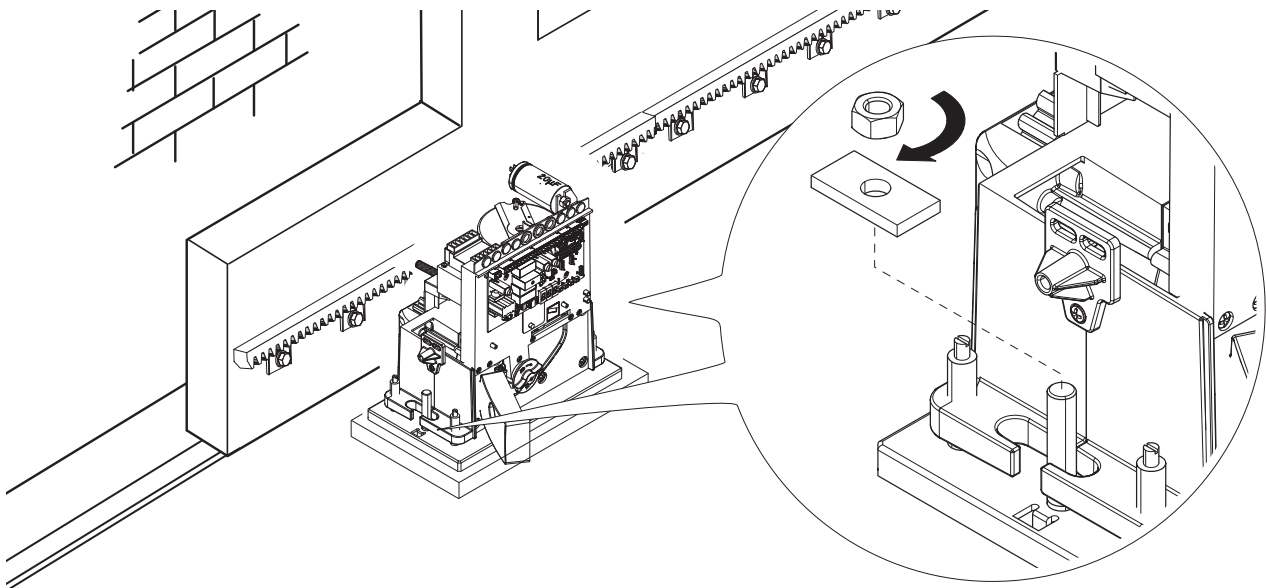
 The weight of the gate must not bear down upon the operator.



## Fastening the operator in place

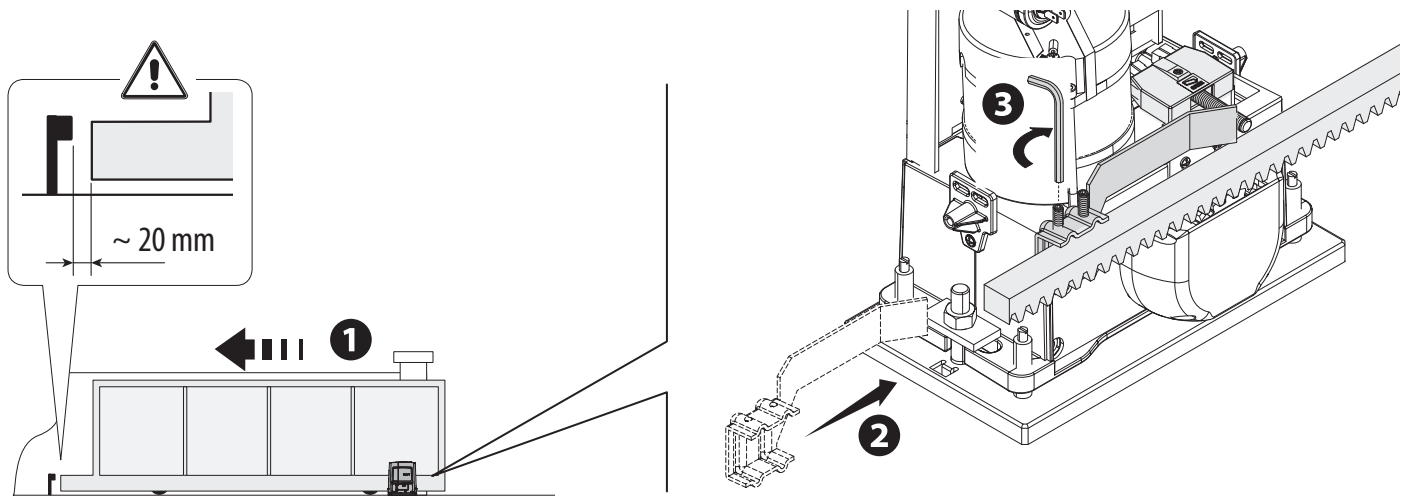
 Only fasten the operator after adjusting the pinion-rack coupling.

Fasten the operator to the anchoring plate using stoppers and nuts.

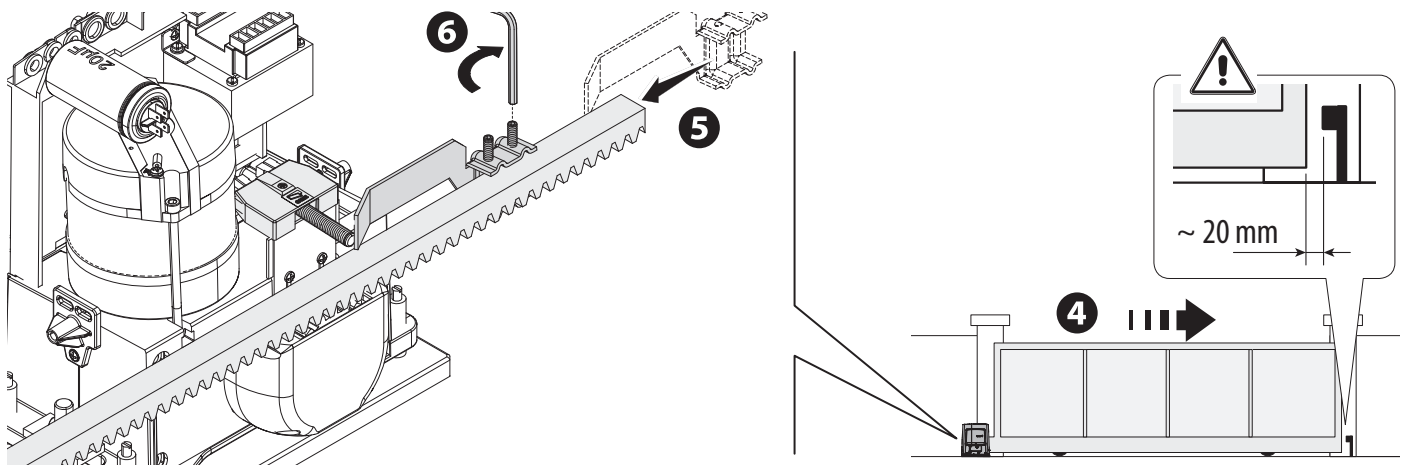


## Determining the travel end points with mechanical limit switches

- 1 Open the gate.
- 2 Insert the opening limit-switch tab in the rack.  
The spring must trigger the microswitch.
- 3 Fasten the opening limit-switch tab using the grub screws supplied.



- 4 Close the gate.
- 5 Insert the closing limit-switch tab in the rack.  
The spring must trigger the microswitch.
- 6 Fasten the closing limit-switch tab using the grub screws supplied.





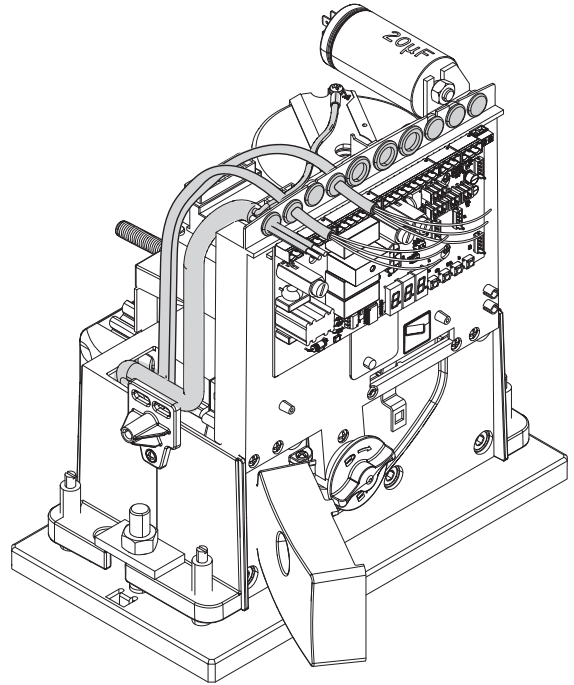
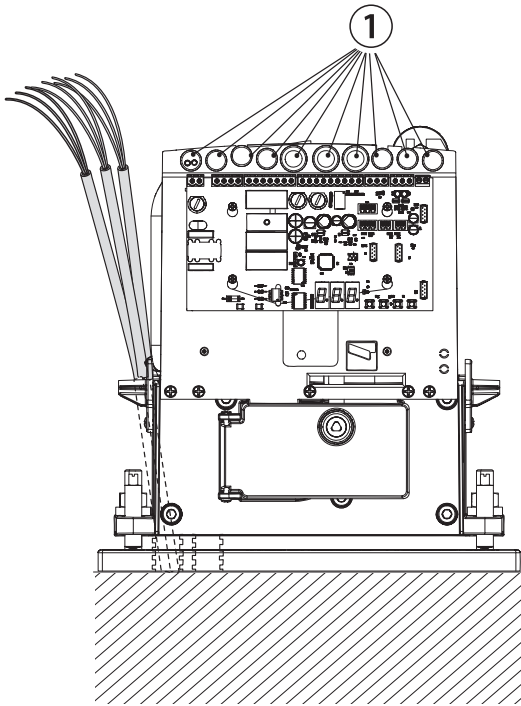
## Passing the electrical cables

Connect all wires and cables in compliance with the law.

The electrical cables must not touch any parts that may overheat during use (such as the motor and transformer).

Use cable glands to connect the devices to the control panel. One of these must be used exclusively for the power supply cable.

❶ Cable glands on the board holder

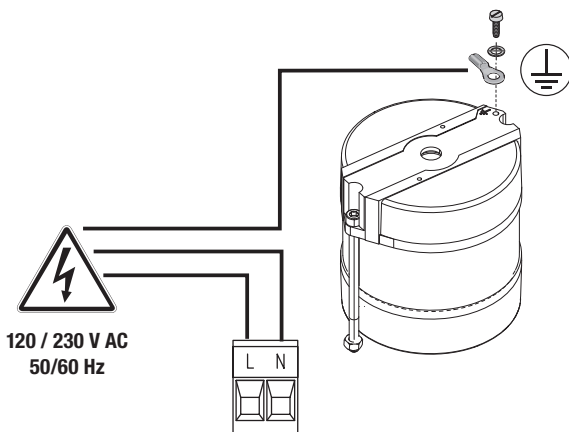


## Power supply

Make sure the mains power supply is disconnected during all installation procedures.

Before working on the control panel, disconnect the mains power supply and remove the batteries, if any.

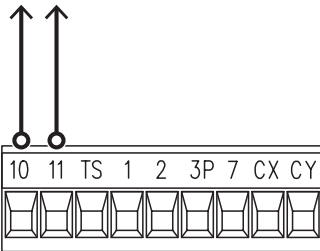
Connecting to the mains (230/120 V AC - 50/60 Hz)



## Maximum capacity of contacts

Device	Output	Power supply (V)	Power (W)
Additional light	W - E1	230 AC	60
Flashing beacon	W - E1	230 AC	25
Operator status warning light	11 - FC / 11 - FA	24 AC	3

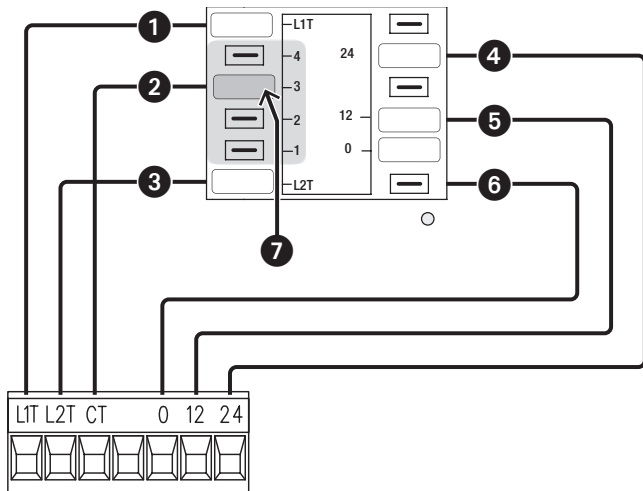
## Power supply output for accessories



The output normally delivers 24 V AC.

The sum of the power draw for the connected accessories must not exceed 20 W.

## Torque limiter



- 1 White cable
- 2 Black cable
- 3 Red cable
- 4 Blue cable
- 5 Purple cable
- 6 Orange cable
- 7 To vary the motor torque, move the corresponding Faston terminal to one of the four positions; from 1 (minimum) to 4 (maximum).

## Signalling devices

### 1 Flashing beacon

It flashes when the operator opens and closes.

### 2 Additional light

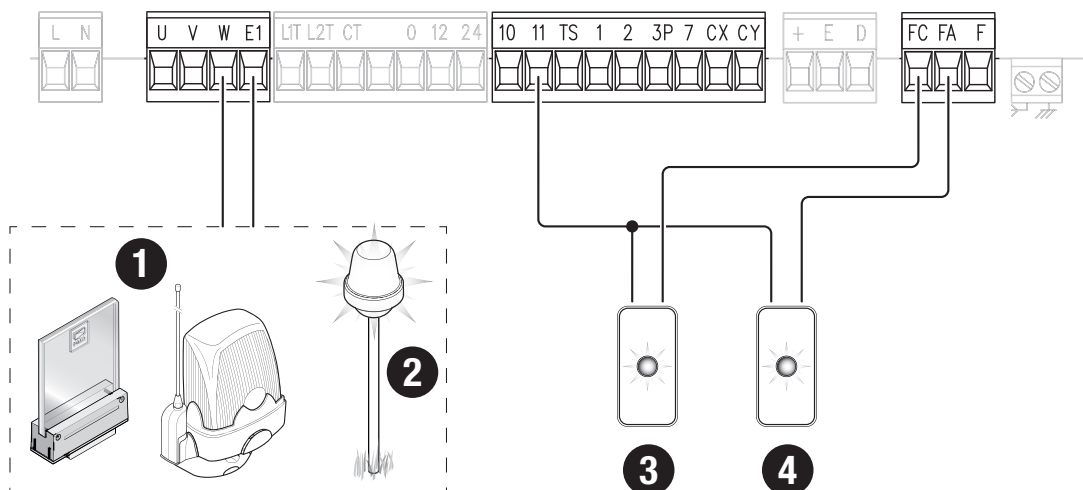
It increases the light in the manoeuvring area.

### 3 Operator status warning light

It indicates that the operator is in the open position.

### 4 Operator status warning light

It indicates that the operator is in the closed position.



## Command and control devices

- 1 Keypad selector
- 2 Card reader
- 3 Transponder selector switch

### 4 STOP button (NC contact)

Stop the gate and exclude automatic closing. Use a control device to resume movement.

If the contact is not used, it must be deactivated during programming.

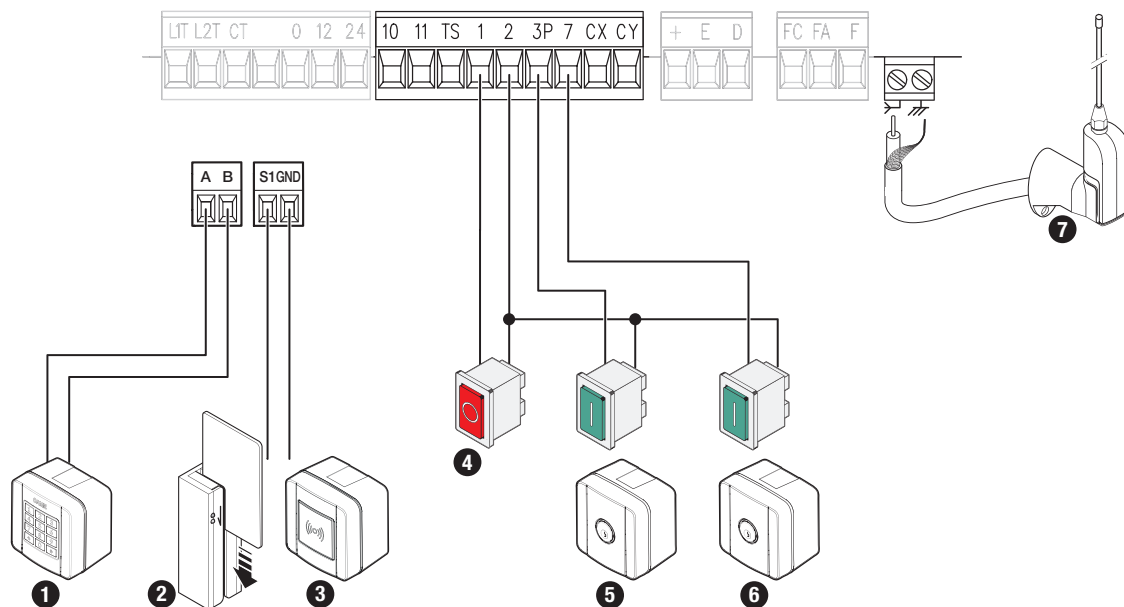
### 5 Control device (NO contact)

PARTIAL OPENING function

### 6 Control device (NO contact)

OPEN-CLOSE (step-by-step) or OPEN-STOP-CLOSE-STOP (sequential) function

### 7 Antenna with RG58 cable



## Safety devices

During programming, configure the type of action that must be performed by the device connected to the input.

Connect the safety devices to the CX and/or CY inputs.

If contacts CX and/or CY are not used, they must be deactivated during programming.

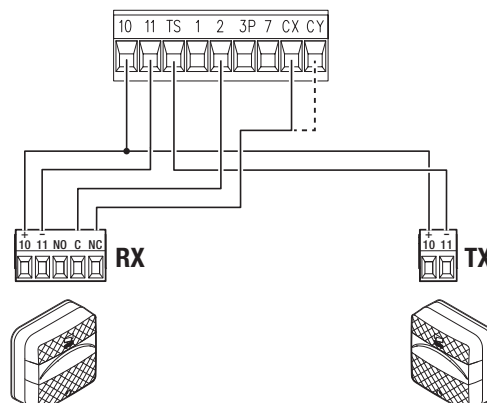
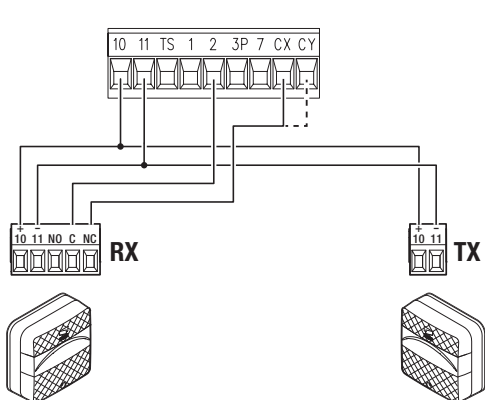
### DELTA photocells

Standard connection

### DELTA photocells

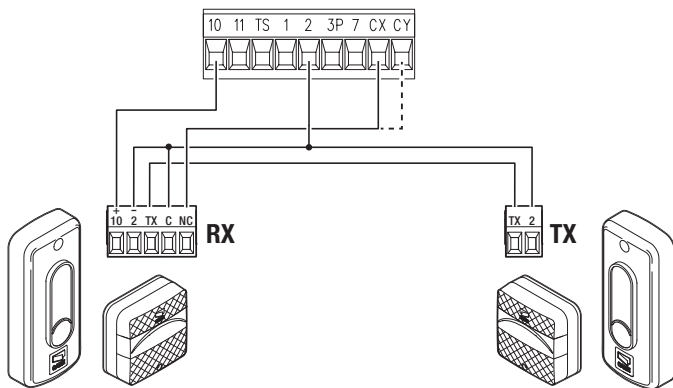
Connection with safety test

See function [F5] Safety devices test.



## DIR / DELTA-S photocells

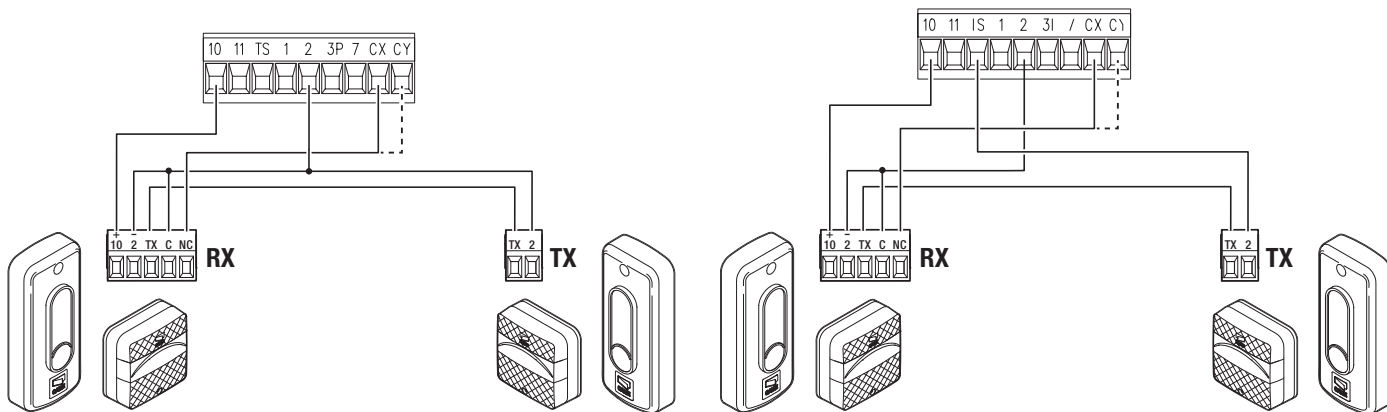
Standard connection



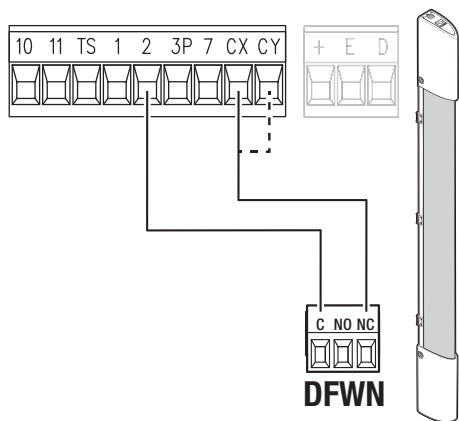
## DIR / DELTA-S photocells

Connection with safety test

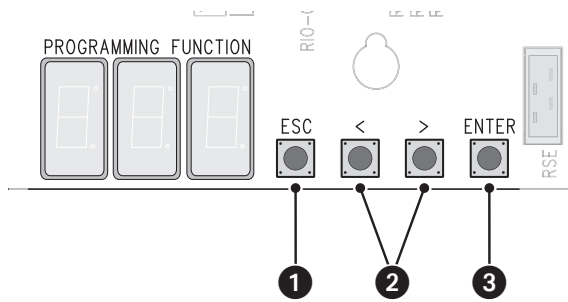
See function [F5] Safety devices test.



## DFWN sensitive edge



Programming button functions



1 ESC button

The ESC button is used to perform the operations described below.  
 Exit the menu  
 Delete the changes  
 Go back to the previous screen  
 Stop the operator

2 <> buttons

The <> buttons are used to perform the operations described below.  
 Navigate the menu  
 Increase or decrease values  
 Open or close the operator

3 ENTER button

The ENTER button is used to perform the operations described below.  
 Access menus  
 Confirm choice

Getting started

Once the electrical connections have been made, proceed with commissioning. Only skilled and qualified staff may perform this operation. Make sure that there are no obstacles in the way. Power up the device and begin programming. Start programming with the functions indicated below.

F54 Opening direction

F1 Total stop

A3 Travel calibration

- After powering up the system, the first manoeuvre is always to open the gate. Wait for the manoeuvre to be completed.
- Press the ESC button or STOP button immediately in the event of any faults, malfunctions, strange noises or vibrations, or unexpected behaviour in the system.
- If the three display segments are flashing, calibrate the travel.

Functions menu

Total stop

Activate or deactivate input 2-1. If it is activated, the input is used as a normally closed contact.

With the input open, this function excludes all commands, including any automatic closing.

F1	OFF (Default) ON
----	---------------------

CX input, CY input

Associate a function with the input CX CY

F2	OFF (Default)
F3	C1 = Reopen while closing (photocells) C2 = Reclose while opening (photocells) C3 = Partial stop Only with [Automatic close] activated. C4 = Obstacle standby (photocells) C7 = Reopen while closing (sensitive edges) C8 = Reclose while opening (sensitive edges) r7 = Reopen while closing (sensitive edge with 8K2 resistor) r8 = Reopen while opening (sensitive edge with 8K2 resistor)

### Safety devices test


Check that the photocells connected to the selected inputs are operating correctly, after each opening and closing command.

 Run the test by connecting the photocells to the TS terminal [see paragraph on Safety devices].

<b>F5</b>	OFF (Default) 1 = CX 2 = CY 4 = CX+CY
-----------	--

### Hold-to-run

With the function active, the operator stops moving (opening or closing) when the control device is released.

 When the function is active, it excludes all other control devices.

<b>F6</b>	OFF (Default) ON
-----------	---------------------



### Command 2-7

Associate a command to the connected device on 2-7.

<b>F7</b>	0 = Step-by-step (default) - The first command is to open and the second to close. 1 = Sequential - The first command is to open, the second to STOP, the third to close and the fourth to STOP. 2 = Open 3 = Close
-----------	--

### Command 2-3P

Associate a command to the connected device on 2-3P.

<b>F8</b>	1 = Partial opening (Default)  The partial opening time is set from the function [F71 - Partial opening time].  The degree of partial opening is set as a percentage using the [F36 – Adjusting the partial opening] function. 2 = Open
-----------	--

### Obstacle with motor stopped

With the function active, the gate remains idle if the safety devices detect an obstacle. The function is active when the gate is closed, open or after a complete stop.

<b>F9</b>	OFF (Default) ON
-----------	---------------------

### Encoder

Manage operator slowdowns, obstacle detection and sensitivity.

<b>F11</b>	OFF ON (Default)
------------	---------------------

### Sensor type



Choose the type of access device.

<b>F14</b>	0 = Transponder selector switch 1 = Keypad selector (default)
------------	--

### Additional light

Choose the operating mode for the lighting device connected to output E1.

**F18**

0 =Flashing beacon (Default)  
1 = Cycle light - The lamp stays on during the manoeuvre.  
 The light remains off if an automatic closing time is not set.  
 This parameter does not appear if the [F19 - Automatic Close] function is deactivated.

### Automatic closure

Set the time before automatic closure, once the opening travel end point has been reached.


 The function does not work if any of the safety devices are triggered when an obstacle is detected, or after a complete stop, or during a power outage.

**F19**

OFF (Default)  
From 1 to 180 seconds

### Automatic closing after partial opening

Set the time before automatic closure after a partial opening command.

 The function does not work if any of the safety devices are triggered when an obstacle is detected, or after a complete stop, or during a power outage.

 Do not deactivate the function [F19 - Automatic close].

**F20**

OFF  
1 to 180 seconds (Default 10)

### Pre-flashing time

Adjust the time for which the beacon is activated before each manoeuvre.

**F21**

OFF (Default)  
1 to 10 seconds

### Opening slowdown speed

Set the slowdown speed during opening (as a percentage of the maximum speed).

 This function appears only if the [F11 - Encoder] function is active.

**F30**


OFF  
1 = High (Default)  
2 = Medium  
3 = Low

### Travel sensitivity

Adjust the obstruction detection sensitivity during the gate travel in percentage terms.

This function appears only if the [F11 - Encoder] function is active.


**F34**

10% to 100% (Default 100%)  
 10% = minimum thrust and high obstruction sensitivity  
100 % =maximum thrust and low obstruction sensitivity

### Slowdown sensitivity

Adjust the obstruction detection sensitivity during slowdown in percentage terms.

 This function appears only if the [F11 - Encoder] function is active.

<b>F35</b>	10% to 100% (Default 100%)  10% = minimum thrust and high obstruction sensitivity 100 % =maximum thrust and low obstruction sensitivity
------------	--

### Adjusting the partial opening

Set the partial-opening percentage for the gate.

 This function appears only if the [F11 - Encoder] function is active.

<b>F36</b>	10% to 80% (Default 20%)
------------	--------------------------

### Opening slowdown point

Set the percentage of the total travel to be used for slowdown during gate opening.

 This function appears only if the [F11 - Encoder] function is active.

<b>F37</b>	5% to 30% (Default 25%)
------------	-------------------------

### Closing slowdown point

Set the percentage of the total travel to be used for slowdown during gate closing.

 This function appears only if the [F11 - Encoder] function is active.

<b>F38</b>	5% to 30% (Default 25%)
------------	-------------------------

### Manoeuvre thrust activation

Adjust the thrust torque increase during opening and closing.

<b>F48</b>	OFF (Default) ON
------------	---------------------

### RSE communication

Configure the function performed by the board connected to the RSE connector.

<b>F49</b>	OFF (Default) 1 = Paired 3 = CRP
------------	--

### Save data

Save user data, timings and configurations to the memory device (memory roll).

 The function is displayed only when a memory roll card is inserted into the control board.

<b>F50</b>	OFF (Default) ON (Run operation)
------------	-------------------------------------

### Read data

Upload user data, timings and configurations to the memory device (memory roll).

 The function is displayed only when a memory roll card is inserted into the control board.

<b>F51</b>	OFF (Default) ON (Run operation)
------------	-------------------------------------



### Transferring MASTER-SLAVE parameters

Share the parameters programmed on the master gate with the slave gate.

 This function appears only if the [F49 - RSE] function is active.

<b>F52</b>	OFF (Default) ON
------------	---------------------

### Opening direction

Set the gate opening direction.

<b>F54</b>	0 = To the left (default) 1 = To the right
------------	---

### CRP address

Assign a unique identification code (CRP address) to the control board.

 The function is used where there are multiple operators connected to the same communication BUS using the CRP protocol.

<b>F56</b>	from 1 to 255
------------	---------------

### RSE speed

Set the remote connection system communication speed on the RSE port.

<b>F63</b>	0 = 1200 bps 1 = 2400 bps 2 = 4800 bps 3 = 9600 bps 4 = 14400 bps 5 = 19200 bps 6 = 38400 bps (default) 7 = 57600 bps 8 = 115200 bps
------------	--

### RIO ED T1 and RIO ED T2

Associate one of the available functions with a wireless safety device.

 The function only appears if the RIO CONN interface board is present.

<b>F65</b>	OFF (Default)
<b>F66</b>	P0 = It stops the gate and excludes automatic closing. Use a control device to resume movement. P7 = Reopen while closing. P8 = Reclose while opening.

### RIO PH T1 and RIO PH T2

Associate one of the available functions with a wireless safety device.

 The function only appears if the RIO CONN interface board is present.

<b>F67</b>	OFF (Default)
<b>F68</b>	P1 = Reopen while closing. P2 = Reclose while opening. P3 = Partial stop. P4 = Obstacle standby.

