

- I** QUADRO COMANDO PER OPERATORE MIG2 (AUTOMAZIONE BASCULANTI A CONTRRAPPESE)
- GB** CONTROL PANEL FOR MIG2 OPERATING DEVICE (AUTOMATION FOR UP-AND-OVER DOORS WITH COUNTER-WEIGHTS)
- F** CADRE COMMANDE POUR OP...RATEURS MIG2 (AUTOMATION POUR BASCULANTES A CONTREPOIDS)
- D** SCHALTTAFEL FÜR DIE VORRICHTUNG MIG2 (AUTOMATIONEN FÜR SCHWINGTÜRREN MIT GEGENGEWICHTEN)
- E** CUADRO DE MANDOS PARA OPERADOR MIG2 (AUTOMATIZACION BASCULANTES DE CONTRAPESOS)

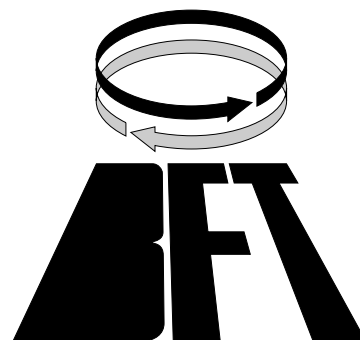
MIRA - MIRA B



ISTRUZIONI D'USO E DI INSTALLAZIONE
INSTALLATION AND USER'S MANUAL
INSTRUCTIONS D'UTILISATION ET D'INSTALLATION
INSTALLATIONS-UND GEBRAUCHSANLEITUNG
INSTRUCCIONES DE USO Y DE INSTALACION



Via Lago di Vico, 44
 36015 SCHIO (VICENZA)
 Tel.naz. 0445696511
 Tel. int. +39-0445696533
 Fax 0445696522
 INTERNET www.bft.it
 E-MAIL sales@bft.it



Nel ringraziarVi per la preferenza accordata a questo prodotto, la ditta è certa che da esso otterrete le prestazioni necessarie al Vostro uso. Leggete attentamente l'opuscolo "AVVERTENZE" ed il "LIBRETTO ISTRUZIONI" che accompagnano questo prodotto in quanto forniscono importanti indicazioni riguardanti la sicurezza, l'installazione, l'uso e la manutenzione.

Questo prodotto risponde alle norme riconosciute della tecnica e della disposizioni relative alla sicurezza. Confermiamo che è conforme alle seguenti direttive europee: 89/336/CEE, 91/263/CEE, 92/31/CEE, 73/23/CEE, 93/68/CEE.

1) GENERALITÀ

Quadro comando per uno o due operatori Mod. MIG2.

L'autoapprendimento eseguito a bassa velocità all'accensione del sistema, determina automaticamente il punto di chiusura e di apertura della porta. Il rallentamento durante la fase di accostamento consente chiusure ed aperture senza rumore o sbalzi della porta. È fornito di luce di cortesia temporizzata (90 sec.), pulsante di comando incorporato e led di controllo. La versione MIRA B comprende una batteria con modulo di controllo e ricarica che consente un limitato numero di operazioni anche in mancanza di alimentazione di rete.

Una funzione particolare del modulo di ricarica (protezione batteria), in caso di operazioni con batteria di emergenza, controlla che la batteria non si scarichi completamente evitando di danneggiarla.

2) DATI TECNICI

Alimentazione	:230Vac ±10% 50-60Hz
Assorbimento max	:130VA
Tensione batteria (opzionale)	:12Vdc
Tensione fine carica batteria	:13.6V -0.8 +1.5%
Capacità batteria	:6.5Ah
Tempo di ricarica batteria	:10h
Max corrente motori	:10A(20A in commutazione)
Tensione uscita accessori	:12Vdc +5% -15%
Max corrente accessori	:250mA
Tensione alimentazione ricevente	:12Vdc ±15%
Corrente max aliment. ricevente	:50mA
Rigidità dielettrica RETE/B.T.	:3750Vac per 60s
Tempo di chiusura automatica	:5-120s
Tempo di lavoro:	:60s
Luce di cortesia temporizzata	:Max 40W
Dimensioni	:Vedi (fig.1)

3) INSTALLAZIONE

Fissare il quadro Mod. MIRA alla parete con viti e tasselli.

Posizionare gli accessori ed i dispositivi di sicurezza (fotocellule, costa sensibile ecc.) richiesti dalle norme vigenti secondo lo schema di fig. 2.

ATTENZIONE: Il quadro di comando MIRA deve essere fissato ad una parete il più vicino possibile alla porta basculante.

Il collegamento dei motori deve essere effettuato con fili flessibili o cavo flessibile di adeguata sezione, come indicato in fig. 1. Il collegamento deve essere libero di muoversi assieme al motore per tutta la corsa necessaria ad aprire e chiudere la porta. Un collegamento troppo corto potrebbe tendersi ad ogni manovra e provocare mal funzionamenti per la rottura dei conduttori stessi.

4) COLLEGAMENTI MORSETTIERA MIRA (fig.3).

PERICOLO: Prima di iniziare i collegamenti alla morsettiera, nella versione con batteria, scollegare un polo della batteria. Questo, per evitare manovre inaspettate dell'operatore durante la fase di collegamento (batteria carica).

- 1-3 Alimentazione 230Vac 50-60Hz -Collegare il neutro al morsetto 1
- 4-5 I° Motore 12Vdc max 8A (4 mors. +)(5mors. -)
- 6-7 II° Motore 12Vdc max 8A (6mors. +)(7mors. -)
- 8-9 START Collegamento pulsante apre e chiude (N.A.)
- 8-10 PHOT Ingresso fotocellule e costa pneumatica (N.C.)
- 8-11 STOP Collegamento pulsante di blocco (N.C.)
- 12-13 Uscita 12Vdc alimentazioni accessori max250mA (12 mors. -)(13 mors.+)
- 14-15 Ingresso antenna per scheda radioricicente cavo RG58 (75 ohm) (14 calza-15 segnale)
- 16-17 Uscita contatto II° canale radio (N.A.)

PERICOLO: Ricollegare il polo della batteria solo ad installazione ultimata o per prove di installazione.

5) LOGICA DI FUNZIONAMENTO

Ultimata la procedura per la regolazione dei trimmer, la logica di funzionamento è la seguente:

- 1° Impulso di comando apre (con pulsante di start o radiocomando).
- 2° a) durante l'apertura, ferma l'operatore.
b) CHIUDE se la basculante è completamente aperta.

2 - MIRA-MIRA B - Ver. 03

- c) ARRESTA in modo permanente se dato in fase di chiusura.
- 3° Impulso di comando BLOCCO - se dato con porta basculante in movimento, blocca la porta che rimane aperta anche se è inserito il tempo di chiusura automatica TCA
- 3° Impulso di comando START - quando la porta basculante è in blocco, riavvia la corsa in verso opposto a quello precedente.

6) FUNZIONI LEDS (fig.4-5)

Led verde POW AC

-Segnala la presenza dell'alimentazione di rete.

Led rosso BAT LOW

-Segnala che la batteria di emergenza è scarica.

Led rosso MOT ON

-Indica la presenza di tensione ai morsetti dei motori M1-2.

7) FUNZIONI TRIMMER REGOLAZIONE (fig.4-5)

AMP-CLS

Regola la sensibilità dell'antischiacciamento in chiusura. La regolazione deve permettere la manovra di chiusura completa della porta basculante.

AMP-OPN

Regola la sensibilità dell'antischiacciamento in apertura. La regolazione deve permettere la manovra di apertura completa della porta basculante.

PERICOLO: Una regolazione in eccesso della forza necessaria ad aprire o chiudere la porta basculante, può compromettere la sicurezza antischiacciamento dell'automazione. Al contrario, una regolazione al limite può non garantire la completa chiusura o apertura della porta basculante.

TCA

Regola il tempo di chiusura automatica. Se il jumper DF1 è in pos.ON (chiuso), al termine del tempo stabilito tramite il trimmer TCA, la porta basculante si chiude automaticamente. Se il jumper DF1 è nella posizione OFF (aperto), il tempo di chiusura automatica è disabilitato.

SLOW

Regola il tempo di rallentamento (0-10s) dell'operatore per eseguire l'accostamento senza sbalzi della porta in chiusura ed in apertura.

8) FUNZIONE JUMPER (fig.4-5)

DF1 - FCH

In posizione ON (chiuso) le fotocellule sono attivi solo in chiusura e provocano istantaneamente l'inversione di marcia.

