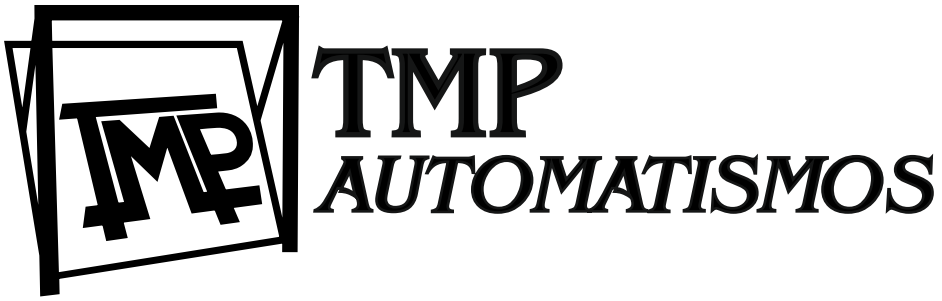
MANUAL DE INSTRUCCIONES

TMP AUTOMATISMOS

CUADRO MANIOBRAS LINEAL LOW

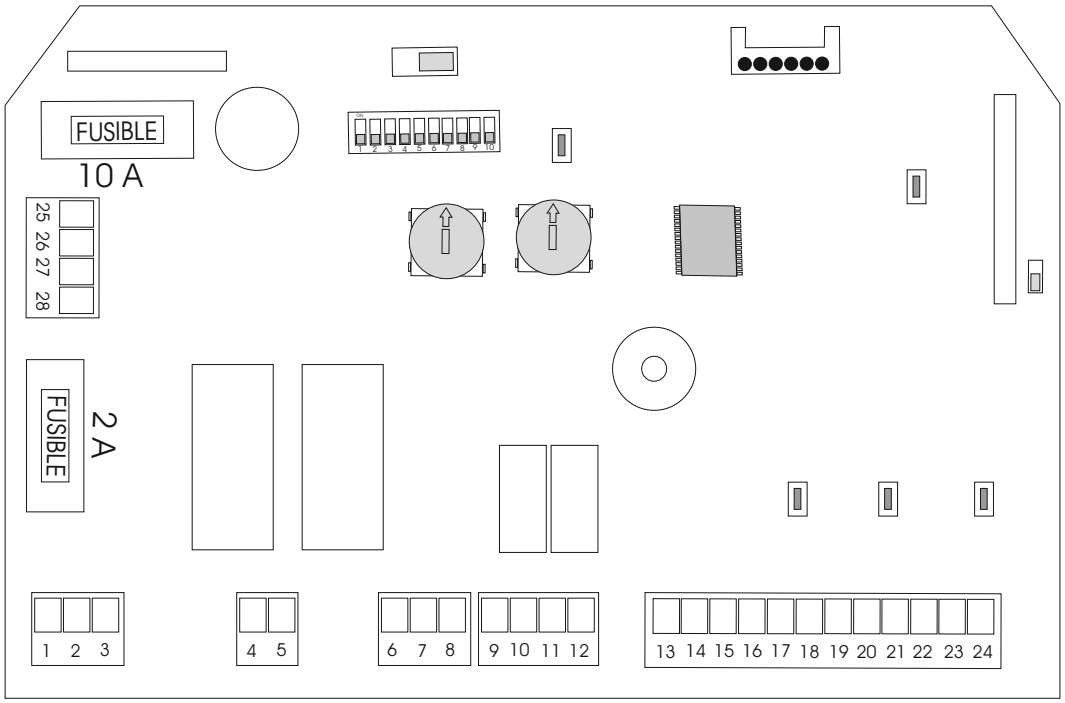
Rial dels Oms 17 • CANET DE MAR • ES08360 • BARCELONA • t. 902 39 10 39 • f. 93 794 34 67
www.tmp-automatismos.com • tmp-automatismos@gruptecnoport.com

©2016. TMP AUTOMATISMOS es una marca registrada propiedad de Grup Tecnoport Canet, S.L.
Queda prohibida cualquier reproducción parcial o total si consentimiento por escrito de Grup Tecnoport Canet, S.L.