### Partial opening time

Adjust the gate opening time.

<b>F71</b>	5 to 40 seconds (Default 5)
------------	-----------------------------

### New user


Register up to a maximum of 250 users and assign a function to each one.

 The operation can be carried out by using a transmitter or another control device. The boards that manage the control devices (AF - R700 - R800) must be inserted into the connectors.

<b>U1</b>	<p>1 = Step-by-step - The first command is to open and the second to close. 2 = Sequential - The first command is to open, the second to STOP, the third to close and the fourth to STOP. 3 = Open 4 = Partial opening</p> <p>Choose the function to be assigned to the user. Press ENTER to confirm.</p> <p>The free position in the memory is shown intermittently for a maximum of 10 seconds. During this phase, send the code from the control device. Repeat the procedure to add other users.</p>
-----------	--

### Remove user

Remove one of the registered users.

<b>U2</b>	<p>Use the arrows to choose the number associated with the user you want to remove. Alternatively, the control device associated with the user you want to remove can be activated. Press ENTER to confirm.</p> <p> "CLr" will appear to confirm deletion.</p> <p>No. 1 &gt; 250</p>
-----------	---


### Remove all

Remove all registered users.

<b>U3</b>	<p>OFF (Default) ON (Run operation)</p>
-----------	---

### Radio decoding

Choose the type of radio coding for the transmitters enabled to control the operator.

 If you choose the type of radio coding for the transmitters [Rolling code] or [TW key block], any transmitters with a different type of radio coding saved previously will be deleted.

<b>U4</b>	<p>1 = All decoding (default) 2 = Rolling code 3 = TW key block</p>
-----------	---

### Motor type

Set the type of gearmotor installed.

<b>A1</b>	<p>1 = BX704 2 = BX708</p>
-----------	--------------------------------

### Travel calibration

Start the travel self-learning.

 This function appears only if the [F11 - Encoder] function is active.

<b>A3</b>	<p>OFF (Default) ON (Run operation)</p>
-----------	---

### Parameter reset

Restore factory settings except for the functions: [Radio decoding], [Motor type] and the settings related to travel calibration.

<b>A4</b>	OFF (Default) ON (Run operation)
-----------	-------------------------------------

### Manoeuvre counter

View the number of operator manoeuvres.

<b>A5</b>	001 = 100 manoeuvres 010 = 1000 manoeuvres 100 = 10000 manoeuvres 999 = 99900 manoeuvres CSI = Maintenance work
-----------	---

### FW version

Display the firmware version.

<b>H1</b>	
-----------	--

## Import/export data

Save user data and system configuration data on a MEMORY ROLL card.

The stored data can be reused for another control board to configure another system in the same way.

**⚠ Before inserting and removing the MEMORY ROLL card, DISCONNECT THE MAINS POWER SUPPLY TO THE LINE.**

- 1 Insert the MEMORY ROLL card into the corresponding connector on the control board.
- 2 Press the "Enter" button to access programming.
- 3 Use the arrows to choose the desired function.

The functions are displayed only when a MEMORY ROLL card is inserted.

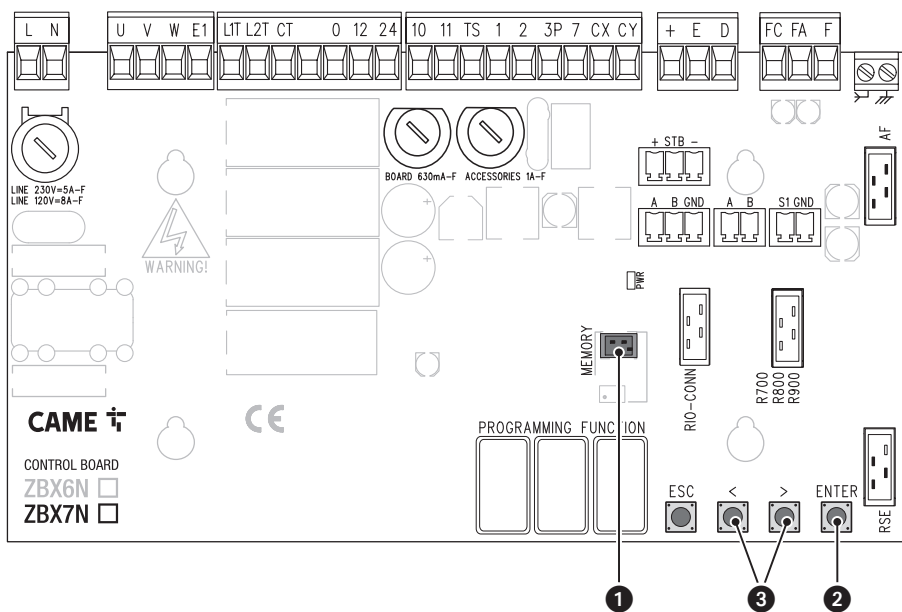
#### - Save data

Save user data, timings and configurations to the memory device (memory roll).

#### - Read data

Upload user data, timings and configurations to the memory device (memory roll).

Once the data have been saved and loaded, remove the MEMORY ROLL card.

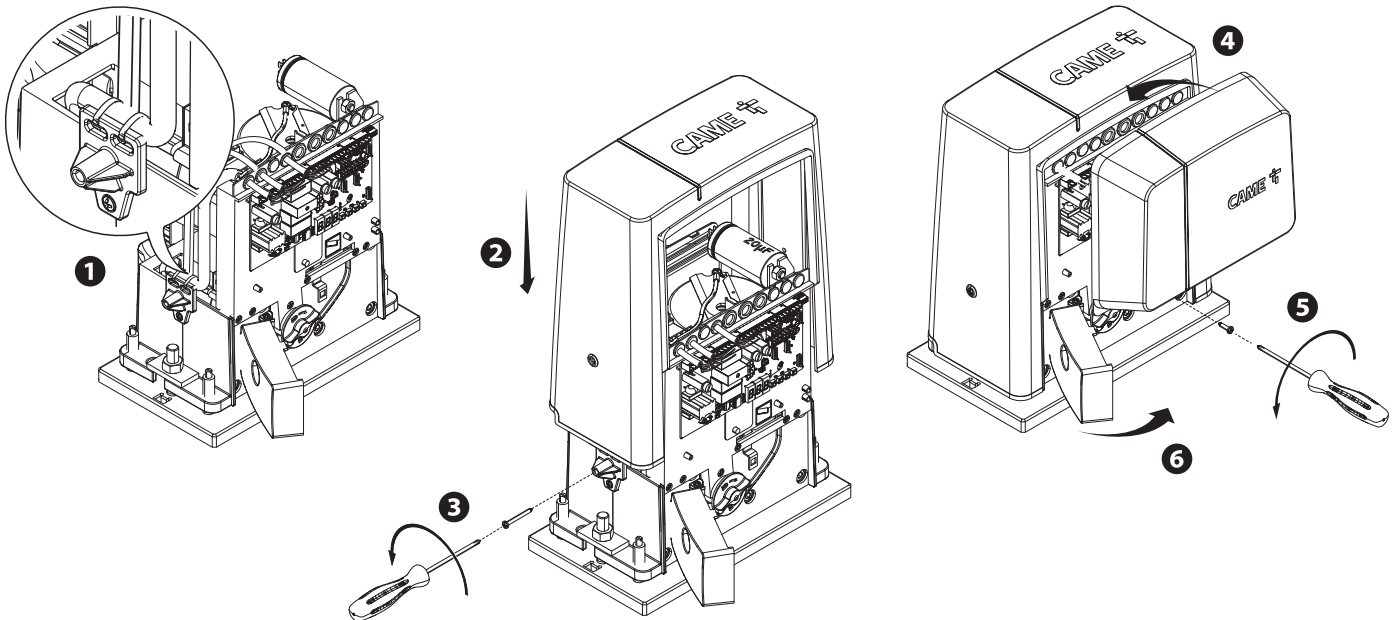


## ERROR MESSAGES

E1	Calibration error
E2	Adjustment error
E3	Encoder failure error
E4	Service test failure error
E7	Operating time error
E8	Open release-hatch error Check that the accessories fuse is not blown.
E9	Obstacle detected during closing
E10	Obstacle detected during opening
E11	The maximum number of obstacles detected consecutively has been exceeded
E14	Communication error
E15	Incompatible transmitter error
E17	Wireless system communication error
E18	Wireless system not configured error

## FINAL OPERATIONS

 Before closing up the casing, check that the cable inlets are sealed to stop insects getting in and to prevent damp.



## PAIRED OPERATION


Two connected operators are controlled with one command.


### Electrical connections

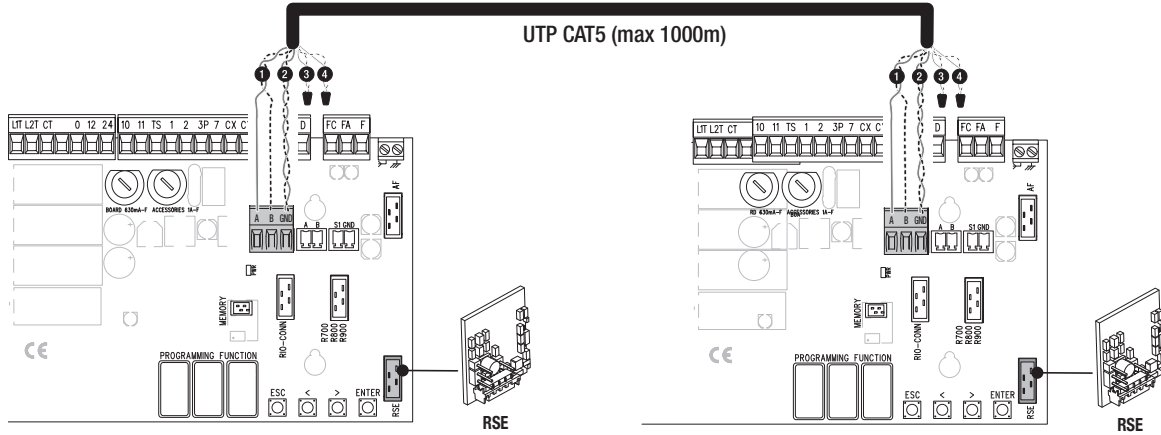
Connect the two electronic boards with a UTP CAT 5 cable.

Insert an RSE card into both control boards.


Connect up the electrics for the devices and accessories.

 The devices and accessories must be connected to the control board which will be set as the MASTER.

 For information on connecting the electrics for the devices and accessories, please see the "ELECTRICAL CONNECTIONS" section.



### Programming

 All programming operations described below must be performed only on the control board set as the MASTER.

F49 RSE communication

F54 Opening direction

F52 Transferring MASTER-SLAVE parameters

A3 Travel calibration

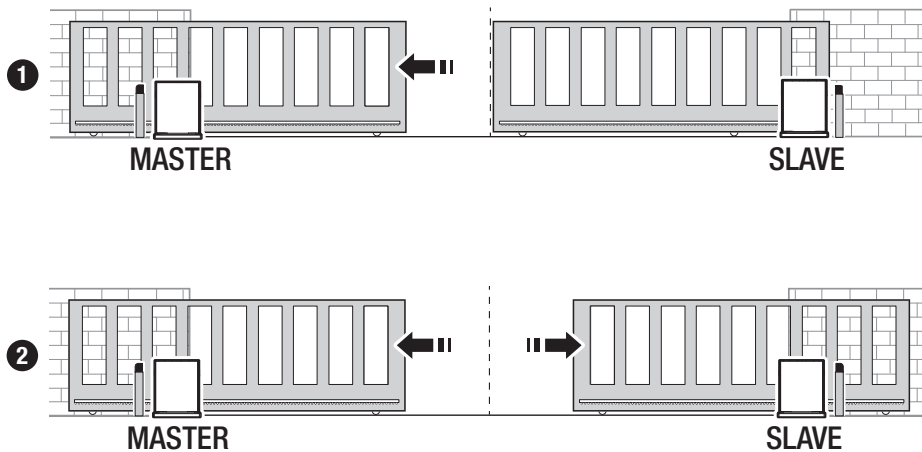
### Saving users

 All save user operations must be performed only on the control board set as the MASTER.

### Operating modes

❶ PARTIAL OPENING command

❷ STEP-BY-STEP or OPEN ONLY command




## MCBF

Models	BX704	BX708
14 m - 400 kg	150000	-
14 m - 800 kg	-	150000
Installation in windy area	-15%	-15%

 The percentages indicate how much the number of cycles should be reduced in relation to the type and number of accessories installed.

 Before carrying out any cleaning or maintenance, or replacing any parts, disconnect the device from the power supply.

 This document informs the installer of the checks that must be carried out during maintenance.

 If the system is not used for long periods of time, e.g. for installations at sites with seasonal closures, disconnect the power supply. When the power supply is reconnected, check the system is working correctly.

 For information on correct installation and adjustments, please see the product installation manual.

 For information on choosing products and accessories, please see our product catalogue.

 Every 10,000 cycles and, in any case, every 6 months of operation, you must perform the maintenance work indicated below.

Perform a general and complete check of the tightness of the nuts and bolts.

Grease all of the moving mechanical parts.

Check the warning and safety devices are working properly.

Check for any wear on the moving mechanical parts and check that they are working properly.

Check the release mechanism is working efficiently by performing a manoeuvre with the leaf free. The gate leaf must not be obstructed.

Check the cables are intact and connected correctly.

Check and clean the slide guide and rack.





**CAME** 

**CAME.COM**

**CAME S.P.A.**

Via Martiri della Libertà, 15  
31030 Dosson di Casier  
Treviso – Italy  
Tel. (+39) 0422 4940  
Fax (+39) 0422 4941



## Automatismes pour portails coulissants

FA01775-FR



**BX704AGS**  
**BX704ALS**

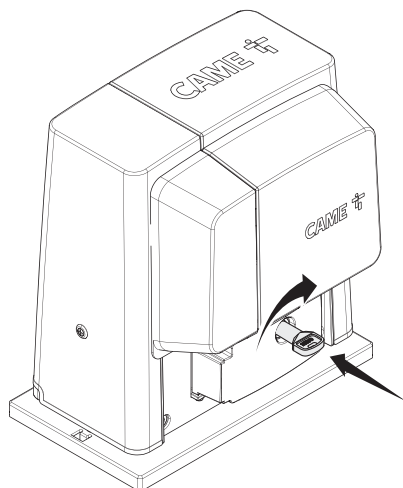
**BX708AGS**

**BX708RGS**  
**BX708ALS**

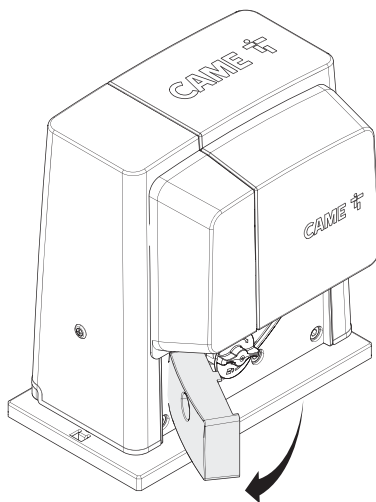
MANUEL D'INSTALLATION



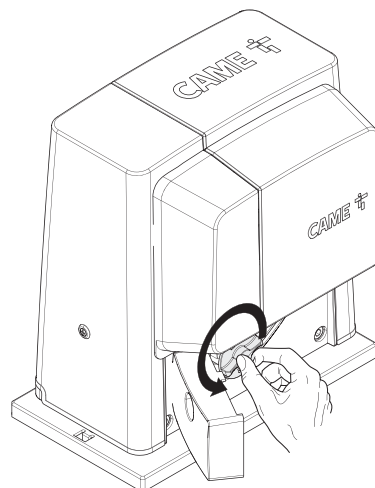
1



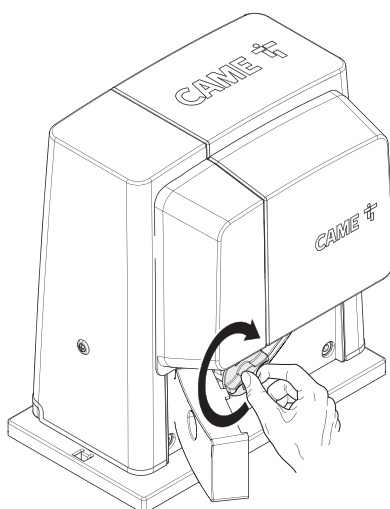
2



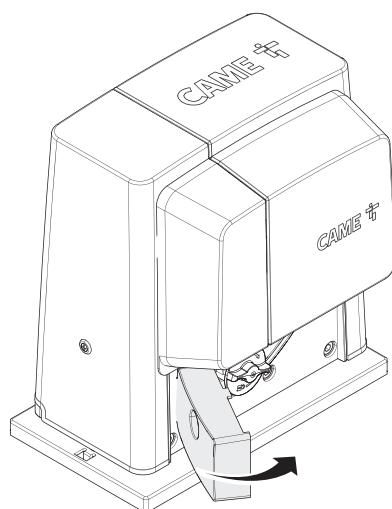
3



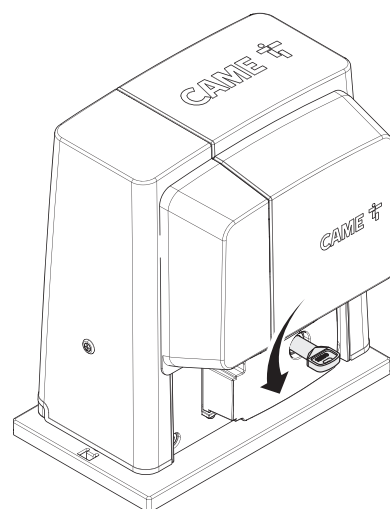
1



2



3

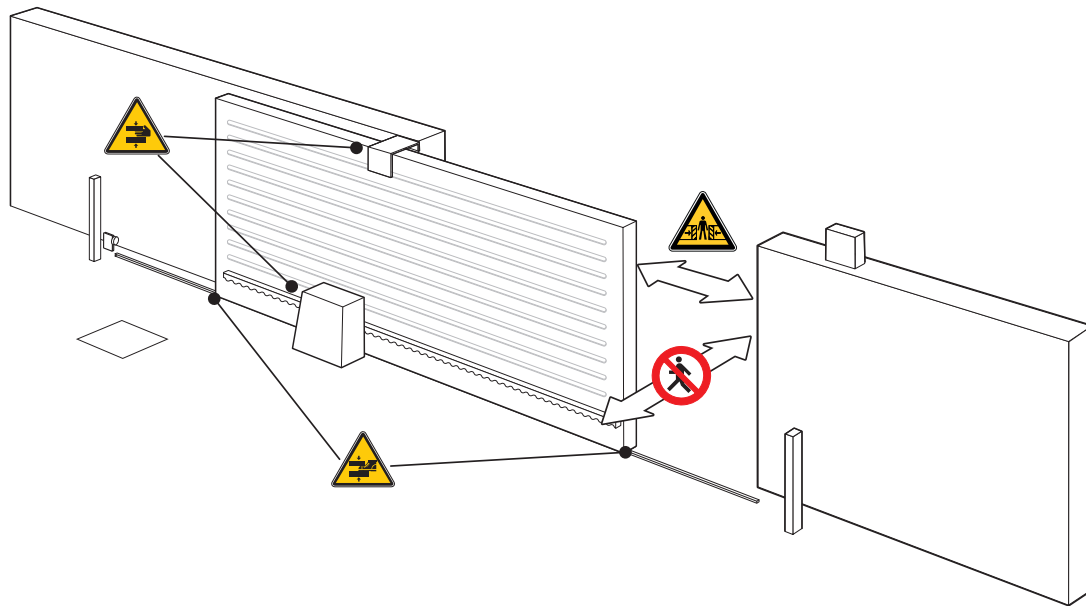


**⚠ Consignes de sécurité importantes.**

**⚠ Suivre toutes les instructions étant donné qu'une installation incorrecte peut provoquer de graves lésions.**

**⚠ Avant toute opération, lire également les instructions générales réservées à l'utilisateur.**

Ce produit ne devra être destiné qu'à l'utilisation pour laquelle il a été expressément conçu et toute autre utilisation est à considérer comme dangereuse. • Le fabricant décline toute responsabilité en cas d'éventuels dommages provoqués par des utilisations impropres, incorrectes et déraisonnables. • Le produit dont il est question dans ce manuel est défini, conformément à la Directive Machines 2006/42/CE, comme une quasi-machine. • La quasi-machine est, par définition, un ensemble qui constitue presque une machine, mais qui ne peut assurer à lui seul une application définie. • Les quasi-machines sont uniquement destinées à être incorporées ou assemblées à d'autres machines ou à d'autres quasi-machines ou équipements en vue de constituer une machine à laquelle s'applique la Directive Machines 2006/42/CE. • L'installation finale doit être conforme à la Directive Machines 2006/42/CE et aux normes européennes de référence. • Le fabricant décline toute responsabilité pour l'utilisation de produits non originaux, ce qui implique également l'annulation de la garantie. • Toutes les opérations indiquées dans ce manuel ne doivent être exécutées que par du personnel qualifié et dans le plein respect des normes en vigueur. • La position des câbles, la pose, la connexion et l'essai doivent être réalisés selon les règles de l'art et conformément aux normes et lois en vigueur. • S'assurer, durant toutes les phases d'installation, que l'automatisme est bien hors tension. • S'assurer que la température du lieu d'installation correspond à celle indiquée sur l'automatisme. • Ne pas installer l'automatisme dans des endroits en montée ou en descente (c'est-à-dire non situés sur une surface plane). • Ne pas installer l'automatisme sur des éléments susceptibles de se plier. Ajouter si nécessaire des renforts appropriés aux points de fixation. • Veiller à ce que le produit ne soit pas mouillé par des jets d'eau directs (arroseurs, nettoyeurs HP, etc.) sur le lieu d'installation. • Prévoir sur le réseau d'alimentation, conformément aux règles d'installation, un dispositif de déconnexion omnipolaire spécifique pour le sectionnement total en cas de surtension catégorie III. • Délimiter soigneusement toute la zone afin d'en éviter l'accès aux personnes non autorisées, notamment aux mineurs et aux enfants. • En cas de manutention manuelle, prévoir une personne tous les 20 kg à soulever ; en cas de manutention non manuelle, utiliser des instruments aptes à assurer le levage sécurisé. • Adopter des mesures de protection adéquates contre tout danger mécanique lié à la présence de personnes dans le rayon d'action de l'automatisme. • Les câbles électriques doivent passer à travers des tuyaux, des goulottes et des passe-câbles appropriés pour assurer une protection adéquate contre les dommages mécaniques. • Les câbles électriques ne doivent pas entrer en contact avec des parties pouvant devenir chaudes durant l'utilisation (ex. : moteur et transformateur). • Avant de procéder à l'installation, vérifier que la partie guidée est en bon état mécanique et qu'elle s'ouvre et se ferme correctement. • Le produit peut être utilisé pour automatiser une partie guidée intégrant un portillon uniquement s'il peut être actionné avec le portillon en position de sécurité. • S'assurer que l'actionnement de la partie guidée ne provoque aucun coincement avec les parties fixes présentes tout autour. • Prévoir une protection supplémentaire pour éviter l'écrasement des doigts entre le pignon et la crémaillère. • Les commandes fixes doivent toutes être clairement visibles après l'installation et être positionnées de manière à ce que la partie guidée soit directement visible mais à l'écart des parties en mouvement. Toute commande à action maintenue doit être installée à une hauteur minimum de 1,5 m par rapport au sol et doit être inaccessible au public. • À défaut d'étiquette, en appliquer une permanente qui décrit comment utiliser le mécanisme de déblocage manuel et la positionner près de l'élément d'actionnement. • S'assurer que l'automatisme a bien été réglé comme il faut et que les dispositifs de sécurité et de protection, tout comme le déblocage manuel, fonctionnent correctement. • Avant la livraison à l'utilisateur, vérifier la conformité de l'installation aux normes harmonisées et aux exigences essentielles de la Directive Machines 2006/42/CE. • Les éventuels risques résiduels doivent être signalés à l'utilisateur final par le biais de pictogrammes spécifiques bien en vue qu'il faudra lui expliquer. • Au terme de l'installation, appliquer la plaque d'identification de la machine dans une position bien en vue. • Si le câble d'alimentation est endommagé, son remplacement doit être effectué par le producteur, ou par son service d'assistance technique agréé, ou par une personne dûment qualifiée afin de prévenir tout risque. • Conserver ce manuel dans le dossier technique avec les manuels des autres dispositifs utilisés pour la réalisation du système d'automatisme. • Il est recommandé de remettre à l'utilisateur final tous les manuels d'utilisation des produits composant la machine.



Passage interdit durant la manœuvre.



Danger de coincement.



Danger de coincement des mains.



Danger de coincement des pieds.

### MISE AU REBUT ET ÉLIMINATION

CAME S.p.A. adopte dans ses établissements un Système de Gestion Environnementale certifié et conforme à la norme UNI EN ISO 14001 qui garantit le respect et la sauvegarde de l'environnement. Nous vous demandons de poursuivre ces efforts de sauvegarde de l'environnement, que CAME considère comme l'un des fondements du développement de ses propres stratégies opérationnelles et de marché, en observant tout simplement de brèves indications en matière d'élimination :

#### ÉLIMINATION DE L'EMBALLAGE

Les composants de l'emballage (carton, plastiques, etc.) sont assimilables aux déchets urbains solides et peuvent être éliminés sans aucune difficulté, en procédant tout simplement à la collecte différenciée pour le recyclage.

Avant d'effectuer ces opérations, il est toujours recommandé de vérifier les normes spécifiques en vigueur sur le lieu d'installation.

**NE PAS JETER DANS LA NATURE !**

#### ÉLIMINATION DU PRODUIT

Nos produits sont réalisés à partir de différents matériaux. La plupart de ces matériaux (aluminium, plastique, fer, câbles électriques) sont assimilables aux déchets urbains solides. Ils peuvent être recyclés au moyen de la collecte et de l'élimination différenciées auprès des centres autorisés.

D'autres composants (cartes électroniques, piles des émetteurs, etc.) peuvent par contre contenir des substances polluantes.





Il faut donc les désinstaller et les remettre aux entreprises autorisées à les récupérer et à les éliminer.

Avant d'effectuer ces opérations, il est toujours recommandé de vérifier les normes spécifiques en vigueur sur le lieu d'élimination.

**NE PAS JETER DANS LA NATURE !**

### Légende

---

-  Ce symbole indique des parties à lire attentivement.
-  Ce symbole indique des parties concernant la sécurité.
-  Ce symbole indique ce qui doit être communiqué à l'utilisateur.
-  Les dimensions sont exprimées en millimètres, sauf indication contraire.

### Description

---

#### 801MS-0020

BX704AGS - Automatisme avec moteur 230 V, carte électronique avec affichage de programmation, décodage radio incorporé, gestion du mouvement et détection des obstacles avec butées de fin de course mécaniques pour portails coulissants jusqu'à 400 kg et 14 m de longueur. Couvercle gris RAL7024.

#### 801MS-0030

BX708AGS - Automatisme avec moteur 230 V, carte électronique avec affichage de programmation, décodage radio incorporé, gestion du mouvement et détection des obstacles avec butées de fin de course mécaniques pour portails coulissants jusqu'à 800 kg et 14 m de longueur. Couvercle gris RAL7024.

#### 801MS-0021

BX704ALS - Automatisme avec carte électronique à afficheur de programmation, décodage radio incorporé, dispositif de contrôle du mouvement, détection d'obstacle et fins de course mécaniques pour portails coulissants jusqu'à 400 kg et max. 14 m de longueur.

#### 801MS-0031

BX708ALS - Automatisme avec carte électronique à afficheur de programmation, décodage radio incorporé, dispositif de contrôle du mouvement, détection d'obstacle et fins de course mécaniques pour portails coulissants jusqu'à 800 kg et max. 14 m de longueur.

#### 801MS-0060

BX708RGS - Automatisme avec carte électronique à afficheur de programmation, décodage radio incorporé, dispositif de contrôle du mouvement, détection d'obstacle et fins de course mécaniques pour portails coulissants jusqu'à 800 kg et max. 14 m de longueur.

### Utilisation prévue

---

Solution pour portails coulissants résidentiels

-  Toute installation et toute utilisation autres que celles qui sont indiquées dans ce manuel sont interdites.



## Carte électronique

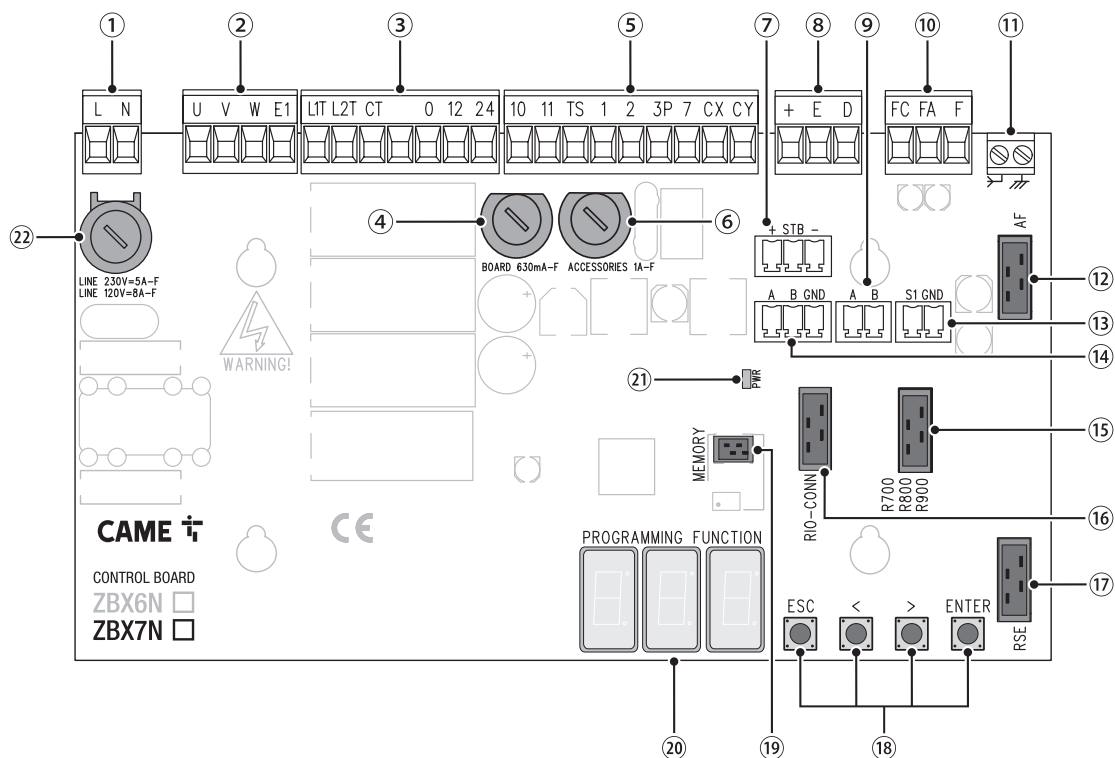
Les fonctions sur les contacts d'entrée et de sortie, les réglages des temps et la gestion des utilisateurs sont configurés et visualisés sur l'afficheur.

Toutes les connexions sont protégées par des fusibles rapides.

