





Istruzioni originali EN 16005

SOMMARIO

SOMMARIO	3

00.	DICHIA	RAZIONI DI INCORPORAZIONE	5
01.	INTRO	DUZIONE	7
01.1	AVV	ERTENZE PER L'INSTALLATORE (OBBLIGHI PER LA SICUREZZA) E RISCHI RESIDUI	7
01.2	AVV	ERTENZE PER L'UTILIZZATORE	8
01.3	SMC	ONTAGGIO, RICICLAGGIO E SMALTIMENTO	9
01.4	SIG	NIFICATO SIOMBOLI	10
02.	ER140	– USO PREVISTO / CONFIGURAZIONE INSTALLAZIONE	11
02.1	LIM	ITI DI UTILIZZO	11
02.2	UTII	IZZO NON CONSENTITO	11
02.3	CON	IFIGURAZIONE INSTALLAZIONE	12
03.	TARGA	IDENTIFICATIVA	13
04.	CARAT	TERISTICHE TECNICHE	14
05.	COMP	OSIZIONE AUTOMATISMO E CONFIGURAZIONE INGRESSI	15
06.	ASSEM	BLAGGIO AUTOMAZIONE	17
06.1	CON	IPOSIZIONE FORNITURA KIT	18
06.2	FOR	MULE DI TAGLIO E POSIZIONAMENTO DEI COMPONENTI	20
06.3	REA	LIZZAZIONE TRAVERSA	25
06	.3.1	TAGLIO PROFILI	25
06	.3.2	MONTAGGIO VIA DI CORSA	26
06	.3.3	MONTAGGIO FINECORSA	26
06	.3.4	MONTAGGIO TRASMISSIONE	27
06	.3.5	MONTAGGIO CINGHIA DI TRASMISSIONE	28
06	.3.6	TENSIONAMENTO DELLA CINGHIA	29
06	.3.7	MONTAGGIO CENTRALE ELETTRONICA	30
06	.3.8	MONTAGGIO TESTATE LATERALI	31
06	.3.9	MONTAGGIO PASSACAVI	31
06	.3.10	MONTAGGIO COPERCHIO	32
06	.3.11	APPLICAZIONE ADESIVO GIBIDI	34
06.4	МО	NTAGGIO COMPONENTI OPZIONALI	35
06	.4.1	MOTAGGIO ELETTROBLOCCO	35
06	.4.2	MONTAGGIO PROFILO TAMPONAMENTO	36
06	.4.3	MONTAGGIO SPAZZOLINO	38
07.	INSTAL	LAZIONE AUTOMAZIONE	39
07.1	FISS	AGGIO AUTOMAZIONE	40
07	.1.1	OPERAZIONI PRELIMINARI	40
07	.1.2	TIPOLOGIA SUPPORTI E FISSAGGI	
07	.1.3	QUOTE DI FISSAGGIO AUTOMATISMO	40

07.2 FISSAGGIO ANTE	47
07.2.1 INSTALLAZIONE CARRELLI	47
07.2.3 REGOLAZIONE ANTE	50
07.2.4 MESSA IN FUNZIONE CARRELLI	52
07.3 MONTAGGI FINALI	53
07.4 INSTALLAZIONE COMPONENTI OPZIONALI	55
07.4.1 INSTALLLAZIONE ELETTROBLOCCO BISTABILE DI SICUREZZA	55
08. VERIFICHE FINALI MONTAGGI MECCANICI	60
09. MODULO DI CONTROLLO ER140	61
09.1 AVVERTENZE	61
09.2 DESCRIZIONE MODULO DI CONTROLLO ER140	62
10. COLLEGAMENTI MODULO DI CONTROLLO ER140	65
10.1 PERIFERICHE A CONNESSIONE RAPIDA	65
10.2 MORSETTIERE	66
10.4 MESSA IN FUNZIONE	75
MESSA IN FUNZIONE 76	
10.5 VERIFICA FINALE	80
10.6 PARAMETRI 80	
REGOLAZIONE PRAMETRI	84
10.7 PASSWORD BLOCCO CENTRALE	87
10.8 VALORI DI FABBRICA	87
10.9 DIAGNOSTICA88	
11 MANUALE D'USO	92
12 MANUALE DI MANUITENZIONE	00

Istruzioni originali GIBIDI – ER140

00. DICHIARAZIONI DI INCORPORAZIONE

DIRETTIVA MACCHINE

L'installatore che motorizza una porta diventa ai sensi della direttiva 2006/42/CE il costruttore della macchina porta automatica e deve:

- Predisporre il Fascicolo Tecnico con i documenti indicati nell'allegato VII della Direttiva Macchine e conservarlo per almeno 10 anni.
- Redigere la dichiarazione CE di conformità secondo l'allegato II-A della direttiva macchine e consegnarne una copia all'utilizzatore.
- Apporre la marcatura CE sulla porta motorizzata ai sensi del punto 1.7.3 dell'allegato I della direttiva macchine.

Dichiarazione di Incorporazione di quasi macchina (assemblata)

Direttiva Macchine 2006/42/CE, Allegato II, parte B

Fabbricante: GIBIDI S.R.L.

Indirizzo: Via Abetone Brennero 177/B - 46025 Poggio Rusco (MN) - ITALIA

Dichiara che:

Il prodotto: azionamento ridondante per porte scorrevoli pedonali modello **ENTRA** tipo **ER140** fornita **assemblata** con numero di serie XXXX¹

- è conforme ai requisiti essenziali di sicurezza indicati nell'allegato I della Direttiva Macchine 2006/42/CE ad esclusione dei seguenti punti: 1.2.4.3, 1.3.4, 1.3.7, 1.3.8.2, 1.5.14, 1.5.15, 1.6.3
- è conforme ai requisiti delle seguenti altre Direttive Europee: 2014/30/UE Compatibilità Elettromagnetica

e che

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

EN 60335-1, EN 60335-2-103, EN 61000-6-2, EN 61000 -6-3, EN 12100, EN 16005, EN 13849-1, EN 13849-2 e inoltre dichiara che:

- la documentazione tecnica pertinente è stata compilata in conformità alla parte B dell'allegato VII; tale documentazione, o parti di essa, sarà trasmessa per posta o per via elettronica, in risposta ad una richiesta motivata da parte delle autorità nazionali competenti
- l'incaricato a costituire la documentazione tecnica pertinente è: GIBIDI SRL, Via Abetone Brennero 177/B -46025 Poggio Rusco (MN) - Italia
- non è consentito mettere in servizio il prodotto fino a che la macchina in cui sarà incorporata o di cui diverrà componente sia stata identificata e ne sia stata dichiarata la conformità alle condizioni della Direttiva 2006/42/CE ed alla legislazione nazionale che la traspone, vale a dire fino a che il macchinario di cui alla presente dichiarazione non formi un complesso unico con la macchina.

GIBIDI S.R.L.

Gennaio 2024

Michele Prandi) (Amministra

Pag.5 di 103 - SOMMARIO 🥏

¹ Fare riferimento al numero di serie riportato sulla targa identificativa della quasi macchina

Istruzioni originali

GIBIDI - ER140



Dichiarazione di Incorporazione di quasi macchina (kit)

Direttiva Macchine 2006/42/CE, Allegato II, parte B

Fabbricante: GIBIDI S.R.L.

Indirizzo: Via Abetone Brennero 177/B - 46025 Poggio Rusco (MN) - Italia

Dichiara che:

Il prodotto: azionamento ridondante per porte scorrevoli pedonali modello ENTRA tipo ER140 fornita in kit

- è conforme ai requisiti essenziali di sicurezza indicati nell'allegato I della Direttiva Macchine 2006/42/CE ad esclusione dei seguenti punti: 1.2.4.3, 1.3.1, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.7, 1.3.8.1, 1.3.8.2, 1.4.1, 1.4.2.1, 1.5.14, 1.5.15, 1.6.3
- è conforme ai requisiti delle seguenti altre Direttive Europee: 2014/30/UE Compatibilità Elettromagnetica

e che

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

EN 60335-1, EN 60335-2-103, EN 61000-6-2, EN 61000 -6-3, EN 12100, EN 16005, EN 13849-1, EN 13849-2 e inoltre dichiara che:

- la documentazione tecnica pertinente è stata compilata in conformità alla parte B dell'allegato VII; tale documentazione, o parti di essa, sarà trasmessa per posta o per via elettronica, in risposta ad una richiesta motivata da parte delle autorità nazionali competenti
- l'incaricato a costituire la documentazione tecnica pertinente è: GIBIDI SRL, SVia Abetone Brennero 177/B 46025 Poggio Rusco (MN) Italia
- non è consentito mettere in servizio il prodotto fino a che la macchina in cui sarà incorporata o di cui diverrà componente sia stata identificata e ne sia stata dichiarata la conformità alle condizioni della Direttiva 2006/42/CE ed alla legislazione nazionale che la traspone, vale a dire fino a che il macchinario di cui alla presente dichiarazione non formi un complesso unico con la macchina.

GIBIDI S.R.L.

Gennaio 2024

Michele Pran

(Amministrations)

01. INTRODUZIONE

Vi ringraziamo per la preferenza accordata a questo prodotto. Al fine di ottenere le migliori prestazioni dall'automatismo, GIBIDI raccomanda di leggere e seguire attentamente le istruzioni di installazione ed uso presenti in questo manuale. L'installazione di questo automatismo deve essere eseguita solo da persone professionalmente competenti alle quali è rivolto il presente manuale. I materiali di imballo (legno, plastica, cartone, ecc.) non vanno dispersi nell'ambiente o lasciati alla portata di bambini in quanto potenziale fonte di pericolo. Assicurarsi, prima di iniziare l'installazione, che il prodotto sia integro e non abbia subito danni derivanti da trasporti o cattivo immagazzinaggio.