CUADRO MANIOBRAS PARA AUTOMATISMO LINEAL LOW

CUADRO-LINEAL LOW



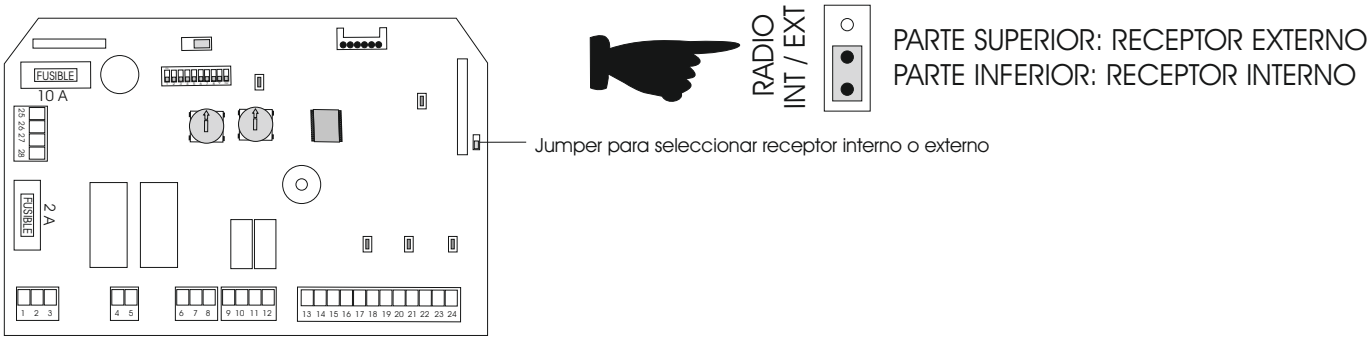
GRUP TECNOPORT CANET SL. C/ RIAL DELS OMS 17. 08360 CANET DE MAR (BCN) TEL. 902 39 10 39 e-mail: tmp-automatismos@gruptecnoport.com.

Versión 15/4

INSTALACIÓN PARTE ELÉCTRICA

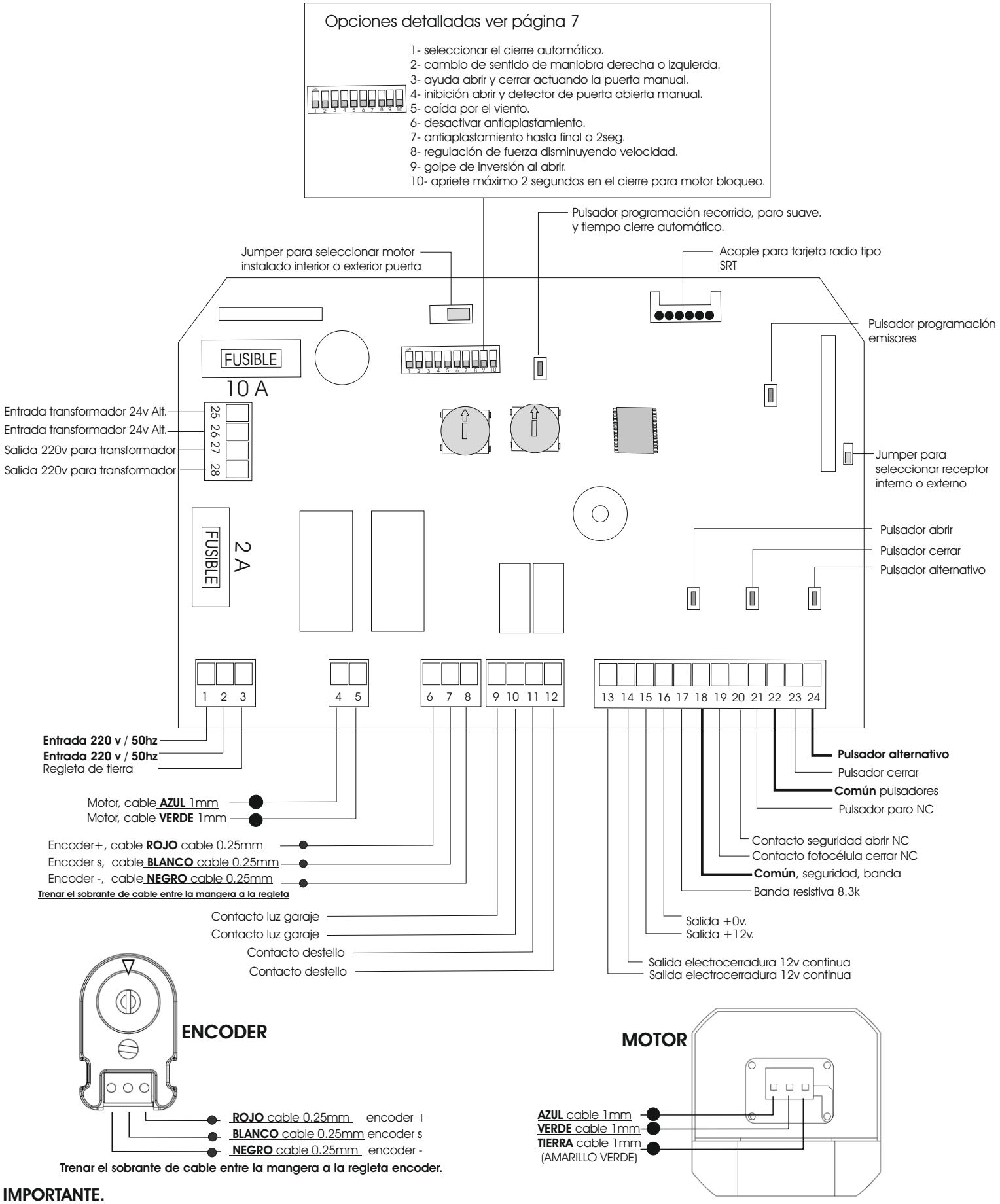
El automatismo LINEAL LOW va acompañado con la placa electrónica **QTMP LINEAL LOW** e incorpora un receptor con capacidad para 255 emisores de código evolutivo, también incorpora una clavija para acoplar un receptor insertable estándar. El automatismo por motivos de interferencia no podrá funcionar con los dos receptores, deberemos de seleccionar el receptor integrado o el receptor insertado estándar.