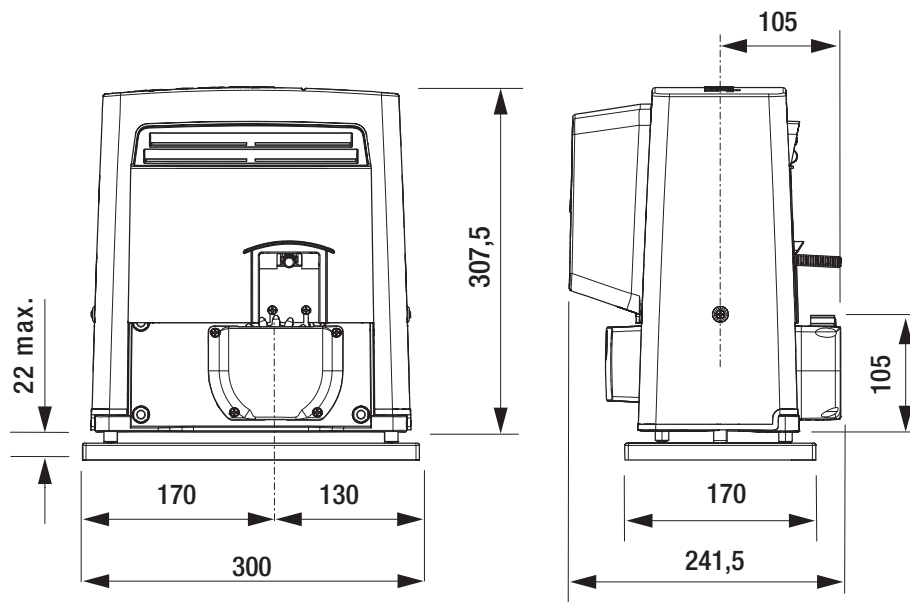
⚠ Pour un fonctionnement correct, IL EST OBLIGATOIRE, avant d'enficher la carte, DE METTRE HORS TENSION et de déconnecter les éventuelles batteries.

⚠ Avant d'intervenir sur l'armoire de commande, mettre hors tension et déconnecter les éventuelles batteries.

- |  |   |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>❶ Bornier d'alimentation</li> <li>❷ Bornier de connexion du motoréducteur</li> <li>❸ Bornier de connexion du transformateur</li> <li>❹ Fusible pour la carte électronique</li> <li>❺ Bornier de connexion des dispositifs de commande et de sécurité</li> <li>❻ Fusible pour les accessoires</li> <li>❼ Bornier de connexion du module RGP1</li> <li>❽ Bornier de connexion de l'encodeur</li> <li>❾ Bornier de connexion du clavier à code</li> <li>❿ Bornier de connexion des butées de fin de course</li> <li>⓫ Bornier de connexion de l'antenne</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>❷ Connecteur pour carte radiofréquence enfichable (AF)</li> <li>❸ Bornier de connexion du sélecteur transpondeur</li> <li>❹ Bornier pour la connexion de la fonction vis-à-vis ou CRP</li> <li>❺ Connecteur pour carte de décodage R700 ou R800</li> <li>❻ Connecteur pour module RIOCN8WS</li> <li>❼ Connecteur pour carte RSE</li> <li>❽ Touches de programmation</li> <li>❾ Connecteur pour carte Memory Roll</li> <li>❿ Afficheur</li> <li>⓫ Voyant de signalisation led de présence de tension</li> <li>⓬ Fusible de ligne</li> </ul> |
|--|---|



## Dimensions



## Limites d'utilisation

MODÈLES	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Module du pignon	4	4	4	4	4
Longueur maximum vantail (m)	14	14	14	14	14
Poids maximum vantail (kg)	400	800	400	800	800

## Données techniques

MODÈLES	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Alimentation (V - 50/60 Hz)	230 AC	230 AC	230 AC	230 AC	120 AC
Alimentation moteur (V)	230 AC	230 AC	230 AC	230 AC	120 AC
Consommation en stand-by (W)	5	5	5	5	5
Consommation en stand-by avec le module RGP1 (W)	0,8	0,8	0,8	0,8	0,8
Puissance (W)	320	520	320	520	530
Condensateur (µF)	12	20	12	20	80
Courant absorbé (A)	1,5	2,5	1,5	2,5	4,5
Couleur	RAL 7024	RAL 7024	RAL 7040	RAL 7040	RAL 7024
Température de fonctionnement (°C)	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55
Poussée (N)	600	800	600	800	800
Vitesse de manœuvre max. (m/min)	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5
Cycles/heure	17	17	17	17	17
Cycles consécutifs	6	6	6	6	6
Intermittence/Fonctionnement (%)	30	30	30	30	30
Thermo-protection moteur (°C)	150	150	150	150	150
Niveau de pression sonore (dB A)	≤70	≤70	≤70	≤70	≤70
Degré de protection (IP)	44	44	44	44	44
Classe d'isolation	I	I	I	I	I
Poids (kg)	15	15	15	15	15

## Tableau des fusibles

MODÈLES	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Fusible de ligne	5 A-F	5 A-F	5 A-F	5 A-F	8 A-F
Fusible carte	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F
Fusible accessoires	1 A-F	1 A-F	1 A-F	1 A-F	1 A-F



## Cycles de fonctionnement

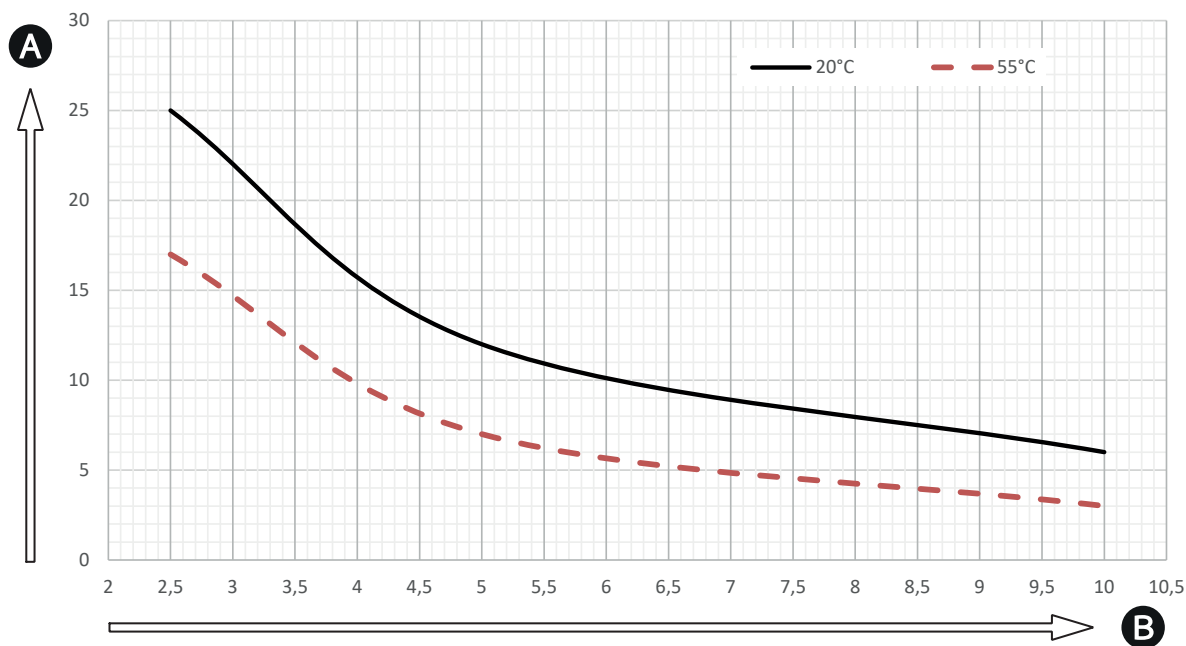
Le calcul des cycles de fonctionnement se réfère à un portail d'une longueur standard de référence de la partie coulissante, installé selon les règles de l'art, sans conflit mécanique ni aucun frottement accidentel. Ces cycles sont mesurés à une température ambiante de 20°C conformément à la Norme EN 60335-2-103.

MODÈLES	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Cycles/heure	17	17	17	17	17
Cycles consécutifs	6	6	6	6	6
Longueur standard de référence de la partie coulissante (m)	4	4	4	4	4

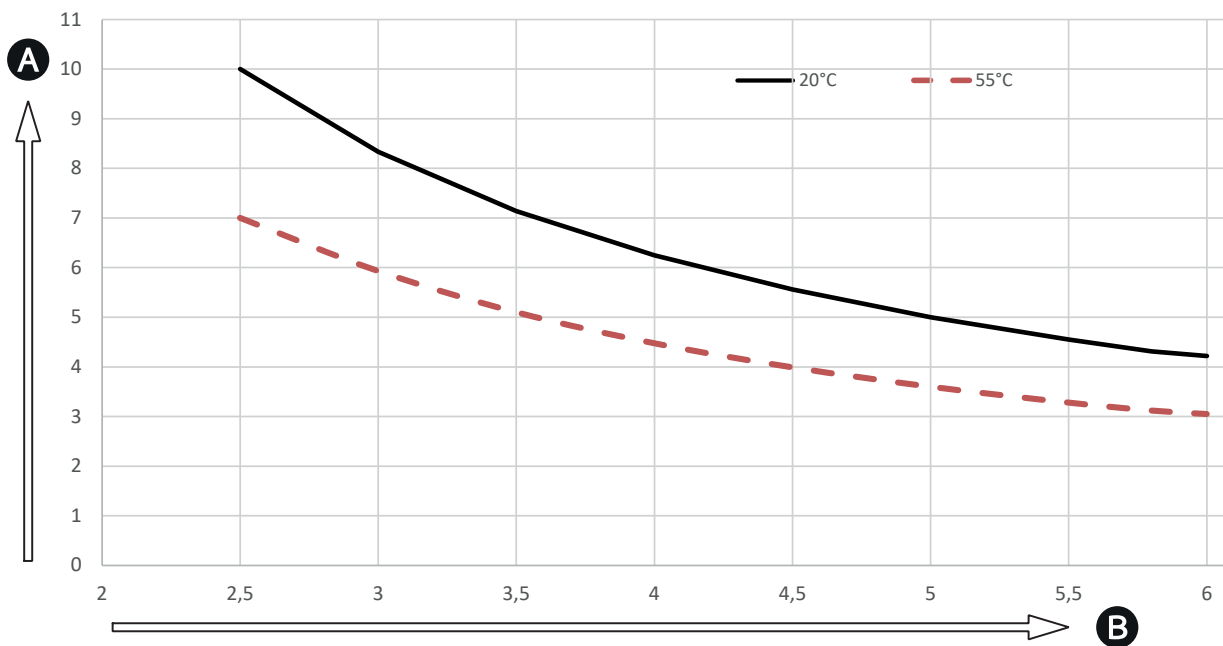
 Pour les portails avec une partie coulissante d'une longueur différente de la longueur de référence standard, utiliser les graphiques.

### Graphique cycles/heure

- A** Nombre de cycles
- B** Longueur du portail



### Graphique cycles consécutifs



## Types de câbles et épaisseurs minimum

Longueur du câble (m)	jusqu'à 20	de 20 à 30
Alimentation 230 VAC	3G x 1,5 mm <sup>2</sup>	3G x 2,5 mm <sup>2</sup>
Clignotant 230 VAC	2 x 1,5 mm <sup>2</sup>	2 x 1,5 mm <sup>2</sup>
Photocellules TX	2 x 0,5 mm <sup>2</sup>	2 x 0,5 mm <sup>2</sup>
Photocellules RX	4 x 0,5 mm <sup>2</sup>	4 x 0,5 mm <sup>2</sup>
Dispositifs de commande	*n° x 0,5 mm <sup>2</sup>	*n° x 0,5 mm <sup>2</sup>

\*n° = voir les instructions de montage du produit - Attention : la section du câble est approximative car elle varie en fonction de la puissance du moteur et de la longueur du câble.

📖 En cas d'alimentation en 230 V et d'une utilisation en extérieur, adopter des câbles H05RN-F conformes à la norme 60245 IEC 57 (IEC) ; en intérieur, utiliser par contre des câbles H05VV-F conformes à la norme 60227 IEC 53 (IEC). Pour les alimentations jusqu'à 48 V, il est possible d'utiliser des câbles FROR 20-22 II conformes à la norme EN 50267-2-1 (CEI).

📖 Pour la connexion de l'antenne, utiliser un câble RG58 (jusqu'à 5 m).

📖 Pour la connexion vis-à-vis et CRP, utiliser un câble UTP CAT5 (jusqu'à 1000 m).

📖 Si la longueur des câbles ne correspond pas aux valeurs indiquées dans le tableau, déterminer la section des câbles en fonction de l'absorption effective des dispositifs connectés et selon les prescriptions de la norme CEI EN 60204-1.

📖 Pour les connexions prévoyant plusieurs charges sur la même ligne (séquentielles), les dimensions indiquées dans le tableau doivent être réévaluées en fonction des absorptions et des distances effectives. Pour les connexions de produits non indiqués dans ce manuel, considérer comme valable la documentation jointe à ces derniers.

## INSTALLATION

Les illustrations suivantes ne sont que des exemples étant donné que l'espace pour la fixation de l'automatisme et des accessoires varie en fonction de la zone d'installation. C'est donc l'installateur qui doit choisir la solution la plus indiquée.

Les dessins illustrent l'automatisme installé à gauche.

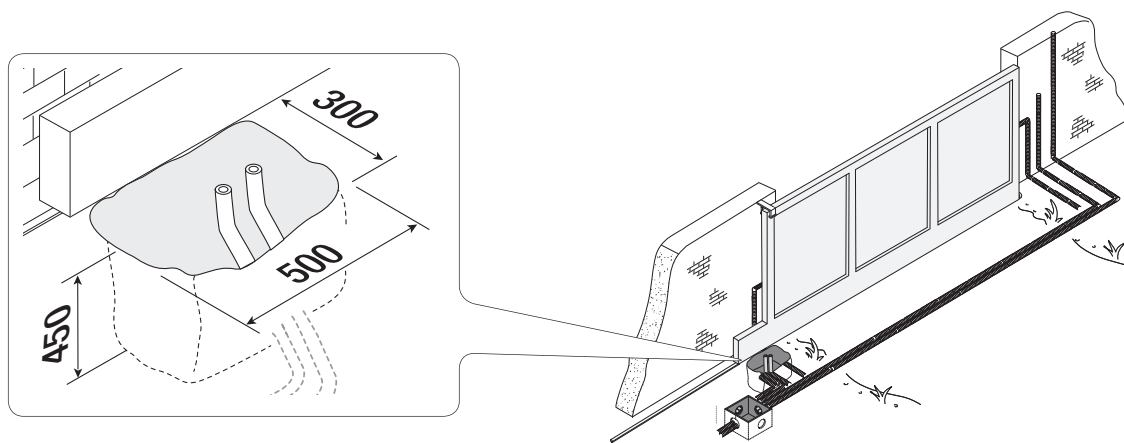
### Opérations préliminaires

Creuser la fosse pour le coffrage.

Préparer les gaines annelées pour les raccordements issus du boîtier de dérivation.

Il est conseillé de prévoir des gaines annelées  $\varnothing 40$  mm pour la connexion du motoréducteur et des accessoires.

Le nombre de gaines dépend du type d'installation et des accessoires prévus.



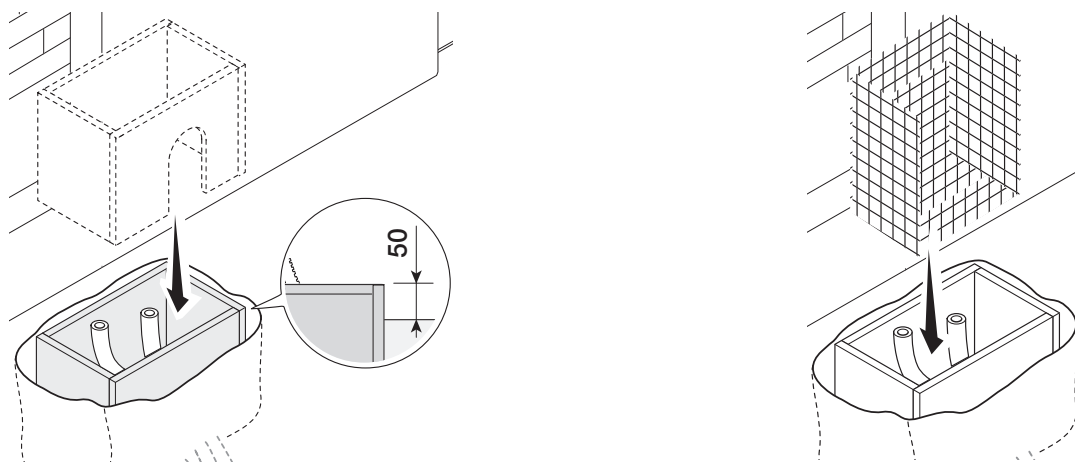
### Pose de la plaque de fixation

Préparer un coffrage plus grand que la plaque de fixation.

Introduire le coffrage dans le trou.

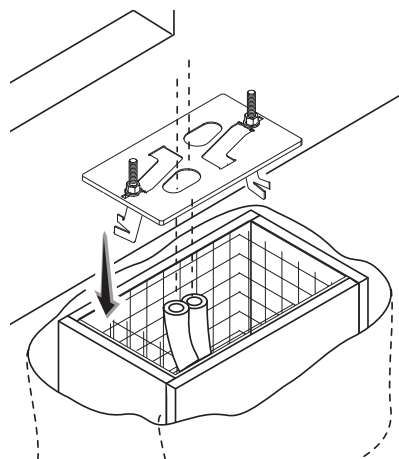
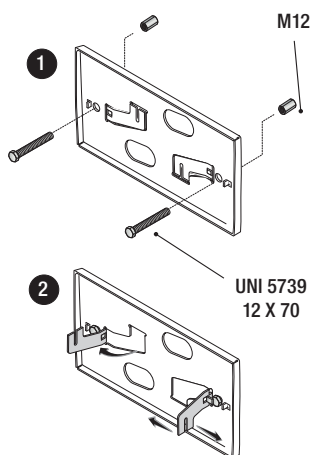
Le coffrage doit dépasser de 50 mm du sol.

Insérer une grille en fer dans le coffrage pour couler le ciment.



Insérer les vis fournies dans la plaque de fixation.  
 Bloquer les vis à l'aide des écrous fournis.  
 Extraire les agrafes préformées à l'aide d'un tournevis.  
 Introduire la plaque de fixation dans la grille en fer.

 Les tuyaux doivent passer à travers les trous prévus.



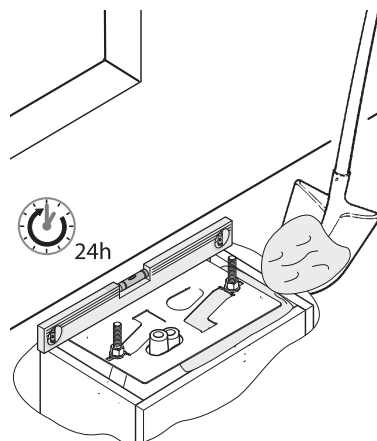
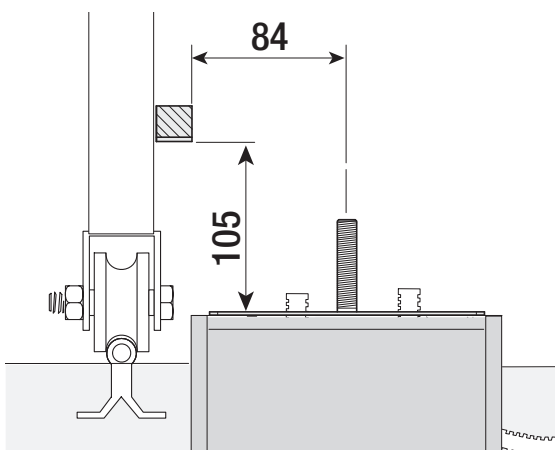
Positionner la plaque de fixation selon les dimensions indiquées sur le dessin.

 Si le portail est sans crémaillère, procéder à l'installation.

 Voir le paragraphe FIXATION DE LA CRÉMAILLÈRE.

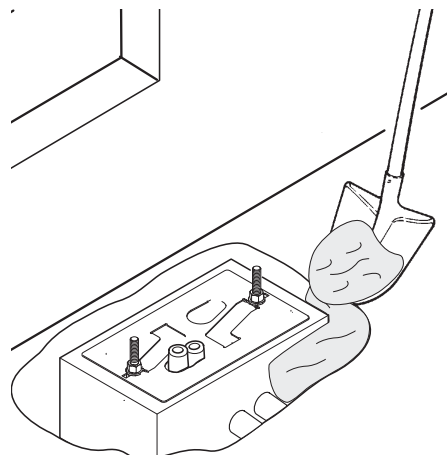
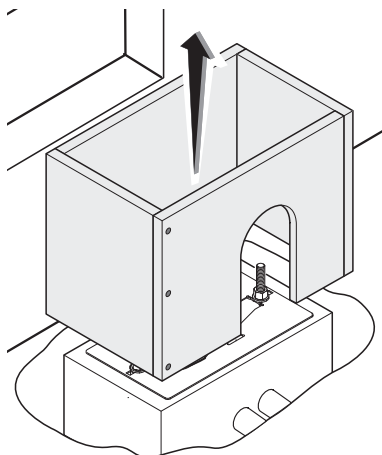
Remplir le coffrage de ciment.

 La plaque doit être parfaitement nivelée et avec le filet des vis totalement en surface.  
 Attendre que le ciment se solidifie pendant au moins 24 heures.



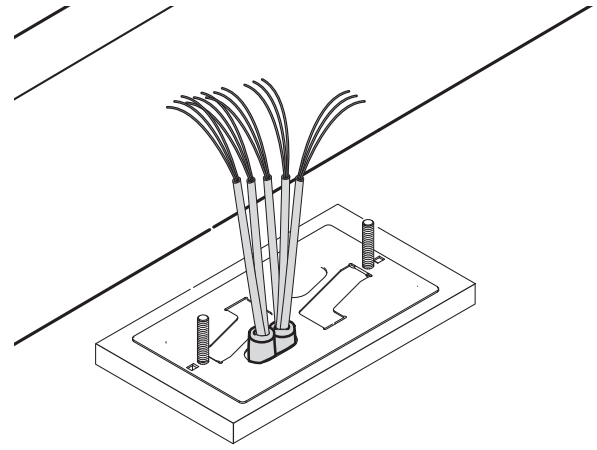
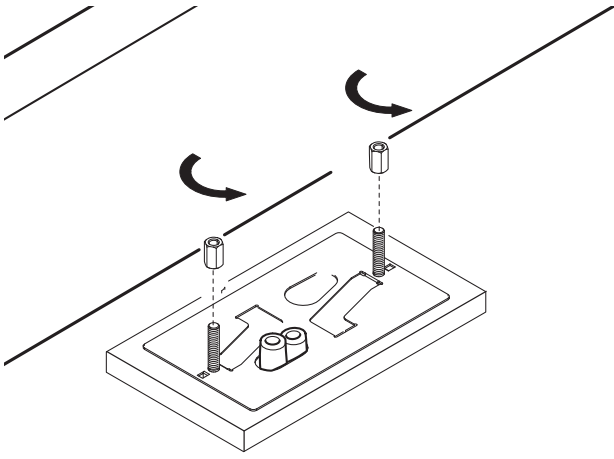
Enlever le coffrage.

Remplir de terre le trou autour du bloc de ciment.



Enlever les écrous des vis.

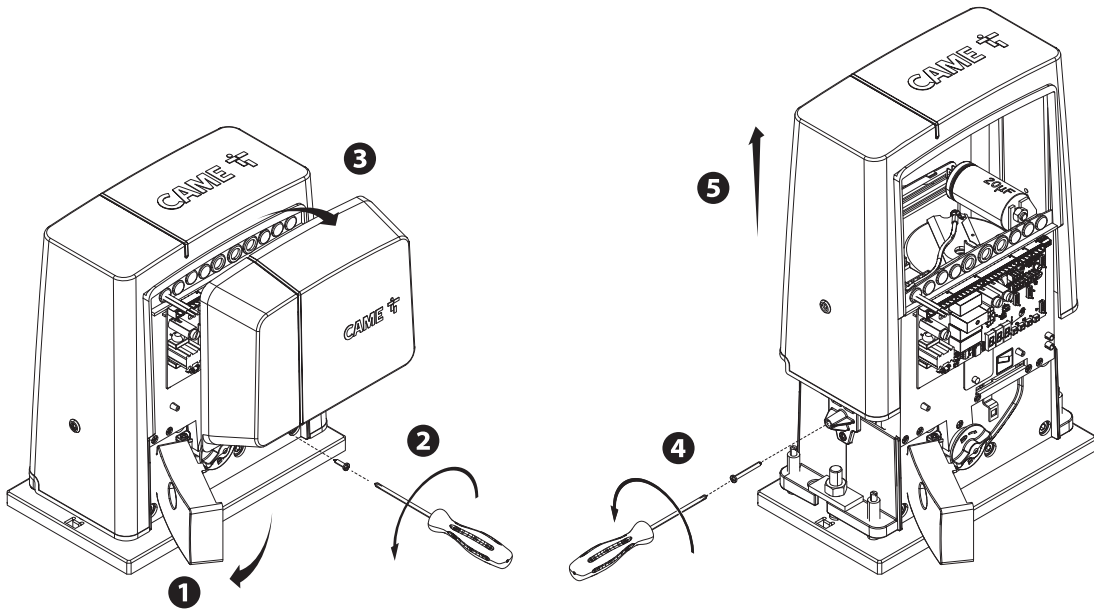
Introduire les câbles électriques dans les gaines jusqu'à ce qu'ils sortent d'environ 600 mm.



## Préparation de l'automatisme

Enlever le couvercle frontal. ① ② ③

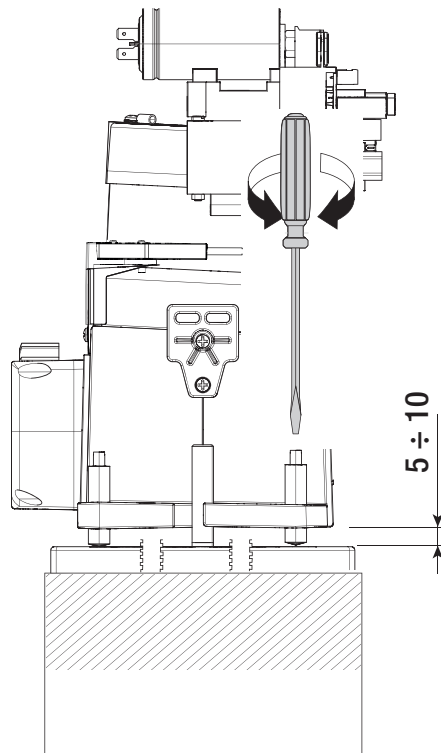
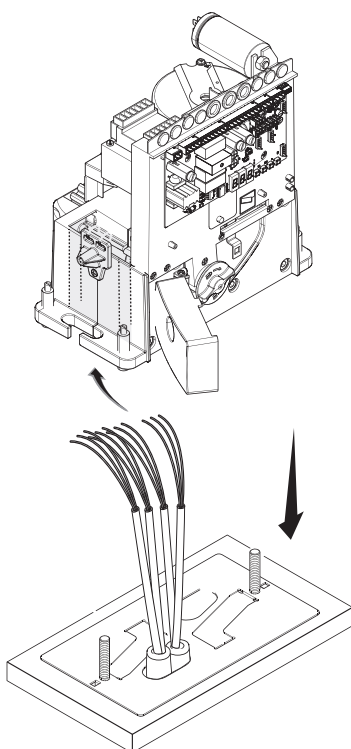
Enlever le couvercle de l'automatisme. ④ ⑤



Positionner l'automatisme sur la plaque de fixation.

 Les câbles électriques doivent passer sous la caisse de l'automatisme.

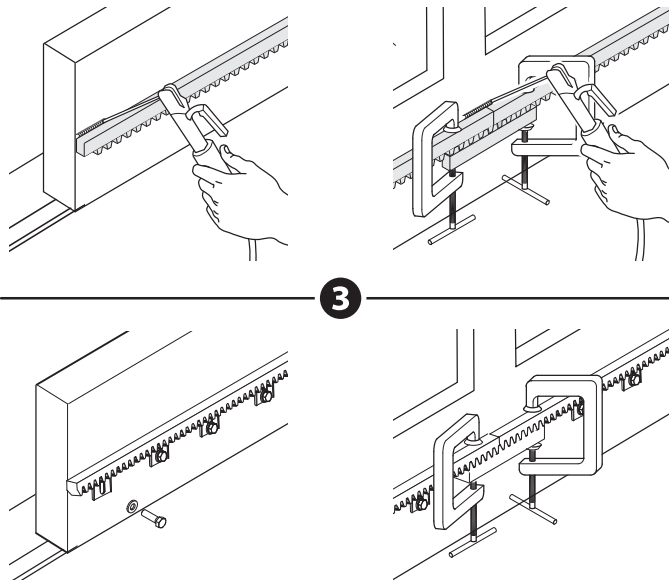
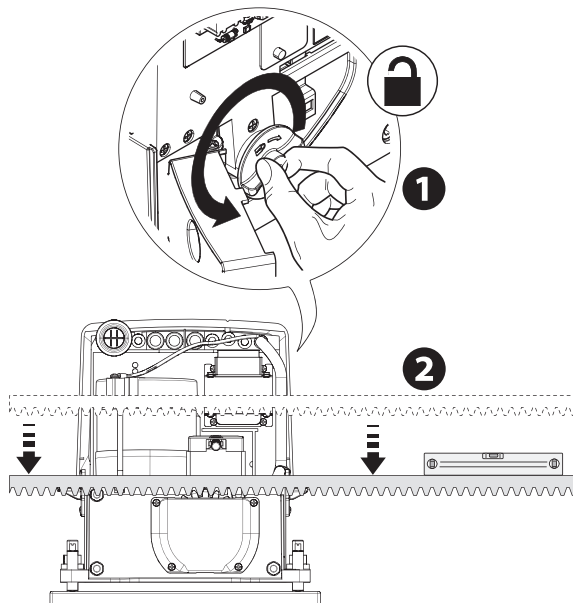
Soulever l'automatisme de 5 à 10 mm de la plaque en intervenant sur les pieds filetés afin de permettre, par la suite, les éventuels réglages entre pignon et crémaillère.



## Fixation de la crémaillère

- 1 Débloquer l'automatisme.
- 2 Poser la crémaillère sur le pignon.
- 3 Souder ou fixer la crémaillère au portail sur toute sa longueur.

 Pour l'assemblage des modules de la crémaillère, positionner un morceau de rebut sous le point de jonction et le bloquer au moyen de deux mors.