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

	PERICOLO	indicazioni che, se non seguite scrupolosamente, potrebbero generare fonti di pericolo o morte
!	ATTENZIONE	indicazioni che, se non seguite scrupolosamente, potrebbero generare malfunzionamenti

01.1 AVVERTENZE PER L'INSTALLATORE (OBBLIGHI PER LA SICUREZZA) E RISCHI RESIDUI



- · 1A) L'automatismo è fornito con imballo singolo, movimentabile a mano. Per la movimentazione fare riferimento al peso indicato sull'imballo considerando che per ogni persona il massimo peso movimentabile non deve superare i 20Kg.
- 1B) Le porte sono fornite con imballo su pallet il cui peso è indicato sull'imballo. La movimentazione dell'intero pallet deve essere eseguita con transpallet, oppure aprendo l'imballo ed effettuando la movimentazione manuale dei pezzi singoli come descritto al punto 1° di cui sopra. In questa operazione si richiede l'utilizzo di idonei dispositivi di protezione individuale, come minimo scarpe e guanti antiinfortunistici.
- 1) È importante per la sicurezza delle persone installare l'automatismo conformemente alle istruzioni. Una errata installazione o un errato uso del prodotto può causare gravi danni alle persone. L'installazione deve essere fatta solo da personale qualificato ed esperto e nel pieno rispetto delle normative vigenti.
- 2) Leggere attentamente le istruzioni prima di iniziare l'installazione del prodotto.
- 3) Conservare le istruzioni per riferimenti futuri.
- 4) Questo prodotto è stato progettato e costruito esclusivamente per l'utilizzo indicato in questa documentazione. Qualsiasi altro utilizzo non espressamente indicato potrebbe pregiudicare l'integrità del prodotto e/o rappresentare fonte di pericolo. Ogni singola fase dell'installazione deve essere effettuata in conformità delle norme vigenti e comunque secondo i dettami della Buona Tecnica.
- 5) GIBIDI declina qualsiasi responsabilità derivata dall'uso improprio o diverso da quello per cui l'automatismo è destinato e indicato nella presente documentazione.
- 6) Non installare l'apparecchio in atmosfera esplosiva: la presenza di gas o fumi infiammabili costituisce un grave pericolo per la sicurezza.
- 7) GIBIDI non è responsabile dell'inosservanza della Buona Tecnica nella costruzione delle chiusure da motorizzare, nonché delle deformazioni che dovessero intervenire nell'utilizzo.
- 8) Prima di installare il prodotto assicurarsi che ogni elemento architettonico e strutturale dell'ingresso (superficie di fissaggio automatismo, infissi, ecc.) sia idoneo e sufficientemente robusto per essere automatizzato.
- 9) Prima di effettuare qualsiasi intervento sull'impianto, togliere l'alimentazione elettrica. Verificare che a monte dell'impianto vi sia un interruttore differenziale con soglia non superiore a 0,03 A e una protezione da sovracorrente adeguati. Verificare che l'impianto di terra sia realizzato a regola d'arte. Assicurarsi inoltre che non sia possibile ripristinare l'alimentazione elettrica inavvertitamente o involontariamente (es. interruttore con lucchetto o combinazione spina/presa a vista del tecnico che sta operando sulla macchina).
- 10) Scollegare anche eventuali batterie tampone se presenti.
- 11) Prima di collegare l'alimentazione elettrica, accertarsi che i dati di targa corrispondano a quelli della rete di distribuzione elettrica.
- 12) Prima di installare il prodotto condurre un'attenta analisi dei rischi e apportare tutte le modifiche strutturali relative alla realizzazione dei franchi di sicurezza alla protezione o segregazione di tutte le zone di schiacciamento, cesoiamento,

 Pag.7 di 103 SOMMARIO

convogliamento e di pericolo in genere, secondo quanto previsto dalla norma EN 16005 o eventuali norme locali di installazione. Verificare che la struttura esistente abbia i necessari requisiti di robustezza e stabilità

- 13) Applicare i dispositivi di sicurezza del tipo conformi alla norma EN 12978 che permettono di proteggere eventuali aree di pericolo da Rischi meccanici di movimento in relazione all'analisi dei rischi effettuata, come ad Es. schiacciamento, convogliamento, cesoiamento. GIBIDI declina ogni responsabilità ai fini della sicurezza e del buon funzionamento dell'automatismo se vengono impiegati componenti di altri produttori.
- 14) Per la manutenzione utilizzare esclusivamente parti originali GIBIDI. Richiedere a GIBIDI i ricambi indicando in numero di serie riportato nella targa identificativa.
- 15) Non eseguire alcuna modifica sui componenti facenti parte del sistema dell'automatismo.
- 16) L'installatore deve fornire tutte le informazioni relative al funzionamento manuale del sistema in caso di emergenza.
- 17) Le porte da automatizzare devono avere un movimento di apertura e chiusura uniforme ed esente da attriti
- 18) Tutto quello che non è previsto espressamente in queste istruzioni non è permesso.
- 19) Il presente manuale è destinato esclusivamente a installatori professionali o a persone competenti.
- 20) Al termine dell'installazione consegnare all'utilizzatore il presente manuale, e in particolare la sezione AVVERTENZE PER L'UTILIZZATORE e ogni ulteriore informazione per il corretto utilizzo dell'impianto.
- 21) Al completamento dell'installazione applicare una targa identificativa della porta
- 22) Al termine dell'installazione valutare l'eventuale presenza di pericoli la cui eliminazione/mitigazione non è possibile, ad esempio rischio di scivolamento, inciampo, caduta per superfici scivolose dovute a pioggia, neve, ghiaccio e segnalarne la presenza all'utilizzatore come rischi residui.

01.2 AVVERTENZE PER L'UTILIZZATORE



ATTENZIONE Leggere e seguire scrupolosamente le Avvertenze e le Istruzioni che accompagnano il prodotto in quanto un uso improprio può causare danni a persone, animali o cose. Conservare le istruzioni per consultazioni future e consegnarle ad eventuali subentranti nell'uso dell'impianto.

Questo prodotto è destinato solo all'uso per il quale è stato espressamente realizzato. Ogni altro uso è da considerarsi improprio e quindi potenzialmente pericoloso. Il costruttore non può essere considerato responsabile per eventuali danni causati da usi impropri, erronei e irragionevoli.



SICUREZZA GENERALE

Vi ringraziamo per la preferenza accordata a questo prodotto. Al fine di ottenere le migliori prestazioni dall'automatismo, GIBIDI raccomanda di leggere e seguire attentamente le istruzioni di uso presenti in questo manuale Questo prodotto risponde alle norme riconosciute della tecnica e alle disposizioni relative alla sicurezza se correttamente installato da personale qualificato ed esperto (installatore professionale).

L'automatismo, se installato ed utilizzata correttamente, soddisfa gli standard di sicurezza nell'uso. Tuttavia, è opportuno osservare alcune regole di comportamento per evitare inconvenienti accidentali:

- Tenere bambini fuori dal raggio d'azione dell'automazione, in particolare durante il movimento.
- Non permettere a bambini di giocare o sostare nel raggio di azione dell'automazione. I bambini non devono giocare con l'apparecchio.
- Non attraversare la porta correndo mentre la porta stessa è in fase di chiusura
- La pulizia e la manutenzione destinata ad essere effettuata dall'utilizzatore non deve essere effettuata da bambini senza sorveglianza.
- Evitare di operare in prossimità delle cerniere o organi meccanici in movimento.
- Non contrastare il movimento dell'anta e non tentare di aprire manualmente la porta se non è stato sbloccato l'attuatore con l'apposito sblocco.
- La rottura o l'usura di organi meccanici della porta (parte guidata), quali ad esempio cavi, molle, supporti, cardini, guide... potrebbe generare pericoli. Far controllare periodicamente l'impianto da personale qualificato ed esperto (installatore professionale) secondo quanto indicato dall'installatore o dal costruttore della porta.
- Tenere pulite le ottiche dei sensori. Controllare che oggetti quali tende, rami o altro non disturbino i dispositivi di sicurezza.
- Non utilizzare l'automatismo se necessita di interventi di riparazione. In caso di guasto o di malfunzionamento dell'automazione, togliere l'alimentazione di rete sull'automazione, astenersi da qualsiasi tentativo di riparazione o intervento diretto e rivolgersi solo a personale qualificato ed esperto (installatore professionale) per la necessaria riparazione o manutenzione. Per consentire l'uscita, attivare lo sblocco di emergenza (se presente).



- Con frequenza stabilita nel manuale d'uso far verificare l'integrità e il corretto funzionamento dell'automazione da personale qualificato ed esperto (installatore professionale), in particolare di tutti i dispositivi di sicurezza.
- Gli interventi d'installazione, manutenzione e riparazione devono essere documentati e la relativa documentazione tenuta a disposizione dell'utilizzatore.
- Il mancato rispetto di quanto sopra può creare situazioni di pericolo.