In posizione OFF (aperto) le fotocellule funzionano in entrambe le direzioni. In presenza di ostacolo in apertura bloccano la manovra, in chiusura invertono la manovra.

DF2 - TCA

In posizione ON (chiuso) il tempo di chiusura automatica TCA è attivo. In posizione OFF (aperto) il tempo di chiusura automatica TCA è disattivato.

9) PROCEDURA PER LA REGOLAZIONE DEI TRIMMER (fig.4-5)

- 1) Ruotare il trimmer "SLOW" (tempo di rallentamento) completamente in senso antiorario.
- 2) Dare alimentazione al sistema e premere il pulsante di start (o radiocomando). Il sistema va in apertura lenta (apprendimento del tempo di apertura totale).
- 3) A fine corsa, regolare il trimmer "AMP. OPN." per la minima forza necessaria ad aprire la porta del vostro sistema.
- 4) Premere il pulsante di start (o radiocomando). Il sistema va in chiusura lenta (apprendimento punto di chiusura).
- 5) A fine corsa, regolare il trimmer "AMP. CLS." per la minima forza necessaria a chiudere la porta del vostro sistema.
PERICOLO: Una regolazione in eccesso della forza necessaria ad aprire o chiudere la porta basculante, può compromettere la sicurezza antischiacciamento dell'automazione.
Al contrario, una regolazione al limite può non garantire la completa chiusura o apertura della porta basculante.
- 6) Dare successivamente start e regolare il trimmer "SLOW" (tempo di rallentamento) per avere il punto di rallentamento desiderato. Tenere un margine di rallentamento sufficiente ad evitare eventuali variazioni dei parametri del sistema.
- 7) Effettuare le altre regolazioni (dip e trimmer) secondo le vostre esigenze.
- 8) Togliere e reinserire l'alimentazione al sistema e verificare la corretta regolazione dei rallentamenti per una decina di manovre.
N.B. Ogni volta che viene a mancare l'alimentazione di rete o della batteria, il sistema riesegue l'operazione lenta di autoapprendimento dell'arresto in apertura e chiusura.

10) SELEZIONE VELOCITÀ

Nel caso di porte basculanti leggere, può essere necessario diminuire la velocità massima dei motori. Per questa operazione, eseguire quanto segue:

MIRA: (fig.4) Togliere il collegamento grigio (16V) dal connettore JP9 della scheda e collegare l'uscita viola (14V) del trasformatore al connettore

JP9. Bloccare in posizione isolata il collegamento grigio del trasformatore.

MIRA B: (fig.5) Togliere ed eliminare il collegamento JP9/JP1 e collegare l'uscita viola (14V) del trasformatore al connettore JP9 della scheda MIRA.

11) MANUTENZIONE

PERICOLO: Per qualsiasi manutenzione all'installazione, togliere l'alimentazione di rete e scollegare un polo della batteria.

12) SCHEMA DI CABLAGGIO MIRA e MIRA-B

In fig.4 è rappresentato lo schema di cablaggio del quadro MIRA.

In fig.5 è rappresentato lo schema di cablaggio del quadro MIRA-B

13) IDENTIFICAZIONE PARTI (fig. 2)

M	Operatori MIG2
QR	Quadro di comando
S	Selettore a chiave
I	Interruttore bipolare
Ft	Fotocellule trasmittenti
Fr	Fotocellule riceventi
CS	Costola sensibile
PRC	Pressostato costola sensibile

Le descrizioni e le illustrazioni del presente manuale non sono impegnative. Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto, la Ditta si riserva di apportare in qualunque momento le modifiche che essa ritiene convenienti per migliorare tecnicamente, costruttivamente e commercialmente il prodotto, senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.

Thank you for buying this product, our company is sure that you will be more than satisfied with the product's performance. The product is supplied with a "WARNINGS" leaflet and an "INSTRUCTION MANUAL". These should both be read carefully as they provide important information about safety, installation, operation and maintenance. This product complies with the recognised technical standards and safety regulations. We declare that this product is in conformity with the following European Directives:89/336/CEE, 91/263/CEE, 92/31/CEE, 73/23/CEE, 93/68/CEE.

1) GENERAL DATA

Control panel for one or two operating devices Mod. MIG2.

The self-learning carried out at slow speed on starting up the system automatically sets the closing and opening point for the door.

Slowing down during the approaching stage permits opening and closing without noise and without slamming the door. It is supplied with a courtesy light and timer (90s), incorporated control button and control led.

The MIRA B version includes a battery with check and recharging module which ensures a limited number of manoeuvres even in the absence of mains electricity.

A particular function of the recharging module (battery protection) when working with the emergency battery is that it checks that the battery is not completely discharged, thus avoiding damage.

2) TECHNICAL DATA

Supply	: 230V AC +/- 10% 50-60 Hz
Max absorption	: 130VA
Battery current (optional)	: 12V DC
Battery current after charging	: 13.6V -0.8 + 1.5%
Battery capacity	: 6.5Ah
Battery recharging time	: 10h
Max motor current	: 10A (20A when switching)
Accessory output voltage	: 12V DC + 5% - 15%
Max accessory current	: 250mA
Receiver supply voltage	: 12V DC ± 15%
Max receiver supply current	: 50mA
Dielectrical rigidity MAINS/B.T.	: 3750V AC for 60 s
Automatic closing time	: 5 - 120 s
Working time	: 60 s
Courtesy light with timer	: Max 40W
Dimensions	: (fig. 1)

3) INSTALLATION

Fix the Mod. MIRA control panel to the wall using dowels and adequate screws.

Place the accessories and the safety devices (photoelectric cells, pneumatic rubber tubing device etc.) required by the current norms into position, following the diagram in fig.2.

WARNING: the MIRA control panel must be fixed to a wall as near as possible to the up-and-over door.

The motors must be connected using flexible wires or flexible cable with an adequate section, as indicated in fig.1. The connections must be free to move with the motor for the full travel necessary for the door to open and close. Connections which are too short could stretch on each manoeuvre and cause malfunctioning through breaking of the conductors themselves.

4) MIRA TERMINAL BOX CONNECTIONS (fig.3).

DANGER: Before starting to make connections to the junction box, in the battery version, disconnect one pole of the battery. This is to avoid unexpected manoeuvres of the operating device during the connection phase (battery charged).

- 1-3 Supply 230V AC 50-60Hz. Connect neutral to terminal 1.
- 4-5 1st motor 12V DC max. 8A (4 term. +) (5 term.-)
- 6-7 2nd motor 12V DC max. 8A (6 term. +) (7 term. -)
- 8-9 START connection for open and close button (normally open).
- 8-10 PHOT entry for photo-electric cells and pneumatic rubber tubing safety device (normally closed)
- 8-11 STOP blocking button connection (normally closed)
- 12-13 12V DC output for supplying accessories max 250mA (12 term. -) (13 term. +)
- 14-15 Antenna input for radio-receiver card RG58 cable (75 ohm) (14 braiding - 15 signal)
- 16-17 Second radio channel contact exit (normally open).

DANGER: Reconnect the pole of the battery only when installation has been completed or for installation tests.

5) FUNCTIONAL LOGICS

Once the adjustment procedure has been completed, functional logics are as follows:

4 - MIRA-MIRA B - Ver. 03

- 1st **Control impulse opens** (with start button or remote control).
- 2nd a) During opening stops the operating device.
b) CLOSES if the up-and-over door is completely open.
c) STOPS in a permanent way if given during the closing phase.
- 3rd **Control impulse BLOCK** - if given whilst the up-and-over door is moving, blocks the door which remains open, even if the automatic closing time TCA is inserted.
- 3rd **Control impulse START** - when the up-and-over door is in block, restarts movement in the opposite direction to that previously followed.

6) LED FUNCTIONS (fig.4-5)

Green Led POW AC

- Indicates the presence of mains supply.

Red Led BAT LOW

- Indicates that the emergency battery is flat.

Red Led MOT ON

- Indicates the presence of current at the terminals of motors M1-2.

7) ADJUSTMENTS FOR THE TRIMMER FUNCTIONS (fig.4-5)

AMP-CLS

Adjusts the sensitivity of the anti-squashing device during closing.

Adjustment must allow complete closing manoeuvre of the up-and-over door.

AMP-OPN

Adjusts the sensitivity of the anti-squashing device during opening.

Adjustment must allow complete opening manoeuvre of the up-and-over door.

DANGER: Excessive adjustment of the force necessary to open safety of the automation device.

Conversely, adjustment near to the limit may not ensure complete closing or opening of the up-and-over door.