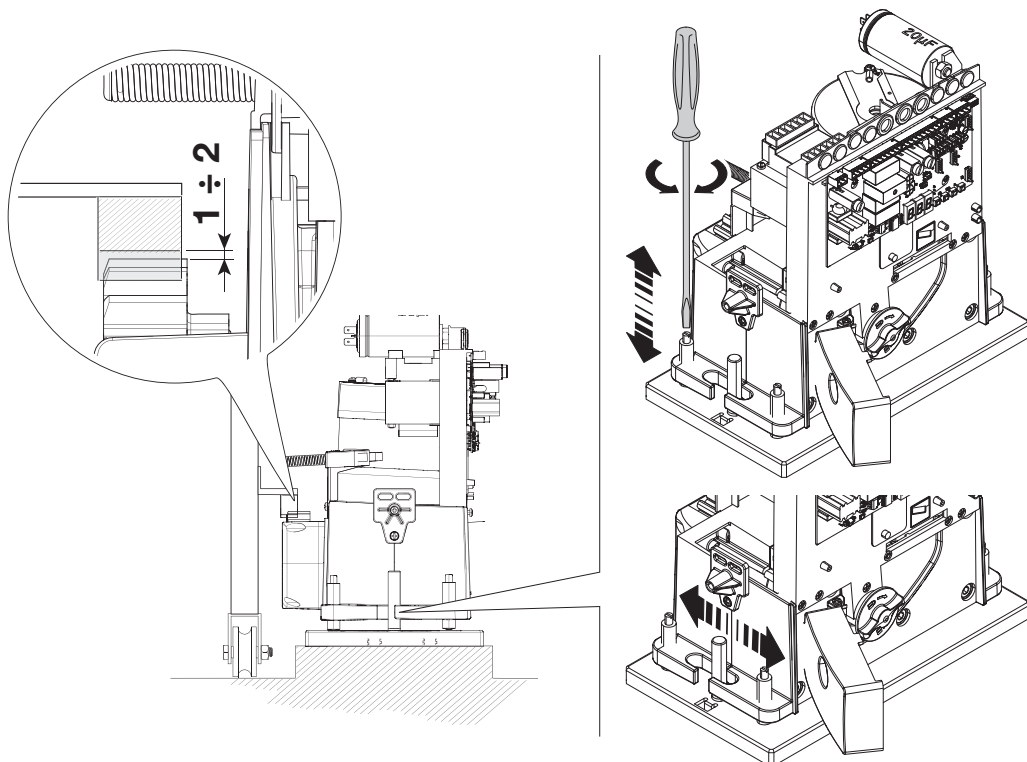


## Réglage de l'accouplement pignon-crémaillère


Ouvrir et fermer le portail manuellement.

Régler la distance de l'accouplement pignon-crémaillère à l'aide des pieds filetés (réglage vertical) et des fentes (réglage horizontal).

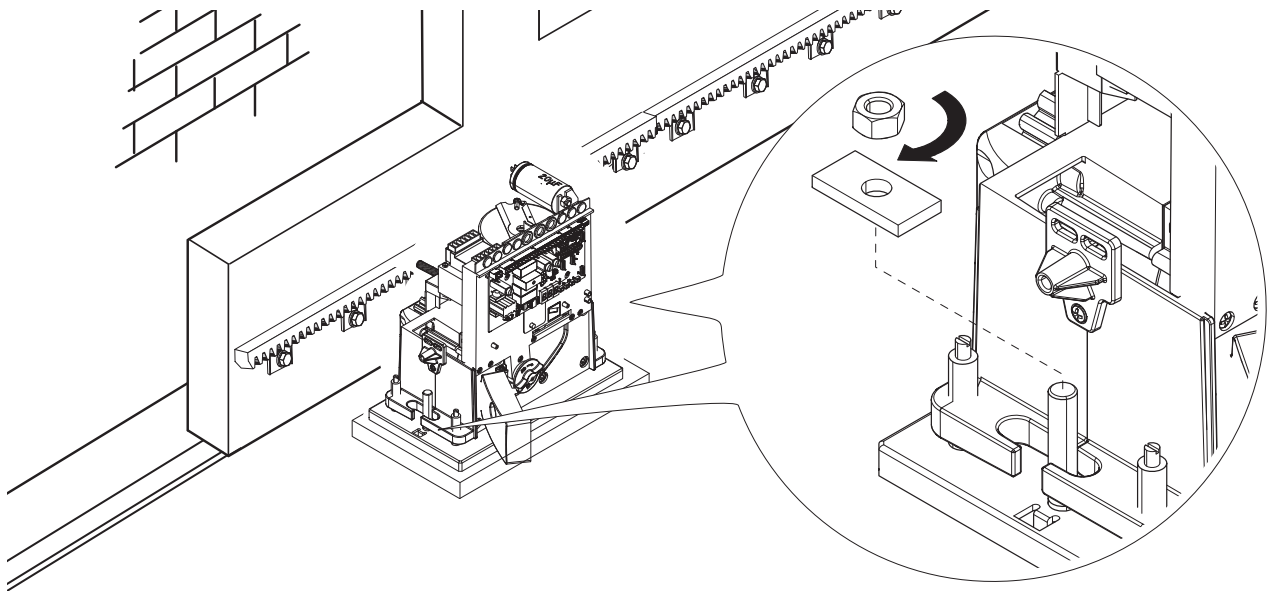
 Le poids du portail ne doit pas peser sur l'automatisme.



## Fixation de l'automatisme

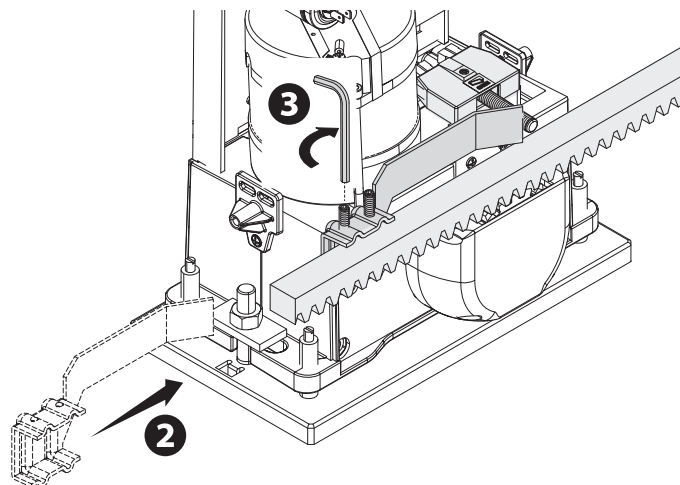
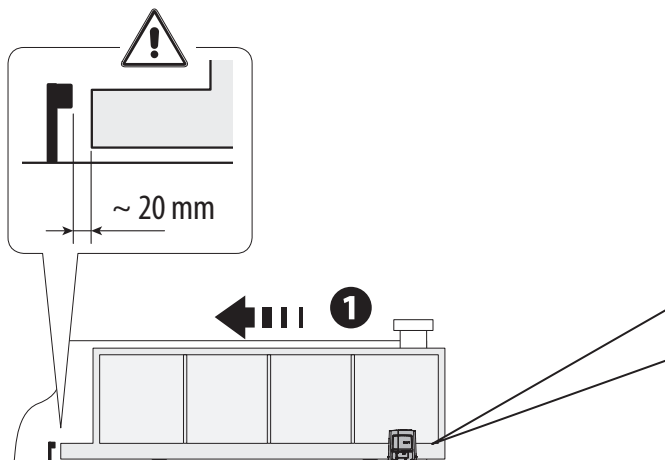
 Ne fixer qu'après avoir réglé l'accouplement pignon-crémaillère.

Fixer l'automatisme à la plaque de fixation à l'aide des butées et des écrous.

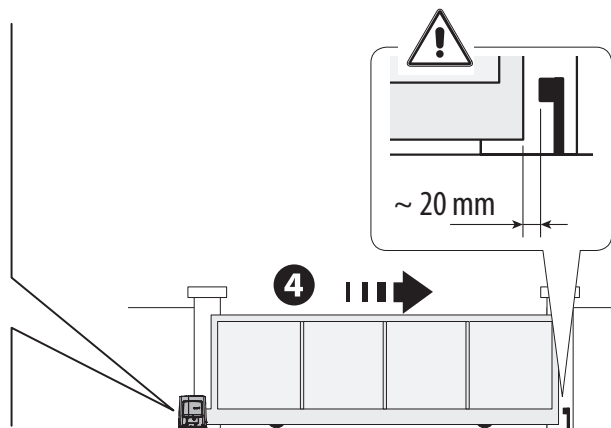
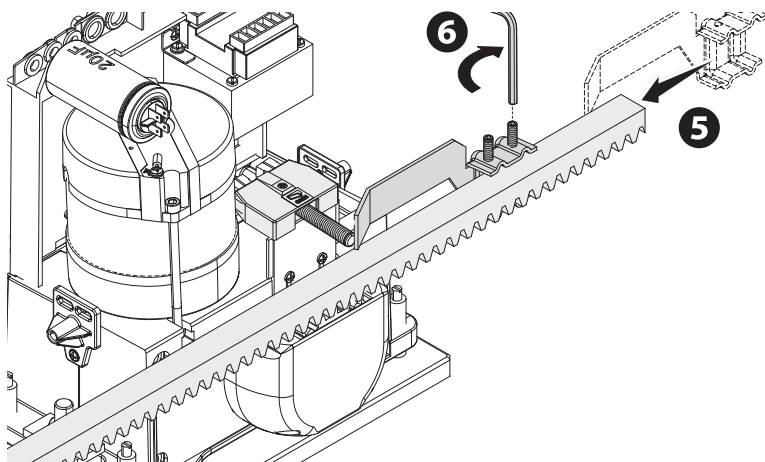


## Définition des points de fin de course avec butées de fin de course mécaniques

- 1 Ouvrir le portail.
- 2 Glisser l'ailette de la butée de fin de course d'ouverture sur la crémaillère.  
Le ressort doit faire déclencher le micro-interrupteur.
- 3 Fixer l'ailette de fin de course d'ouverture à l'aide des vis sans tête (fournies).



- 4 Fermer le portail.
- 5 Glisser l'ailette de fin de course de fermeture sur la crémaillère.  
Le ressort doit faire déclencher le micro-interrupteur.
- 6 Fixer l'ailette de fin de course de fermeture à l'aide des vis sans tête (fournies).





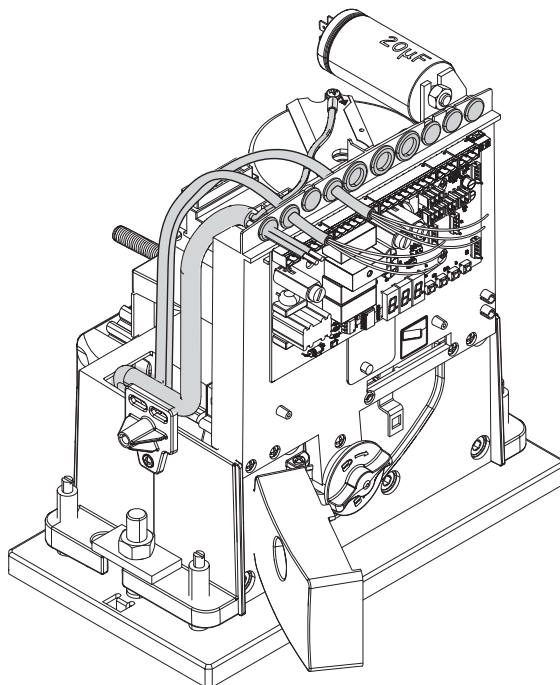
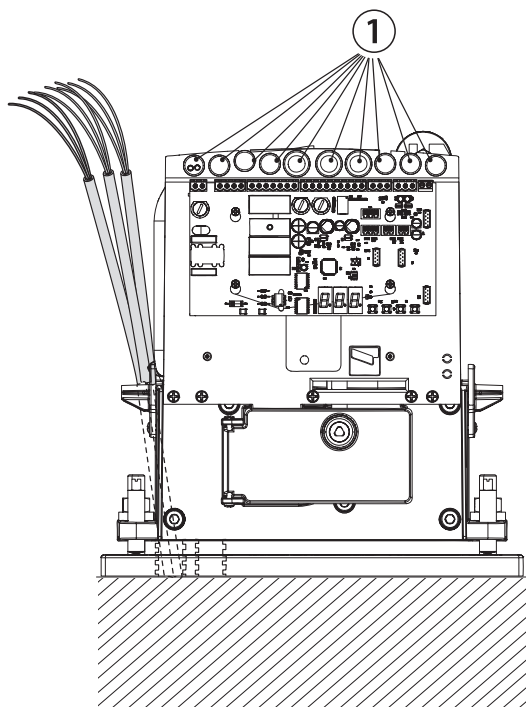
## Passage des câbles électriques

Effectuer les branchements électriques selon les dispositions en vigueur.

Les câbles électriques ne doivent pas entrer en contact avec des parties pouvant devenir chaudes durant l'utilisation (ex. : moteur et transformateur).

Utiliser des passe-câbles pour connecter les dispositifs à l'armoire de commande. Un de ces passe-câbles ne doit être destiné qu'au câble d'alimentation.

1 Passe-câbles du support de carte

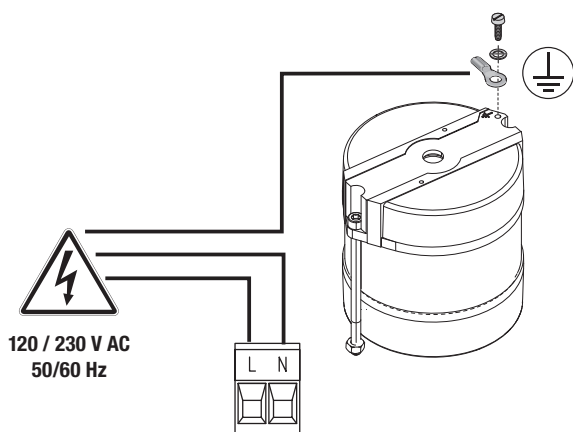


## Alimentation

S'assurer, durant toutes les phases d'installation, que l'automatisme est bien hors tension.

⚠ Avant d'intervenir sur l'armoire de commande, mettre hors tension et déconnecter les éventuelles batteries.

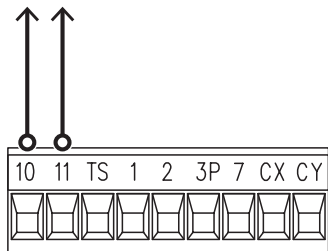
Branchement au secteur (230/120 VAC - 50/60 Hz)



## Portée maximum des contacts

Dispositif	Sortie	Alimentation (V)	Puissance (W)
Lampe supplémentaire	W - E1	230 AC	60
Clignotant	W - E1	230 AC	25
Témoin état automatisme	11 - FC / 11 - FA	24 AC	3

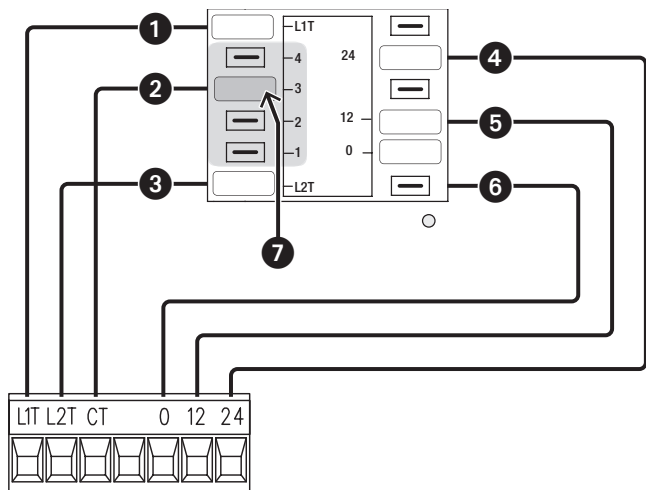
## Sortie alimentation pour accessoires



La sortie alimente normalement en 24 VAC.

La somme des absorptions des accessoires connectés ne doit pas dépasser 20 W.

## Limiteur de couple



- ❶ Câble blanc
- ❷ Câble noir
- ❸ Câble rouge
- ❹ Câble bleu
- ❺ Câble violet
- ❻ Câble orange
- ❼ Pour varier le couple moteur, déplacer la cosse indiquée sur l'une des 4 positions : de 1 (minimum) à 4 (maximum).

## Dispositifs de signalisation

### ❶ Clignotant

Clignote durant les phases d'ouverture et de fermeture de l'automatisme.

### ❷ Lampe supplémentaire

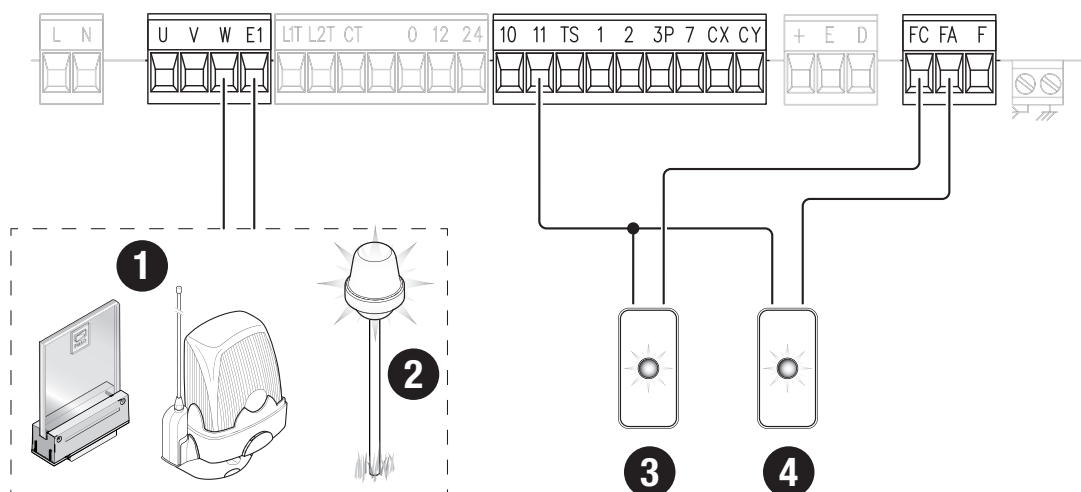
Permet d'augmenter l'éclairage de la zone de manœuvre.

### ❸ Témoin état automatisme

Signale la position de l'automatisme ouvert.

### ❹ Témoin état automatisme

Signale la position de l'automatisme fermé.



## Dispositifs de commande

- 1 Clavier à code
- 2 Lecteur pour cartes
- 3 Sélecteur transpondeur
- 4 Bouton d'ARRÊT (contact NF)

Arrête le portail et désactive l'éventuelle fermeture automatique. Utiliser un dispositif de commande pour reprendre le mouvement.

 Si le contact n'est pas utilisé, il doit être désactivé pendant la programmation.

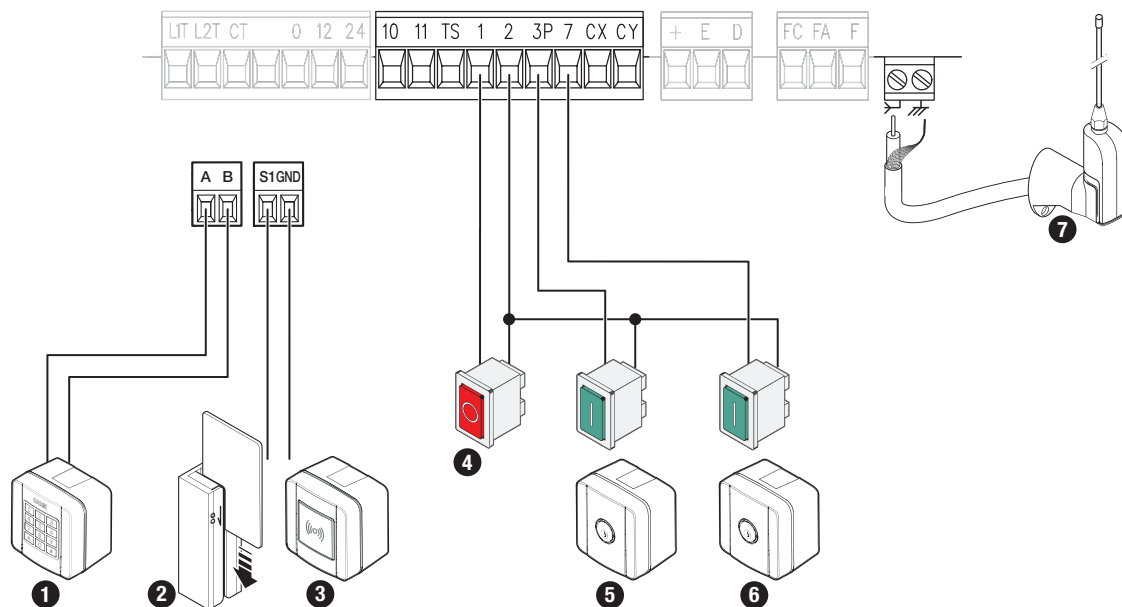
- 5 Dispositif de commande (contact NO)

Fonction OUVERTURE PARTIELLE

- 6 Dispositif de commande (contact NO)

Fonction OUVERTURE-FERMETURE (pas-à-pas) ou OUVERTURE-ARRÊT-FERMETURE-ARRÊT (séquentielle)

- 7 Antenne avec câble RG58



## Dispositifs de sécurité

Pendant la programmation, configurer le type d'action que le dispositif connecté à l'entrée doit effectuer.

Connecter les dispositifs de sécurité aux entrées CX et/ou CY.

 En cas de non utilisation des contacts CX et/ou CY, les désactiver en phase de programmation.

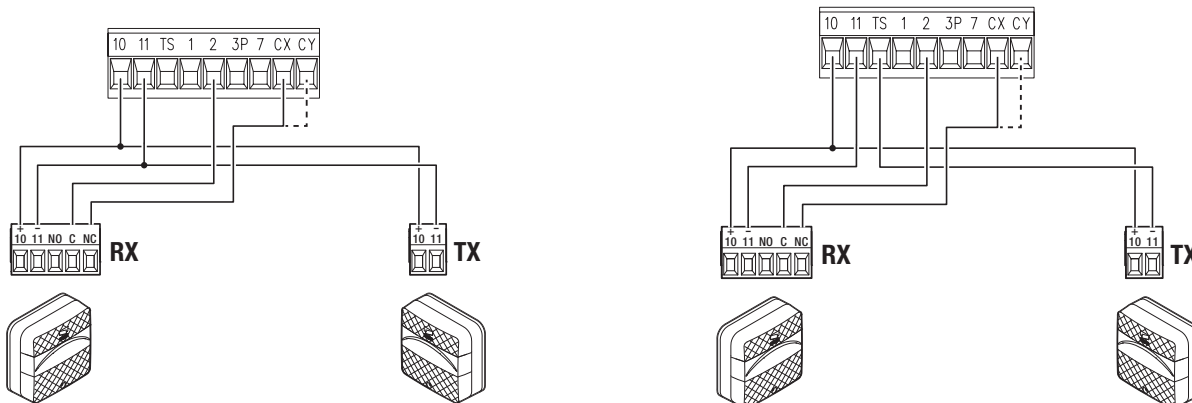
### Photocellules DELTA

Connexion standard

### Photocellules DELTA

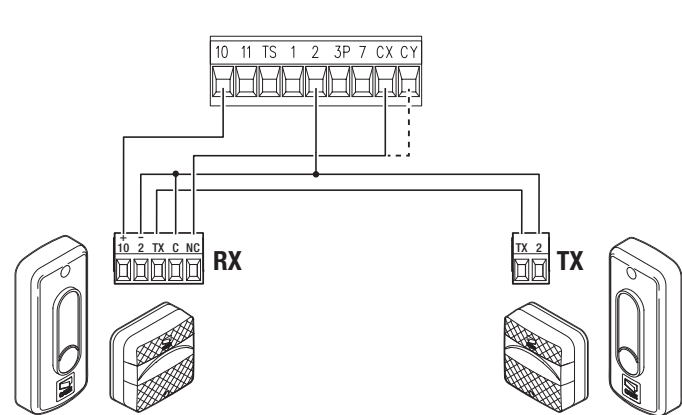
Connexion avec test de sécurité

 Voir fonction [F5] test dispositifs de sécurité.



## Photocellules DIR / DELTA-S

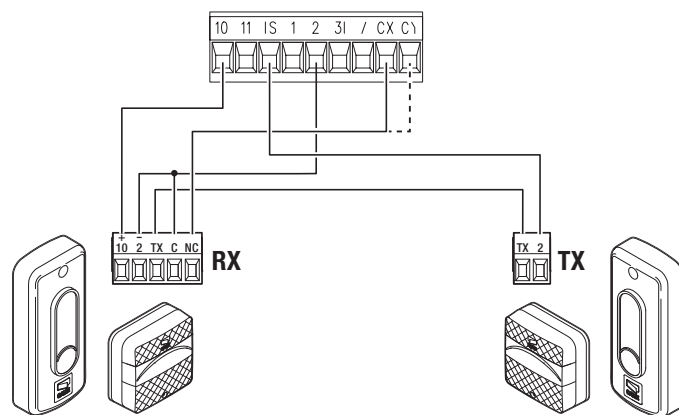
Connexion standard



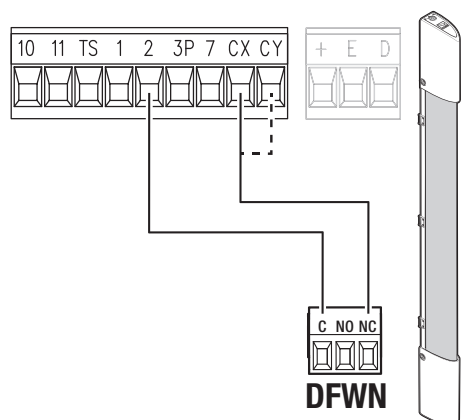
## Photocellules DIR / DELTA-S

Connexion avec test de sécurité

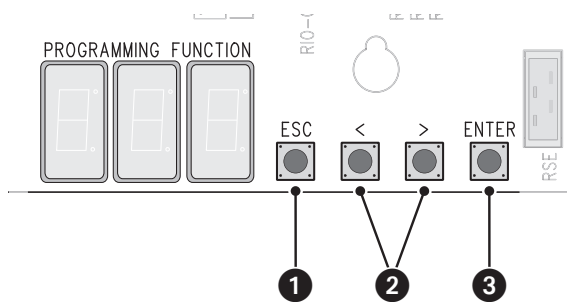
Voir fonction [F5] test dispositifs de sécurité.



## Bord sensible DFWN



## Fonction des touches de programmation



### 1 Touche ESC

La touche ESC permet d'effectuer les opérations décrites ci-après.  
 Sortir du menu  
 Annuler les modifications  
 Revenir à la page-écran précédente  
 Arrêter l'automatisme

### 2 Touches < >

Les touches < > permettent d'effectuer les opérations décrites ci-après.  
 Naviguer dans les options du menu  
 Augmenter ou diminuer une valeur  
 Fermer ou ouvrir l'automatisme

### 3 Touche ENTER

La touche ENTER permet d'effectuer les opérations décrites ci-après.  
 Entrer dans les menus  
 Confirmer le choix

## Mise en fonction

Au terme des branchements électriques, effectuer la mise en marche. L'opération ne doit être effectuée que par du personnel qualifié et spécialisé. S'assurer que la zone de manœuvre ne présente aucun obstacle. Mettre sous tension et programmer. Commencer la programmation par les fonctions suivantes :

### F54 Sens d'ouverture

#### F1 Arrêt total

#### A3 Auto-apprentissage de la course

- Après avoir mis l'installation sous tension, la première manœuvre a toujours lieu en ouverture; attendre l'exécution complète de la manœuvre.
- Appuyer immédiatement sur la touche ESC ou le bouton d'ARRÊT (STOP) en cas d'anomalies, mauvais fonctionnements, bruit, vibrations suspectes ou comportements imprévus de l'installation.
- Si les trois segments de l'afficheur clignotent, effectuer l'auto-apprentissage de la course.

## Menu des fonctions

### Arrêt total

Permet d'activer ou de désactiver l'entrée 2-1. Lorsque l'entrée est activée, elle est utilisée comme étant normalement fermée.

Lorsque l'entrée est ouverte, toute commande, y compris l'éventuelle fermeture automatique, est désactivée.

F1	OFF (par défaut) ON
----	------------------------


### Entrée CX, entrée CY

Permet d'associer une fonction à l'entrée CX CY

F2	OFF (par défaut)
F3	C1 = Réouverture durant la fermeture (Photocellules) C2 = Refermeture durant l'ouverture (Photocellules) C3 = Arrêt partiel Uniquement avec [Ferm. automatique] activée. C4 = Attente obstacle (Photocellules) C7 = Réouverture durant la fermeture (Bords sensibles) C8 = Refermeture durant l'ouverture (bords sensibles) r7 = Réouverture durant la fermeture (Bord sensible avec résistance 8K2) r8 = Réouverture durant l'ouverture (Bord sensible avec résistance 8K2)

## Test sécurité

Permet d'activer le contrôle du bon fonctionnement des photocellules connectées aux entrées, après chaque commande d'ouverture et de fermeture.

 Effectuer le test en connectant les photocellules à la borne TS [voir paragraphe Dispositifs de sécurité].

<b>F5</b>	OFF (par défaut) 1 = CX 2 = CY 4 = CX+CY
-----------	---

## Action maintenue

Avec la fonction activée, le mouvement de l'automatisme (ouverture ou fermeture) est interrompu au relâchement du dispositif de commande.

 L'activation de cette fonction désactive tous les autres dispositifs de commande.

<b>F6</b>	OFF (par défaut) ON
-----------	------------------------



## Commande 2-7

Associe une commande au dispositif connecté sur 2-7.

<b>F7</b>	0 = Pas-à-pas (par défaut) - La première commande est une commande d'ouverture tandis que la deuxième est une commande de fermeture. 1 = Séquentielle - La première commande est une commande d'ouverture, la deuxième une commande d'ARRÊT, la troisième une commande de fermeture et la quatrième une commande d'ARRÊT. 2 = Ouverture 3 = Fermeture
-----------	--

## Commande 2-3P

Associe une commande au dispositif connecté sur 2-3P.

<b>F8</b>	1 = Ouverture partielle (par défaut)  Le temps d'ouverture partielle est réglé par la fonction [F71 - Temps ouverture partielle].  Le degré d'ouverture partielle est réglé en pourcentage par la fonction [F36 - Réglage ouverture partielle]. 2 = Ouverture
-----------	--

## Obstacle avec moteur arrêté

Lorsque la fonction est activée, le portail reste immobile si les dispositifs de sécurité détectent un obstacle. La fonction est activée avec : portail fermé, portail ouvert ou après un arrêt total.

<b>F9</b>	OFF (par défaut) ON
-----------	------------------------

## Encodeur

Gère les ralentissements, la détection d'obstacles et la sensibilité de l'automatisme.

<b>F11</b>	OFF ON (par défaut)
------------	------------------------

## Type de capteur



Permet le choix du type de dispositif d'accès.

<b>F14</b>	0 = Sélecteur transpondeur 1 = Clavier à code (par défaut)
------------	---

## Lampe supplémentaire

Permet de choisir le mode de fonctionnement du dispositif d'éclairage connecté à la sortie E1.

F18

0 = Clignotant (par défaut)  
1 = Lampe cycle - La lampe reste allumée pendant toute la manœuvre.  
 La lampe reste éteinte à moins qu'un temps de fermeture automatique ne soit configuré.  
 Ce paramètre n'apparaît pas lorsque la fonction [F19 - Fermeture automatique] est désactivée.

## Fermeture automatique

Configure le temps devant s'écouler avant la fermeture automatique, une fois que le point de fin de course a été atteint en phase d'ouverture.

 La fonction n'est pas activée lorsque : les dispositifs de sécurité interviennent pour détecter un obstacle, après un arrêt total ou à défaut de tension.

F19

OFF (par défaut)  
De 1 à 180 secondes

## Fermeture automatique après une ouverture partielle

Configure le temps devant s'écouler avant la fermeture automatique, après exécution d'une commande d'ouverture partielle.

 La fonction n'est pas activée lorsque : les dispositifs de sécurité interviennent pour détecter un obstacle, après un arrêt total ou à défaut de tension.

 Ne pas désactiver la fonction [F19 - Fermeture automatique].