01.3 SMONTAGGIO, RICICLAGGIO E SMALTIMENTO

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

Le operazioni di smontaggio devono essere gestite da personale qualificato ed esperto e nel pieno rispetto delle normative vigenti. Tali operazioni devono prevedere:

- Scollegare l'alimentazione di rete e le batterie se presenti.
- Scollegare tutti i cavi elettrici di collegamento ai dispositivi esterni
- smontaggio ante scorrevoli e fisse utilizzando la dovuta attenzione per evitare la caduta delle ante stesse o di componenti quali ad esempio carrelli di scorrimento.
- Smontaggio dell'automatismo



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

01.4 SIGNIFICATO SIOMBOLI

	PERICOLO	indicazioni che, se non seguite scrupolosamente, potrebbero generare fonti di pericolo o morte
!	ATTENZIONE	indicazioni che, se non seguite scrupolosamente, potrebbero generare malfunzionamenti
4	ATTENZIONE RISCHIO FOLGORAZIONE	Indica un rischio di folgorazione. L'operazione deve essere eseguita nel rispetto delle norme di sicurezza

	Obbligo caso di protezione.
	Obbligo scarpe antinfortunistiche.
	Obbligo di maschera/occhiali idonei alla protezione degli occhi.
	Obbligo guanti da lavoro.
0	Obbligo cuffie antirumore.
(Obbligo tuta da lavoro.

Cy In	Chiave esagonale + misura	1 mil	Sega circolare
	Chiave a brugola + misura		Punta per metallo
	Chiave a tubo		Punta per muratura
	Cacciavite piatto		Maschio per filettatura M
	Cacciavite a croce		Bolla / livella
	Strumento con regolazione di coppia		Pinza spelafili

Istruzioni originali GIBIDI – ER140

02. ER140 – USO PREVISTO / CONFIGURAZIONE INSTALLAZIONE

L'automatismo ER140 deve essere utilizzato esclusivamente per la movimentazione di porte pedonali scorrevoli. In particolare, questa versione è concepita per porte installate su vie d'esodo in conformità ai requisiti richiesti dalla norma EN 16005 - paragrafo 4.7.2. ER140 adotta alcuni componenti in forma ridondata ed è dotata di un doppio motoriduttore in line e due centrali elettroniche una di controllo e una di sicurezza. La due centrali consentono un monitoraggio incrociato e continuo del funzionamento ed un apposito algoritmo assegna il controllo ad una centrale in caso di guasto dell'altra. Il doppio motore in linea manovra assicura un autotest di funzionamento continuo e garantisce l'apertura ed il posizionamento in sicurezza in caso guasto di uno dei due corpi motore. La centrale ER140 è provvista di apposito ingresso per funzionare in abbinamento con i sensori conformi alla EN 13849-1:2015 performance level "d" Cat.2 appositamente progettati per garantire l'apertura in sicurezza delle porte installate su vie d'esodo.





Ogni altro uso, al di fuori di quello riportato nel capitolo, NON è CONSENTITO da parte dell'installatore. GIBIDI declina qualsiasi responsabilità derivata dall'uso improprio o differente da quello per cui l'automazione è destinata.

02.1 LIMITI DI UTILIZZO

L'automatismo ER140 non deve essere utilizzato nelle seguenti condizioni:

- Esposizione diretta alle intemperie
- Esposizione diretta a getti d'acqua di qualsiasi dimensione o portata
- Al di fuori dei limiti tecnici prescritti
- Collegamenti a fonti di energia diverse da quelle prescritte PROIBITO

02.2 UTILIZZO NON CONSENTITO

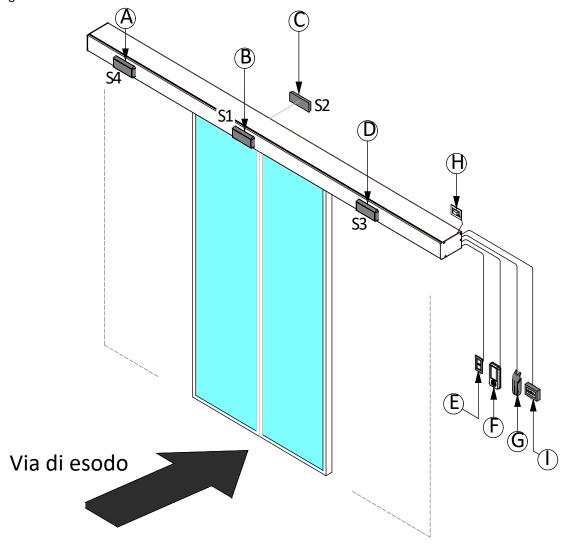
È vietato:

- Utilizzare l'automazione diversamente DALL'UTILIZZO PREVISTO.
- Utilizzare l'automazione per realizzare ingressi per la protezione al fuoco e al fumo.
- Utilizzare l'automazione in luoghi a rischio di incendio/esplosione (presenza di gas, infiammabili ecc... il prodotto non è certificato con la direttiva ATEX).
- Integrare parti commerciali non previste
- Integrare parti commerciali per usi non consentiti dai rispettivi fabbricanti.
- Utilizzare i dispositivi commerciali per uso diverso da quanto previsto dai rispettivi fabbricanti.

02.3 CONFIGURAZIONE INSTALLAZIONE

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

Fig.1



Α	Sensore di sicurezza in apertura lato sinistro.	F	Selettore logiche di funzionamento Digidor RD.
В	Sensore interno di sicurezza in chiusura e comando di apertura—esclusivo per ER140 -Sensore conforme alla norma EN 13849-1:2015 performance level "d" Cat.2 per vie d'esodo.	G	Leva per sblocco manuale elettroblocco (Opzionale, con elettroblocco).
С	Sensore esterno di sicurezza in chiusura e comando di apertura.	Н	Alimentazione 230Vac.
D	Sensore di sicurezza in apertura lato destro	ı	Pulsante di apertura.
E	Interruttore differenziale (alimentazione di rete 230Vac). NON FORNITO		

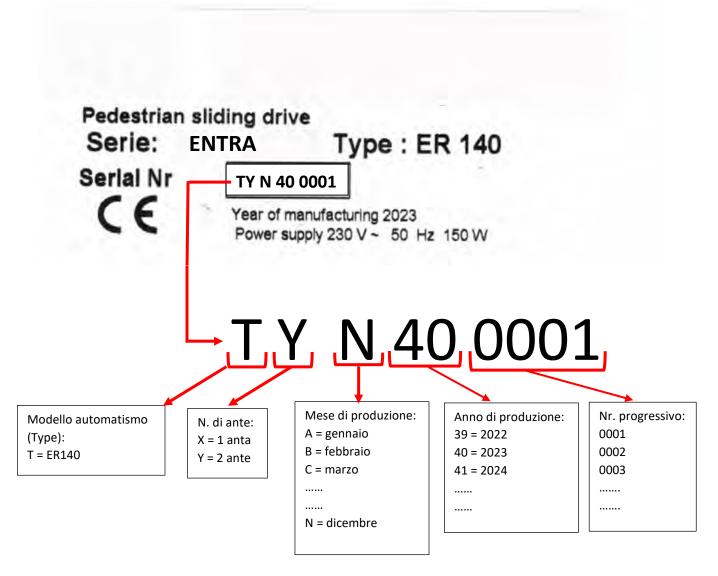
Predisporre i punti di accesso all'interno dell'automatismo per permetterne il collegamento con le periferiche esterne. Per il passaggio del cavo di alimentazione di rete servirsi della scantonatura predisposta sulla testata o praticarne una apposta nel profilo cassa di alluminio. Proteggere il cavo con l'apposito gommino in dotazione.

<u>PERICOLO</u>: non danneggiare il cavo durante le attività di fissaggio descritte.

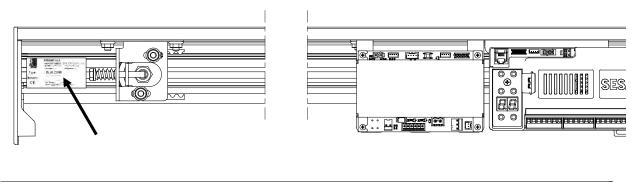


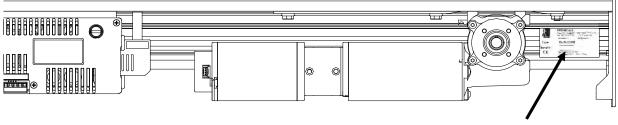


03. TARGA IDENTIFICATIVA



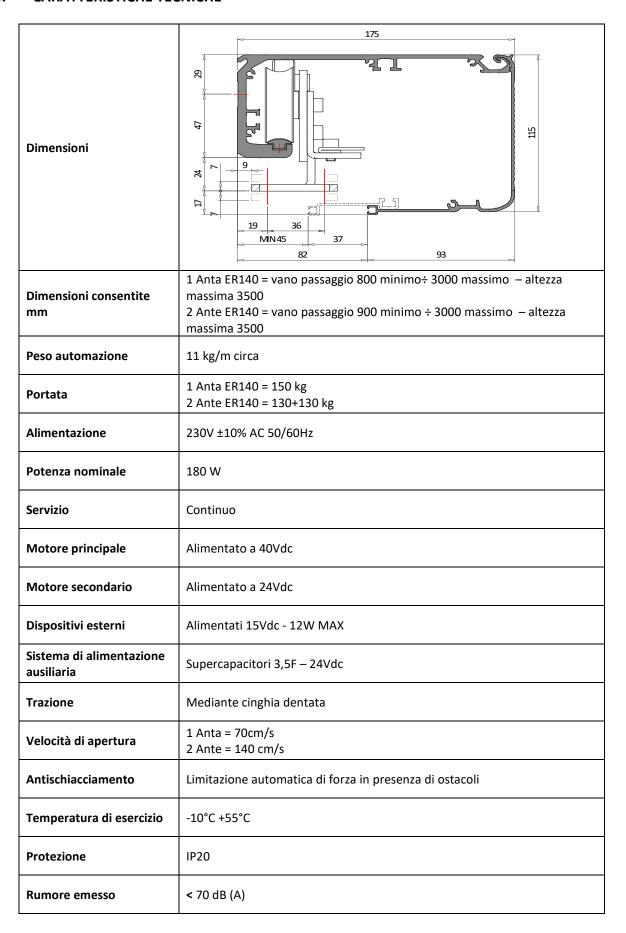
L'etichetta sarà applicata come da immagine alle estremità destra o sinistra in funzione della disposizione dei componenti:





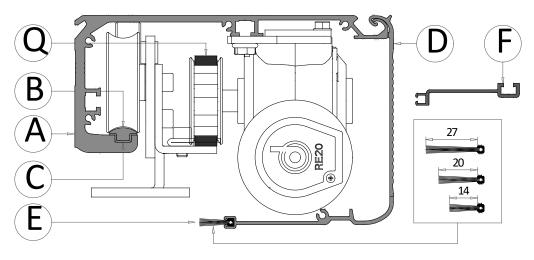
IT

04. CARATTERISTICHE TECNICHE

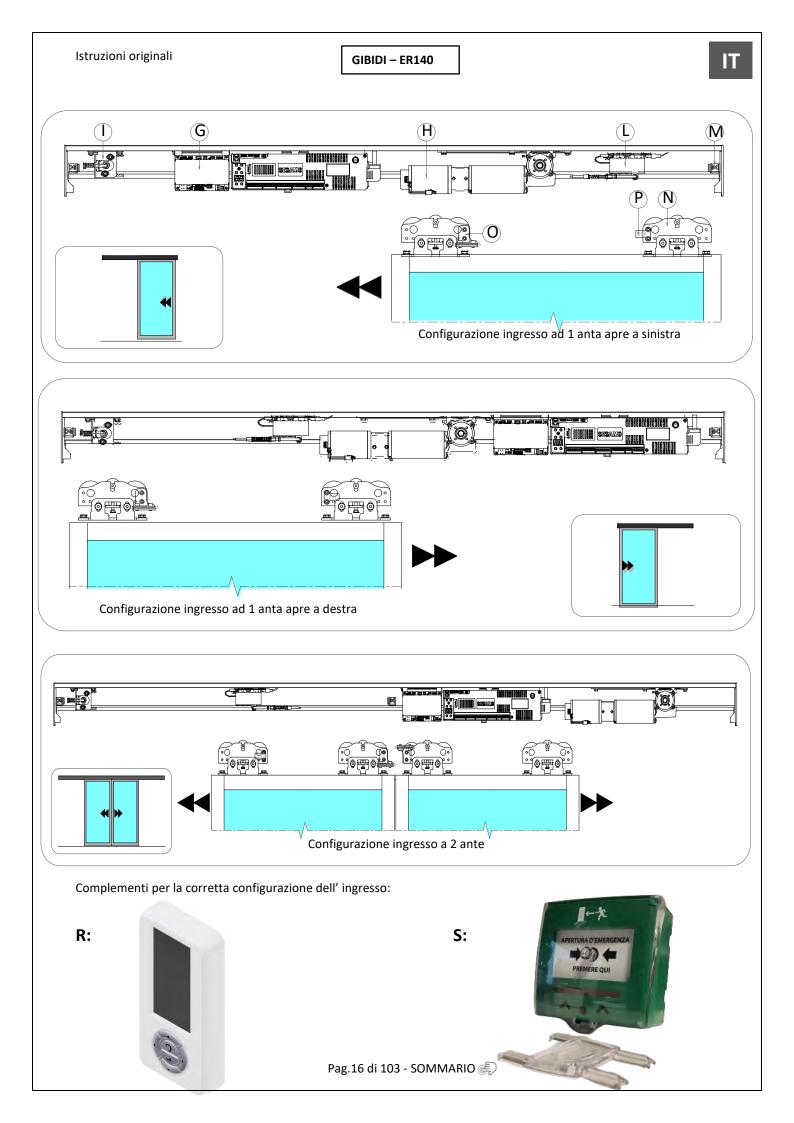


05. COMPOSIZIONE AUTOMATISMO E CONFIGURAZIONE INGRESSI

Α	Cassonetto in alluminio estruso
В	Guida di scorrimento in alluminio estruso
С	Gomma antivibrazione per guida di scorrimento
D	Coperchio in alluminio estruso
E	Spazzolino (Opzionale, disponibile in n.3 misure)
F	Profilo di tamponamento in alluminio estruso (Opzionale)
G	Modulo di controllo ER140
н	Motoriduttore con encoder - tipo 63x55 (Principale) - tipo 63x25 (Secondario) — Riduttore SG80
ı	Dispositivo supporto e tensionamento cinghia
L	Elettroblocco bistabile (Opzionale)
М	Finecorsa ante
N	Carrelli regolabili completi di ruote e rotella anti-deragliamento
o	Attacco cinghia con cinghia dentata di trazione
Р	Riscontro per Elettroblocco (Opzionale)
Q	Cinghia di trasmissione
R	Selettore programmatore Digidor RD (con funzionalità trasponder)
S	Pulsante di apertura



Pag.15 di 103 - SOMMARIO



Istruzioni originali

GIBIDI - ER140



06. ASSEMBLAGGIO AUTOMAZIONE

(per automazioni già fornite assemblate andare al capitolo: 07. INSTALLAZIONE AUTOMAZIONE)

L'assemblaggio dell'automazione potrà essere eseguito in officina oppure in cantiere.

L'unica fase che andrà eseguita esclusivamente in officina è il taglio dei profili in alluminio (Cassa, coperchio e via di corsa). La fase assemblaggio dei componenti all'interno della traversa potrà essere fatta sia in officina che in cantiere.

Dispositivi individuali per tutte le fasi operative:











Elenco attrezzatura necessaria:

To man	Pericolo taglio amputazione perforazione!!!!
S I	Misure: 8-10-13
	Misure: 8-10-13
	Misura: 0,8
	Tipo: Ph n.2
	Misure: 3-5
	Misure: 3-5
	Misure: 8-10-13



Eseguire i tagli e il montaggio dei componenti come da capitolo dedicato:

FORMULE DI TAGLIO E POSIZIONAMENTO DEI COMPONENTI



ΙT

06.1 COMPOSIZIONE FORNITURA KIT

Elenco del materiale fornito all'interno della scatola kit necessario per l'assemblaggio dell'automazione:

IMMAGINE COMPONENTE	DESCRIZIONE
	Motoriduttore doppio con encoder. N.1 componente sia per kit ad 1 anta che per kit a 2 ante.
	Modulo di controllo (scheda elettronica principale più scheda di espansione di ausiliaria). N.1 componente sia per kit ad 1 anta che per kit a 2 ante.
AL ENNANGE LE	Sacchetto accessori kit, che comprende: N.1 Modulo rinvio Ferma cinghia n.1 per kit 1 anta – n.2 per kit 2 ante N.2 Finecorsa N.10 Passacavi in plastica N.1 Gommino passa cavo
	Carrelli anta. N.2 per kit ad 1 anta N.4 per kit a 2 ante
	N.1 testa destra e n.1 testata sinistra. Componenti sia per kit ad 1 anta che per kit a 2 ante
	Sacchetti viteria per assemblaggio kit e assemblaggio ante. Per il kit ad 1 anta: 1 sacchetto kit + 1 sacchetto anta Per il kit a 2 ante: 1 sacchetto kit + 2 sacchetti anta
	N.1 Cavo alimentazione modulo di controllo.

IT

Elenco del materiale fornito insieme scatola kit necessario per l'assemblaggio dell'automazione:

IMMAGINE COMPONENTE	DESCRIZIONE
	Cassonetto, fornito in due lunghezze: • L=4.400mm • L=6.820mm
	Coperchio, fornito in due lunghezze: • L=4.400mm • L=6.820mm E in tre tipologie di finitura: • Grezzo • Anodizzato • RAL
	Via di corsa, disponibile solo anodizzata e fornita in due lunghezze: • L=4.400mm • L=6.820mm
	Gommino guida di scorrimento
	Rotolo cinghia di trasmissione

Materiale opzionale che può essere acquistato con la fornitura dell'automazione:

IMMAGINE COMPONENTE	DESCRIZIONE
	Elettroblocco bistabile: blocca / sblocca mediante un impulso elettrico di differente polarità - L'asta rimane in posizione fino ad un comando inverso.
	Profilo tamponamento completo di staffe e viti per il montaggio, fornito in due lunghezze: • L=4.400mm • L=6.820mm E in tre tipologie di finitura: • Grezzo • Anodizzato • RAL
	Spazzolino fornito in barre da 2.5m e in n.3 lunghezze differenti: L=14mm (setola) L=20mm (setola) L=27mm (setola)



06.2 FORMULE DI TAGLIO E POSIZIONAMENTO DEI COMPONENTI

Rilevare la dimensioni dell'automatismo e dell'anta per poter calcolare le dimensioni di taglio dei profili e le posizioni dei componenti internamente alla traversa.