TCA

Adjusts the automatic closing time. If the jumper DF1 is in the ON (closed) position, the up-and-over door will close automatically at the end of the time set by the TCA trimmer. If the jumper DF1 is in the OFF (open) position, the automatic closing time is deactivated.

SLOW

Adjusts the slowing down time (0-10s) for the operating device so that the approaching phase can be carried out without slamming the door during closing or opening.

8) JUMPER FUNCTION (fig.4-5)

DF1 - FCH

In the ON (closed) position the photo-electric cells are activated only during closing and cause movement to be inverted instantaneously.

In the OFF (open) position the photo-electric cells function in both directions. During the opening phase the presence of an obstacle stops the manoeuvre, during closing the manoeuvre is inverted.

DF2 - TCA

In the ON (closed) position the TCA automatic closing time is activated.

In the OFF (open) position the TCA automatic closing time is deactivated.

9) ADJUSTMENT PROCEDURE

- 1) Rotate the "SLOW" trimmer (slowing down time) completely anticlockwise.
- 2) Give electric supply to the system and press the start (or remote control) button. The system goes into slow opening (learning the total opening time).
- 3) When the total distance has been covered, adjust the "AMP-OPN" trimmer for the minimum force necessary to open the door in your system.
- 4) Press the start (or remote control) button. The system will go into slow closing (learning the closing point).
- 5) When the total distance has been covered, adjust the "AMP-CLS" trimmer for the minimum force necessary to close the door in your system.
DANGER: Excessive adjustment of the force necessary to open and close the up-and-over door may jeopardise the anti-squashing safety of the automation device.
Conversely, adjustment near to the limit may not ensure complete closing or opening of the up-and-over door.
- 6) Next give the start command and adjust the "SLOW" trimmer (slowing down time) to obtain the slowing down point desired. Keep a sufficient margin for slowing down to avoid any possible variations in the parameters of the system.
- 7) Make the other adjustments (dip and trimmer) according to your requirements.
- 8) Disconnect and reconnect the electricity supply to the system and check the correct adjustment of the slowing down devices for approx. 10 manoeuvres.

N.B. Every time that current from the mains supply or the battery is cut

off, the system carries out once again the slow self-learning operation for stopping during opening and closing.

10) SPEED SELECTION

In the case of lightweight overhead doors, a decrease in the maximum speed of the motors can be necessary. To carry out this operation, proceed as follows:

- **MIRA:** (fig. 4) Remove the grey connection (16V) from the connector JP9 of the board and connect the violet output (14V) of the transformer to the connector JP9. Lock in a separate position the grey connection of the transformer.
- **MIRA B:** (fig. 5) Remove and eliminate the connection JP9/JP1 and connect the violet output (14V) of the transformer to the connector JP9 of the MIRA board.

11) MAINTENANCE

DANGER: For any maintenance on the installation, disconnect the power supply and disconnect one pole on the battery.

12) WIRING SCHEME MIRA e MIRA-B

Fig.4 shows the wiring scheme of the control board MIRA

Fig.5 shows the wiring scheme of the control board MIRA-B

13) PART IDENTIFICATION (fig. 2)

M	Operating devices MIG2
QR	Control panel
S	Key selector
I	Bipolar switch
Ft	Transmitter photo-electric cells
Fr	Receiver photo-electric cells
CR	Pneumatic rubber tubing safety device
PRC	Pneumatic rubber tubing safety device pressure switch

The descriptions and illustrations contained in the present manual are not binding. The Company reserves the right to make any alterations deemed appropriate for the technical, manufacturing and commercial improvement of the product, while leaving the essential product features unchanged, at any time and without undertaking to update the present publication.

Nous vous remercions pour la préférence que vous avez accordée à ce produit: nous sommes sûrs qu'il vous rendra le service nécessaire à vos besoins. Lisez attentivement le livret "AVERTISSEMENTS" et le "MANUEL D'INSTRUCTIONS" qui accompagnent ce produit puisqu'ils fournissent d'importantes indications concernant la sécurité, l'installation, l'emploi et l'entretien.

Cet produit est conforme aux règles de l'art et aux dispositions de sécurité en vigueur. Par la présente, nous certifions sa conformité avec les directives européennes suivantes: 89/336/CEE, 91/263/CEE, 92/31/CEE, 73/23/CEE, 93/68/CEE.

1) GENERALITES

Cadre commande pour un ou deux opérateurs Mod. MIG2.

L'autoapprentissage fait à basse vitesse à l'allumage du système détermine automatiquement le point de fermeture et d'ouverture de la porte.

Le ralentissement durant la phase d'assemblage permet des ouvertures et des fermetures sans aucun bruit ni battement de porte. Livré avec lumière temporisée (90s), bouton de commande incorporé et led de contrôle. La version MIRA-B comprend une batterie avec module de contrôle et recharge qui permet un nombre limité d'opérations même sans alimentation de réseau. Une fonction particulière du module de recharge (protection batterie), en cas d'utilisations avec la batterie d'urgence, contrôle que la batterie ne se décharge pas complètement en évitant de l'endommager.

2) DONNEES TECHNIQUES

Alimentation	: 230 Vac +/- 10% 50-60 Hz
Absorption max	: 130 VA
Tension batterie (optionnel)	: 12Vdc
Tension fin charge batterie	: 13,6V -0,8+1,5%
Capacité batterie	: 6,5 Ah
Temps de recharge batterie	: 10 h
Max courant moteurs	: 10A (20A en commutation)
Tension sortie accessoires	: 12 Vdc +5%-15%
Max courant accessoires	: 250mA
Tension alimentation réceptrice	: 12Vdc +/- 15%
Courant max aliment. réceptrice	: 50mA
Rigidité diélectrique RESEAU/B.T	: 3750 Vac par 60 s
Temps de fermeture automatique	: 5-120 s
Temps de travail	: 60 s
Lumière temporisée	: Max 40 W
Dimensions	: (fig.1)

3) INSTALLATION

Fixer le cadre Mod. MIRA au mur avec des vis et des chevilles.

Positionner les accessoires et les dispositifs de sécurité (photocellules, côte sensible, etc) demandés par les normes en vigueur et d'après le schéma de la fig. 2.

ATTENTION: le cadre de commande MIRA doit être fixé à un mur le plus près possible de la porte basculante.

Le branchement des moteurs doit être fait avec du fil flexible ou un câble flexible de section appropriée, comme indiqué en fig. 1. Le branchement doit être libre de mouvement avec le moteur pour toute la course nécessaire à ouvrir et fermer la porte. Un branchement trop court pourrait se tendre à chaque manoeuvre et entraîner un mauvais fonctionnement à cause de la rupture des conducteurs.

4) BRANCHEMENTS BARETTE DE RACCORDEMENT MIRA (fig.3)

DANGER: Avant de commencer les branchements à la barette de raccordement, dans la version avec batterie, débrancher un pôle de la batterie afin d'éviter des manoeuvres inattendues de l'opérateur durant la phase de branchement (batterie chargée).

1-3	Alimentation 230Vac 50-60 Hz. Brancher le neutre à la borne 1
4-5	I° Moteur 12Vdc max 8A (4 bornes +)(5bornes-)
6-7	II° Moteur 12Vdc max 8A (6 bornes +)(7 bornes -)
8-9	START Branchement bouton d'ouverture et de fermeture (N.A)
8-10	PHOT Entrée photocellules et côte pneumatique (N.C)
8-11	STOP Branchement bouton de blocage (N.C)
12-13	Sortie 12Vdc pour alimentations accessoires max 250mA (12 bornes-)(13 bornes +)
14-15	Entrée antenne par fiche radioréceptrice câble RG58 (75ohm) (14 enveloppe-15 signal)
16-17	Sortie contact II° canal radio (N.A)

DANGER: Rebrancher le pôle de la batterie seulement lorsque l'installation est terminée ou pour faire des essais d'installation.

3) LOGIQUE DE FONCTIONNEMENT

Une fois la procédure pour le réglage terminée, la logique de fonctionnement est la suivante :

1° Impulsion de commande ouverture (avec bouton de start ou radiocommande).

6 - MIRA-MIRA B - Ver. 03

- 2° a) durant l'ouverture, arrête l'opérateur
- b) FERME si la porte basculante est complètement ouverte
- c) ARRETE de manière permanente si l'impulsion est donnée en phase de fermeture.
- 3° Impulsion de commande BLOCAGE. Si donnée avec porte basculante en mouvement, bloque la porte qui reste ouverte même si le temps de fermeture automatique TCA est enclenché.
- 3° Impulsion de commande START. Quand la porte basculante est en blocage, remet en route la course dans le sens inverse du précédent.