F20

OFF  
De 1 à 180 secondes (par défaut 10)

## Temps préclignotement

Configure le temps d'activation anticipée du clignotant, avant chaque manœuvre.

F21

OFF (par défaut)  
De 1 à 10 secondes

## Vitesse de ralentissement en ouverture

Permet de configurer la vitesse de ralentissement en phase d'ouverture (pourcentage de la vitesse maximale).

 Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction [F11 - Encodeur].

F30


OFF  
1 = Haute (par défaut)  
2 = Moyenne  
3 = Faible

## Sensibilité durant la course

Règle la sensibilité de détection des obstacles, en pourcentage, durant la course.

Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction [F11 - Encodeur].


F34

de 10 % à 100 % (par défaut 100 %)  
 10 % = poussée minimum et haute sensibilité à l'obstacle  
100 % = poussée maximale et faible sensibilité à l'obstacle

### Sensibilité ralentissement

Règle la sensibilité de détection des obstacles, en pourcentage, durant la phase de ralentissement.

 Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction [F11 - Encodeur].

<b>F35</b>	de 10 % à 100 % (par défaut 100 %)  10 % = poussée minimum et haute sensibilité à l'obstacle 100 % =poussée maximale et faible sensibilité à l'obstacle
------------	--

### Réglage de l'ouverture partielle

Détermine le pourcentage d'ouverture partielle du portail.

 Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction [F11 - Encodeur].

<b>F36</b>	de 10 % à 80 % (20 % par défaut)
------------	----------------------------------

### Point de ralentissement en ouverture

Permet de configurer le pourcentage de la course totale à utiliser pour le ralentissement à l'ouverture du portail.

 Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction [F11 - Encodeur].

<b>F37</b>	De 5 % à 30 % (25 % par défaut)
------------	---------------------------------

### Point de ralentissement en fermeture

Permet de configurer le pourcentage de la course totale à utiliser pour le ralentissement à la fermeture du portail.

 Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction [F11 - Encodeur].

<b>F38</b>	De 5 % à 30 % (25 % par défaut)
------------	---------------------------------

### Activation poussée en début de manœuvre

Règle l'augmentation du couple de poussée à l'ouverture et à la fermeture.

<b>F48</b>	OFF (par défaut) ON
------------	------------------------

### Communication RSE

Configure la fonction exécutée par la carte enfichée dans le connecteur RSE.

<b>F49</b>	OFF (par défaut) 1 = Vis-à-vis 3 = CRP
------------	--

### Sauvegarde des données

Sauvegarde les données des utilisateurs, de synchronisation et de configuration sur le périphérique mémoire (memory roll).

 La fonction n'est visualisée qu'à l'introduction d'une memory roll dans la carte électronique.

<b>F50</b>	OFF (par défaut) ON (exécution de l'opération)
------------	---

### Lecture données

Télécharge les données des utilisateurs, de synchronisation et de configuration sur le périphérique mémoire (memory roll).

 La fonction n'est visualisée qu'à l'introduction d'une memory roll dans la carte électronique.

<b>F51</b>	OFF (par défaut) ON (exécution de l'opération)
------------	---



**Passage paramètres MASTER-SLAVE**

Partage les paramètres programmés sur le portail Master avec le portail Slave.

 Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction [F49 - RSE].

<b>F52</b>	OFF (par défaut) ON
------------	------------------------

**Sens d'ouverture**

Configure le sens d'ouverture du portail.

<b>F54</b>	0 = Vers la gauche (par défaut) 1 = Vers la droite
------------	---

**Adresse CRP**

Attribue un code d'identification univoque (adresse CRP) à la carte électronique.

 Cette fonction est nécessaire si plusieurs automatismes sont connectés via le protocole CRP au même BUS de communication.

<b>F56</b>	de 1 à 255
------------	------------

**Vitesse RSE**

Configure la vitesse de communication du système de connexion à distance sur le port RSE.

<b>F63</b>	0 = 1200 bps 1 = 2400 bps 2 = 4800 bps 3 = 9600 bps 4 = 14400 bps 5 = 19200 bps 6 = 38400 bps (par défaut) 7 = 57600 bps 8 = 115200 bps
------------	---

**RIO ED T1 et RIO ED T2**

Permet d'associer une fonction parmi celles prévues à un dispositif de sécurité sans fil.

 La fonction n'apparaît qu'en présence de la carte d'interface RIO Conn.

<b>F65</b>	OFF (par défaut)
<b>F66</b>	P0 = Arrête le portail et désactive l'éventuelle fermeture automatique. Utiliser un dispositif de commande pour reprendre le mouvement. P7 = Réouverture durant la fermeture. P8 = Refermeture durant l'ouverture.

**RIO PH T1 et RIO PH T2**

Permet d'associer une fonction parmi celles prévues à un dispositif de sécurité sans fil.

 La fonction n'apparaît qu'en présence de la carte d'interface RIO Conn.

<b>F67</b>	OFF (par défaut)
<b>F68</b>	P1 = Réouverture durant la fermeture. P2 = Refermeture durant l'ouverture. P3 = Arrêt partiel. P4 = Attente obstacle.

**Temps d'ouverture partielle**

Permet de régler le temps d'ouverture du portail.

<b>F71</b>	De 5 à 40 secondes (par défaut 5)
------------	-----------------------------------

### Nouvel utilisateur


Permet d'enregistrer jusqu'à 250 utilisateurs et d'attribuer une fonction à chacun d'eux.

 Cette opération peut être effectuée par le biais d'un émetteur ou d'un autre dispositif de commande. Les cartes qui gèrent les dispositifs de commande (AF - R700 - R800) doivent être enfichées dans les connecteurs.

<b>U1</b>	<p>1 = Pas-à-pas - La première commande est une commande d'ouverture tandis que la deuxième est une commande de fermeture.</p> <p>2 = Séquentielle - La première commande est une commande d'ouverture, la deuxième une commande d'ARRÊT, la troisième une commande de fermeture et la quatrième une commande d'ARRÊT.</p> <p>3 = Ouverture</p> <p>4 = Ouverture partielle</p> <p>Choisir la fonction à attribuer à l'utilisateur.</p> <p>Appuyer sur ENTER pour confirmer.</p> <p>La position de mémoire libre est affichée par intermittence pendant une durée maximale de 10 s. Durant cette phase, envoyer le code depuis le dispositif de commande.</p> <p>Répéter la procédure pour ajouter d'autres utilisateurs.</p>
-----------	--

### Supprimer utilisateur

Permet d'effacer un des utilisateurs enregistrés.

<b>U2</b>	<p>Se servir des flèches pour choisir le numéro associé à l'utilisateur à éliminer.</p> <p>Il est également possible d'actionner le dispositif de commande associé à l'utilisateur que l'on souhaite éliminer.</p> <p>Appuyer sur ENTER pour confirmer.</p> <p> L'écran affichera CLr pour confirmer l'élimination.</p> <p>Nbre : 1 &gt; 250</p>
-----------	---


### Supprimer tous

Permet d'effacer tous les utilisateurs enregistrés.

<b>U3</b>	<p>OFF (par défaut)</p> <p>ON (exécution de l'opération)</p>
-----------	--

### Décodage radio

Permet de choisir le type de codage radio des émetteurs pouvant commander l'automatisme.

 La sélection du type de codage radio des émetteurs [Rolling code] ou [TW key block] effacera tout éventuel émetteur à codage radio différent précédemment mémorisé.

<b>U4</b>	<p>1 = Tous les décodages (par défaut)</p> <p>2 = Rolling code</p> <p>3 = TW Key Block</p>
-----------	--

### Type moteur

Configure le type de motoréducteur installé.

<b>A1</b>	<p>1 = BX704</p> <p>2 = BX708</p>
-----------	-----------------------------------

### Auto-apprentissage de la course

Permet de lancer l'auto-apprentissage de la course.

 Cette fonction n'apparaît qu'en cas d'activation de la fonction [F11 - Encodeur].

<b>A3</b>	<p>OFF (par défaut)</p> <p>ON (exécution de l'opération)</p>
-----------	--

## RàZ paramètres

Restaure les configurations d'usine à l'exception des fonctions suivantes : [Décodage radio], [Type moteur] et les configurations pour l'auto-apprentissage de la course.

A4	OFF (par défaut) ON (exécution de l'opération)
----	---

## Comptage manœuvres

Permet de visualiser le nombre de manœuvres effectuées par l'automatisme.

A5	001 = 100 manœuvres 010 = 1000 manœuvres 100 = 10000 manœuvres 999 = 99900 manœuvres CSI = Intervention d'entretien
----	---

## Version FW

Permet de visualiser la version firmware.

H1

## Exporter / importer les données

Il est possible d'enregistrer les données des utilisateurs et de la configuration de l'installation dans une carte MEMORY ROLL.

Les données stockées peuvent être réutilisées dans une autre carte électronique pour configurer une autre installation de la même manière.

**⚠ Avant d'installer et d'extraire la carte MEMORY ROLL, il est OBLIGATOIRE DE METTRE HORS TENSION.**

- 1 Insérer la carte MEMORY ROLL sur le connecteur dédié sur la carte électronique.
- 2 Appuyer sur le bouton Enter pour accéder à la programmation.
- 3 Se servir des flèches pour choisir la fonction souhaitée.

 Les fonctions ne sont visualisées qu'à l'installation d'une carte MEMORY ROLL

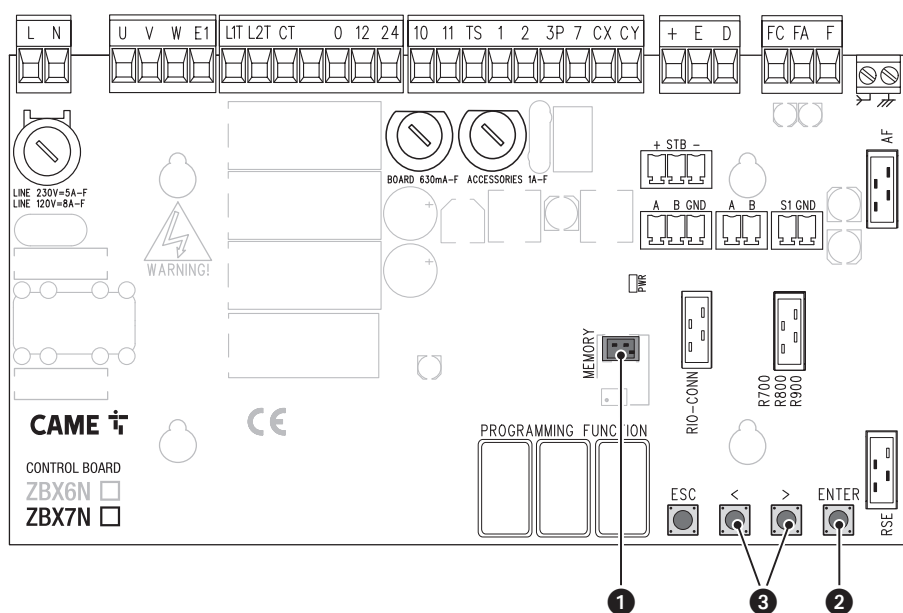
### - Sauvegarde des données

Sauvegarde les données des utilisateurs, de synchronisation et de configuration sur le périphérique mémoire (memory roll).

### - Lecture données

Télécharge les données des utilisateurs, de synchronisation et de configuration sur le périphérique mémoire (memory roll).

 Au terme des opérations de sauvegarde et de téléchargement des données, enlever la carte MEMORY ROLL.

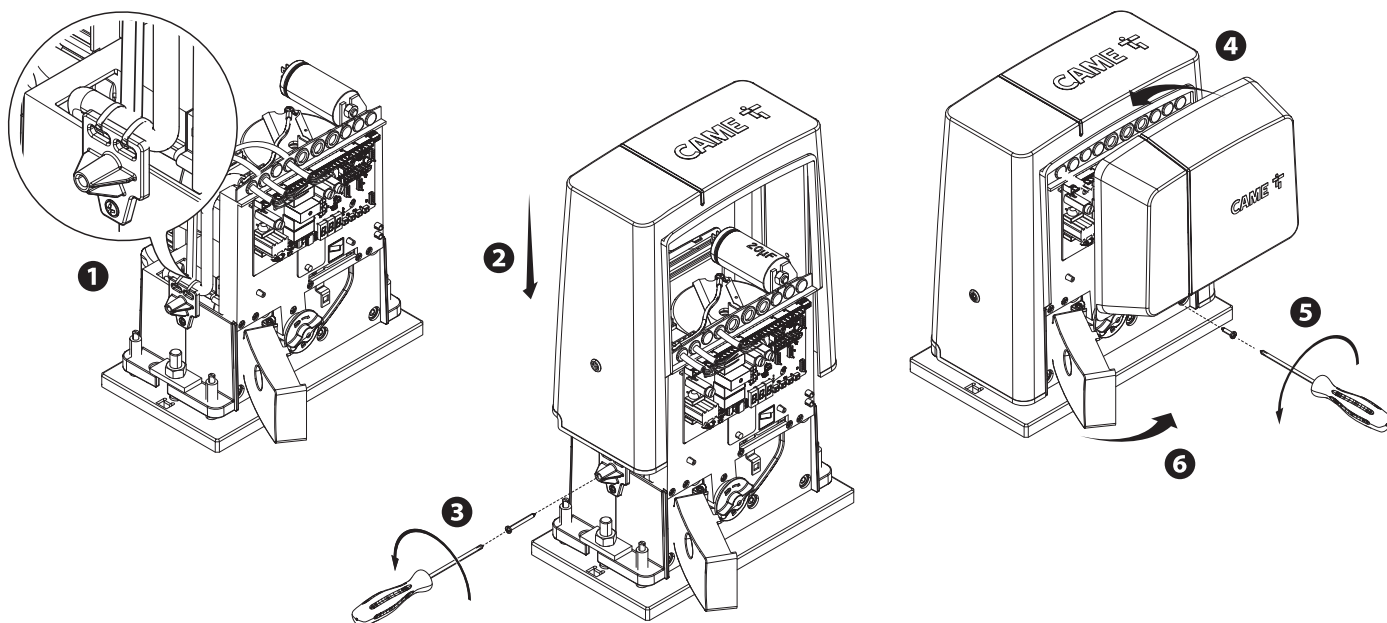


## MESSAGES D'ERREUR

E1	Erreur de calibrage
E2	Erreur de réglage
E3	Erreur rupture encodeur
E4	Erreur test services échoué
E7	Erreur temps de fonctionnement
E8	Erreur porte dispositif de déblocage ouverte S'assurer que le fusible des accessoires n'est pas grillé.
E9	Obstacle détecté durant la fermeture
E10	Obstacle détecté durant l'ouverture
E11	Dépassement du nombre maximum d'obstacles détectés consécutivement
E14	Erreur communication
E15	Erreur émetteur incompatible
E17	Erreur le système sans fil ne communique pas
E18	Erreur le système sans fil n'est pas configuré

## OPÉRATIONS FINALES

📖 Avant de fermer le couvercle, s'assurer que l'entrée des câbles est bien scellée de manière à éviter la pénétration d'insectes ainsi que la formation d'humidité.



## FONCTIONNEMENT VIS-À-VIS


Commande unique de deux automatismes connectés.


### Branchements électriques

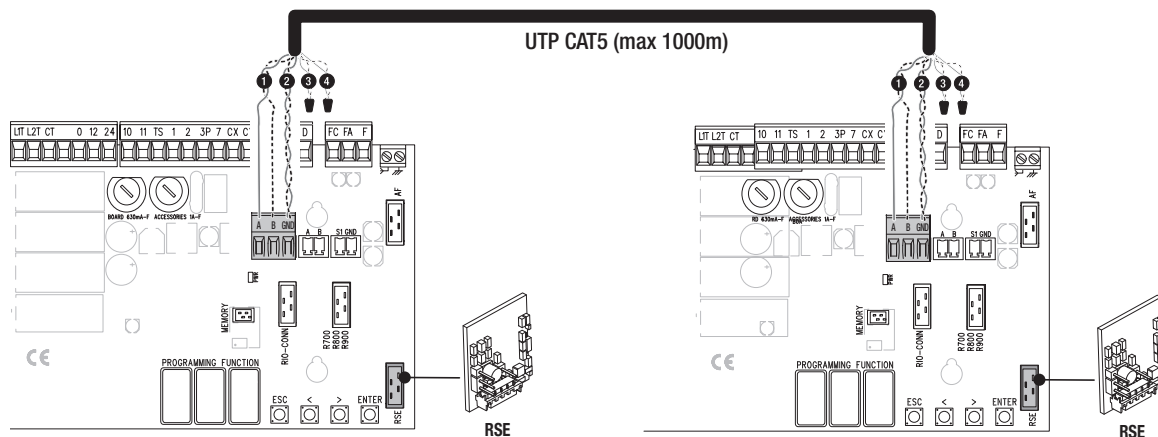
Connecter les deux cartes électroniques avec un câble UTP CAT 5.

Insérer une carte RSE sur les deux cartes électroniques.

Effectuer le branchement électrique des dispositifs et des accessoires.

 Les dispositifs et les accessoires doivent être connectés sur la carte électronique qui sera configurée comme MASTER.

 Pour les branchements électriques des dispositifs et des accessoires, voir le chapitre BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES.



### Programmation

 Toutes les opérations de programmation décrites ci-après ne doivent être effectuées que sur la carte électronique configurée comme MASTER.

F49 Communication RSE

F54 Sens d'ouverture

F52 Passage paramètres MASTER-SLAVE

A3 Auto-apprentissage de la course

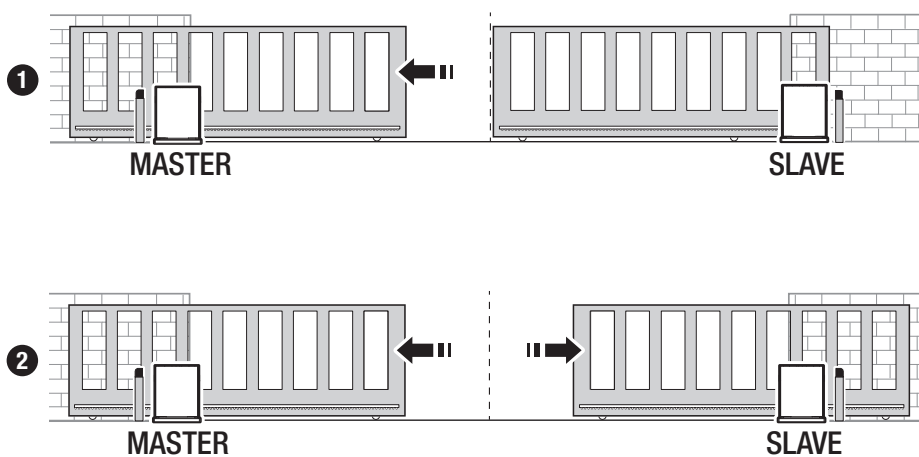
### Mémorisation des utilisateurs

 Toutes les opérations de mémorisation des utilisateurs ne doivent être effectuées que sur la carte électronique configurée comme MASTER.

### Modalité de fonctionnement

❶ Commande OUVERTURE PARTIELLE

❷ Commande PAS-À-PAS ou OUVERTURE UNIQUEMENT




## MCBF

Modèles	BX704	BX708
14 m - 400 kg	150000	-
14 m - 800 kg	-	150000
Installation dans une zone exposée au vent	-15%	-15%

 Les pourcentages indiquent dans quelle mesure il faut réduire le nombre de cycles par rapport au type et au nombre d'accessoires installés.

 Avant toute opération de nettoyage, d'entretien ou de remplacement de pièces détachées, mettre le dispositif hors tension.

 Ce document fournit à l'installateur les indications sur les contrôles obligatoires à effectuer durant les interventions de maintenance.

 Si le système n'est pas utilisé pendant de longues périodes, par exemple dans le cas d'installations dans des endroits à ouverture saisonnière, il est recommandé de couper l'alimentation électrique et de vérifier, à la remise sous tension, qu'il fonctionne correctement.

 Pour plus d'informations sur l'installation et les réglages appropriés, consulter le manuel d'installation du produit.

 Pour toutes les informations concernant le choix du produit et de ses accessoires, consulter le catalogue des produits.

 Tous les 10 000 cycles et tous les 6 mois d'activité, les opérations de maintenance suivantes sont obligatoires.

Effectuer un contrôle général et complet du serrage des boulons.

Lubrifier toutes les parties mécaniques en mouvement.

Contrôler le bon fonctionnement des dispositifs de signalisation et de sécurité.

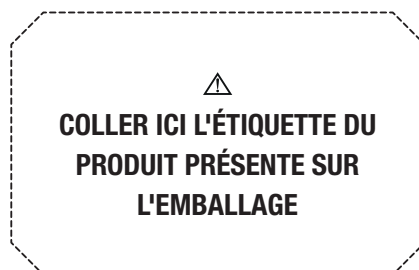
Contrôler l'état d'usure des parties mécaniques en mouvement et en vérifier le bon fonctionnement.

Contrôler le bon fonctionnement du dispositif de déblocage en effectuant une manœuvre avec vantail libre. Le vantail ne doit rencontrer aucun obstacle.

S'assurer que les câbles et leurs connexions sont en bon état.

Contrôler et nettoyer le rail de guidage et la crémaillère.





**CAME** 

**CAME.COM**

**CAME S.P.A.**

Via Martiri della Libertà, 15  
31030 Dosson di Casier  
Treviso - Italy  
Tél. (+39) 0422 49 40  
Fax (+39) 0422 49 41



## Автоматика для откатных ворот

FA01775-RU



**BX704AGS**  
**BX704ALS**

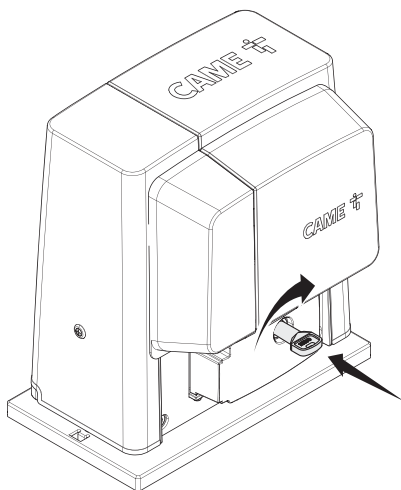
**BX708AGS**

**BX708RGS**  
**BX708ALS**

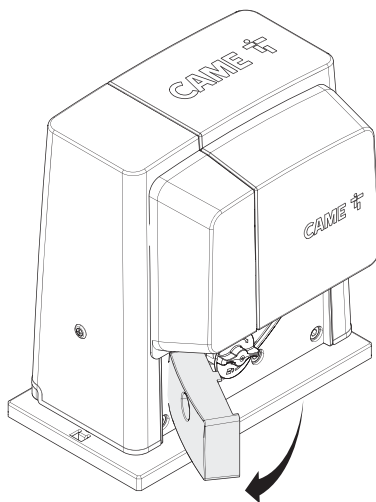
РУКОВОДСТВО ПО МОНТАЖУ



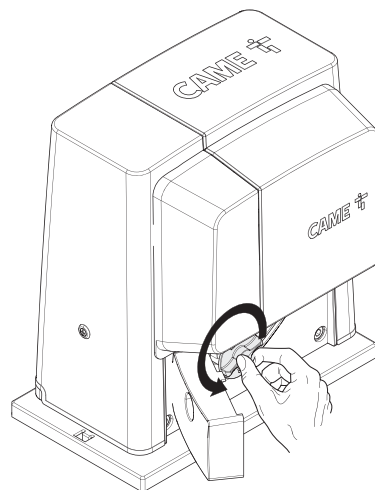
1



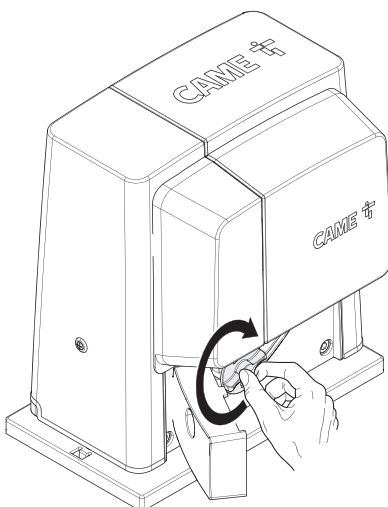
2



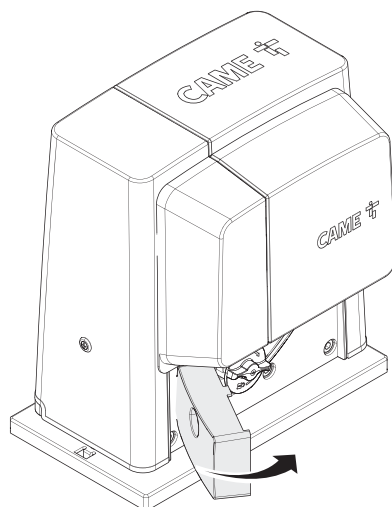
3



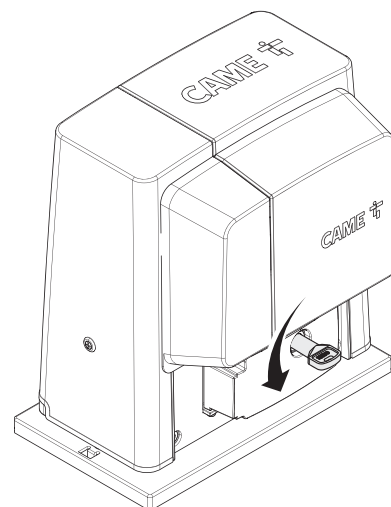
1



2



3



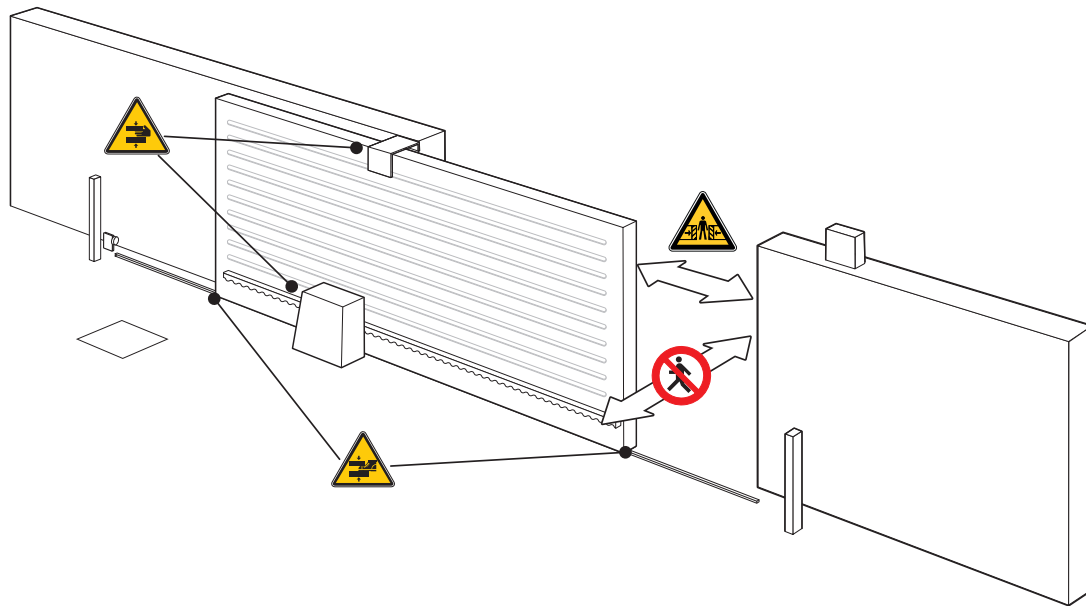
**△ Важные инструкции по технике безопасности.**

**△ Строго следуйте всем инструкциям по безопасности, поскольку неправильный монтаж может привести к серьезным увечьям.**

**△ Прежде чем продолжить, внимательно прочитайте общие предупреждения для пользователя.**

Это изделие должно использоваться исключительно по назначению. Использование не по назначению считается опасным.

- Производитель не несет ответственности за ущерб в результате неправильного, ошибочного или небрежного использования изделия.
- Продукция, описанная в этом руководстве, относится к категории «частично завершенной машины или механизма», согласно директиве о безопасности машин и оборудования 2006/42/CE.
- Под «частично завершенной машиной или механизмом» понимается совокупность комплектующих, составляющих частично завершенную машину или механизм, которые по отдельности не могут быть использованы по назначению.
- Частично завершенные машины предназначены исключительно для встроеного монтажа или интеграции в другие машины или частично завершенные машины и механизмы для создания машины, соответствующей требованиям Директивы о безопасности машин и оборудования 2006/42/CE.
- Сборка должна выполняться согласно Директиве о безопасности машин и оборудования 2006/42/CE и соответствующим европейским стандартам.
- Производитель отказывается от ответственности за использование изделий сторонних производителей; это также влечет за собой аннулирование гарантии.
- Все описанные в этом руководстве операции должны выполняться исключительно квалифицированным и опытным персоналом и в полном соответствии с действующим законодательством.
- Монтаж, прокладка кабелей, электрические подключения и наладка системы должны выполняться в соответствии с установленными правилами, мерами безопасности и соответствующими процедурами эксплуатации.
- Убедитесь в отсутствии напряжения перед каждым этапом монтажных работ.
- Убедитесь в том, что указанный диапазон температур соответствует температуре окружающей среды в месте установки.
- Не устанавливайте систему на наклонной (неровной) поверхности.
- Запрещено устанавливать автоматическую систему на элементы, которые могут прогнуться под ее весом. При необходимости усильте крепежные соединения дополнительными деталями.
- Убедитесь в том, чтобы в месте установки изделия на него не попадали струи воды (из устройств для полива газона, мини-моек и т. д.).
- При подключении к сети электропитания необходимо предусмотреть автоматический всеполярный выключатель, обеспечивающий защиту от перенапряжения III степени.
- Оградите весь участок работы автоматики для предотвращения доступа на него посторонних, в частности несовершеннолетних и детей.
- В случае перемещения вручную на каждого человека должно приходиться не более 20 кг. В других случаях перемещения следует использовать соответствующие механизмы для безопасного подъема.
- Рекомендуется использовать надлежащие средства защиты во избежание возникновения опасности механического повреждения, связанной с присутствием людей в зоне работы устройства.
- Электрические кабели должны быть проложены в специальных трубопроводах, каналах и через сальники, чтобы обеспечить надлежащую защиту от механических повреждений.
- Электрические кабели не должны соприкасаться с деталями, которые могут нагреваться во время эксплуатации (например, мотором и трансформатором).
- Прежде чем продолжать установку, убедитесь в том, что движущиеся компоненты оборудования находятся в надлежащем механическом состоянии, открываются и закрываются правильно.
- Изделие не может использоваться с подвижным ограждением, оборудованным пешеходной калиткой, за исключением ситуации, когда движение ограждения возможно только при безопасном положении калитки.
- Убедитесь в невозможности застревания между подвижным ограждением и окружающими фиксированными частями в результате движения ограждения.
- Обеспечьте дополнительную защиту для предотвращения сдавливания пальцев между шестерней и зубчатой рейкой.
- Все фиксированные устройства управления должны быть хорошо видны после установки и находиться в таком положении, чтобы панель управления находилась в прямой видимости, однако в достаточном отдалении от движущихся компонентов. Если устройство управления работает в режиме «Присутствие оператора», оно должно быть установлено на высоте минимум 1,5 м от земли и быть недоступно для посторонних.
- Если это еще не сделано, прикрепите постоянную табличку, описывающую способ использования механизма ручной разблокировки, рядом с соответствующим элементом автоматики.
- Убедитесь в том, что автоматика правильно отрегулирована и что защитные и предохранительные устройства, а также ручная разблокировка, работают правильно.
- Перед доставкой пользователю проверьте соответствие системы гармонизированным стандартам и основным требованиям Директивы о безопасности машин и оборудования 2006/42/CE.
- О всех остаточных рисках необходимо предупреждать посредством специальных символов, расположив их на видном месте, и доходчиво объяснить их конечному пользователю оборудования.
- По завершении установки прикрепите к оборудованию паспортную табличку на видном месте.
- Во избежание риска замена поврежденного кабеля питания должна выполняться представителем изготовителя, авторизованной службой технической поддержки или квалифицированным персоналом.
- Храните инструкцию в папке с технической документацией вместе с инструкциями по монтажу других устройств, использованных для создания этой автоматической системы.
- Рекомендуется передать конечному пользователю все инструкции по эксплуатации изделий, из которых состоит конечная машина.