Per i calcoli utilizzare le formule riportate di seguito:

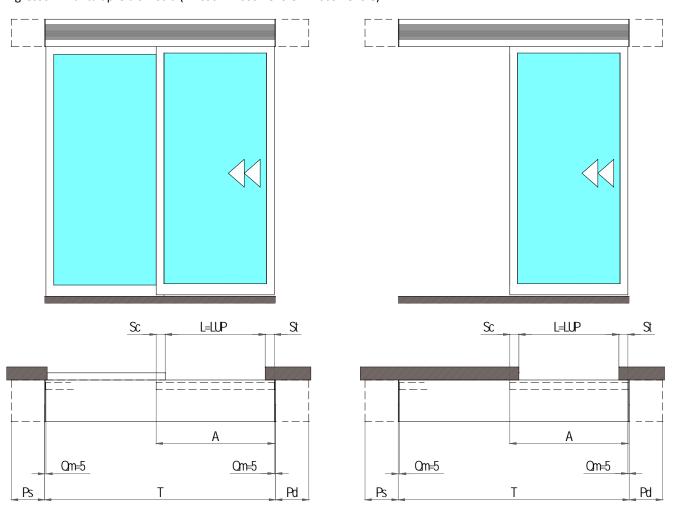
Legenda:

SIMBOLO	DESCRIZIONE
Т	Lunghezza traversa compresa delle testate
L	Vano (larghezza architettonica che in molti casi corrisponde anche al LUP)
LUP	Larghezza utile di passaggio (larghezza che in molti casi corrisponde anche alla L)
Α	Larghezza anta
Qm	Quoziente macchina – valore fisso di 5mm
St	Sormonto in testa
Sc	Sormonto in coda
Pd	Prolunga destra
Ps	Prolunga sinistra
Pm	Posizione motore
Pr	Posizione rinvio
s	Posizione scheda
Fdx	Posizione finecorsa di destra
Fdx	Posizione finecorsa di sinistra
В	Posizione elettroblocco (opzionale)
Ca	Lunghezza di taglio cassa (valida anche per la via di corsa)
Со	Lunghezza di taglio coperchio
Gc	Lunghezza giro cinghia di trasmissione



<u>I vani con dimensioni inferiori</u> a quelle indicate nella tabella "CARATTERISTICHE TECNICHE" sono da considerarsi fuori standard e le posizioni interne dei componenti potrebbero subire delle variazioni, <u>richiedere verifica all'ufficio tecnico GIBIDI</u>.

Ingresso n.1 anta apre a sinistra (1 fisso + 1 scorrevole – 1 scorrevole):



Formule per il calcolo del **T** valide con **St = 0**

VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	T= 2LUP+Sc+10mm+Pd+Ps
Α	T= 2A-Sc+10mm+Pd+Ps

Formule valide per il calcolo del T valide con St diverso da 0

VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	T= 2LUP+2St+Sc+10mm+Pd+Ps
Α	T= 2A-SC+10mm+Pd+Ps

Formule per il calcolo della A valide con St = 0

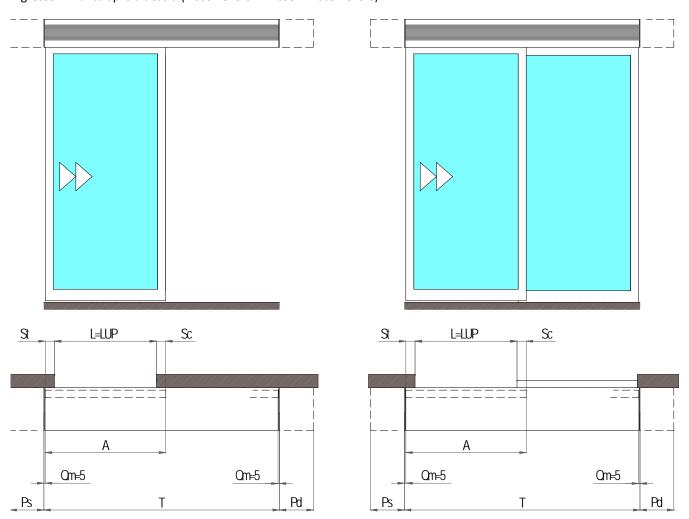
VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	A= LUP+Sc
Т	A= (T+Sc-10-Pd-Ps)/2

Formule valide per il calcolo della A valide con St diverso da 0

VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	A= LUP+Sc+St
Т	A= (T+Sc-10-Pd-Ps)/2

Nota: 10mm è la somma dei Qm

Ingresso n.1 anta apre a destra (1 scorrevole - 1 fisso + 1 scorrevole):



Formule per il calcolo del T valide con St = 0

VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	T= 2LUP+Sc+10mm+Pd+Ps
Α	T= 2A-Sc+10mm+Pd+Ps

Formule valide per il calcolo del T valide con St diverso da 0

VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	T= 2LUP+2St+Sc+10mm+Pd+Ps
Α	T= 2A-SC+10mm+Pd+Ps

Formule per il calcolo della A valide con St = 0

VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	A= LUP+Sc
Т	A= (T+Sc-10-Pd-Ps)/2

Formule valide per il calcolo della A valide con St diverso da 0

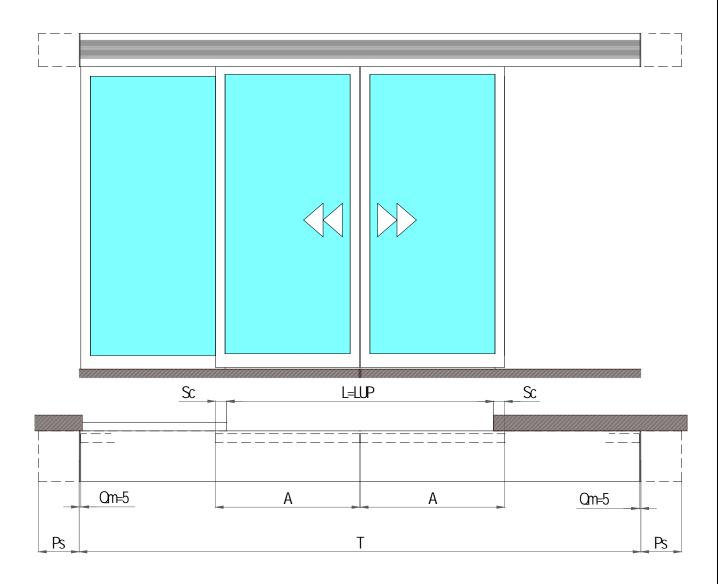
VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	A= LUP+Sc+St
Α	A= (T+Sc-10-Pd-Ps)/2

Nota: 10mm è la somma dei Qm



Ingresso n.2 ante (2 fisso + 2 scorrevole – 2 scorrevole):

NOTA: l'immagine rappresenta per metà un ingresso con 1 fisso e 1 scorrevole e per l'altra metà un ingresso con1 scorrevole



Formule per il calcolo del **T**

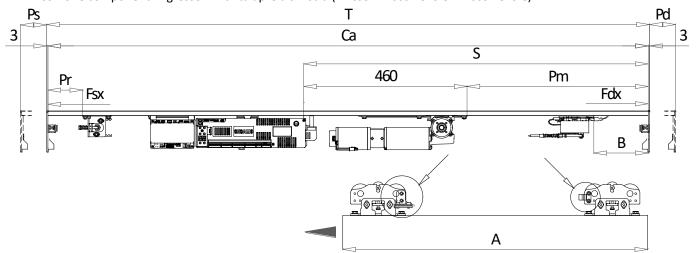
VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	T= 2LUP+2Sc+10mm+Pd+Ps
Α	T= 4A-2Sc+10mm+Pd+Ps

Formule per il calcolo della A

VALORE NOTO	FORMULA
LUP / L	A= (LUP+2Sc)/2
Т	A= (T+2Sc-10-Pd-Ps)/4

Nota: 10mm è la somma dei Qm

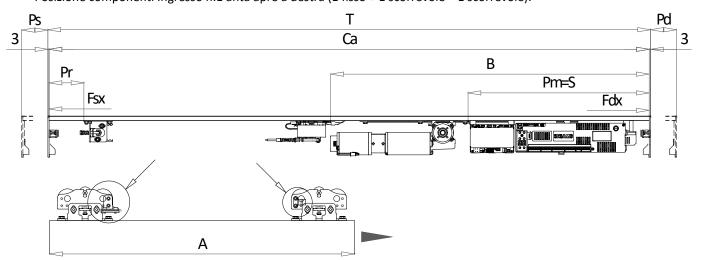
Posizione componenti Ingresso n.1 anta apre a sinistra (1 fisso + 1 scorrevole – 1 scorrevole):



Formule per il calcolo dei componenti:

VALORE	FORMULA
Pm	(T-Ps)-(A+330)
Pr	98+Ps
S	Pm+460
В	155+Pd
Fdx	0+Pd
Fsx	0+Ps
Ca	T-6
Co	T-7

Posizione componenti Ingresso n.1 anta apre a destra (1 fisso + 1 scorrevole – 1 scorrevole):

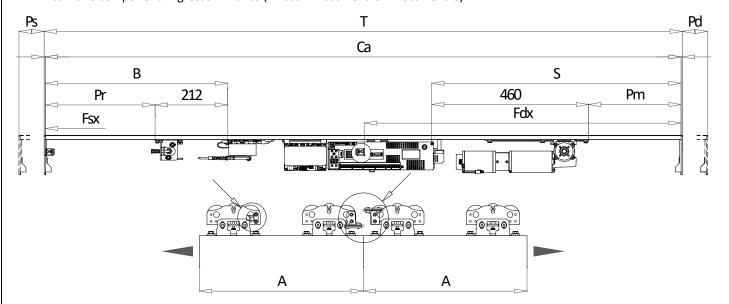


Formule per il calcolo dei componenti:

VALORE	FORMULA
Pm	(T-Ps)-(A+330)
Pr	98+Ps
S	Pm
В	Pm+390
Fdx	0+Pd
Fsx	0+Ps
Са	T-6
Со	T-7

Pag.24 di 103 - SOMMARIO

Posizione componenti ingresso n.2 ante (2 fisso + 2 scorrevole – 2 scorrevole):



Formule per il calcolo dei componenti:

VALORE	FORMULA
Pm	(T-(Pd+Ps)/2)-(A+183+Pd)
Pr	(T-(Pd+Ps)/2)-(A+133+Ps)
S	Pm+460
В	Pr+212
Fdx	((T/2)-4)+Pd
Fsx	0+Ps
Са	T-6
Со	T-7

06.3 REALIZZAZIONE TRAVERSA

06.3.1 TAGLIO PROFILI

Una volta calcolate tutte le dimensioni necessarie alla realizzazione della traversa si può partire con la fase operativa. Primo passo tagliare i profili (unica operazione da eseguire esclusivamente in officina) tramite sega circolare idonea al taglio dei metalli, in buono stato con tutti i dispositivi di sicurezza necessari da far eseguire al personale abilitato all'utilizzo del macchinario da taglio.