6) FONCTIONS LEDS (fig.4-5)

Led vert POW Ac

- Signale la présence de l'alimentation de réseau.

Led rouge BAT LOW

- Signale que la batterie d'urgence est déchargée.

Led rouge MOT ON

- Indique la présence de tension aux bornes des moteurs M1-2.

7) FONCTIONS TRIMMER REGLAGE (fig.4-5)

AMP-CLS - Règle la sensibilité de l'anti-écrasement en fermeture. Le réglage doit permettre la manoeuvre de fermeture complète de la porte basculante.

AMP-OPN - Règle la sensibilité de l'anti-écrasement en ouverture. Le réglage doit permettre la manoeuvre d'ouverture complète de la porte basculante.

DANGER : Un réglage en excès de la force nécessaire à ouvrir ou fermer la porte basculante peut compromettre la sécurité anti-écrasement de l'automation. Au contraire, un réglage à la limite peut ne pas garantir la complète fermeture ou ouverture de la porte basculante.

TCA - Règle le temps de fermeture automatique. Si le jumper DF1 est en position ON (fermé), à la fin du temps établi par l'intermédiaire du trimmer TCA, la porte basculante se ferme automatiquement. Si le jumper DF1 est en position OFF (ouvert), le temps de fermeture automatique ne fonctionne plus.

SLOW

Règle le temps de ralentissement (0-10 s) de l'opérateur pour effectuer l'assemblage sans battements de porte en fermeture et en ouverture.

8) FONCTION JUMPER (fig.4-5)

DF1

En position ON (fermé), les photocellules sont en mode de fonctionnement seulement en fermeture et elles provoquent instantanément l'inversion de marche.

En position OFF (ouvert), les photocellules fonctionnent dans les deux directions. En cas d'obstacle en ouverture, elles bloquent la manoeuvre et en fermeture elles inversent la manoeuvre.

DF2

En position ON (fermé), le temps de fermeture automatique TCA est en mode de fonctionnement.

En position OFF (ouvert), le temps de fermeture automatique TCA ne fonctionne pas

9) PROCEDURE POUR LE REGLAGE

- 1) Tourner le trimmer "SLOW" (temps de ralentissement) complètement dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.
- 2) Mettre l'alimentation au système et appuyer sur le bouton Start (ou radiocommande). Le système se met en ouverture lente (apprentissage du temps d'ouverture totale).
- 3) En fin de course, régler le trimmer "AMP.OPN" pour la force minimale nécessaire à l'ouverture de la porte de votre système.
- 4) Appuyer sur le bouton Start (ou radiocommande). Le système se met en fermeture lente (apprentissage point de fermeture).
- 5) En fin de course, régler le trimmer "AMP.CLS" pour la force minimale nécessaire à la fermeture de la porte de votre système.
DANGER: Un réglage en excès de la force nécessaire à ouvrir ou fermer la porte basculante peut compromettre la sécurité anti-écrasement de l'automation. Au contraire, un réglage à la limite peut ne pas garantir la fermeture ou ouverture complète de la porte basculante.
- 6) Appuyer successivement sur Start et régler le trimmer "SLOW" (temps de ralentissement) pour avoir le point de ralentissement désiré. Conserver une marge de ralentissement suffisante afin d'éviter d'éventuelles variations des paramètres du système.
- 7) Faire les autres réglages (dip et trimmer) en fonction de vos exigences.
- 8) Couper et remettre l'alimentation au système et vérifier une dizaine de fois que les ralentissements sont bien réglés.
N.B. A chaque fois que l'alimentation de réseau ou de la batterie manque, le système refait l'opération lente d'autoapprentissage de l'arrêt en ouverture et en fermeture.

10) SELECTION VITESSE

En cas de portes de garage légères, il peut se rendre nécessaire de réduire la vitesse maximale des moteurs. Dans ce but, procéder comme suit:

- **MIRA:** (fig. 4) Débrancher la connexion grise (16V) du connecteur JP9 de la carte et connecter la sortie violette (14V) du transformateur au connecteur JP9. Bloquer en position isolée la connexion grise du transformateur.
- **MIRA B:** (fig. 5) Débrancher et éliminer la connexion JP9/JP1 et connecter la sortie violette (14V) du transformateur au connecteur JP9 de la carte MIRA.

11) ENTRETIEN

DANGER: Pour tout entretien à l'installation, couper l'alimentation de réseau et débrancher un pôle de la batterie.

12) SCHEMA DE CABLAGE MIRA - MIRA-B

La fig.4 représente le schema de câblage de la carte MIRA.

La fig.5 représente le schema de câblage de la carte MIRA-B

13) IDENTIFICATION DES PARTIES

M	Opérateurs MIG2
QR	Cadre de commande
S	Sélecteur à clé
I	Interrupteur bipolaire
Ft	Photocellules émettrices
Fr	Photocellules réceptrices
CS	Côte sensible
PRC	Pressostat côte sensible

Les descriptions et les figures de ce manuel n'engagent pas le constructeur. En laissant inaltérées les caractéristiques essentielles du produit, la Société se réserve le droit d'apporter à n'importe quel moment les modifications qu'elle jugera opportunes pour améliorer le produit du point de vue technique, commercial et de construction, sans s'engager à mettre à jour cette publication.

Wir danken für den Kauf dieses Produkts und sind sicher, daß seine Leistungen Sie bei der von Ihnen vorgesehenen Anwendung zufriedenstellen werden.

Bitte lesen Sie die Broschüre "WARNHINWEISE" und die "BEDIENUNGSANLEITUNG", die mit der Maschine geliefert werden, aufmerksam durch, da sie wichtige Hinweise zur Sicherheit, Installation, Anwendung und Wartung enthalten.

Dieses Produkt entspricht den anerkannten technischen Normen sowie den Sicherheitsbestimmungen. Wir bestätigen hiermit, daß es sich im Einklang mit folgenden europäischen Richtlinien befindet: 89/336/CEE, 91/263/CEE, 92/31/CEE, 73/23/CEE, 93/68/CEE.

1) ALLGEMEINES

Schalttafel für eine bzw. zwei Vorrichtungen Mod. MIG2.

Die bei niedriger Geschwindigkeit durchgeführte Selbsterfassung bei Einschaltung des Systems bestimmt automatisch den Schließ- und Öffnungspunkt der Tür.

Die Verlangsamung während der Annäherungsphase gestattet Öffnungen und Schließungen der Tür ohne Geräusche und Zuschlagen. Sie ist mit einer zeitgeregelten Innenbeleuchtung (90s), einem eingebautem Steuerknopf und einer Kontroll-LED ausgestattet.

Die Ausführung MIRA B umfaßt eine Batterie mit einem Kontroll- und Wiederaufladungsmodul, das selbst bei Netzversorgungsmangel eine begrenzte Anzahl an Öffnungen und Schließungen gestattet.

Eine besondere Funktion des Wiederaufladungsmoduls (Batterieschutz) sorgt bei Arbeitsgängen mit Reservebatterie dafür, daß sich die Batterie nicht vollkommen entlädt. Dadurch wird eine Beschädigung der Batterie verhindert.

2) TECHNISCHE DATEN

Versorgung	: 230Vac +/- 10% 50-60 Hz
Max. Stromentnahme	: 130 VA
Batteriespannung (auf Anfrage)	: 12Vdc
Endladungsspannung der Batterie	: 13.6V-0.8 + 1,5%
Batterieleistung	: 6.5 Ah
Nachladezeit der Batterie	: 10 h
Überstrom Motoren	: 10A (20A bei Kommutation)
Ausgangsspannung Zubehörteile	: 12Vdc +5%-15%
Höchststrom Zubehörteile	: 250mA
Versorgungsspannung Empfänger	: 12Vdc +/- 15%
Max. Versorgungsstrom Empfänger	: 50mA
Durchschlagfestigkeit NETZ/B.T.	: 3750Vac für 60 s
Automatische Schließzeit	: 5-120 s
Arbeitszeit	: 60 s
Zeitgeregelte Innenbeleuchtung	: max 40 W
Abmessungen	: (Abb.1)

3) INSTALLATION

Die Schalttafel Mod. MIRA mit den entsprechenden Dübeln und Schrauben an der Wand befestigen.

Die von den geltenden Normen geforderten Zubehörteile und Sicherheitsvorrichtungen (Photozellen, Sicherheitsränder, usw...) positionieren (siehe Schema der Abb.2).