Para predeterminar el tipo de receptor que deseamos tendremos que seleccionar el modo receptor que utilizaremos, con el jumper tal como marca el dibujo.



Para programar uno o varios emisores en el receptor integrado a la centralita ver página 8,
y para programarlo en el externo, ver instrucciones del fabricante del receptor que utilizaremos.

Cuadro de maniobras QTMP-LINEAL LOW



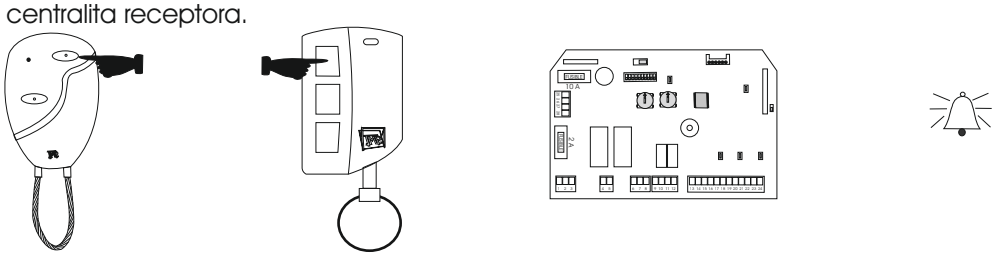
IMPORTANTE.

Es muy importante y obligatorio conectar el cable de toma de tierra.

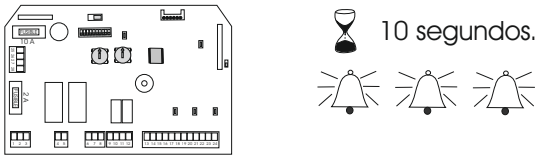
PROGRAMACIÓN DE EMISORES DESDE LA CENTRALITA

PRIMER PASO:
Abriremos programación en el cuadro maniobras QTMP-LINEAL LOW con el pulsador de programación entrada emisores situado a la parte derecha superior, tal como muestra el dibujo, confirmando con un bip largo.

SEGUNDO PASO:
Seguidamente presionar uno o varios pulsadores del emisor o emisores que deseamos programar. Confirmando su grabado con un bip largo en la centralita receptora.