Α

Pericolo taglio amputazione perforazione!!!!



I profili da tagliare sono i seguenti, le lunghezze di taglio sono state calcolate in precedenza in base alle formule riportate ne paragrafo precedente:

- Cassa (A)
- Via di corsa (B)
- Coperchio (C)







В

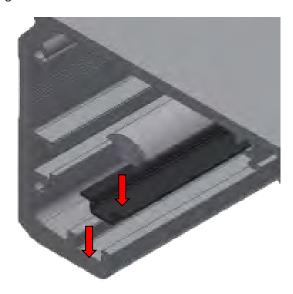
IT

06.3.2 MONTAGGIO VIA DI CORSA

Una volta tagliati i profili tagliare, mediante semplici forbici, anche l'estruso in gomma della stessa lunghezza della cassa e assemblare la via corsa con la cassa.

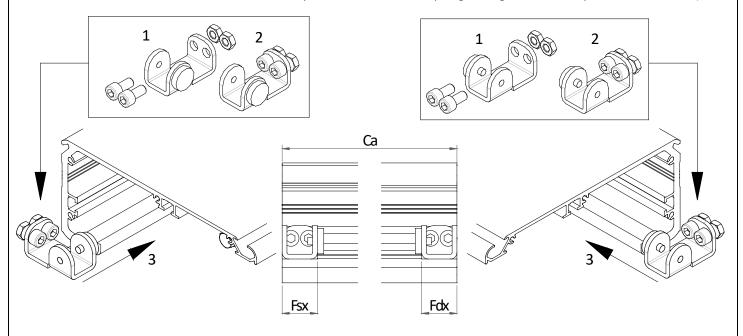


Per l'assemblaggio inserire prima la gomma nella cassa, inumidire con acqua e sapone (se necessario) e dopo di che incastrare la via di corsa, vedi immagine:



06.3.3 MONTAGGIO FINECORSA

Una volta inserita la via di corsa montare i finecorsa seguendo le immagini (i fine corsa andranno montati alle quote ricavate durante la fase di dimensionamento e posizionati in base alla tipologia di ingresso -1 anta apre a dx, 2 ante, ecc..).

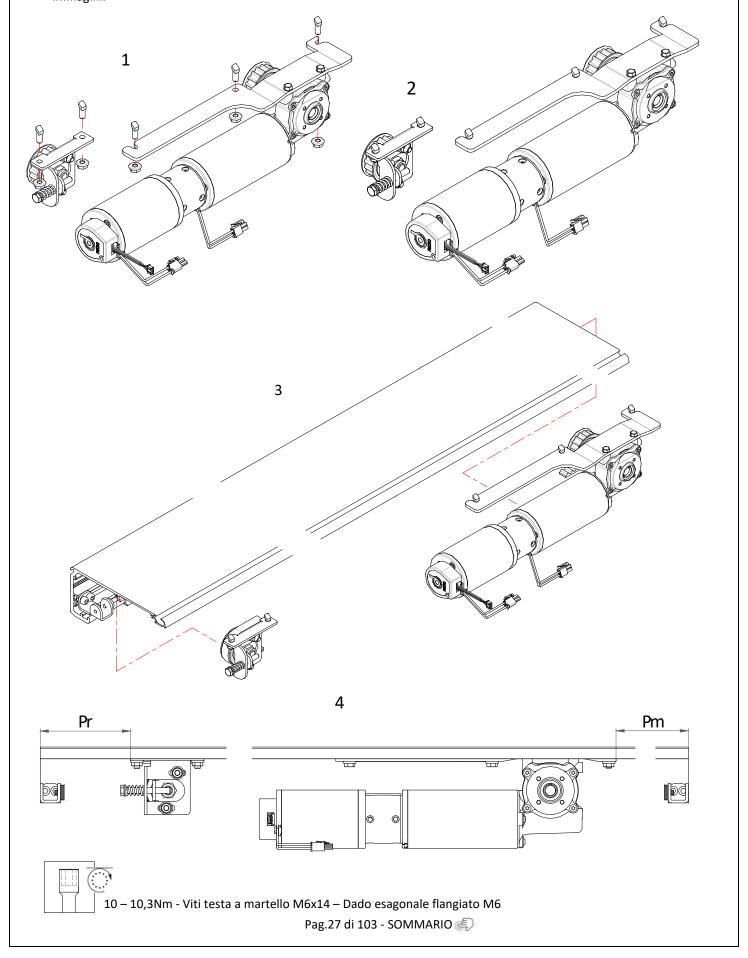




5 – 10,3Nm - Viti TBEI M6x10 – Dado esagonale M6

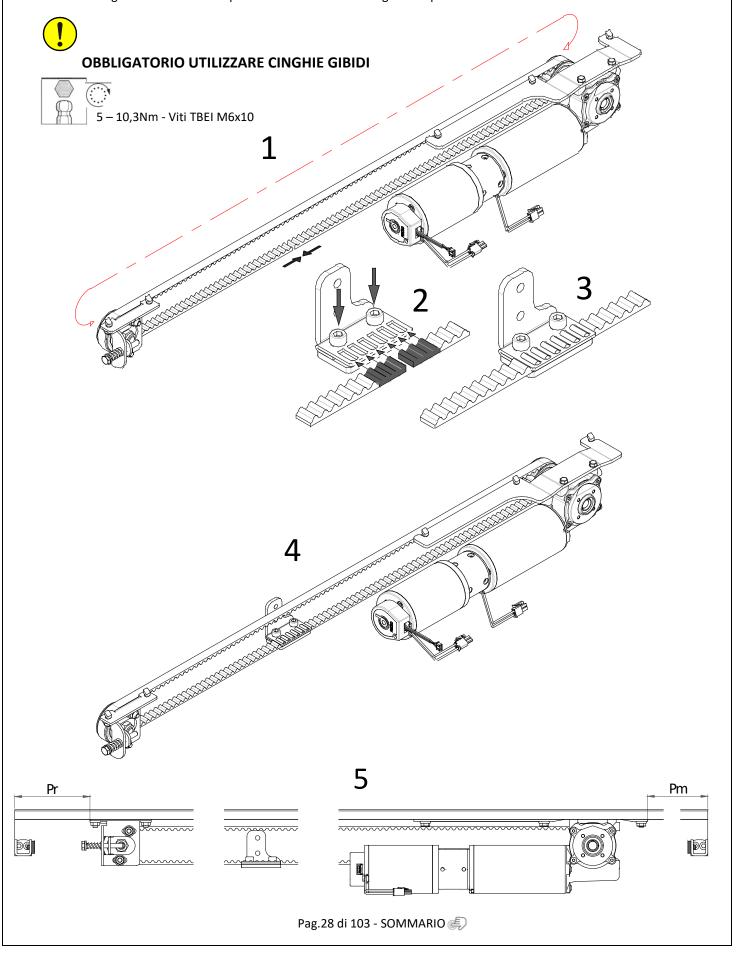
06.3.4 MONTAGGIO TRASMISSIONE

Una volta montati i finecorsa inserire i semilavorati che compongono la trasmissione. Motore e rinvio come da immagini.



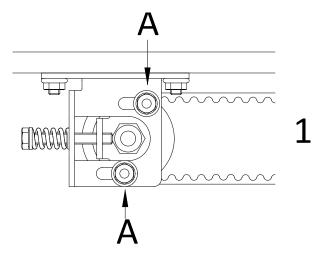
06.3.5 MONTAGGIO CINGHIA DI TRASMISSIONE

Calcolare la lunghezza della cinghia con la seguente formula: **Gc (girocinghia)= (T-Pm-Pr-42)x2** Una volta tagliata calzarla sui componenti e avvitare ferma cinghia sempre sul ramo inferiore:

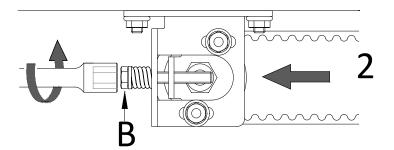


06.3.6 TENSIONAMENTO DELLA CINGHIA

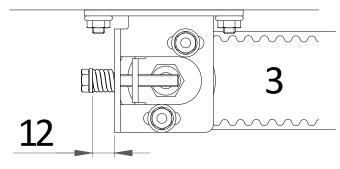
Verificare che i dadi esagonali da M6 indicati con la lettera "A" siano svitati e NON SERRATI e a finecorsa come riportato nell'immagine.



Dopo di che avvitare la vite indicata con B (VTE M6) in modo da comprimere la molla fino e **NON OLTRE!!!!** Alla quota indicata nell'immagine.