Проход во время работы автоматической системы запрещен.



Опасность травмирования.



Опасность травмирования рук.



Опасность травмирования ног.

## УТИЛИЗАЦИЯ

CAME S.p.A. имеет сертификат системы защиты окружающей среды UNI EN ISO 14001, гарантирующий экологическую безопасность на ее заводах. Мы просим вас прилагать максимальные усилия по защите окружающей среды. Компания CAME считает одним из фундаментальных пунктов стратегии рыночных отношений выполнение этих кратких руководящих принципов:

### УТИЛИЗАЦИЯ УПАКОВКИ

Упаковочные материалы (картон, пластик и т. д.) считаются твердыми городскими отходами и утилизируются без проблем просто путем отдельного сбора для их последующей переработки.

Утилизацию необходимо проводить в соответствии с действующим законодательством местности, в которой производилась эксплуатация изделия.

**НЕ ДОПУСКАТЬ ПОПАДАНИЯ В ОКРУЖАЮЩУЮ СРЕДУ!**

### УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

Наша продукция изготовлена с использованием различных материалов. Большая их часть (алюминий, пластик, железо, электрические кабели) приравнивается к городским твердым отходам. Они могут быть утилизированы путем отдельного сбора и переработки специализированными компаниями.





Другие компоненты (электронные платы, элементы питания дистанционного управления и т.д.), напротив, могут содержать опасные вещества.

Они должны извлекаться и передаваться компаниям, имеющим лицензию на их сбор и переработку.

Утилизацию необходимо проводить в соответствии с действующим законодательством места, где производилась эксплуатация изделия.

**НЕ ДОПУСКАТЬ ПОПАДАНИЯ В ОКРУЖАЮЩУЮ СРЕДУ!**

### Условные обозначения

-  Этот символ обозначает раздел, требующий особого внимания.
-  Этот символ обозначает раздел, связанный с вопросами безопасности.
-  Этот символ обозначает раздел, предназначенный для ознакомления конечного пользователя.
-  Все размеры приведены в мм, если не указано иное.

### Описание

#### 801MS-0020

VX704AGS – Автоматический привод с мотором 230 В, укомплектованный платой управления с дисплеем программирования, встроенным радиодекодером, энкодером с функцией управления движением и обнаружением препятствий, механическими упорами для ворот массой до 400 кг и длиной до 14 м. Серая крышка RAL7024.

#### 801MS-0030

VX708AGS – Автоматический привод с мотором 230 В, укомплектованный платой управления с дисплеем программирования, встроенным радиодекодером, энкодером с функцией управления движением и обнаружением препятствий, механическими упорами для ворот массой до 800 кг и длиной до 14 м. Серая крышка RAL7024.

#### 801MS-0021

VX704ALS – Автоматический привод, укомплектованный платой управления с дисплеем, встроенным радиодекодером, энкодером с функцией контроля движения и обнаружения препятствий, механическими концевыми выключателями, предназначенный для откатных ворот массой до 400 кг и длиной до 14 м.

#### 801MS-0031

VX708ALS – Автоматический привод, укомплектованный платой управления с дисплеем, встроенным радиодекодером, энкодером с функцией контроля движения и обнаружения препятствий, механическими концевыми выключателями, предназначенный для откатных ворот массой до 800 кг и длиной до 14 м.

#### 801MS-0060

VX708RGS – Автоматический привод, укомплектованный платой управления с дисплеем, встроенным радиодекодером, энкодером с функцией контроля движения и обнаружения препятствий, механическими концевыми выключателями, предназначенный для откатных ворот массой до 800 кг и длиной до 14 м.

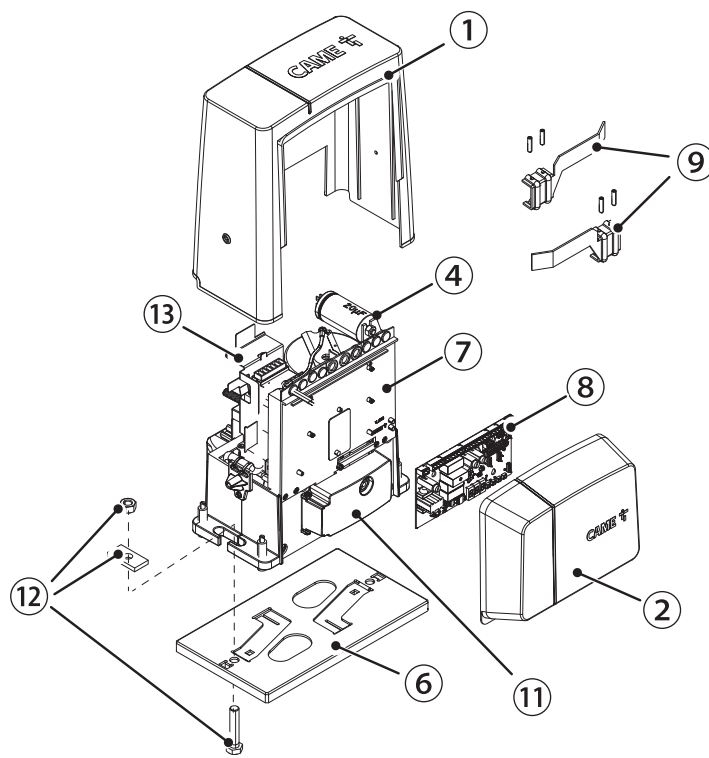
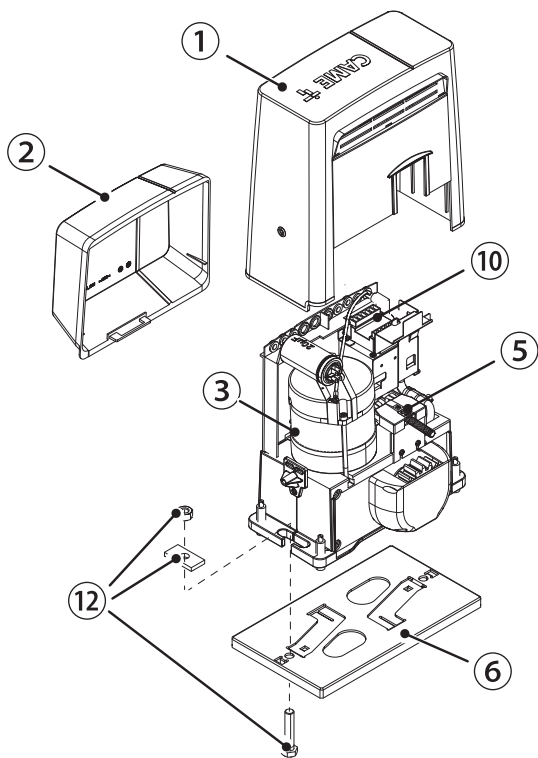
### Назначение

Решение для откатных ворот частных жилых домов

-  Запрещено использовать устройство не по назначению и устанавливать его методами, не описанными в этой инструкции.

### Автоматика

- ❶ Крышка
- ❷ Передняя крышка
- ❸ Привод
- ❹ Конденсатор
- ❺ Механический ограничитель хода
- ❻ Монтажное основание
- ❼ Кронштейн электронной платы
- ❽ Электронная плата
- ❾ Упоры концевых выключателей
- ❿ Трансформатор
- ⓫ Дверца разблокировки
- ⓬ Крепежные детали
- ⓭ Кронштейн для монтажа аксессуаров (приобретается отдельно)



## Электронная плата

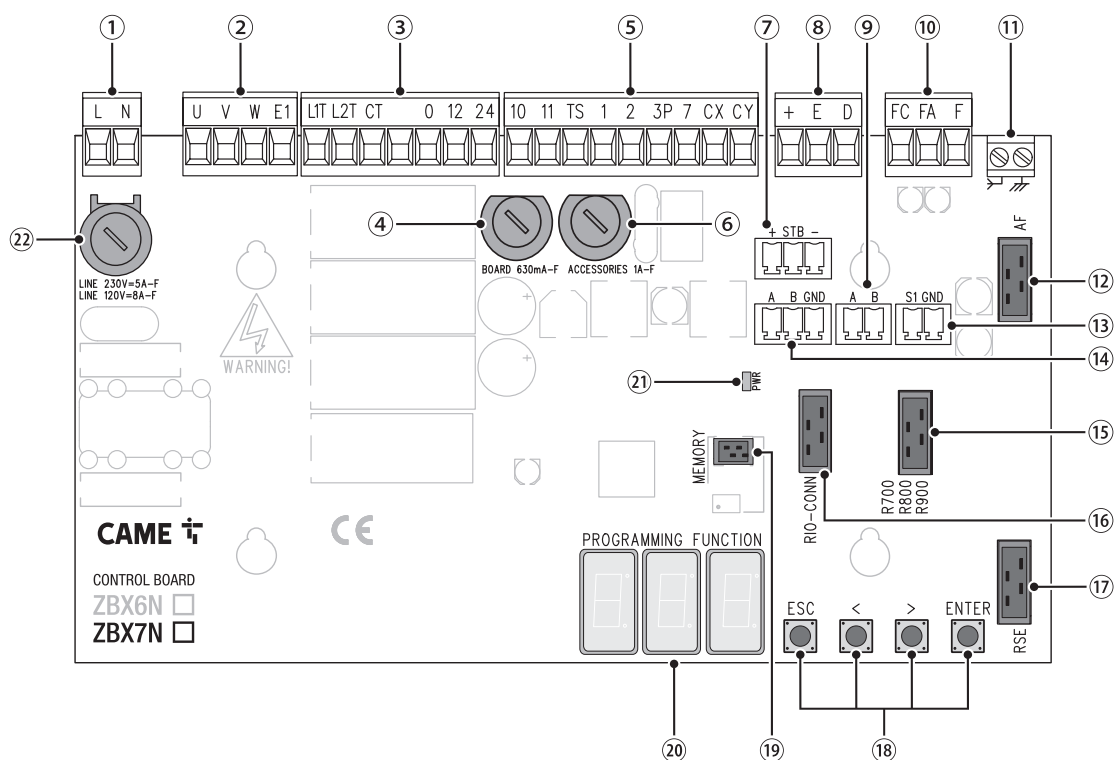
Установка функций входных/выходных контактов, настройки времени и управление пользователями осуществляются и отображаются на дисплее.

Все подключения защищены плавкими предохранителями.

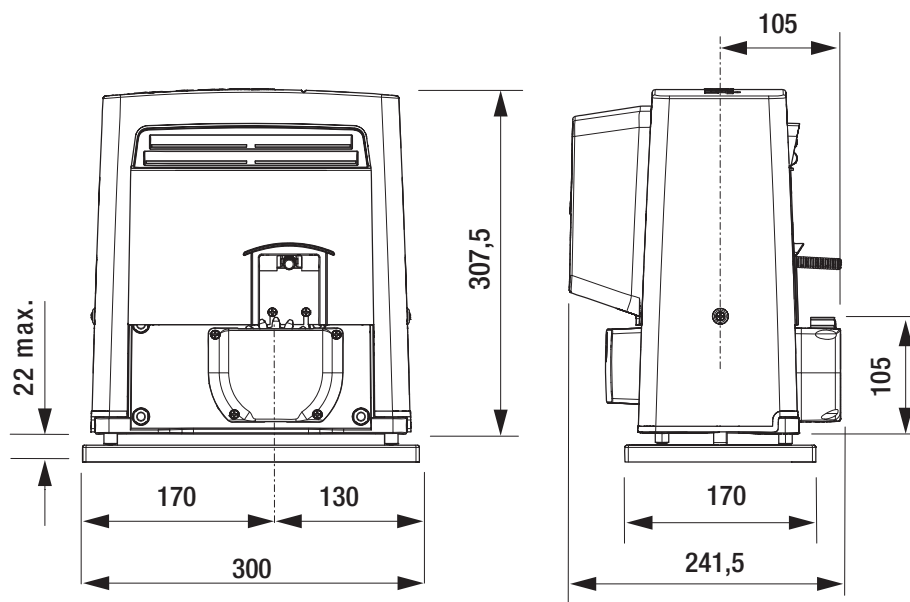
Для обеспечения правильной работы перед установкой любой платы в разъем ОТКЛЮЧИТЕ СЕТЕВОЕ ЭЛЕКТРОПИТАНИЕ и отсоедините аккумуляторы.

Перед началом работ по эксплуатации, ремонту, настройке и регулировке блока управления отключите сетевое электропитание и/или отсоедините аккумуляторы.

- |   |   |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>1 Контакты электропитания</li> <li>2 Клеммная панель для подключения электропривода</li> <li>3 Клеммная панель для подключения трансформатора</li> <li>4 Предохранитель для платы управления</li> <li>5 Клеммная панель для подключения устройств управления и безопасности</li> <li>6 Предохранитель для дополнительных устройств</li> <li>7 Клеммная панель для подключения модуля RGP1</li> <li>8 Клеммная панель для подключения энкодера</li> <li>9 Клеммная панель для подключения кодонaborной клавиатуры</li> <li>10 Клеммная панель для подключения концевых выключателей</li> <li>11 Контакты для подключения антенны</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>12 Разъем для встраиваемой платы радиоприемника (AF)</li> <li>13 Клеммная панель для подключения проксимити-считывателя</li> <li>14 Клеммная панель для подключения в синхронном режиме или CRP</li> <li>15 Разъем для платы декодера R700 или R800</li> <li>16 Разъем для модуля RIOCN8WS</li> <li>17 Разъем для платы RSE</li> <li>18 Кнопки программирования</li> <li>19 Разъем для карты памяти</li> <li>20 Дисплей</li> <li>21 Светодиодный индикатор наличия напряжения электропитания</li> <li>22 Входной предохранитель</li> </ul> |
|---|---|



## Габаритные размеры



## Ограничения по применению

МОДЕЛИ	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Модуль шестерни	4	4	4	4	4
Макс. длина створки (м)	14	14	14	14	14
Макс. масса створки (кг)	400	800	400	800	800

## Технические характеристики

МОДЕЛИ	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Напряжение питания (В, 50/60 Гц)	~230	~230	~230	~230	~120
Электропитание привода (В)	~230	~230	~230	~230	~120
Потребление в режиме ожидания (Вт)	5	5	5	5	5
Потребление в режиме ожидания с модулем RGP1 (Вт)	0,8	0,8	0,8	0,8	0,8
Мощность (Вт)	320	520	320	520	530
Конденсатор (мкФ)	12	20	12	20	80
Потребляемый ток (А)	1,5	2,5	1,5	2,5	4,5
Цвет	RAL 7024	RAL 7024	RAL 7040	RAL 7040	RAL 7024
Диапазон рабочих температур (°C)	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55
Дожим (Н)	600	800	600	800	800
Макс. скорость движения (м/мин)	10,5	10,5	10,5	10,5	10,5
Циклов/час	17	17	17	17	17
Последовательные циклы	6	6	6	6	6
Интенсивность использования (%)	30	30	30	30	30
Термозащита двигателя (°C)	150	150	150	150	150
Уровень звуковой мощности (дБА)	≤70	≤70	≤70	≤70	≤70
Класс защиты (IP)	44	44	44	44	44
Класс изоляции	I	I	I	I	I
Масса (кг)	15	15	15	15	15

## Таблица предохранителей

МОДЕЛИ	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Входной предохранитель	5 A-F	5 A-F	5 A-F	5 A-F	8 A-F
Предохранитель платы	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F	630 mA-F
Предохранитель аксессуаров	1 A-F	1 A-F	1 A-F	1 A-F	1 A-F



## Рабочие циклы

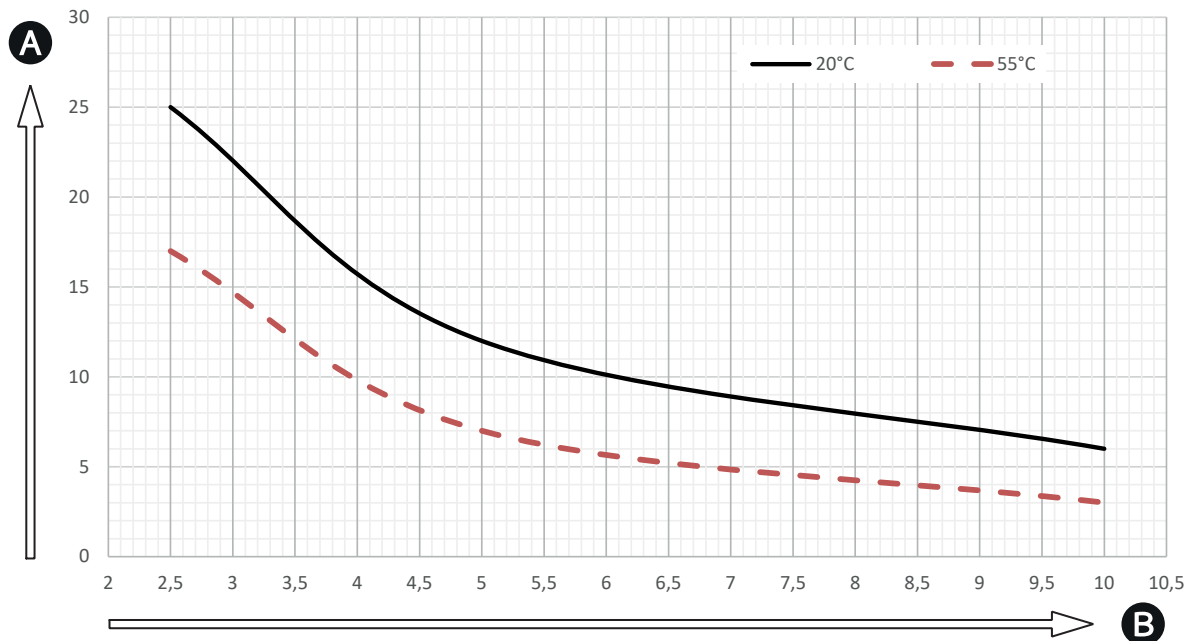
Расчет количества рабочих циклов выполнен для ворот с эталонной стандартной длиной подвижной части, установленных согласно правилам и нормам, без механических нарушений и/или нежелательного трения, при температуре окружающей среды 20 °C, согласно требованиям норматива EN 60335-2-103.

МОДЕЛИ	BX704AGS	BX708AGS	BX704ALS	BX708ALS	BX708RGS
Кол-во циклов/час	17	17	17	17	17
Кол-во последовательных циклов	6	6	6	6	6
Стандартная длина подвижной части (м)	4	4	4	4	4

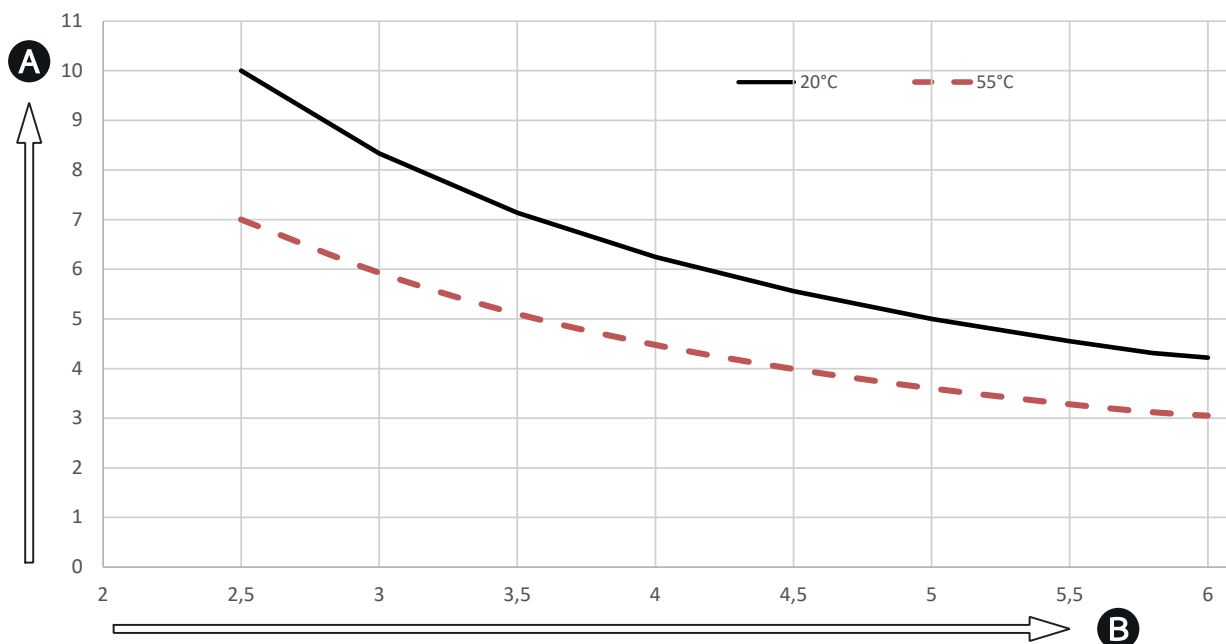
Для ворот с откатной створкой нестандартной длины, используйте графики.

### График циклов/час

- A** Количество циклов
- B** Длина ворот



### График последовательных циклов



## Тип и минимальное сечение кабелей

Длина кабеля (м)	до 20	от 20 до 30
Напряжение электропитания ~230 В	3G x 1,5 мм <sup>2</sup>	3G x 2,5 мм <sup>2</sup>
Сигнальная лампа ~230 В	2 x 1,5 мм <sup>2</sup>	2 x 1,5 мм <sup>2</sup>
Фотоэлементы TX (передатчики)	2 x 0,5 мм <sup>2</sup>	2 x 0,5 мм <sup>2</sup>
Фотоэлементы RX (приемники)	4 x 0,5 мм <sup>2</sup>	4 x 0,5 мм <sup>2</sup>
Устройства управления	*n° x 0,5 мм <sup>2</sup>	*n° x 0,5 мм <sup>2</sup>

\*n° = см. инструкцию по монтажу продукции - Внимание: указанное сечение кабеля носит ориентировочный характер и зависит от мощности мотора и длины кабеля.

📖 При напряжении 230 В и применении вне помещений необходимо использовать кабели типа H05RN-F, соответствующие 60245 IEC 57 (IEC); в помещениях следует использовать кабели типа H05VV-F, соответствующие 60227 IEC 53 (IEC). Для электропитания устройств напряжением до 48 В можно использовать кабель FROR 20-22 II, соответствующий EN 50267-2-1 (CEI).

📖 Для подключения антенны используйте кабель типа RG58 (рекомендуется для расстояний до 5 м).

📖 Для синхронного подключения и CRP используйте кабель типа UTP CAT5 (до 1000 м).

📖 Если длина кабеля отличается от приведенной в таблице, его сечение определяется на основании реального потребления тока подключенными устройствами и в соответствии с указаниями, содержащимися в нормативе CEI EN 60204-1.

📖 Для последовательных подключений, предусматривающих большую нагрузку на тот же участок цепи, значения в таблице должны быть пересмотрены с учетом реальных показателей потребления и фактических расстояний. При подключении устройств, не рассматриваемых в этой инструкции, следует руководствоваться технической документацией на соответствующее изделие.

## МОНТАЖ

Приведенные ниже рисунки носят иллюстративный характер, поскольку пространство для крепления автоматики и дополнительных принадлежностей может изменяться от случая к случаю. Выбор наиболее подходящего решения должен осуществляться монтажником во время установки.

На рисунках показан монтаж левосторонней автоматики.

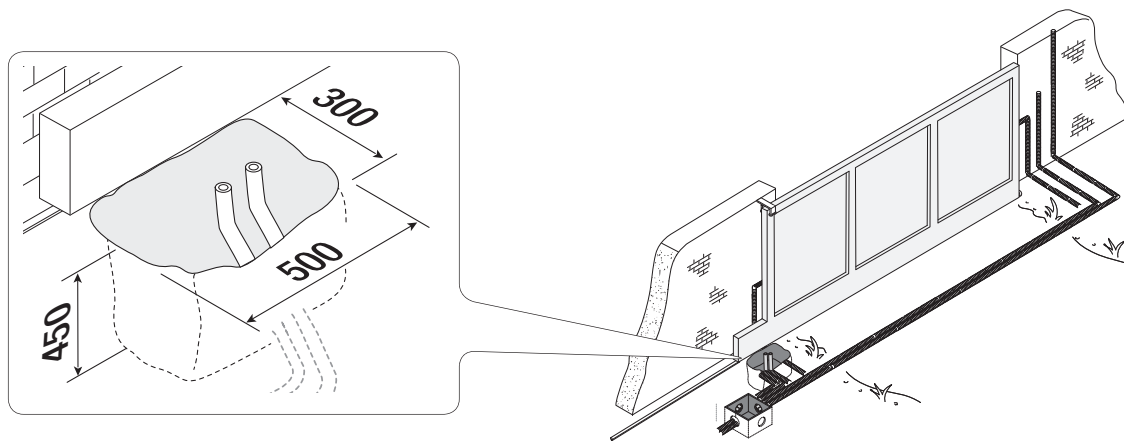
### Предварительные работы

Выполните выемку грунта под опалубку.

Подготовьте трубы и гофрошланги для проводов и кабелей, идущих от разветвительного колодца.

Для подключения привода и аксессуаров рекомендуется использовать гофрированные трубы  $\varnothing 40$  мм.

Количество гофрошлангов зависит от варианта автоматической системы и предусмотренных дополнительных устройств.



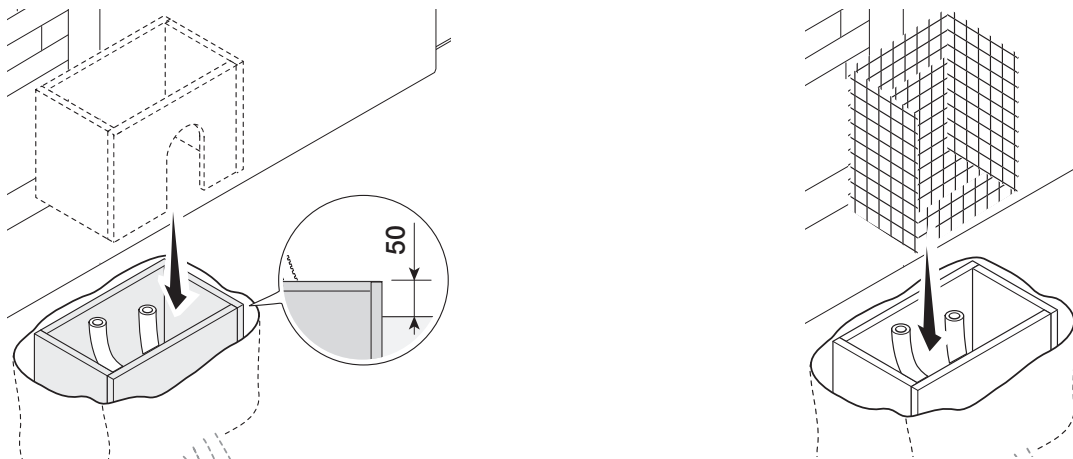
### Установите монтажное основание

Подготовьте опалубку большего, чем монтажное основание, размера.

Установите опалубку в выемку.

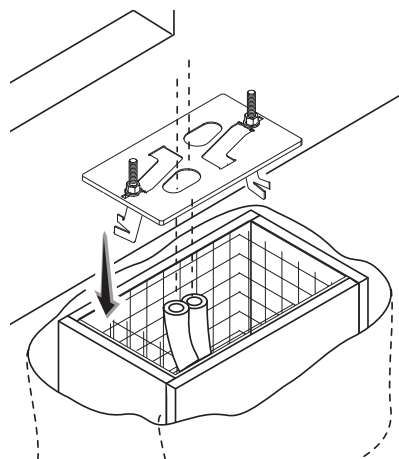
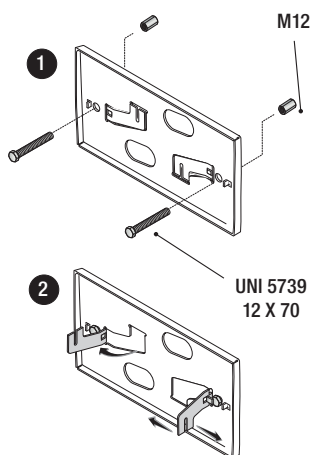
Опалубка должна подниматься над уровнем грунта на 50 мм.

Вставьте железную сетку в опалубку для армирования бетона.



Вставьте входящие в комплект винты в монтажное основание.  
 Заблокируйте винты гайками из комплекта.  
 Отверткой извлеките из монтажного основания предварительно выбитые закладные пластины.  
 Вставьте монтажное основание в железную сетку.

 Трубы должны проходить через специально предусмотренные отверстия.




Разместите монтажное основание, соблюдая расстояния, указанные на рисунке.

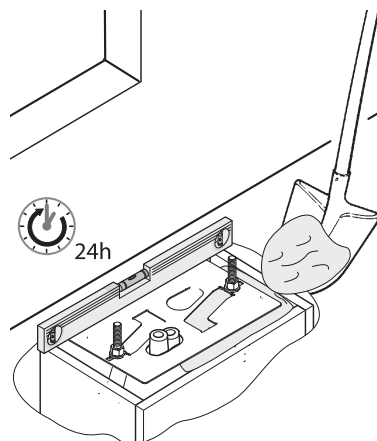
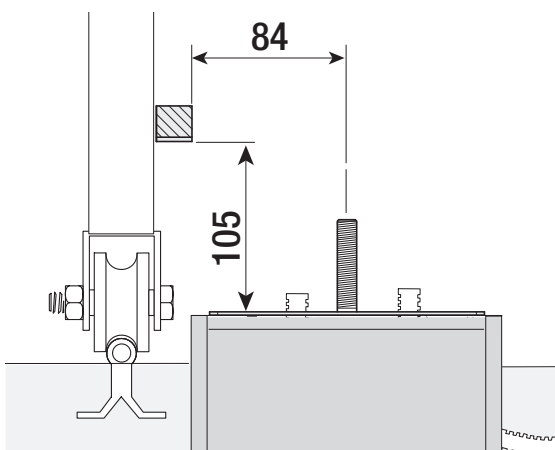
 Если ворота не оснащены зубчатой рейкой, продолжите установку.

 См. раздел «КРЕПЛЕНИЕ ЗУБЧАТОЙ РЕЙКИ».

Залейте опалубку цементным раствором.