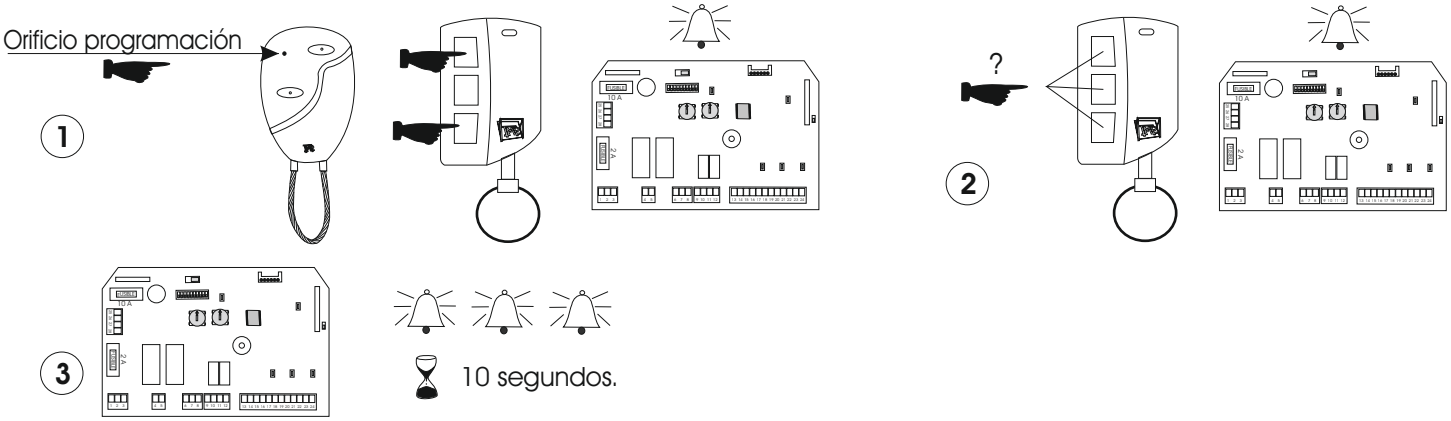


TERCER PASO:
Automáticamente al cabo de 10 segundos la centralita receptora cerrará el modo de programación confirmando con tres bips.



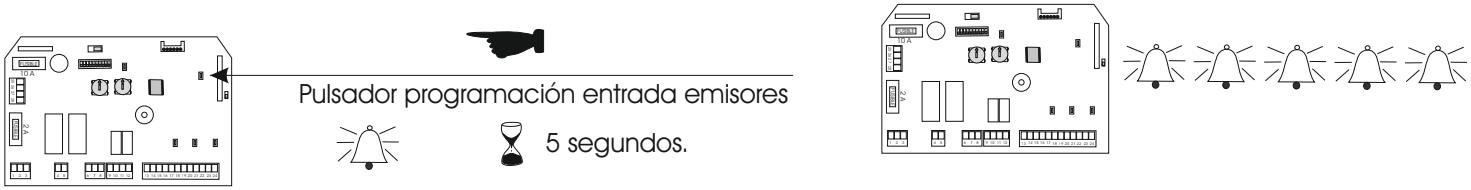
PROGRAMACIÓN FÁCIL DE UN EMISOR DESDE OTRO EMISOR

Abriremos la programación del receptor QTMP-LINEAL LOW desde un emisor que ya esté en funcionamiento. Para ello, si el emisor es el modelo TRIM pulsaremos el botón de programación del emisor que ya esté en funcionamiento introduciendo una punta fina en el interior del orificio de programación, si es del modelo LINK pulsaremos a la vez los pulsadores que corresponden al 1er canal y 3er canal y automáticamente la centralita receptora emitirá un pitido largo. Antes de 10 segundos pulsaremos el pulsador correspondiente al canal que deseamos programar del emisor nuevo, confirmando la centralita receptora con un bip.
Al cabo de 10 segundos el modo de programación de la centralita receptora se cerrará y la programación del nuevo emisor se habrá concluido con éxito.

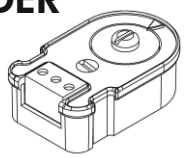


BORRADO DE TODOS LOS EMISORES

Pulsaremos el pulsador de programación entrada de emisores del cuadro maniobras QTMP-LINEAL LOW durante 5 segundos, y la centralita receptora emitirá unos sucesivos pitidos, confirmando el borrado de la memoria.



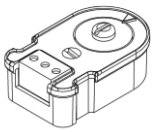
COLOCACIÓN Y GRADUACIÓN DEL LECTOR DE ÁNGULO “ENCODER”



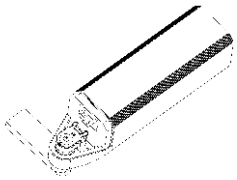
Gracias al sistema patentado del lector de ángulo (encoder) la centralita en todo momento está informada de la posición donde se encuentra la puerta, sabiendo cuando tiene que parar, ralentizar en el paro suave, saber si se ha abierto manualmente o como seguridad en aplastamiento o cierre imprevisto por ráfaga de viento.