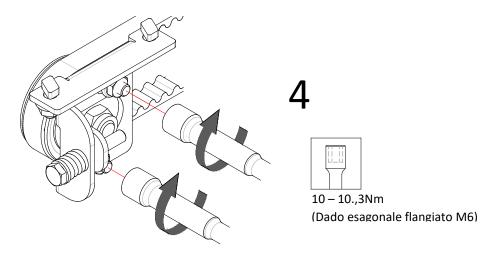




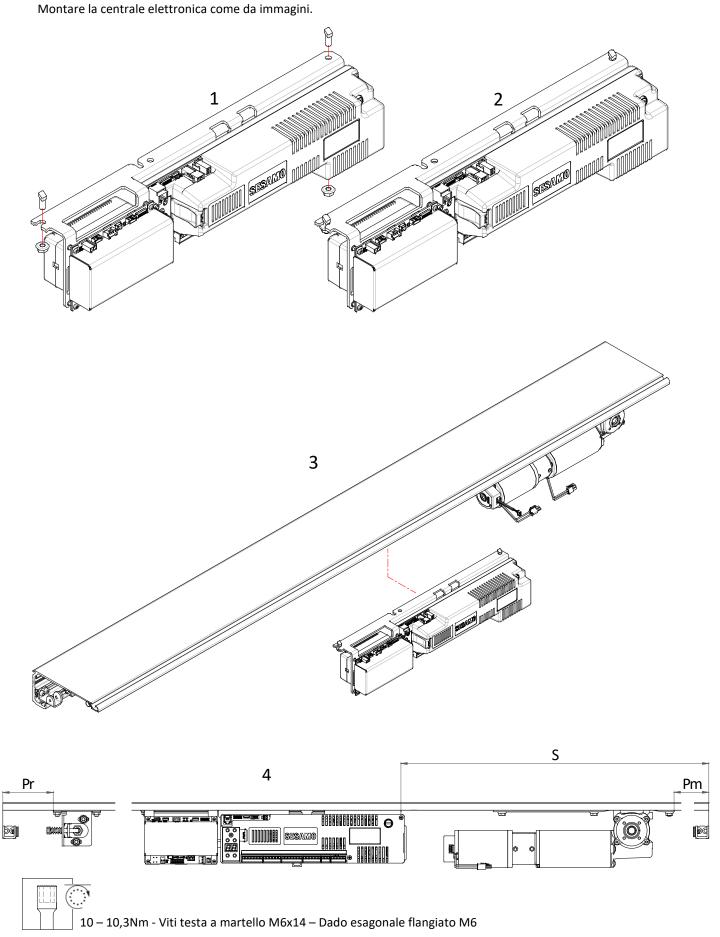


Una volta impostata la tensione corretta serrare i dadi "A"

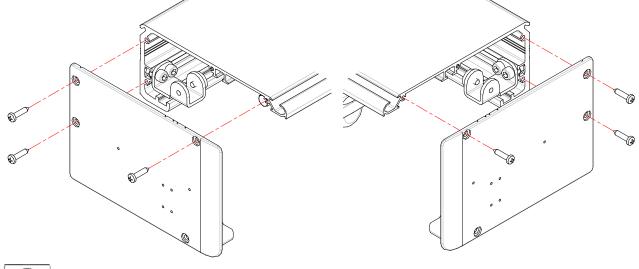
ATTENZIONE!!!! RISPETTARE LA QUOTA INDICATA DI 12mm QUALE CARICO DELLA MOLLA E DI CONSEGUENZA DEL TENSIONAMENTO DELLA CINGHIA. UN TENSIONAMENTO DIVERSO POTREBBE GENERARE MALFUNZIONAMENTI E ROTTURE DEI COMPONENTI DELL'AUTOMAZIONE.



06.3.7 MONTAGGIO CENTRALE ELETTRONICA

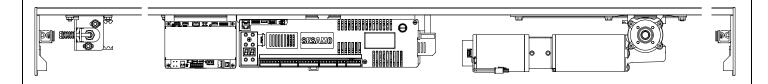


06.3.8 MONTAGGIO TESTATE LATERALI

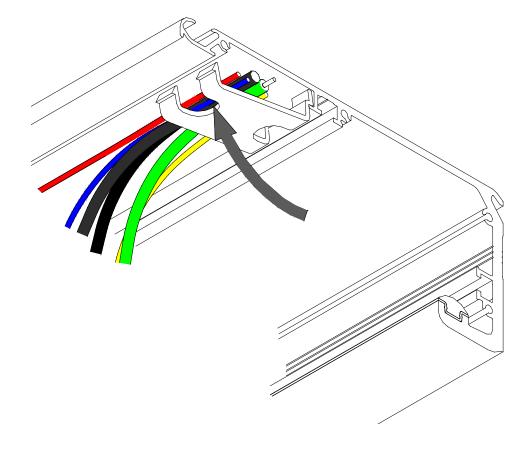




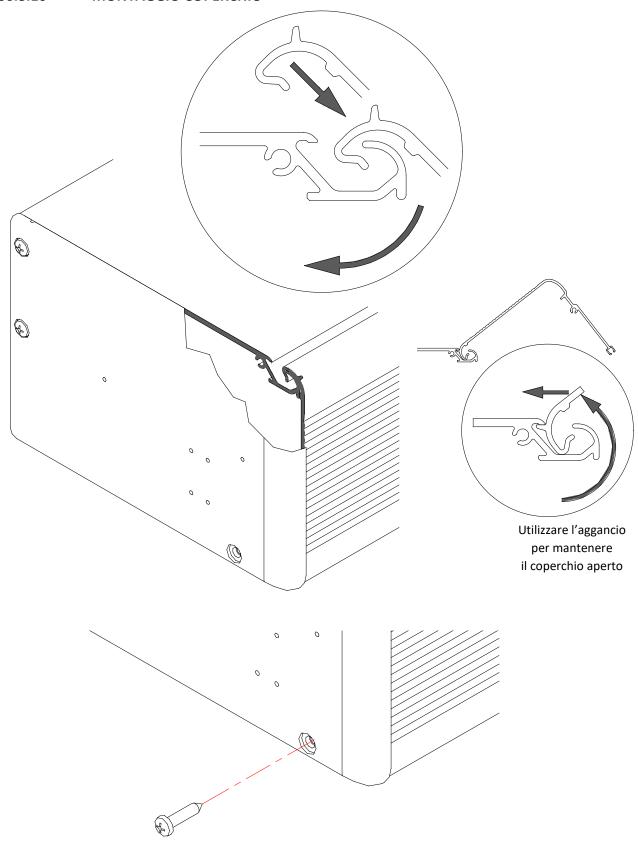
Tipo: Ph n.2 - Vite testa mezza tonda intaglio a croce + 4,2x16 autofilettante



06.3.9 MONTAGGIO PASSACAVI



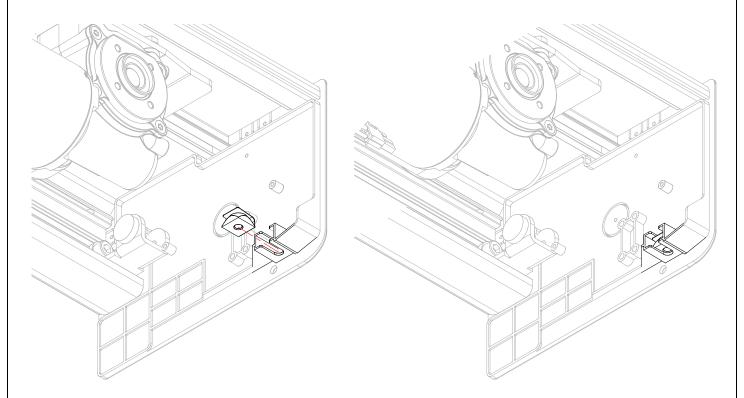
06.3.10 MONTAGGIO COPERCHIO



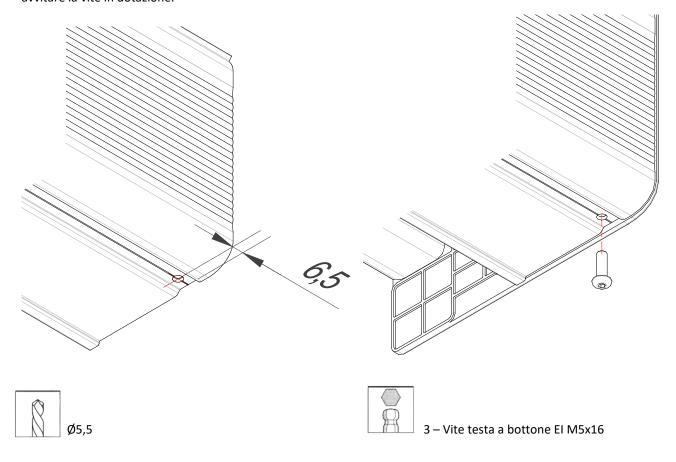


Tipo: Ph n.2 - Vite testa mezza tonda intaglio a croce + 4,2x16 autofilettante

Per montaggio automazione in corridoio ordinare a GIBIDI il sacchetto viteria Art.PF25.60 Inserire dado a molla M5 nell'apposita sede ricavata nelle testate

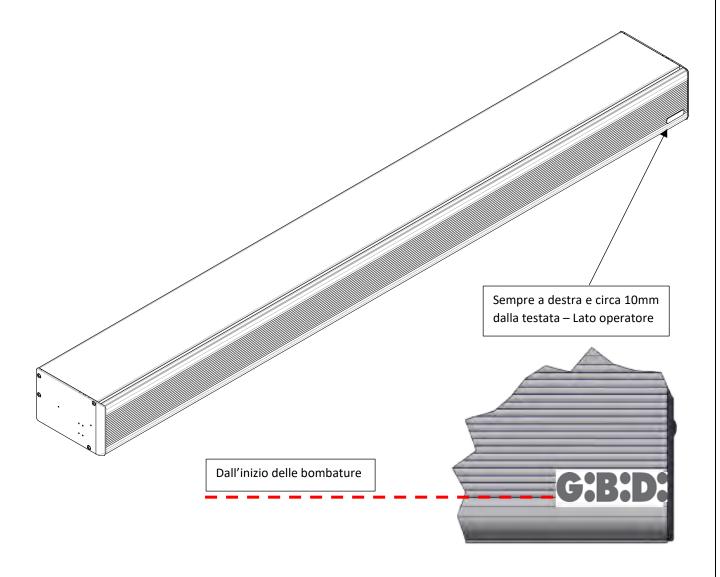


Forare il coperchio \emptyset 5,5 alla quota indicata nell'immagine, alloggiare il coperchio come indicato precedentemente ed avvitare la vite in dotazione.