ACHTUNG: Die MIRA- Schalttafel muß an einer Wand in unmittelbarer Nähe der Schwingtür befestigt werden.

Der Motoranschluß muß mit flexiblen Drähten bzw. mit einem flexiblen Kabel mit geeigneten Querschnitt erfolgen (siehe Abb.1).

Der Anschluß muß sich zusammen mit dem Motor über die gesamte, für die Öffnung und Schließung der Tür erforderlichen Strecke frei bewegen können. Ein zu kurzer Anschluß könnte bei jeder Öffnung/Schließung spannen und somit Betriebsstörungen verursachen, die auf das Reißen der Leiter selber zurückzuführen sind.

4) KLEMMBRETTANSCHLÜSSE MIRA (fig.3)

GEFAHR: Vor Durchführung der Anschlüsse an das Klemmbrett (bei Ausführung mit Batterie) einen Pol der Batterie lösen. Dies dient zur Vermeidung von unerwarteten Öffnungen/Schließungen der Vorrichtung während der Anschlußphase (geladene Batterie).

- | | |
|-------|--|
| 1-3 | Versorgung 220Vac +/- 40% 50-60 Hz. Den Mittelleiter an die Klemme 1 anschließen. |
| 4-5 | Motor max. 12Vdc 8A (4 Klemmen +) (5 Klemmen -) |
| 6-7 | Motor max. 12Vdc 8A (6 Klemmen +) (7 Klemmen -) |
| 8-9 | START Anschluß Druckknopf öffnet und schließt (N.A.) |
| 8-10 | PHOT Photozellen- und Schutzrandeingang (N.C.) |
| 8-11 | STOP Anschluß Stopknopf (N.C.) |
| 12-13 | 12Vdc- Ausgang für die Versorgung der Zubehörteile max 250mA (12 Klemmen +) (13 Klemmen -) |
| 14-15 | Eingang Antenne für die Funkempfangskarte Kabel RG58 (75 ohm) (14 Umklöpfung - 16 Signal) |
| 16-17 | Ausgang Kontakt 2. Radiokanal (N.A.) |

8 - MIRA-MIRA B - Ver. 03

GEFAHR: Den Pol der Batterie nur bei erfolgter Installation bzw. zwecks Installationstests anschließen.

4) BETRIEBSLOGIK

Bei durchgeführter Regulierung wird die Betriebslogik folgende sein:

1. Steuerimpuls öffnet (mit Startknopf bzw. Funksteuerung)
2. a) setzt die Vorrichtung während der Öffnung außer Betrieb.
b) SCHLIESST wenn die Schwingtür vollkommen geöffnet ist.
c) SETZT WÄHREND DER SCHLIESSPHASE PERMANENT AUßER BETRIEB
3. Steuerimpuls VERRIEGELUNG - verriegelt die sich bewegende Schwingtür. Schwingtür bleibt offen selbst wenn die automatische Schließzeit TCA eingeschaltet ist.
3. Steuerimpuls START - wenn die Schwingtür verriegelt ist, startet es die Bewegung in entgegengesetzter Richtung von neuem.

6) LED- FUNKTIONEN (fig.4-5)

Grüne LED POW AC - Zeigt das Vorhandensein der Netzversorgung an.

Rote LED BAT LOW - Zeigt an, daß die Reservebatterie leer ist.

Rote LED MOT ON - Zeigt das Vorhandensein der Spannung an den Motorklemmen M1-2 an.

7) FUNKTIONEN DES EINSTELLTRIMMERS (fig.4-5)

AMP-CLS

Regelt das Ansprechen der Quetschschutzeinrichtung beim Schließen. Die Einstellung muß die vollständige Schließung der Schwingtür ermöglichen.

AMP-OPN

Regelt das Ansprechen der Quetschschutzeinrichtung beim Öffnen. Die Einstellung muß die vollständige Öffnung der Schwingtür ermöglichen.

GEFAHR: Eine übermäßige Einstellung der für die Öffnung und Schließung der Schwingtür benötigten Kraft könnte die Wirkung der Quetschschutzeinrichtung der Automation beeinträchtigen.

Eine zu niedrige Einstellung hingegen könnte eine vollständige Schließung bzw. Öffnung der Schwingtür nicht garantieren.

TCA

Regelt die Dauer automatischen Schließung. Falls sich die Brücke DF1 in der ON- Position (geschlossen) befinden sollte, wird sich die Schwingtür nach Ablauf der durch den TCA- Trimmer festgesetzten Zeit automatisch schließen. Sollte sich die Brücke DF1 in der Position OFF (geöffnet) befinden, ist die automatische Schließzeit nicht aktiv.

SLOW

Regelt die Verlangsamungszeit (0-10 sec) der Vorrichtung, um die Annäherung ohne Zuschlagen der schließenden und öffnenden Tür durchzuführen.

8) BRÜCKENFUNKTION (fig.4-5)

DF1- FCH

In der Position ON (geschlossen) sind die Photozellen nur bei der Schließung aktiv und lösen sofort einen Richtungswechsel aus.

In der Position OFF (geöffnet) funktionieren die Photozellen in beiden Richtungen. Bei Vorhandensein eines Hindernisses während der Öffnungsphase blockieren sie den Vorgang, während der Schließphase kehren sie den Vorgang um.

DF2 - TCA

In der Position ON (geschlossen) ist die automatische Schließzeit aktiv. In der Position OFF (geöffnet) ist die automatische Schließzeit nicht aktiv.

9) REGULIERVERFAHREN

- 1) Den "SLOW"- Trimmer (Verlangsamungszeit) vollständig im Gegenuhrzeigersinn drehen.
- 2) Das System mit Strom versorgen und auf den Startknopf (bzw. Fernbedienungsknopf) drücken. Das System nimmt eine langsame Öffnung vor (Erfassung der gesamten Öffnungszeit)
- 3) Beim Endanschlag den Trimmer "AMP.ON" auf die für die Öffnung der Tür ihres Systems erforderliche Mindestkraft einstellen.
- 4) Auf den Startknopf (bzw. Fernbedienungsknopf) drücken. Das System nimmt eine langsame Schließung vor (Erfassung des Schließpunktes).
- 5) Beim Endanschlag den Trimmer "AMP.CLS" auf die für die Schließung der Tür ihres Systems erforderliche Mindestkraft einstellen.
GEFAHR: Eine übermäßige Einstellung der für die Öffnung und Schließung der Schwingtür benötigten Kraft könnte die Wirkung der Quetschschutzeinrichtung der Automation beeinträchtigen.
- 6) Anschließend den Startimpuls geben und den Trimmer "SLOW" (Verlangsamungszeit) regulieren, um den gewünschten Verlangsamungspunkt zu erhalten. Eine ausreichende Verlangsamungsspanne berücksichtigen, um mögliche Änderungen der Systemparameter zu vermeiden.
- 7) Die anderen Regulierungen (Dip und Trimmer) Ihren Ansprüchen gemäß durchführen.

- 8) Die Systemversorgung aus- und wiedereinschalten und durch 10 Öffnungen und Schließungen prüfen, ob die Verlangsamungen richtig eingestellt worden sind.

NB: Jedesmal wenn die Netz- bzw. Batterieversorgung ausfällt, führt das System nochmals die langsame Selbsterfassung für die Arretierung beim Öffnen und Schließen durch.

10) AUSWAHL der Geschwindigkeit

Bei leichten Kipptoren kann es notwendig sein, die Höchstgeschwindigkeit der Motoren zu vermindern. Hierzu gehen Sie folgendermaßen vor:

- **MIRA:** (Abb. 4) Den grauen Anschluß (16V) vom Stecker JP9 der Karte lösen und den violetten Ausgang (14V) des Transformators mit dem Stecker JP9 verbinden. Den grauen Anschluß des Transformators in isolierter Position befestigen.
- **MIRA B:** (Abb. 5) Die Verbindung JP9/JP1 lösen und unwirksam machen. Den violetten Ausgang (14V) des Transformators mit dem Stecker JP9 der Karte MIRA verbinden.

11) WARTUNG

GEFAHR: Bei jeder Wartung der Installation die Versorgung aus-schalten.

12) ELEKTROSCHEMA DER STEUERUNG MIRA - MIRA-B

In fig.4 ist das Elektroschema der Steuerung MIRA dargestellt.

In fig.5 ist das Elektroschema der Steuerung MIRA-B dargestellt.