1-Con el motor colocado introduciremos el lector del ángulo (dibujo 1) en la parte posterior del motor, (dibujo 2), aseguramos que encaje entre los dos espárragos salientes de posicionamientos del soporte.

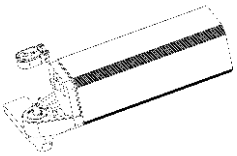
DIBUJO 1



DIBUJO 2

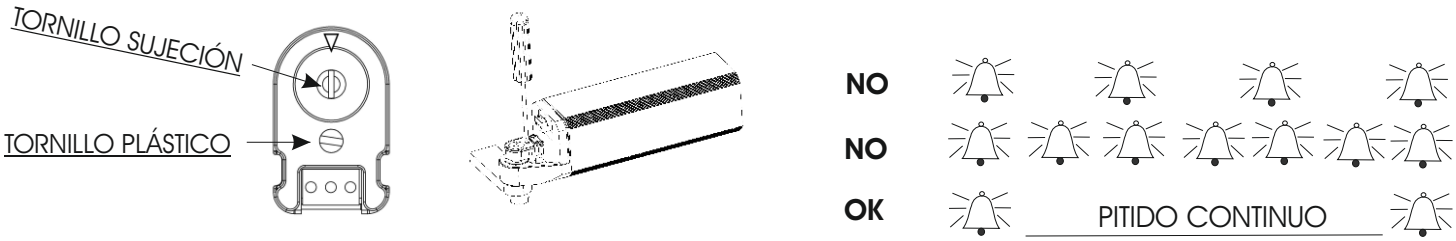


2-Fijaremos el lector de ángulo con el tornillo, de momento **no lo apretaremos** del todo



Para su funcionamiento: programamos su posicionamiento en el apartado de programación de recorrido y paro suave (página 10 en el apartado PASO 5) tendremos que situar el lector de ángulo en la posición correcta. Para ello la centralita nos emite unos pitidos que nos ayuda a colocarlo en su punto de inicio.

Asegurando que el tornillo de sujeción del lector de ángulo no esté apretado, y con un destornillador rotamos lentamente el tornillo de plástico del lector de ángulo hasta que la centralita emita un pitido prolongado, para ello la centralita nos ayuda a situarlo en ese punto, emite unos pitidos cortos y rápidos al estar aproximándose a su posición y un pitido prolongado en su posición correcta.

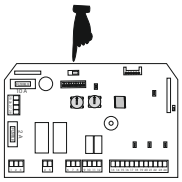


Cuando el lector de ángulo está en su posición (pitido continuo) atornillamos el tornillo de sujeción metálico que nos sujeta el lector de ángulo permitiendo ser fijo al soporte del motor y móvil con el giro del automatismo.

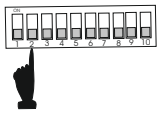
NOTA: LOS SOBRANTES DE LOS CABLES DE ENCODER ENTRE EL CORTE DE LA FUNDA A LA REGLETA DE CONEXIÓN DEL ENCODER Y DEL CUADRO ELECTRÓNICO TENDRÁN QUE TRENARSE (DAR VUELTAS ENTRE ELLOS FORMANDO UN ESPIRAL) PARAR EVITAR POSIBLES INTERFERENCIAS.

PROGRAMACIÓN RECORRIDO, PARO SUAVE Y TIEMPO CIERRE AUTOMÁTICO.

PASO 1
Verificar:
1- haya tensión 220 v. en el motor Borne 1 - 2.
2- se haya instalado el lector de ángulo.
3- se haya posicionado el tope de recorrido de apertura en el motor con el pomo. (pág.5)
4- se haya connexionado el cableado correctamente según número borne y color cable (pág.7)

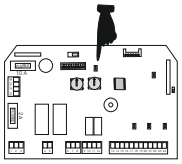


PASO 2
Predeterminar la colocación del motor si la puerta abre modo normal barriendo por el interior o modo de manera que la puerta abre barriendo por exterior, calle.
Posición Off: Interruptor a la izquierda, **modo normal**, abre barriendo hacia el interior.
Posición ON: Interruptor a la derecha, la puerta barre al exterior, calle.