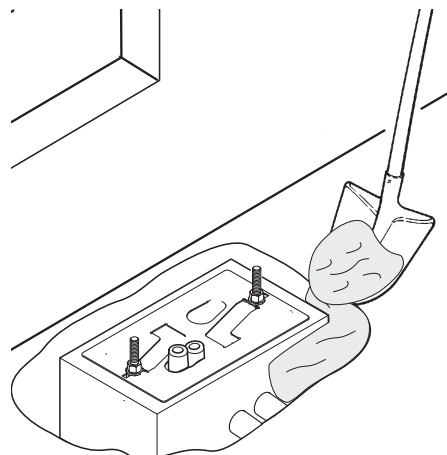
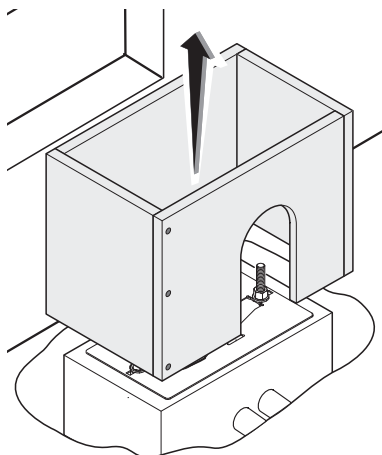
 Монтажное основание должно быть абсолютно ровным, резьба винтов должна полностью выступать над поверхностью.

Подождите не менее 24 часов, пока раствор полностью не затвердеет.



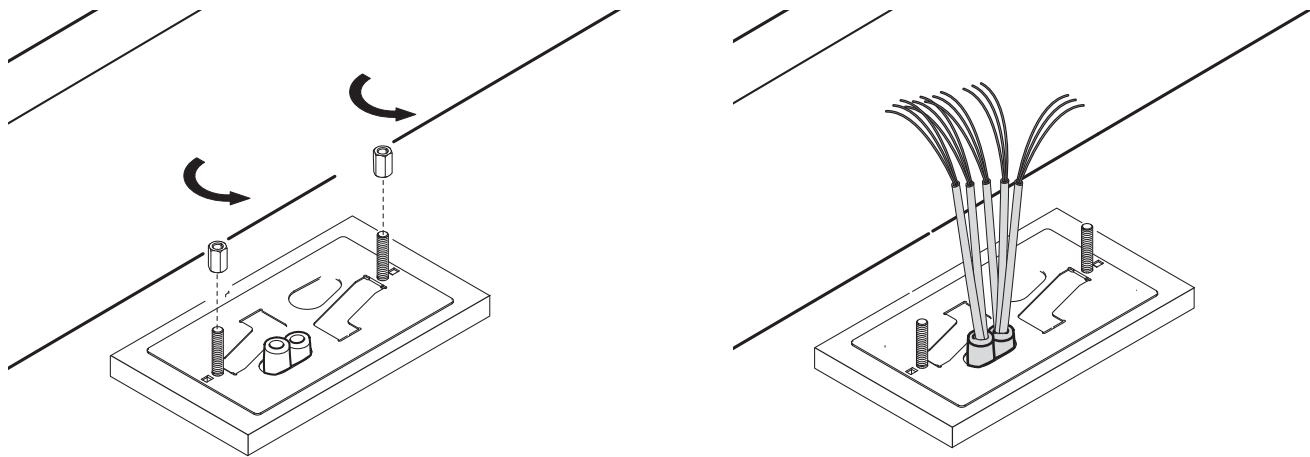
Удалите опалубку.

Засыпьте пространство вокруг цементного блока землей.



Отвинтите гайки и снимите их с винтов.

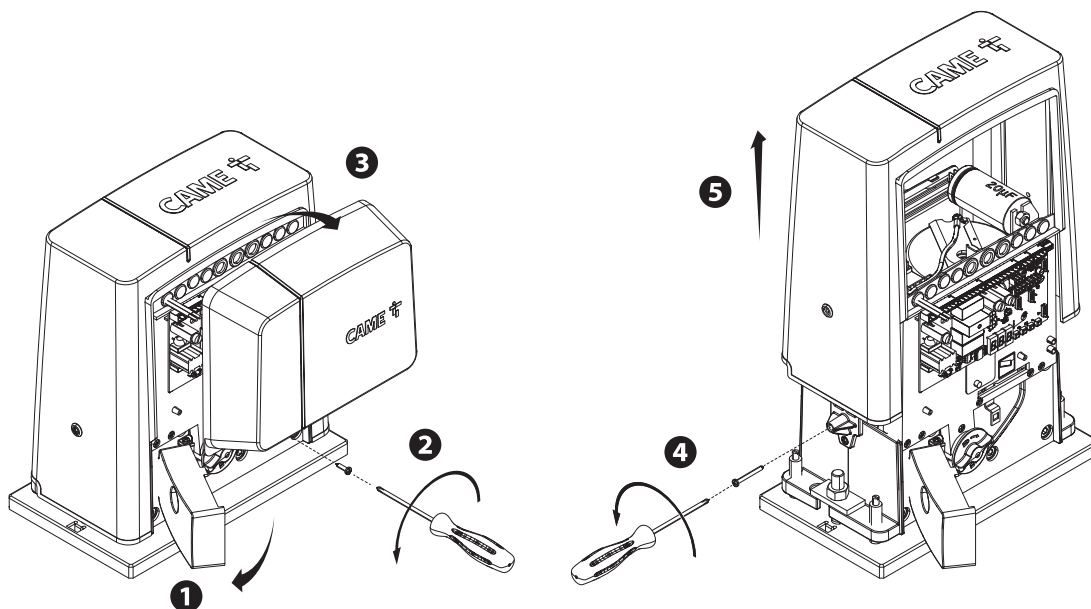
Вставьте электрические кабели в трубы таким образом, чтобы они выступали как минимум на 600 мм.




## Подготовка автоматики

Снимите переднюю крышку. **1 2 3**

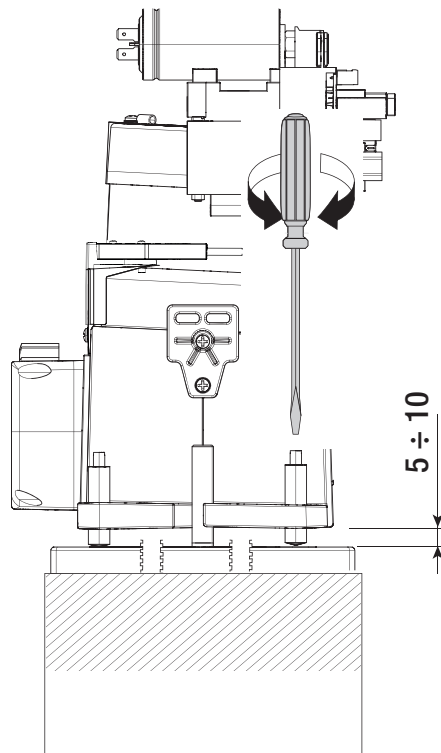
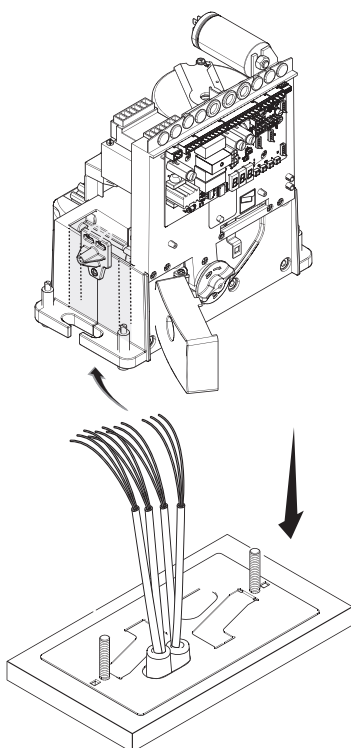
Снимите крышку автоматического привода. **4 5**



Установите автоматический привод на монтажное основание.


 Электрические кабели должны проходить под корпусом автоматики.

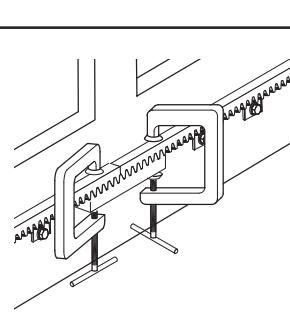
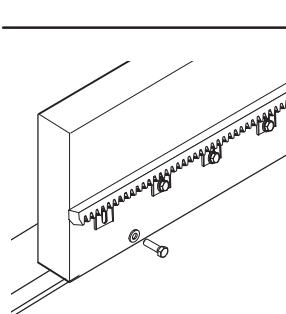
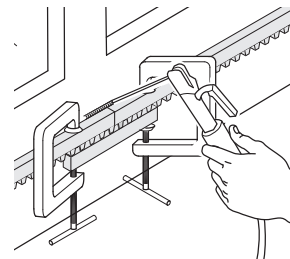
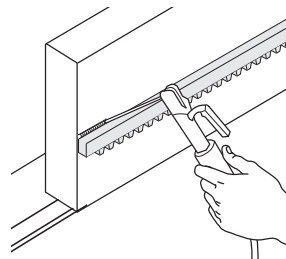
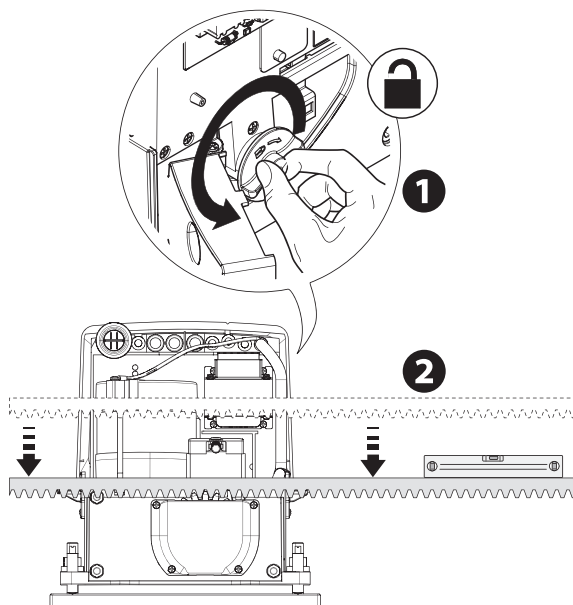
Приподнимите автоматику над монтажным основанием на 5-10 мм, используя стальные регулировочные шпильки, чтобы позднее произвести регулировку зацепления между шестерней и зубчатой рейкой.



## Крепление зубчатой рейки

- 1 Разблокируйте автоматику.
- 2 Установите зубчатую рейку на шестерню.
- 3 Приварите или прикрепите зубчатую рейку к воротам по всей длине.

 Для сборки сегментов зубчатой рейки используйте оставшийся отрезок рейки, подложив его под место соединения сегментов и зафиксировав двумя зажимами.

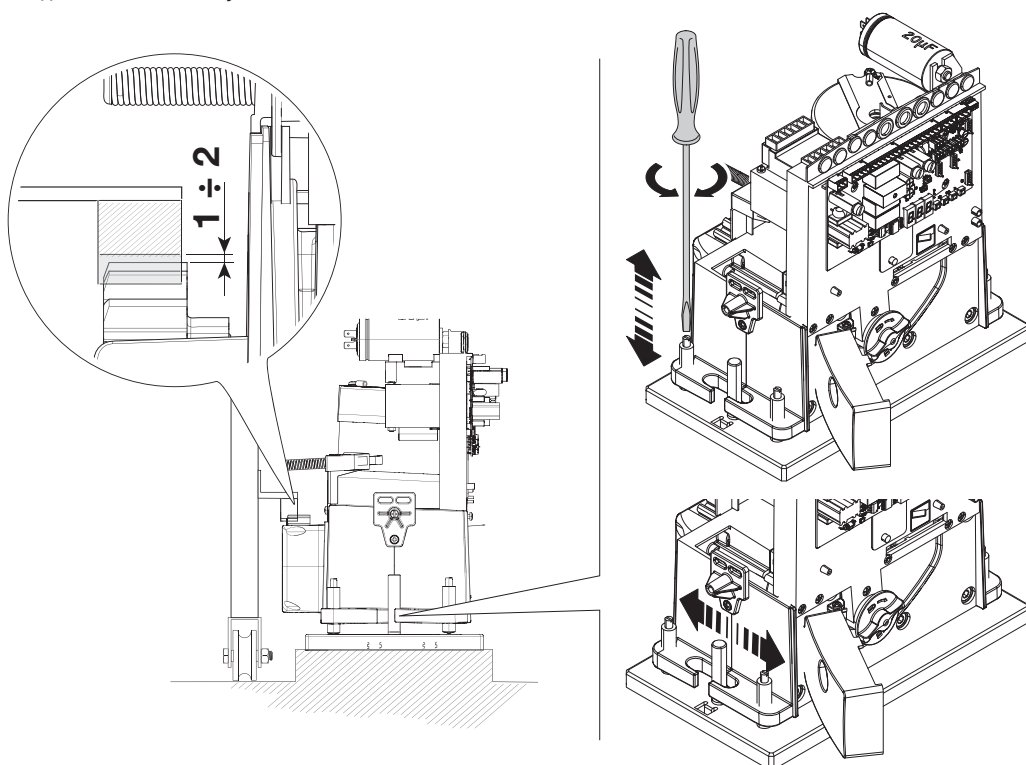


## Регулировка расстояния между шестерней и рейкой

Откройте и закройте ворота вручную.

Отрегулируйте расстояние от шестерни до зубчатой рейки, используя шпильки с резьбой (для вертикальной настройки) и овальные отверстия (для горизонтальной настройки).

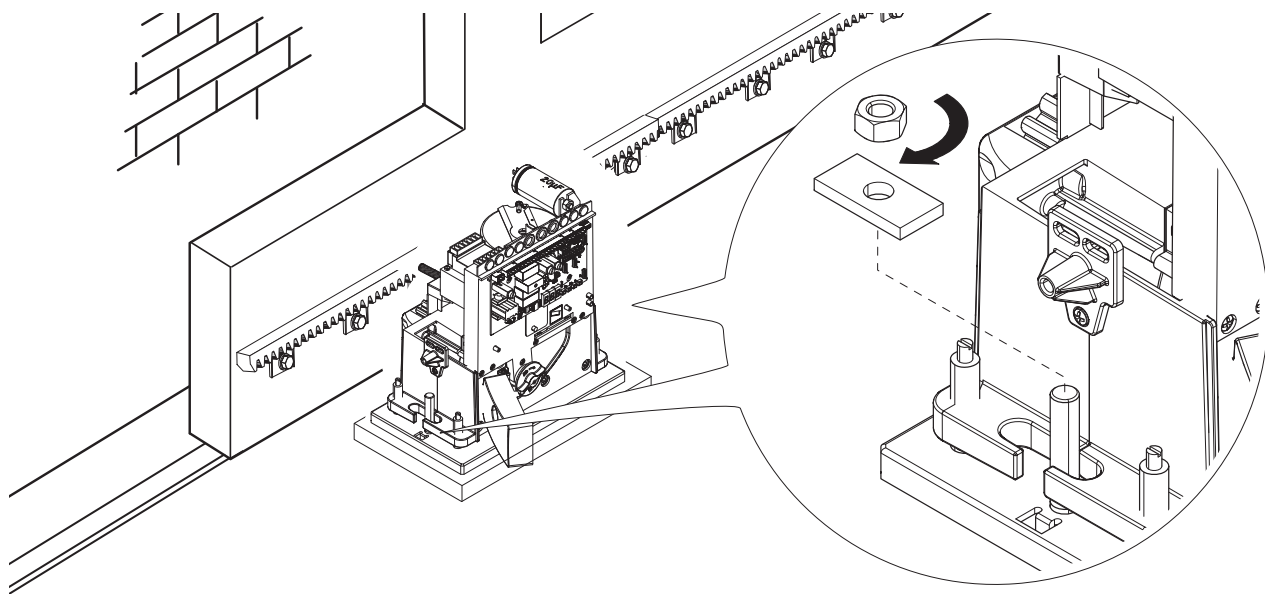
 Вес ворот не должен давить на автоматику.



## Крепление автоматики

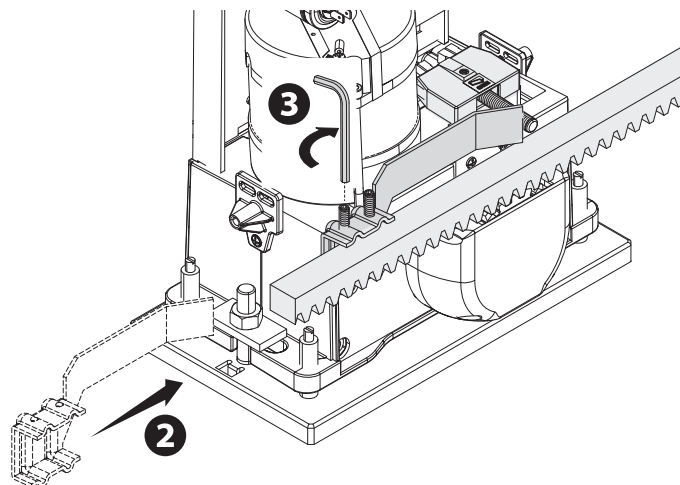
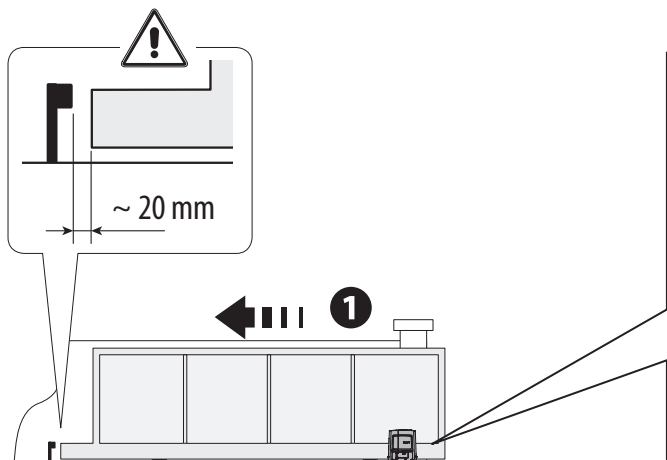
 Переходите к креплению только после того, как будет отрегулировано расстояние между шестерней и зубчатой рейкой.

Прикрепите автоматику к монтажному основанию стопорами и гайками.

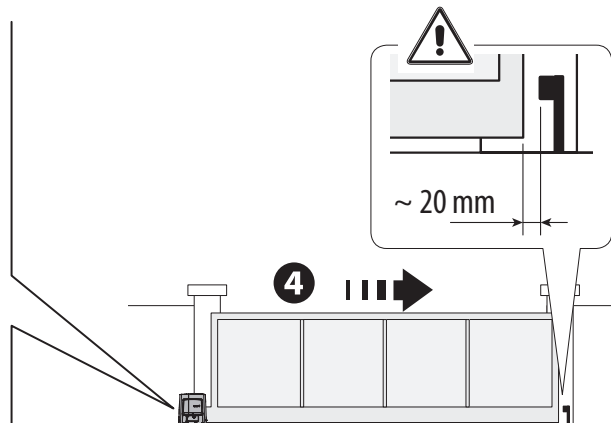
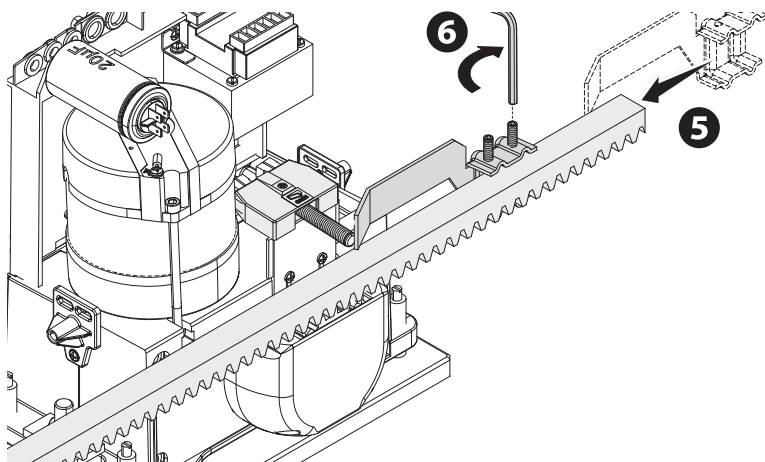


## Определение крайних положений с механическими концевыми выключателями

- 1 Откройте ворота.
- 2 Установите упор концевого выключателя открывания на зубчатую рейку.  
Пружина должна касаться микровыключателя.
- 3 Зафиксируйте упор концевого выключателя открывания стопорными винтами (входят в комплект).



- 4 Закройте ворота.
- 5 Установите упор концевого выключателя закрывания на зубчатую рейку.  
Пружина должна касаться микровыключателя.
- 6 Зафиксируйте упор концевого выключателя закрывания стопорными винтами (входят в комплект).





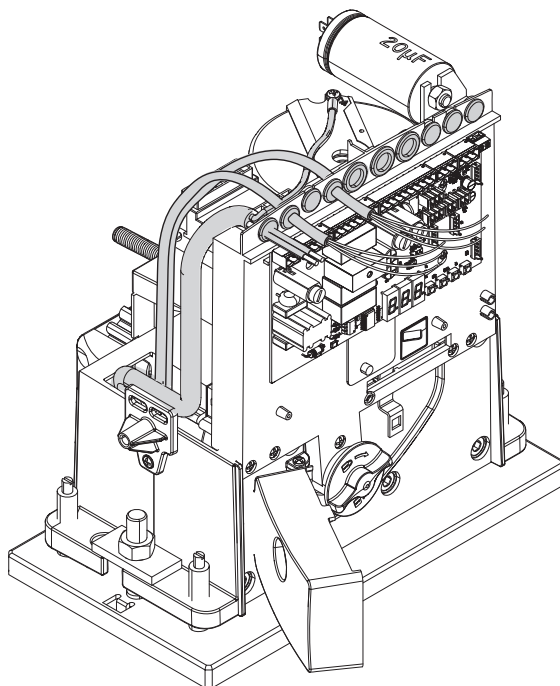
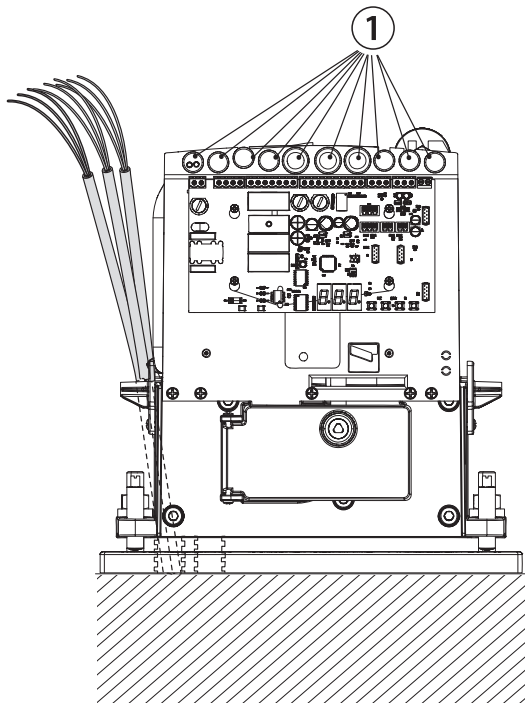
## Прокладка электрокабелей

Выполните электрические подключения в соответствии с действующими нормами.

Электрические кабели не должны соприкасаться с деталями, которые могут нагреваться во время эксплуатации (например, мотором и трансформатором).

Для подключения устройств к блоку управления используйте гермовводы. Один из гермовводов должен быть предназначен непосредственно для кабеля электропитания.

1 Кабельные сальники основания платы

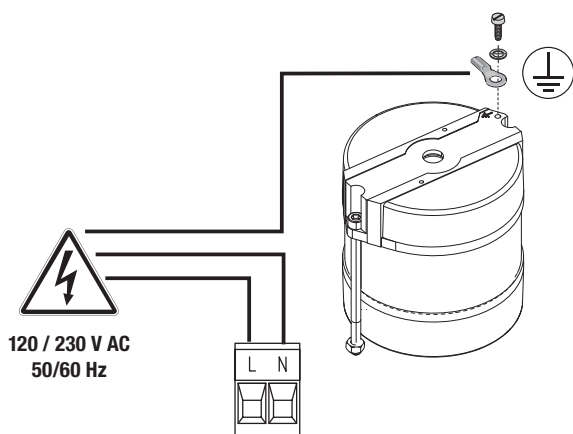


## Электропитание

Убедитесь в отсутствии напряжения перед каждым этапом монтажных работ.

⚠ Перед началом работ по эксплуатации, ремонту, настройке и регулировке блока управления отключите сетевое электропитание и/или отсоедините аккумуляторы.

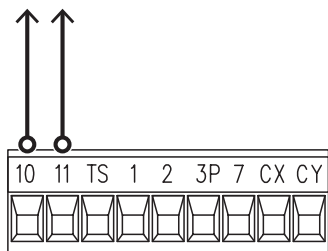
Подключение к сетевому электропитанию (~120/230 В, 50/60 Гц)



## Максимальная нагрузка на контакты

Устройство	Выход	Электропитание (В)	Мощность (Вт)
Вспомогательная лампа	W - E1	~230	60
Сигнальная лампа	W - E1	~230	25
Лампа-индикатор состояния автоматики	11 - FC / 11 - FA	~24	3

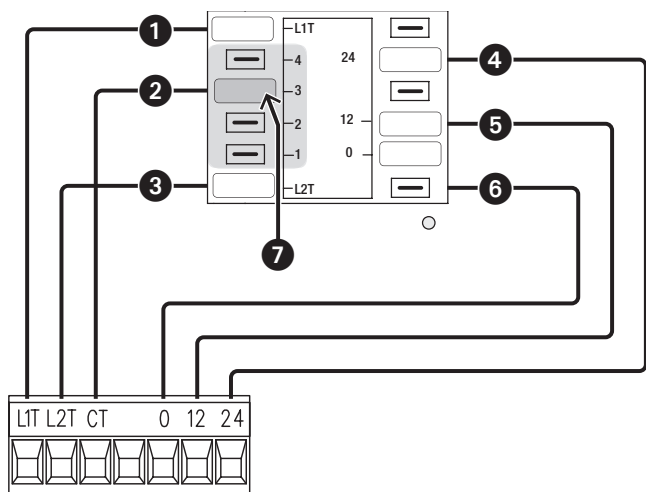
## Выход электропитания аксессуаров



Выход стандартного питания ~24 В.

Суммарное потребление подключенных аксессуаров не должно превышать 20 Вт.

## Регулировка крутящего момента



- 1 Белый провод
- 2 Черный кабель
- 3 Красный кабель
- 4 Синий провод
- 5 Фиолетовый провод
- 6 Оранжевый провод
- 7 Для изменения усилия привода установите указанную клемму в одно из 4 положений: 1 – минимальное усилие, 4 – максимальное усилие.

## Устройства сигнализации

### 1 Сигнальная лампа

Мигает во время открывания и закрывания автоматики.

### 2 Вспомогательная лампа

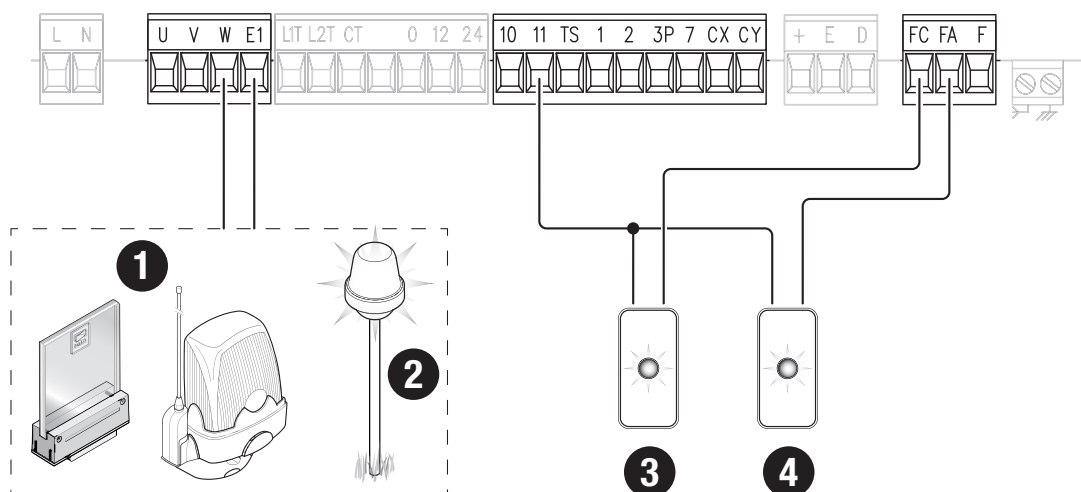
Увеличивает освещенность зоны проезда.

### 3 Лампа-индикатор состояния автоматики

Указывает на открытое положение автоматики.

### 4 Лампа-индикатор состояния автоматики

Указывает на закрытое положение автоматики.



## Устройства управления

- 1 Кодонаборная клавиатура
- 2 Считыватель карт
- 3 Проксимити-считыватель
- 4 Кнопка «СТОП» (нормально-замкнутые контакты)

Останавливает ворота и отменяет последующий цикл автоматического закрывания. Для возобновления движения необходимо использовать соответствующее устройство управления.

Если этот контакт не используется, его следует отключить на этапе программирования.

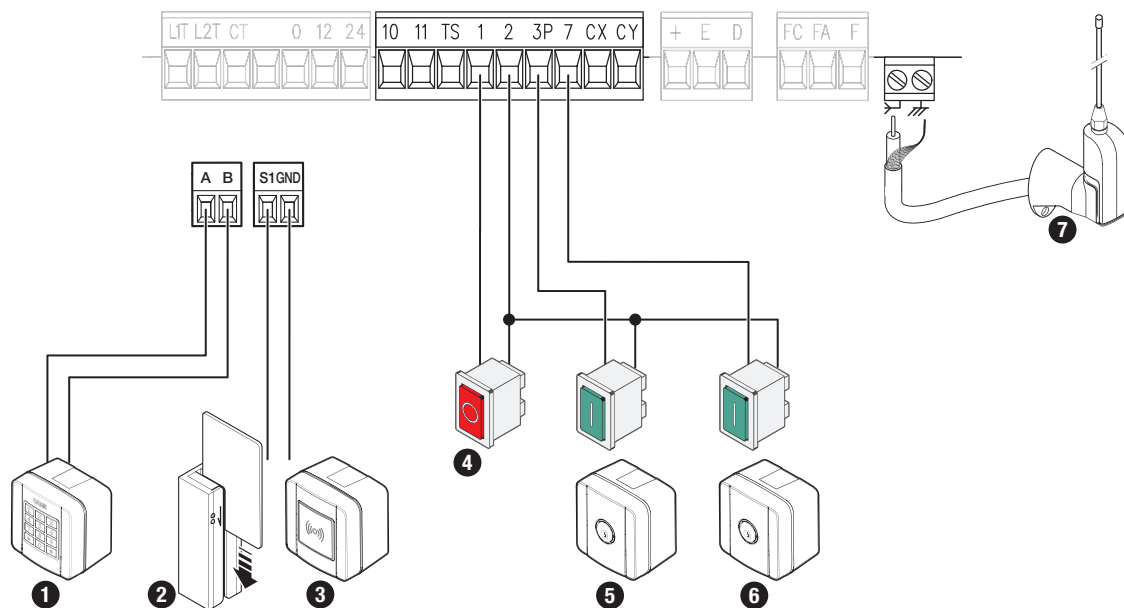
- 5 Устройство управления (нормально-разомкнутые контакты)

Функция «ЧАСТИЧНОЕ ОТКРЫТИЕ»

- 6 Устройство управления (нормально-разомкнутые контакты)

Функция «ОТКРЫТЬ-ЗАКРЫТЬ» (пошаговый режим) или «ОТКРЫТЬ-СТОП-ЗАКРЫТЬ-СТОП» (последовательный режим)

- 7 Антенна с кабелем RG58



## Устройства безопасности

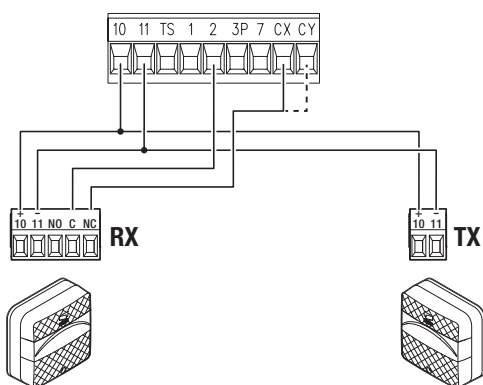
На этапе программирования настройте действие, которое должно выполняться подключенным к контактам устройством.