13) IDENTIFIKATION DER TEILE (Abb.2)

M	Vorrichtungen MIG2
QR	Schalttafel
S	Schlüsselwähler
I	Zweipoliger Schalter
Ft	Übertragungsphotozellen
Fr	Empfangsphotozellen
CS	Sicherheitsrand
PRC	Sicherheitsrand- Druckwächter

Für die Beschreibungen und bildlichen Darstellungen des Handbuches wird keine Gewähr übernommen. Die Firma behält sich das Recht vor, unter Beibehaltung der wesentlichen Produkteigenschaften jederzeit Änderungen vorzunehmen, die sie als geeignet ansieht, das Produkt in technischer, konstruktiver und marktlicher Hinsicht zu verbessern. Dabei ist sie nicht verpflichtet, auch diese Auflage auf den neuesten Stand zu bringen.

Al agradecerle la preferencia que ha manifestado por este producto, la empresa está segura de que de él obtendrá las prestaciones necesarias para sus exigencias.

Lea atentamente el folleto “**ADVERTENCIAS**” y el “**MANUAL DE INSTRUCCIONES**” que acompañan a este producto, pues proporcionan importantes indicaciones referentes a la seguridad, la instalación, el uso y el mantenimiento del mismo.

Este producto se atiene a las reglas reconocidas de la técnica y a las correspondientes disposiciones de seguridad. Certificamos la conformidad con las siguientes Directivas europeas: 89/336/CEE, 91/263/CEE, 92/31/CEE, 73/23/CEE, 93/68/CEE.

1) GENERALIDADES

Cuadro de mandos para uno o dos operadores Mod. MIG2.

El autoaprendizaje realizado a baja velocidad al conectar el sistema determina automáticamente el punto de cierre y de apertura de la puerta. La deceleración durante la fase de acercamiento permite cierres y aperturas sin ruido o sacudimientos de la puerta. Se suministra con luz interior temporizada (90 seg.), botón de mando incorporado y led de control.

La versión MIRA B incluye una batería con módulo de control y recarga que permite un limitado número de operaciones incluso en caso de falta de corriente.

Una función particular del módulo de recarga (protección batería), en caso de operaciones con batería de emergencia, controla que la batería no se descargue completamente, evitando dañarla.

2) DATOS TECNICOS

Alimentación	: 230 Vac +/- 10% 50-60 Hz
Absorción máx.	: 130 VA
Tensión batería (opcional)	: 12 Vdc
Tensión de fin de carga batería	: 13.6 V - 0.8 + 1.5%
Capacidad batería	: 6.5 Ah
Tiempo de recarga batería	: 10 h
Máx. corriente motores	: 10 A (20A en conmutación)
Tensión salida accesorios	: 12 Vdc + 5% - 15%
Máx. corriente accesorios	: 250 mA
Tensión alimentación receptor	: 12 Vdc ± 15%
Corriente máx. aliment. receptor	: 50 mA
Rigidez dieléctrica RETE/B.T.	: 3750 Vac por 60 s
Tiempo de cierre automático	: 5-120 s
Tiempo de trabajo	: 60 s
Luz interior temporizada	: Máx. 40 W
Dimensiones	: (fig. 1)

3) INSTALACION

Fijar el cuadro Mod. MIRA a la pared con tornillos y tacos. Colocar, según el esquema de la fig. 2, los accesorios y los dispositivos de seguridad (fotocélulas, barra sensible, etc.) solicitados por las normas vigentes.

ATENCIÓN: El cuadro de mandos MIRA debe fijarse a una pared que se halle lo más cerca posible de la puerta basculante.

La conexión de los motores debe efectuarse con hilos flexibles o cable flexible de la sección adecuada, como indica la fig. 1. La conexión tiene que poder moverse sin problemas junto al motor por toda la carrera necesaria para abrir y cerrar la puerta. Una conexión demasiado corta podría tensarse a cada maniobra y provocar funcionamientos incorrectos por la rotura de los conductores.

4) CONEXIONES TABLERO DE BORNES MIRA (fig.3)

PELIGRO: Antes de empezar a efectuar las conexiones al tablero de bornes, en la versión con batería, desconectar un polo de la batería a fin de evitar maniobras inesperadas del operador durante la fase de conexión (batería cargada).

1-3 Alimentación 230 Vac 50-60 Hz. Conectar el neutro al borne 1

4-5 I° Motor 12 Vdc máx. 8 A (4 borne +) (5 borne -)

6-7 II° Motor 12 Vdc máx. 8 A (6 borne +) (7 borne -)

8-9 START Conexión botón abre y cierra (N.A.)

8-10 PHOT Entrada fotocélulas y barra neumática (N.C.)

8-11 STOP Conexión botón de bloqueo (N.C.)

12-13 Salida 12 Vdc para alimentaciones accesorios máx. 250 mA (12 borne -) (13 borne +)

14-15 Entrada antena para circuito impreso radioreceptor cable RG58 (75 ohm) (14 trenza - 15 señal)

16-17 Salida contacto II° canal radio (N.A.)

PELIGRO: Volver a conectar el polo de la batería solamente tras haber terminado la instalación o para pruebas de instalación.

5) LOGICA DE FUNCIONAMIENTO

Terminado el procedimiento para la regulación, la lógica de funcionamiento es la siguiente:

1° impulso de mando abre (con botón de start o radiomando)

10 - MIRA-MIRA B - Ver. 03

- 2° a) durante la apertura, detiene el operador.
- b) CIERRA si la puerta basculante está completamente abierta.
- c) PARA de modo permanente si se da en fase de cierre.
- 3° impulso de mando BLOQUEO - si se da con la puerta basculante en movimiento, bloquea la puerta, que permanece abierta aunque esté conectado el tiempo de cierre automático TCA.
- 3° impulso de mando START - cuando la puerta basculante está en fase de bloqueo, reanuda la carrera en dirección contraria a la anterior.

6) FUNCIONES LEDS (fig.4-5)

Led verde **POW AC**

- Señala la presencia del suministro de corriente.

Led rojo **BAT LOW**

- Indica que la batería de emergencia está agotada.

Led rojo **MOT ON**

- Señala la presencia de tensión en los bornes de los motores M1-2.

7) FUNCIONES TRIMMER - REGULACION (fig.4-5)

AMP-CLS

Regula la sensibilidad del antiplastamiento en el cierre.

La regulación debe permitir la maniobra completa de cierre de la puerta basculante.

AMP-OPN

Regula la sensibilidad del antiplastamiento en apertura.

La regulación debe permitir la maniobra completa de apertura de la puerta basculante.

PELIGRO: Una regulación en exceso de la fuerza necesaria para abrir o cerrar la puerta basculante puede comprometer la seguridad antiplastamiento de la automatización. Al contrario, una regulación al límite puede no garantizar la maniobra completa de cierre o apertura de la puerta basculante.

TCA

Regula el tiempo de cierre automático.

Si el jumper DF1 está en posición ON (cerrado), al final del tiempo establecido mediante el trimmer TCA, la puerta basculante se cierra automáticamente.

Si el jumper DF1 está en la posición OFF (abierto), el tiempo de cierre automático queda deshabilitado.

SLOW

Regula el tiempo de deceleración (0-10 s) del operador para efectuar el acercamiento sin sacudimientos de la puerta en cierre y en apertura.

8) FUNCION JUMPER (fig.4-5)

DF1

En posición ON (cerrado) las fotocélulas están activadas solamente en el cierre y provocan instantáneamente la inversión de la marcha.

En posición OFF (abierto) las fotocélulas funcionan en ambas direcciones. En presencia de un obstáculo, en apertura bloquean la maniobra, mientras que en el cierre la invierten.

DF2

En posición ON (cerrado), el tiempo de cierre automático TCA está activado.

En posición OFF (abierto), el tiempo de cierre automático TCA está desactivado.

9) PROCEDIMIENTO PARA LA REGULACION

- 1) Girar el trimmer “SLOW” (tiempo de deceleración) completamente en sentido contrario a las agujas del reloj.
 - 2) Dar alimentación al sistema y pulsar el botón de start (o radio-mando). El sistema va en apertura lenta (aprendizaje del tiempo de apertura total).
 - 3) Al finalizar la carrera, regular el trimmer “AMP. OPN.” para la mínima fuerza necesaria para abrir la puerta de su sistema.
 - 4) Pulsar el botón de start (o radiomando). El sistema va en cierre lento (aprendizaje del punto de cierre).
 - 5) Al finalizar la carrera, regular el trimmer “AMP. CLS.” para la mínima fuerza necesaria para cerrar la puerta de su sistema.
- PELIGRO:** Una regulación en exceso de la fuerza necesaria para abrir o cerrar la puerta basculante puede comprometer la seguridad antiplastamiento de la automatización. Al contrario, una regulación al límite puede no garantizar la maniobra completa de cierre o apertura de la puerta basculante.
- 6) Dar sucesivamente start y regular el trimmer “SLOW” (tiempo de deceleración) para conseguir el punto de deceleración deseado. Mantener un margen de deceleración suficiente para evitar eventuales variaciones de los parámetros del sistema.
 - 7) Efectuar las otras regulaciones (dip y trimmer) según sus exigencias.
 - 8) Quitar y volver a dar la alimentación al sistema y controlar la correcta regulación de las deceleraciones por unas diez maniobras.