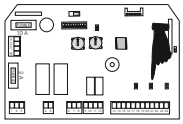


PASO 3
Predeterminar el sentido de apertura de la puerta a través del seleccionador de maniobra, motor colocado en parte de la derecha o izquierda (visto interior puerta), dip switch número 2.
Posición ON: Motor colocado a la derecha visto parte interior puerta.
Posición Off: Motor colocado a la izquierda visto parte interior puerta.

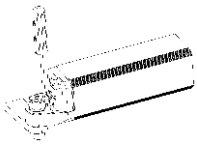
PASO 3
Verificar que los dip switch 3 - 4 - 5 - 6 - 7 - 8 - 9 - 10 estén en off.



PASO 4
Pulsaremos el pulsador de programación de recorrido hasta oír un bip (se acciona el led).

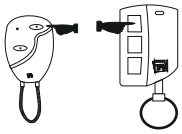


PASO 4
Pulsaremos el pulsador de cierre hasta cerrar completamente la puerta, presionando el pulsador la puerta cierra y al dejar de presionar la puerta para, también podemos llevar la puerta en su cierre manualmente.

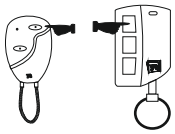


PASO 5 (ver función más detallado en página 9)
Con la puerta cerrada del todo, fijaremos la posición del detector de ángulo con un destornillador rotando el tornillo de plástico del lector. La centralita emitirá unos pitidos, debemos de conseguir que la central emita un <u>pitido prolongado</u>, al girar el tornillo la centralita nos avisará que llegamos en el lugar deseado emitiendo unos pitidos más rápidos.

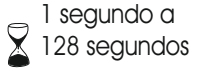
Cuando esté en su posición (pitido prolongado) fijaremos el lector atornillamos el <u>tornillo sujeción metálico</u> del eje.



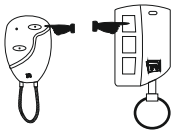
PASO 6
Accionaremos la puerta con un emisor (si no está programado un emisor ver apartado programación emisores, pág. 8) o con pulsador de la placa *pulsador alternativo* y la puerta se pondrá en marcha en sentido abrir.



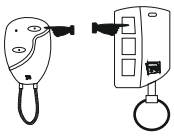
PASO7
Presionaremos nuevamente el emisor o pulsador alternativo marcando al paso de la puerta donde queremos que empiece a realizar el paro suave en apertura, la puerta automáticamente disminuye la velocidad hasta encontrar el tope final de apertura (imprescindible tener tope motor ajustado) y el automatismo se para automáticamente.



PASO 8
Cuando la puerta y motor se haya detenido por el tope de apertura, la centralita estará contabilizando y memorizando el tiempo de cierre automático deseado (se activará con el dip switch 1).

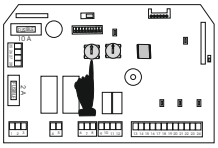


PASO 9
Pulsaremos nuevamente el emisor o pulsador alternativo, la puerta se pondrá en marcha en maniobra de cierre dejando de contabilizar el tiempo de cierre automático.

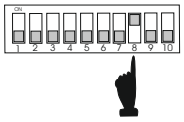


PASO 10
Presionaremos nuevamente el emisor o pulsador alternativo marcando al paso de la puerta donde queramos que empiece a realizar el paro suave en cierre, la puerta automáticamente disminuye la velocidad hasta el punto de cierre y el motor se para automáticamente.
El automatismo ya tendrá programado su recorrido, y se apagará el led de programación.

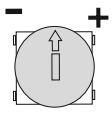
REGULACIÓN DE FUERZA Y DE VELOCIDAD EN LA MANIOBRA DE APERTURA Y CIERRE



Para seleccionar la fuerza deseada de la puerta, se ajustará con el potenciómetro de regulación de fuerza en recorrido, tal como muestra el dibujo. Le daremos fuerza girando la rueda en sentido horario y disminuyendo la fuerza girando en sentido anti horario, hasta verificar que la puerta esté con la fuerza permitida en normativas.

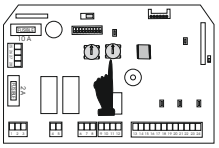


En el caso de que se desee también disminuir la velocidad de la puerta para reducir su inercia, seleccionar en el dip switch 8 en On, reduciremos fuerza y velocidad al mismo tiempo, y así será más preciso el ajuste de la fuerza de la puerta para las normativas vigentes.