Подключите устройства безопасности ко входам CX и/или CY.

Если контакты CX и/или CY не используются, их необходимо отключить при программировании.

### Фотоэлементы DELTA

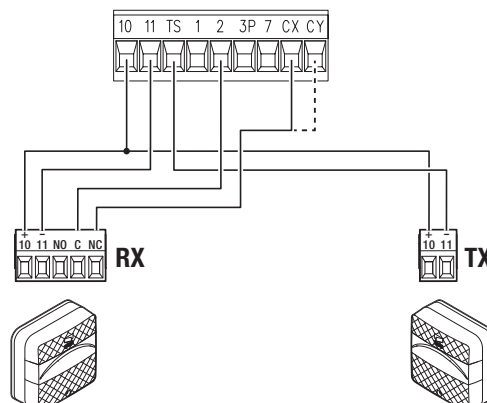
Стандартное подключение



### Фотоэлементы DELTA

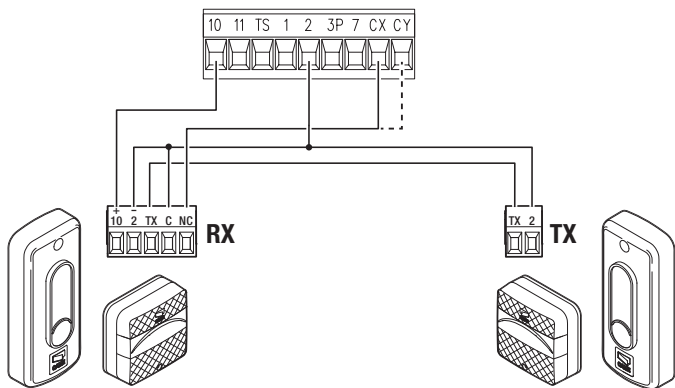
Подключение с диагностикой

См. функцию [F5] «Диагностика устройств безопасности».



## Фотоэлементы DIR / DELTA-S

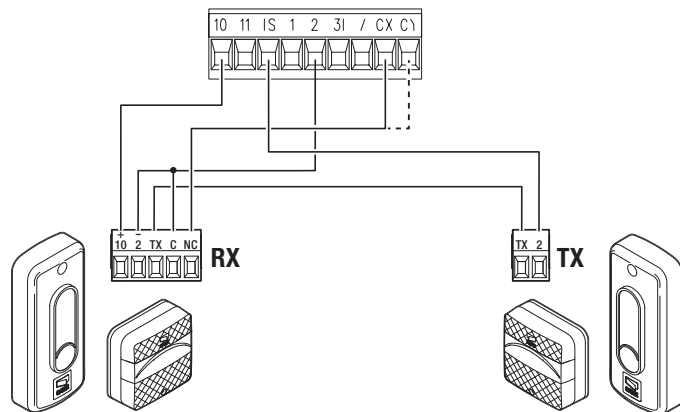
Стандартное подключение



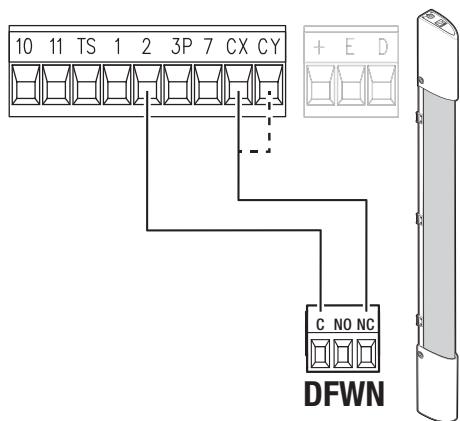
## Фотоэлементы DIR / DELTA-S

Подключение с диагностикой

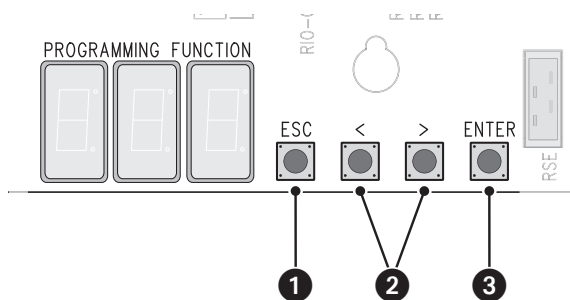
См. функцию [F5] «Диагностика устройств безопасности».



## Чувствительный профиль DFWN



## Функции кнопок программирования



### 1 Кнопка ESC

Кнопка ESC позволяет выполнить нижеописанные действия.  
 Выйти из меню  
 Отменить изменения  
 Вернуться на предыдущую страницу  
 Остановить автоматику

### 2 Кнопки < >

Кнопки < > позволяют выполнить нижеописанные действия.  
 Навигация по пунктам меню  
 Увеличение или уменьшение значения выбранного параметра  
 Закрыть или открыть автоматику

### 3 Кнопка ENTER

Кнопка ENTER позволяет выполнить нижеописанные действия.  
 Войти в меню  
 Подтвердить выбор

## Ввод в эксплуатацию

После выполнения всех электрических подключений переходите к вводу системы в эксплуатацию. Операцию должен выполнять только компетентный и квалифицированный персонал.

Убедитесь в том, что в зоне действия автоматики отсутствуют препятствия.

Подайте напряжение и выполните программирование.

Начните программирование с настройки следующих функций:

**F54** Направление открывания

**F1** Полная остановка

**A3** Калибровка движения

После подачи напряжения на систему ворота вначале всегда открываются; дождитесь завершения хода.

Немедленно нажмите на кнопку ESC или на кнопку «СТОП» при обнаружении неполадок, неисправностей, подозрительного шума или вибрации, а также при неожиданном поведении системы.

Если мигает три сегмента дисплея, выполните регулировку движения.

## Меню «Функции»

### Полная остановка

Активируйте или отключите вход 2-1. Если вход активен, контакты используются как нормально-замкнутые.

Если входные контакты разомкнуты, функция блокирует выполнение любой команды, включая автоматическое закрывание.

F1	OFF (по умолчанию) ON
----	--------------------------

### Вход СХ, вход СУ

Присваивает функцию входу СХ СУ

F2	OFF (по умолчанию)
F3	C1 = Открывание в режиме закрывания (фотоэлементы) C2 = Закрывание в режиме открывания (фотоэлементы) C3 = Частичная остановка Только при включенной функции [Авт. закрывание]. C4 = Обнаружение препятствия (фотоэлементы) C7 = Открывание в режиме закрывания (чувствительные профили) C8 = Закрывание в режиме открывания (чувствительные профили) r7 = Открывание в режиме закрывания (чувствительный профиль с сопротивлением 8K2) r8 = Повторное открывание в режиме открывания (чувствительный профиль с сопротивлением 8K2)

## Самодиагностика устройств безопасности

Активирует проверку работы фотоэлементов, подключенных к выбранным входам, после каждой команды открывания и закрывания.

 Выполните тест, подключив фотоэлементы к контактам TS [см. раздел «Устройства безопасности»].

<b>F5</b>	OFF (по умолчанию) 1 = CX 2 = CY 4 = CX+CY
-----------	---

## Присутствие оператора

При включении этой функции движение ворот (открывание или закрывание) прерывается, когда прекращается нажатие соответствующей кнопки управления.

 Активация этой функции блокирует все другие устройства управления.

<b>F6</b>	OFF (по умолчанию) ON
-----------	--------------------------



## Команда 2-7

Присваивает команду управления устройству, подключенному к контактам 2-7.

<b>F7</b>	0 = Пошаговый режим (по умолчанию) - Сначала выполняется открывание, а затем закрывание ворот. 1 = Последовательный режим - Сначала выполняется открывание, затем остановка, потом закрывание и снова остановка ворот. 2 = Открыть 3 = Закреть
-----------	---

## Режим управления для контактов 2-3P

Присваивает режим управления устройству, подключенному к контактам 2-3P.

<b>F8</b>	1 = Частичное открывание (по умолчанию)  Эта функция регулирует время частичного открывания [F71 - Время частичного открывания].  Степень частичного открывания ворот регулируется в процентах; см. функцию [F36 - Регулировка частичного открывания]. 2 = Открыть
-----------	---

## Препятствие при остановленном приводе

При включении функции ворота остаются неподвижными, если устройства безопасности обнаруживают препятствие. Функция действует при закрытых и открытых воротах, а также после нажатия кнопки «Стоп».

<b>F9</b>	OFF (по умолчанию) ON
-----------	--------------------------

## Энкодер

Управляет функциями замедления, обнаружения препятствий и чувствительности системы защиты.

<b>F11</b>	OFF ВКЛ. (по умолчанию)
------------	----------------------------

## Тип датчика

Выбор типа устройства управления доступом.

<b>F14</b>	0 = Проксимити-считыватель 1 = Кодонаборная клавиатура (по умолчанию)
------------	--

## Вспомогательная лампа

Позволяет выбрать режим работы осветительного устройства, подключенного к выходу E1.

F18

0 = Сигнальная лампа (по умолчанию)


1 = Лампа цикла - Лампа остается включенной в течение всего времени движения.

 Лампа остается выключенной, если не установлено время автоматического закрывания.

 Этот параметр не появляется в случае, если функция [F19 - Автоматическое закрывание] отключена.

## Автоматическое закрывание

Установка времени, которое предшествует автоматическому закрыванию после достижения крайней точки открывания.

 Эта функция неактивна при срабатывании устройств безопасности в результате обнаружения препятствия, после нажатия кнопки «Стоп» или при временном отключении электроэнергии.


F19

OFF (по умолчанию)

От 1 до 180 секунд

## Автоматическое закрывание после частичного открывания

Устанавливает время, которое предшествует автоматическому закрыванию после подачи команды на частичное открывание.

 Эта функция неактивна при срабатывании устройств безопасности в результате обнаружения препятствия, после нажатия кнопки «Стоп» или при временном отключении электроэнергии.

 Не отключайте функцию [F19 - Автоматическое закрывание].

F20

OFF

От 1 до 180 секунд (по умолчанию 10)

## Время предварительного включения сигнальной лампы

Устанавливает время предварительного включения сигнальной лампы перед каждым движением автоматике.

F21

OFF (по умолчанию)

От 1 до 10 секунд

## Скорость замедления при открывании

Устанавливает скорость замедления при открывании (в процентном соотношении к максимальной скорости).

 Эта функция доступна только в том случае, если активирована функция [F11 - Энкодер].

F30

OFF

1 = Высокая (по умолчанию)

2 = Средняя

3 = Низкая


## Чувствительность при движении

Функция регулирует чувствительность системы обнаружения препятствий (в процентном отношении) во время движения.

Эта функция доступна только в том случае, если активирована функция [F11 - Энкодер].

F34

от 10% до 100% (по умолчанию 100%)


 10% = минимальный дожим и высокая чувствительность обнаружения препятствий

100% = максимальный дожим и низкая чувствительность обнаружения препятствий

### Чувствительность при замедлении движения

Функция регулирует чувствительность системы обнаружения препятствий (в процентном отношении) во время замедления.

 Эта функция доступна только в том случае, если активирована функция [F11 - Энкодер].

<b>F35</b>	от 10% до 100% (по умолчанию 100%)  10% = минимальный дожим и высокая чувствительность обнаружения препятствий 100 % = максимальный дожим и низкая чувствительность обнаружения препятствий
------------	--

### Регулировка частичного открывания

Определение процента частичного открывания ворот.

 Эта функция доступна только в том случае, если активирована функция [F11 - Энкодер].

<b>F36</b>	от 10% до 80% (20% по умолчанию)
------------	----------------------------------

### Начало замедления при открывании

Устанавливает точку начала замедления створки ворот при открывании в процентном отношении ко всей траектории движения.

 Эта функция доступна только в том случае, если активирована функция [F11 - Энкодер].

<b>F37</b>	От 5% до 30% (25% по умолчанию)
------------	---------------------------------

### Начало замедления при закрывании

Устанавливает точку начала замедления створки ворот при закрывании в процентном отношении ко всей траектории движения.

 Эта функция доступна только в том случае, если активирована функция [F11 - Энкодер].

<b>F38</b>	От 5% до 30% (25% по умолчанию)
------------	---------------------------------

### Активация повышенной мощности

Регулировка повышения мощности на этапе открывания и закрывания.

<b>F48</b>	OFF (по умолчанию) ON
------------	--------------------------

### Связь RSE

Настройка функции платы, вставленной в разъем RSE.

<b>F49</b>	OFF (по умолчанию) 1 = Синхронный режим 3 = CRP
------------	---

### Сохранение данных


Сохраняет в запоминающем устройстве (карте памяти) данные, относящиеся к пользователям, параметрам времени и настройкам.

 Функция отображается только тогда, когда карта памяти вставлена в плату управления.

<b>F50</b>	OFF (по умолчанию) ON (выполняет операцию)
------------	---

### Считывание данных

Загружает из запоминающего устройства (карты памяти) данные, относящиеся к пользователям, выдержке времени и настройкам.

 Функция отображается только тогда, когда карта памяти вставлена в плату управления.

<b>F51</b>	OFF (по умолчанию) ON (выполняет операцию)
------------	---



## Передача параметров между ведущим (MASTER) и ведомым (SLAVE) устройствами

Передача параметров, заданных на ведущих воротах (Master), подчиненным воротам (Slave).

 Эта функция доступна только в том случае, если активирована функция [F49 - RSE].

<b>F52</b>	OFF (по умолчанию) ON
------------	--------------------------

## Направление открывания

Устанавливает направление открывания ворот.

<b>F54</b>	0 = Влево (по умолчанию) 1 = Вправо
------------	--

## Адрес CRP

Назначает электронной плате уникальный идентификационный код (адрес CRP).

 Функция требуется в том случае, если с одной шиной соединено несколько автоматических систем через протокол CRP.

<b>F56</b>	от 1 до 255
------------	-------------

## Скорость порта RSE

Устанавливает скорость соединения для системы удаленного доступа для порта RSE.

<b>F63</b>	0 = 1200 бит/с 1 = 2400 бит/с 2 = 4800бит/с 3 = 9600 бит/с 4 = 14400 бит/с 5 = 19200 бит/с 6 = 38400 бит/с (по умолчанию) 7 = 57600 бит/с 8 = 115200 бит/с
------------	--

## RIO ED T1 и RIO ED T2

Позволяет присвоить одну из предусмотренных функций беспроводному устройству безопасности.

 Функция доступна только при наличии интерфейсной платы RIO Conn.

<b>F65</b>	OFF (по умолчанию)
<b>F66</b>	P0 = Останавливает ворота и отменяет последующий цикл автоматического закрывания. Для возобновления движения необходимо использовать соответствующее устройство управления. P7 = Открывание в режиме закрывания. P8 = Закрывание в режиме открывания.

## RIO PH T1 и RIO PH T2

Позволяет присвоить одну из предусмотренных функций беспроводному устройству безопасности.

 Функция доступна только при наличии интерфейсной платы RIO Conn.

<b>F67</b>	OFF (по умолчанию)
<b>F68</b>	P1 = Открывание в режиме закрывания. P2 = Закрывание в режиме открывания. P3 = Частичная остановка. P4 = Обнаружение препятствия.

## Время частичного открывания

Позволяет регулировать время открывания ворот.

<b>F71</b>	От 5 до 40 секунд (По умолчанию 5)
------------	------------------------------------

## Новый пользователь


Позволяет зарегистрировать до 250 пользователей и присвоить каждому из них определенную функцию.

 Добавление осуществляется с помощью пульта ДУ или другого устройства управления. Платы, контролирующие устройства управления (AF - R700 - R800), должны быть вставлены в соответствующие разъемы.

<b>U1</b>	<p>1 = Пошаговый режим - Сперва выполняется открывание, а затем закрывание ворот. 2 = Последовательный режим - Сперва выполняется открывание, затем остановка, потом закрывание и снова остановка ворот. 3 = Открыть 4 = Частичное открывание</p> <p>Выберите функцию, которую желаете назначить пользователю. Подтвердите, нажав ENTER. В течение не более 10 секунд на дисплее отображается мигающая свободная ячейка в памяти. На этом этапе необходимо отправить код с устройства управления. Повторите процедуру для добавления других пользователей.</p>
-----------	--

## Удаление пользователя

Удаляет одного из зарегистрированных пользователей.

<b>U2</b>	<p>Стрелками выберите номер пользователя, которого желаете удалить. В качестве альтернативы можно активировать устройство управления, связанное с пользователем, которого требуется удалить. Подтвердите, нажав ENTER.  Появится надпись «CLr», подтверждающая удаление. Количество: 1 &gt; 250</p>
-----------	--

## Удалить всех пользователей

Удаляет всех зарегистрированных пользователей.

<b>U3</b>	<p>OFF (по умолчанию) ON (выполняет операцию)</p>
-----------	---

## Радиодекодер

Позволяет выбрать тип радиокода передатчиков, управляющих автоматикой.

 При выборе типа радиокода передатчиков [Динамический код] или [ключевой блок TW] – сохраненные до того передатчики с отличающимся типом радиокода удаляются из памяти.

<b>U4</b>	<p>1 = Все декодеры (по умолчанию) 2 = Динамический код 3 = Ключевой блок TW</p>
-----------	--


## Модель привода

Устанавливает тип установленного электропривода.

<b>A1</b>	<p>1 = VX704 2 = VX708</p>
-----------	--------------------------------

## Калибровка движения

Запускает автоматическое определение параметров хода.

 Эта функция доступна только в том случае, если активирована функция [F11 - Энкодер].

<b>A3</b>	<p>OFF (по умолчанию) ON (выполняет операцию)</p>
-----------	---

## Сброс параметров

Восстанавливает заводские настройки за исключением функций: [Радиодекодер], [Тип привода] и настройки, связанные с калибровкой движения.

A4	OFF (по умолчанию) ON (выполняет операцию)
----	---

## Счетчики движения

Позволяет отобразить количество команд, выполненных автоматикой.

A5	001 = 100 команд 010 = 1000 команд 100 = 10000 команд 999 = 99900 команд CSI = Проведение технического обслуживания
----	---

## Версия прошивки

Функция позволяет отображать версию прошивки.

H1

## Экспорт / импорт данных

Данные, относящиеся к пользователям и настройкам системы, можно сохранить на КАРТЕ ПАМЯТИ.

Сохраненные данные можно снова использовать на другой плате управления для настройки того же режима работы на другой системе.

**⚠ ОТКЛЮЧИТЕ ЭЛЕКТРОПИТАНИЕ** перед установкой или извлечением КАРТЫ ПАМЯТИ.

- 1 Вставьте КАРТУ ПАМЯТИ в специальный разъем на плате управления.
- 2 Нажмите кнопку Enter для перехода к процедуре программирования.
- 3 Стрелками выберите желаемую функцию.

Функции отображаются только тогда, когда КАРТА ПАМЯТИ вставлена в плату управления

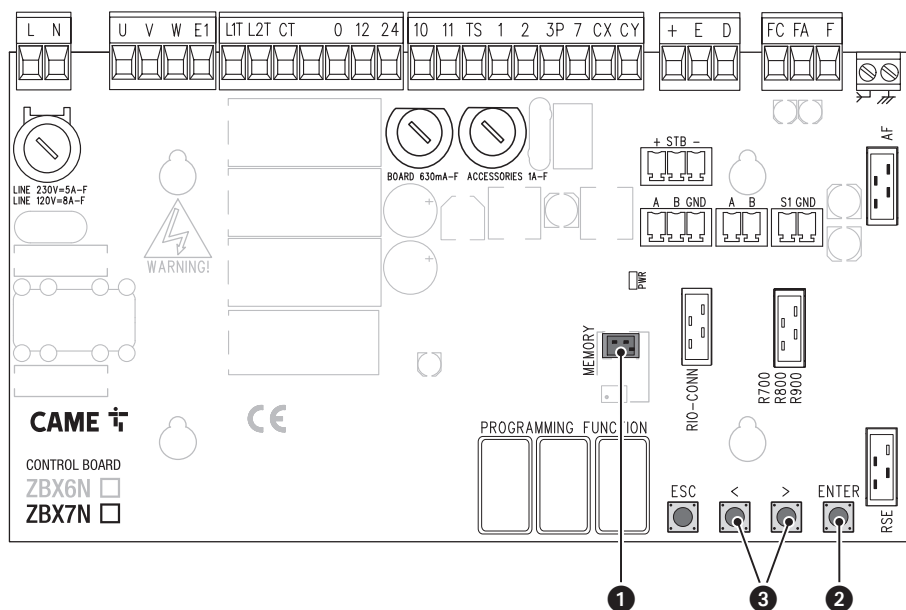
### - Сохранение данных

Сохраняет в запоминающем устройстве (карте памяти) данные, относящиеся к пользователям, параметрам времени и настройкам.

### - Считывание данных

Загружает из запоминающего устройства (карты памяти) данные, относящиеся к пользователям, выдержке времени и настройкам.

Завершив сохранение и загрузку данных, извлеките КАРТУ ПАМЯТИ.

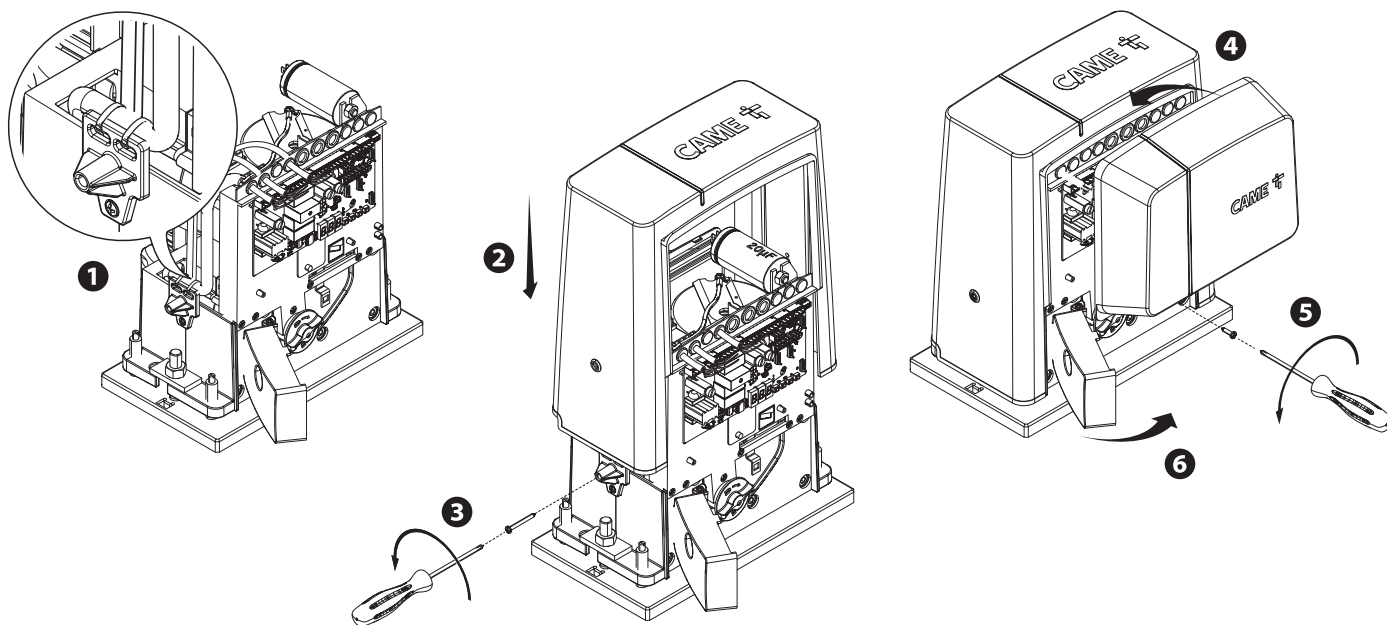


## СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ

E1	Ошибка регулировки
E2	Ошибка калибровки
E3	Ошибка повреждения энкодера
E4	Ошибка сбоя самодиагностики
E7	Ошибка времени работы
E8	Ошибка – дверца разблокировки открыта Убедитесь в целостности предохранителя аксессуаров.
E9	Обнаружено препятствие при закрывании
E10	Обнаружено препятствие при открывании
E11	Превышено максимальное количество обнаруженных подряд препятствий
E14	Ошибка связи
E15	Ошибка несовместимости пульта ДУ
E17	Ошибка отсутствия связи с беспроводной системой
E18	Ошибка не настроенной беспроводной системы

## ЗАКЛЮЧИТЕЛЬНЫЕ РАБОТЫ

📖 Перед закрытием крышки следует убедиться в герметичности входа кабелей, чтобы предотвратить попадание насекомых и образование влаги.



## СИНХРОННЫЙ РЕЖИМ

Единая команда для двух связанных автоматических систем.

### Электрические подключения

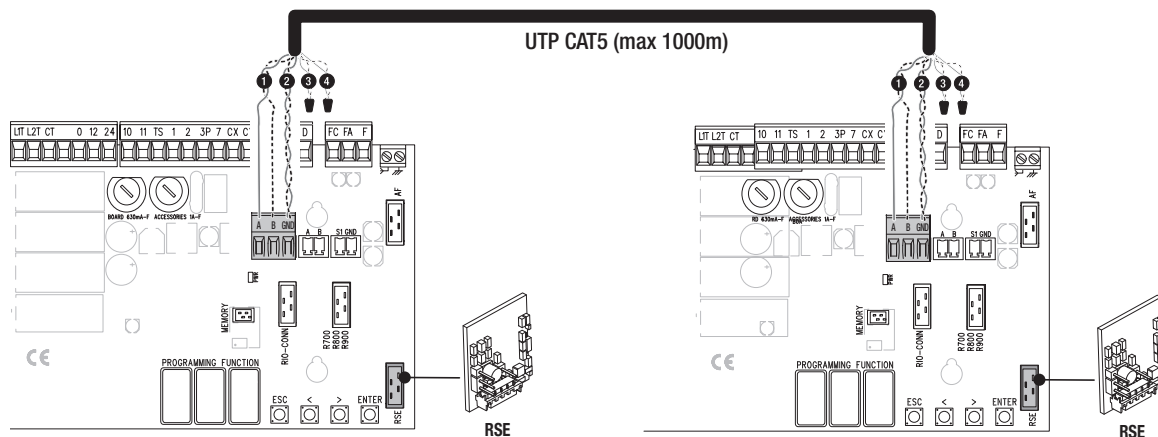
Подключите две электронные платы кабелем типа UTP CAT 5.

Вставьте плату RSE в обе платы управления.

Затем переходите к электрическому подключению устройств и аксессуаров.

📖 Устройства и аксессуары подключаются к электронной плате, которая будет настроена как MASTER.

📖 Для выполнения электрических подключений устройств и аксессуаров см. главу «ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ».



### Программирование

📖 Все нижеследующие операции программирования проводятся только на плате управления, настроенной для работы в режиме MASTER.

F49 Связь RSE

F54 Направление открывания

F52 Передача параметров между ведущим (MASTER) и ведомым (SLAVE) устройствами

A3 Калибровка движения

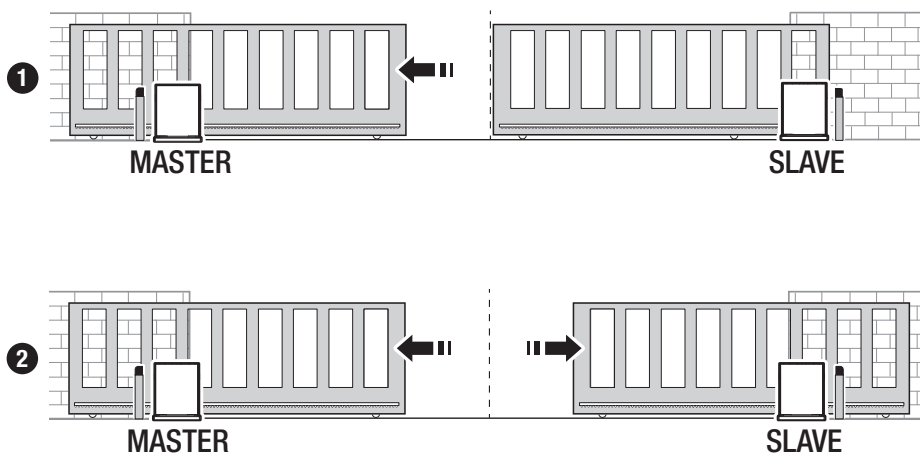
### Запоминание пользователей

📖 Все операции по запоминанию пользователей проводятся только на плате управления, настроенной для работы в режиме MASTER.

### Выбор режимов работы

❶ Команда «ЧАСТИЧНОЕ ОТКРЫВАНИЕ»

❷ Режим «ПОШАГОВЫЙ» или «ТОЛЬКО ОТКРЫТЬ».



## МСВФ

Модели	BX704	BX708
14 м - 400 кг	150000	-
14 м - 800 кг	-	150000
Установка в зоне, подверженной действию ветра	-15%	-15%

📖 Процентные значения показывают, насколько нужно сократить количество циклов в зависимости от типа и количества установленного дополнительного оборудования.

⚠️ Перед выполнением работ по очистке, техническому обслуживанию или замене деталей обесточьте устройство.

⚠️ Данный документ содержит информацию об обязательных проверках, которые установщик должен осуществить во время техобслуживания.

⚠️ Если система не используется в течение продолжительного периода, например, если она установлена на объектах сезонного использования, необходимо отключить питание и после его восстановления проверить правильность работы.

📖 Сведения о правильной установке и настройке приведены в инструкции по установке изделия.

📖 Необходимую информацию о выборе изделия и аксессуаров можно найти в каталоге продукции.

📖 Перечисленные далее работы по техническому обслуживанию необходимо проводить каждые 10000 циклов или 6 месяцев.

Выполните общую и полную проверку крепежных соединений.

Смажьте все подвижные механизмы.

Проверьте исправность сигнальных устройств и устройств безопасности.

Проверьте состояние износа подвижных механизмов и правильность их работы.

Проверьте исправность системы разблокировка и откройте створку, убедившись в отсутствии препятствий.

Проверьте целостность проводов и их соединений.

Проверьте и очистите направляющую скольжения и зубчатую рейку.



**CAME** 

**CAME.COM**

**CAME S.P.A.**

Via Martiri della Libertà, 15  
31030 Доссон-ди-Казьер  
Treviso - Italy (Италия)  
Тел.: (+39) 0422 4940  
Факс: (+39) 0422 4941



**ПРИКЛЕЙТЕ ЗДЕСЬ ЭТИКЕТКУ  
ИЗДЕЛИЯ, ПРИЛАГАЕМУЮ В  
УПАКОВКЕ**