N.B.: Cada vez que falta la alimentación de red o de la batería, el sistema vuelve a efectuar la operación lenta de autoaprendizaje de la parada en apertura y cierre.

10) SELECCION DE LA VELOCIDAD

En el caso de puertas basculantes ligeras, puede ser necesario disminuir la velocidad máxima de los motores. Para esta operación, debe realizarse lo siguiente:

- **MIRA:** (fig. 4) Quitar la conexión gris (16V) del conector JP9 de la tarjeta y conectar la salida violeta (14V) del transformador al conector JP9. A continuación, se bloqueará en posición aislada la conexión gris del transformador.
- **MIRA B:** (fig. 5) Quitar y eliminar la conexión JP9/JP1 y conectar la salida violeta (14V) del transformador al conector JP9 de la tarjeta MIRA.

11) MANTENIMIENTO

PELIGRO: Antes de efectuar cualquier operación de mantenimiento en la instalación, cortar el suministro de corriente eléctrica y desconectar un polo de la batería.

12) ESQUEMA DE CABLEADO MIRA - MIRA-B

En la fig.4 está representado el esquema de cableado de la central de mandos MIRA.

En la fig.5 está representado el esquema de cableado de la central de mandos MIRA-B.

13) IDENTIFICACION PARTES (fig. 2)

M	Operadores MIG2
QR	Cuadro de mandos
S	Selector de llave
I	Interruptor bipolar
Ft	Fotocélulas transmisoras
Fr	Fotocélulas receptoras
CS	Barra sensible
PRC	Manóstató barra sensible

Las descripciones y las ilustraciones del presente manual tienen un carácter puramente indicativo. Dejando inalteradas las características esenciales del producto, la Empresa se reserva la posibilidad de aportar, en cualquier momento, las modificaciones que considere convenientes para mejorar técnica, constructiva y comercialmente el producto, sin comprometerse a poner al día la presente publicación.