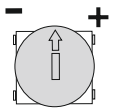


Cuanto menos fuerza seleccionemos, la puerta será más sensible a un obstáculo.
Al encontrar el obstáculo la puerta se parará y retrocederá, notificandolo con unos bips de aviso, quedando la puerta parada, tanto en apertura como en el cierre. (Seleccionando el dip switch 7, la puerta retrocede hasta el final de su recorrido).

REGULACIÓN DE FUERZA Y DE VELOCIDAD EN RECORRIDO DE PARO SUAVE.



Para seleccionar la fuerza deseada de la puerta en recorrido del paro suave, se ajustará con el potenciómetro de regulación de fuerza en recorrido de paro suave, tal como muestra el dibujo. Le daremos fuerza girando la rueda en sentido horario y le reduciremos fuerza girando en sentido anti horario, al mismo tiempo que el automatismo aumenta y disminuye la velocidad para evitar la inercia de la puerta, así ser más preciso su regulación, hasta verificar que la puerta esté en la fuerza permitida para normativas.



Cuanto menos fuerza seleccionaremos, la puerta será más sensible a un obstáculo,
al encontrar el obstáculo la puerta se parará y retrocederá 20 cm. notificándolo con unos bips de aviso, y la puerta quedará parada. (Seleccionando el dip switch 7, la puerta retrocede hasta el final de su recorrido).

SELECCIÓN DE OPCIONES CON LOS DIP SWITCH.

****OPCIÓN 1: CIERRE AUTOMÁTICO.***

P O S I C I Ó N O N.
Una vez abierta la puerta, se activa la maniobra de cierre automáticamente al cabo del tiempo seleccionado mediante la programación de recorrido de maniobra.

P O S I C I Ó N O F F.
Una vez abierta la puerta, no se activa el cierre automatico.

****OPCIÓN 2: CAMBIO DE SENTIDO DE MANIOBRA.***

P O S I C I Ó N O N.
El sentido de maniobra, el motor instalado en la derecha.

P O S I C I Ó N O F F.
El sentido de maniobra, el motor instalado en la izquierda.

****OPCIÓN 3: AYUDA ACCIONAMIENTO MANUAL DE LA PUERTA.***

P O S I C I Ó N O N.
El automatismo detecta si la puerta es accionada manual y el automatismo se pone en marcha, tanto en apertura o en cierre.

P O S I C I Ó N O F F.
No hace nada, abre y cierra de modo normal.

****OPCIÓN 4: INHIBICIÓN AL ABRIR MAS DETECTOR DE APERTURA PUERTA MANUAL .***

P O S I C I Ó N O N.
El automatismo **no para** al accionar el mando en la maniobra de apertura, haciendo el ciclo completo hasta quedar la puerta abierta. Y al detectar que algún usuario abre la puerta manual, el automatismo al cabo de su tiempo de cierre automático mas 30 seg, la puerta se cierra. Si por algún motivo hay un corte de suministro eléctrico, al volver el suministro y la puerta está abierta ésta se cierra.

P O S I C I Ó N O F F.
Funcionamiento normal.

****OPCIÓN 5: CIERRE POR RÁFAGA DE VIENTO.***

P O S I C I Ó N O N.
El automatismo con el lector de ángulo permite saber si se produce un cierre inesperado por una ráfaga de viento, El automatismo automáticamente le da orden de abrir.

P O S I C I Ó N O F F.
Función normal.

****OPCIÓN 6: DESACTIVACIÓN DEL ANTIAPLASTAMIENTO .***

P O S I C I Ó N O N.
El automatismo no para si encuentra un obstáculo en su trayectoria en apertura y en cierre.

P O S I C I Ó N O F F.
El automatismo al detectar un obstáculo en su trayectoria de apertura o cierre se para y retrocede. liberando el obstáculo.

****OPCIÓN 7: AL DETECTAR EL ANTIAPLASTAMIENTO RETROCEDE 20 cm. O HASTA EL FINAL.***

P O S I C I Ó N O N.
El automatismo al detectar un obstáculo en su trayectoria se para y retrocede la puerta hasta el inicio de maniobra, así no quedando la puerta parada en un punto intermedio de su trayectoria.

P O S I C I Ó N O F F.
El automatismo al detectar un obstáculo en su trayectoria se para y retrocede 20 cm.

****OPCIÓN 8: REGULACIÓN DE FUERZA REGULANDO LA VELOCIDAD DE APERTURA Y CIERRE .***

P O S I C I Ó N O N.
Al ser regulado el potenciómetro de fuerza el automatismo también disminuye y aumenta su velocidad, así siendo más preciso en caso de antiaplastamiento.