FIG.1

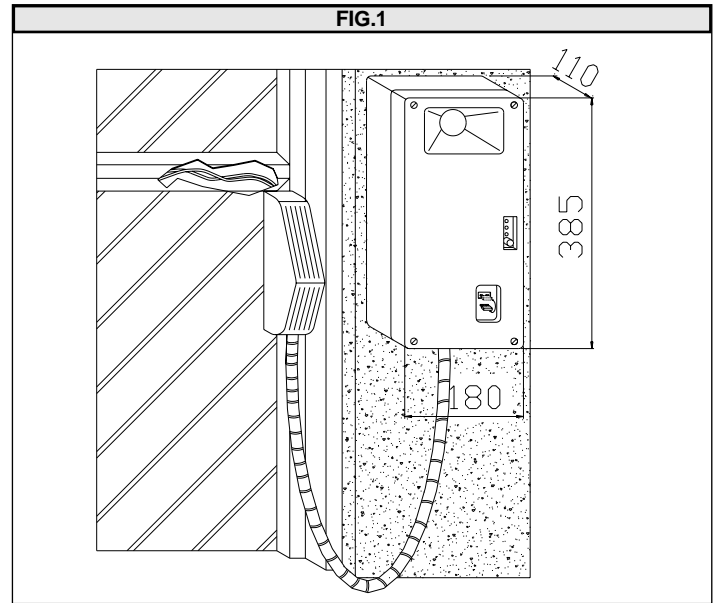
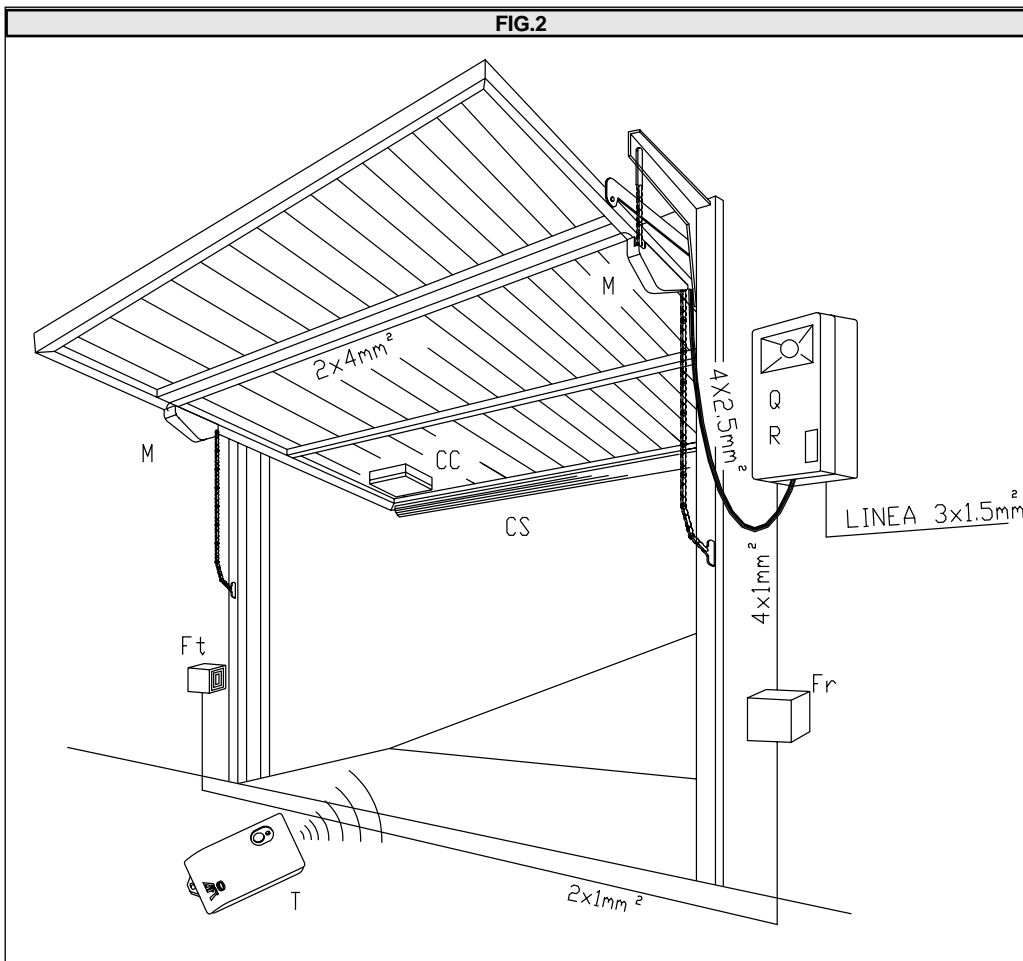
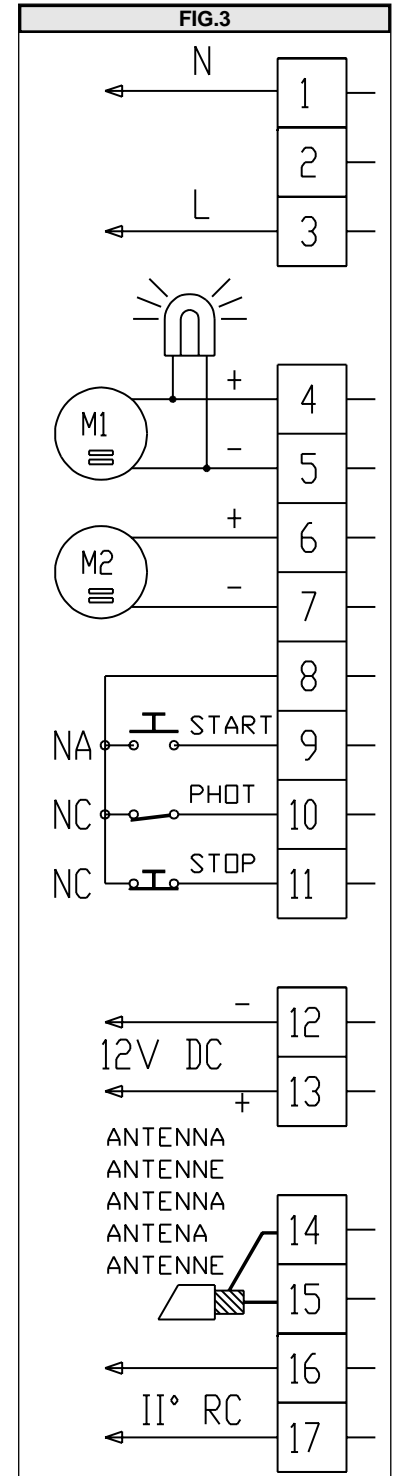
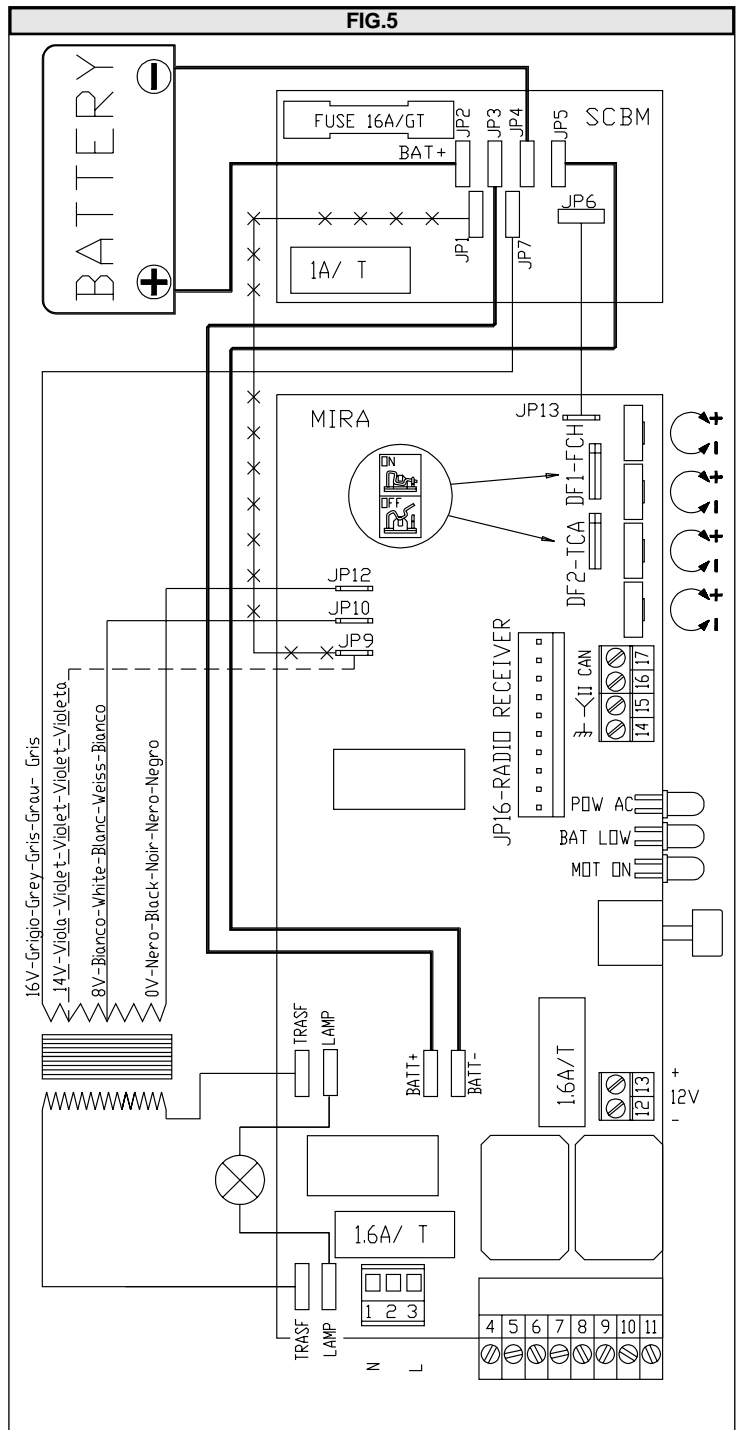
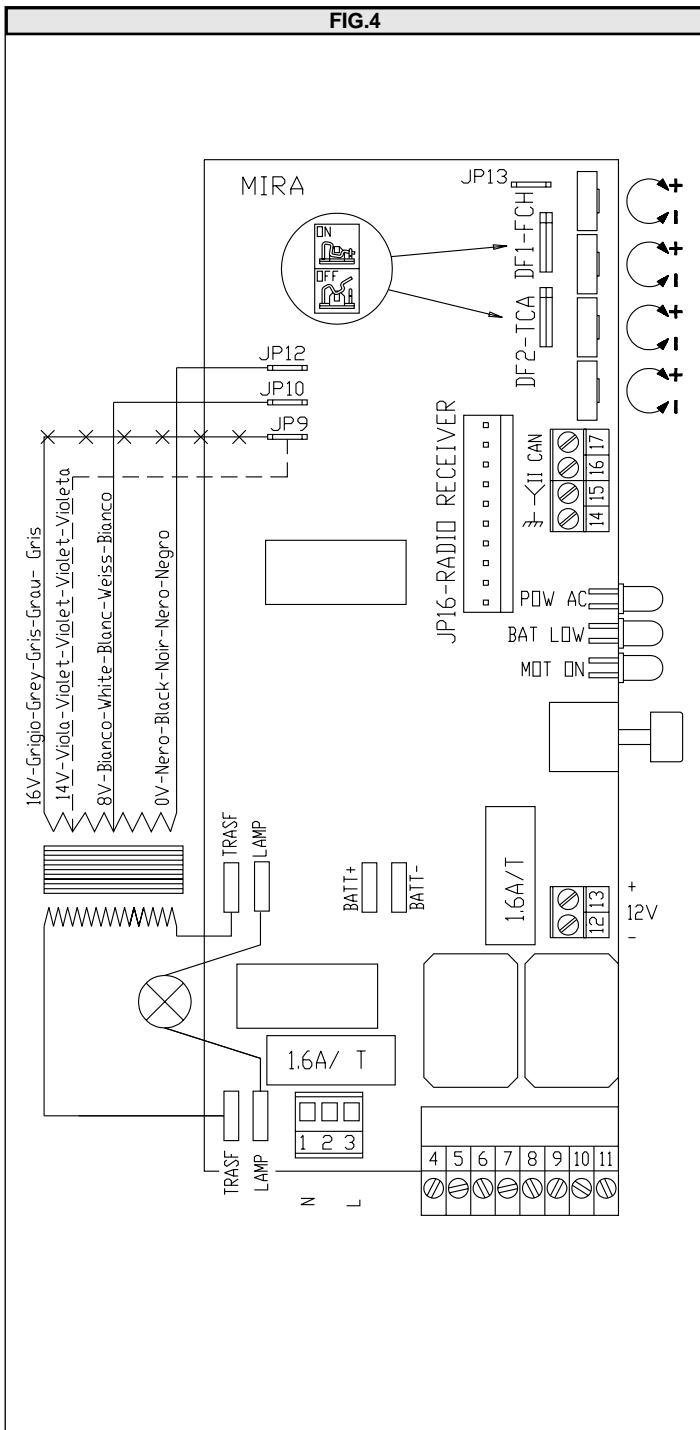


FIG.3





BFT **UK**
 SWIFT Automation Ltd
 Hindley Street, Stockport
 SK1 3LF England

Tel. 0 161 480 6677
 Fax. 0 161 477 6675

BFT **FRANCE**
 Parc Club des Aygalades
 35 bd capitaine GEZE
 13333 MARSEILLE Cedex 14

Tel. 0491101860
 Fax 0491101866

BFT **DEUTSCHLAND**
 Vertretung und Lager
 Johannisstr. 14, D-90763 Fürth

Tel. 0049 911 773323
 Fax 0049 911 773324

BFT **ESPAÑA**
 BERMATIC BFT S.L.
 Poligono GARONA NAVE Q
 19200 AZUQUECA DE HENARES
 (GUADALAJARA)

Tel. 949/263200
 Fax 949/262451

BFT **ITALIA**

Via Lago di Vico, 44
 36015 SCHIO (VICENZA)
 Tel.naz. 0445696511
 +39-0445696533
 Fax 0445696522
 INTERNET www.bft.it
 E-MAIL sales@bft.it