P O S I C I Ó N O F F.
Con el potenciómetro solo regulamos la fuerza, manteniendo siempre la misma velocidad.

****OPCIÓN 9: GOLPE DE INVERSIÓN .***

P O S I C I Ó N O N.
Antes de accionar la cerradura eléctrica en apertura el automatismo actúa en cierre favoreciendo un buen desenganche del pestillo de la cerradura eléctrica (no válida en cerraduras hidráulicas).

P O S I C I Ó N O F F.
Función normal.

****OPCIÓN 10: ULTIMO SEGUNDO DE CIERRE A MAXIMA POTENCIA .***

P O S I C I Ó N O N.
El automatismo en final de cierre actúa durante 1.5 segundos a la máxima potencia, así garantiza que la puerta esté bien cerrada, (ideal para motores con bloqueo.)

P O S I C I Ó N O F F.
Función normal.

DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD CE

Artículo 8 del Real Decreto 444/1994, de 11 de marzo, modificado por el Real Decreto 1950/1995, de 1 de diciembre

Responsable de las especificaciones técnicas declaradas:

Nombre o razón social: **JORDI ROCA IGLESIAS**

Grup Tecnoport Canet S.L

Dirección: **Rial dels Oms, 17**

08360 Canet de Mar (Barcelona)

Teléfono: **902.39.10.39** Fax: **93.794.34.67**

Documento de identificación (CIF/NIF): **B-62690060**

DECLARA, bajo su exclusiva responsabilidad, que

el equipo: **AUTOMATISMO PARA PUERTA BATIENTE**

fabricado por: **Grup Tecnoport Canet, S.L**

en (Estado o zona geográfica): **ESPAÑA**

marca : **TMP AUTOMATISMOS**

modelo : **LINEAL LOW 60 / LINEAL LOW 80**

Está diseñado y fabricado conforme con las directivas 73/23/CEE de Baja Tensión, 89/336/CEE de Compatibilidad Electromagnética , 98/37/CEE de Maquinas y modificaciones posteriores.

y que las normas armonizadas y / o las especificaciones técnicas indicadas a continuación han sido aplicadas:

EN 292/1, EN 294, EN 349, EN 1050

El que suscribe certifica que el producto no pueden ser puestos en funcionamiento hasta que la máquina en el que están instalados se ha dado el marcado «CE» de conformidad con la Directiva 98/37/CE

Hecho en **Canet de Mar el 01 de enero de 2014**

JORDI ROCA IGLESIAS

Administrador

DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD CE

Artículo 8 del Real Decreto 444/1994, de 11 de marzo, modificado por el Real Decreto 1950/1995, de 1 de diciembre

Responsable del mantenimiento de las especificaciones técnicas declaradas:

Nombre o razón social: **JORDI ROCA IGLESIAS**

Grup Tecnoport Canet, S.L.

Dirección: **Rial dels Oms, 17**

08360 Canet de Mar (Barcelona)

Teléfono: **902.39.10.39** Fax: **93.794.34.67**

Documento de identificación (CIF/NIF): **B-62690060**

DECLARA, bajo su exclusiva responsabilidad, que

el equipo: **CUADRO CONTINUA**

fabricado por: **Grup Tecnoport Canet, S.L.**

en (Estado o zona geográfica): **ESPAÑA**

marca : **TMP AUTOMATISMOS**

modelo : **QTMP LINEAL LOW**

Está diseñado y fabricado conforme con las directivas 73/23/CEE de Baja Tensión, 89/336/CEE de Compatibilidad Electromagnética , 98/37/CEE de Maquinas y está pensado para control de puertas conforme con la norma EN13241-1 (2004).

Cumpliendo las siguientes normativas:

Compatibilidad Electromagnética :	UNE-EN 61000-6-1 (2002), UNE-EN 61000-6-3 (2002)
Baja Tensión :	UNE-EN 60335-1 (2002), UNE-EN 60335-2-95 (2002)
	UNE -EN 60335-2-97 (2002), UNE-EN 60335-2-103 (2005)
Puertas :	UNE-EN-12453 (2001) , UNE-EN-12445 (2001), UNE-EN-12978 (2003)

Hecho en Canet de Mar **a 1 de enero del 2014**

JORDI ROCA IGLESIAS

Administrador

BLOC NOTAS