06.3.11 APPLICAZIONE ADESIVO GIBIDI

Al termine delle operazioni applicare l'adesivo GIBIDI fornito all'interno del kit come da immagine



Istruzioni originali GIBIDI – ER140

IT

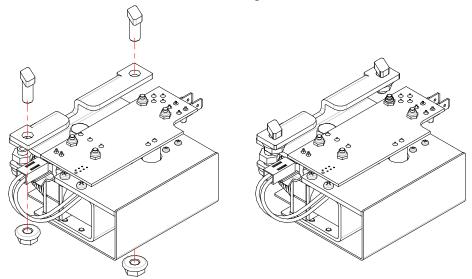
06.4 MONTAGGIO COMPONENTI OPZIONALI

06.4.1 MOTAGGIO ELETTROBLOCCO

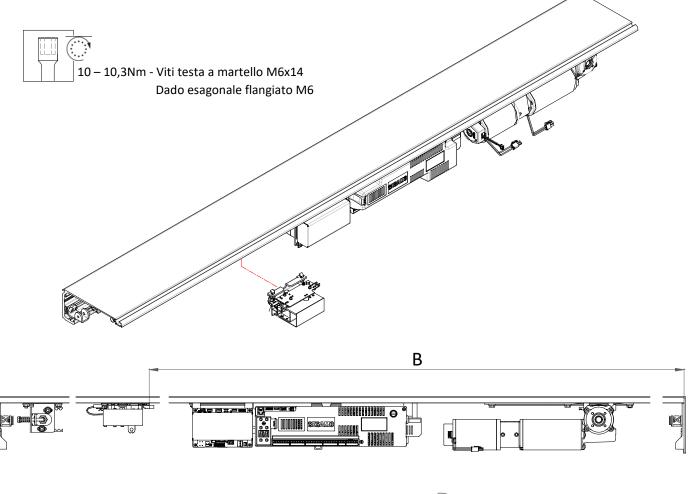


Nell'automazione ER140 è solamente possibile montare l'elettroblocco bistabile di sicurezza GIBIDI a cod. PF25.64

All'interno della traversa inserire l'elettroblocco come da immagini.

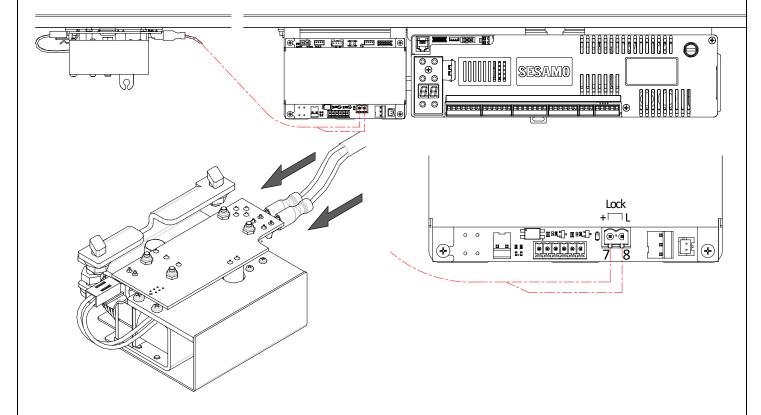


La posizione di inserimento nella traversa deve essere verificata con la tipologia di ingresso (1 anta apre a sinistra – 1 anta apre a destra – 2 ante) e la quota di posizionamento viene calcolata durante la fase di dimensionamento dell'ingresso. (05. COMPOSIZIONE AUTOMATISMO E CONFIGURAZIONE INGR).





Cablare l'elettroblocco con i fili in dotazione – Mantenere una buona ricchezza di cavo per la regolazione finale con le ante montate in cantiiere.





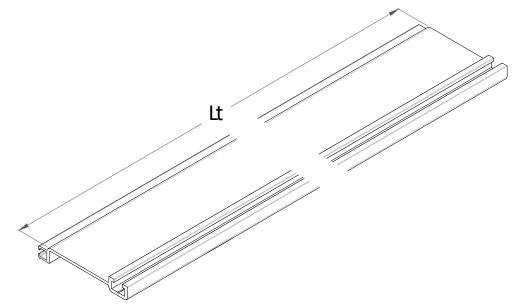
La leva di sblocco di emergenza, fornita in dotazione all'interno del kit, <u>DOVRÀ ESSERE MONTATA</u>

<u>IN CANTIERE</u>

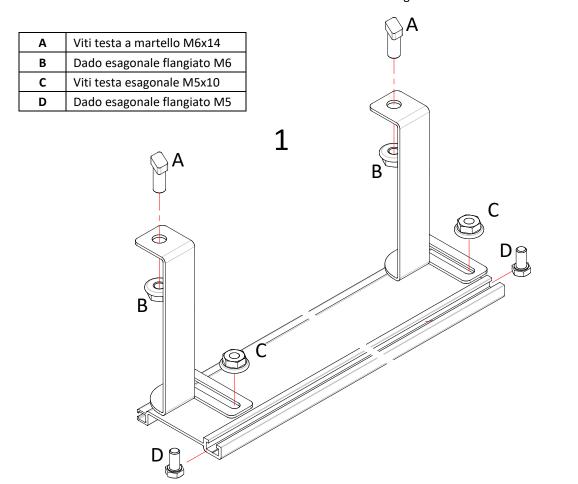
06.4.2 MONTAGGIO PROFILO TAMPONAMENTO

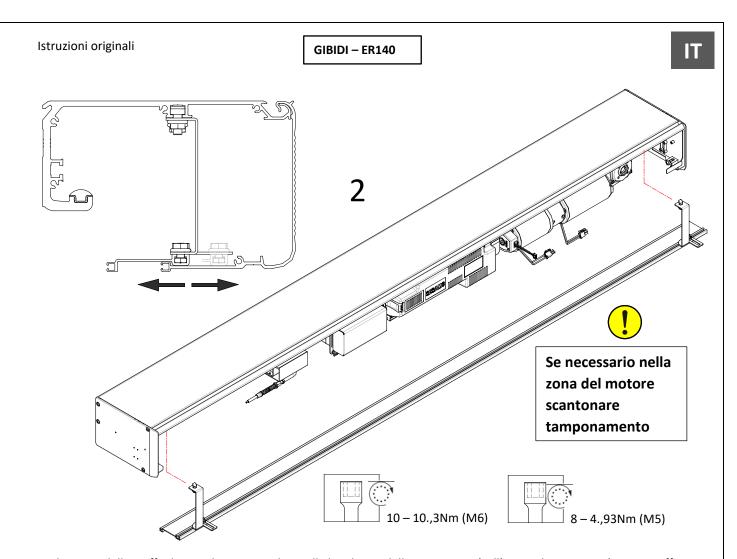
Tagliare il profilo a misura, la lunghezza di taglio sarà uguale alla lunghezza del coperchio:

Lt (lunghezza tamponamento) = Co (lunghezza coperchio)

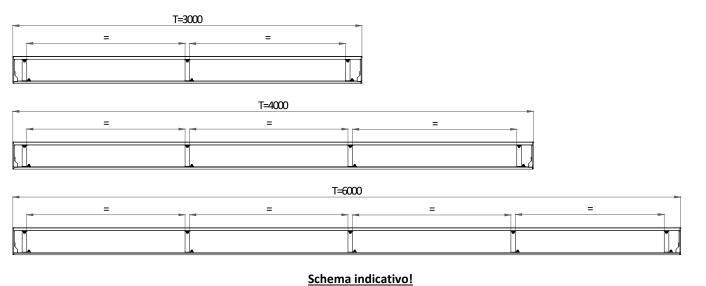


Prendere le staffe e la viteria data in dotazione e montare come da immagini:





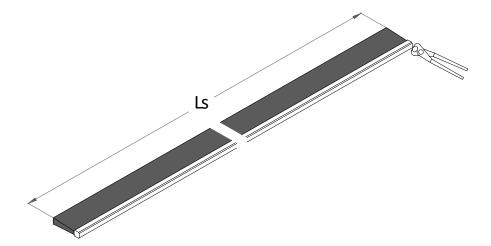
La divisione delle staffe date in dotazione in base alla lunghezza della traversa sarà all'incirca la seguente (circa 1 staffa ogni 1500mm di traversa):



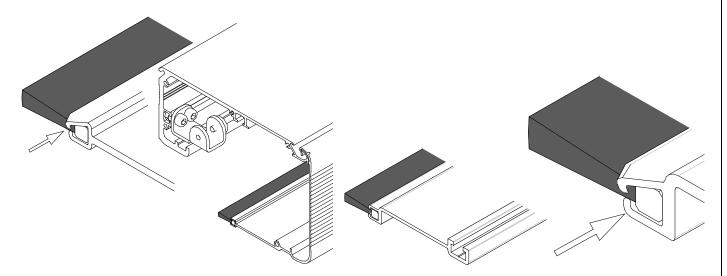
06.4.3 MONTAGGIO SPAZZOLINO

Tagliare lo spazzolino a misura, la lunghezza di taglio sarà uguale alla lunghezza del coperchio:

Ls (lunghezza spazzolino) = Co (lunghezza coperchio)



Inserire lo spazzolino nella gola dedicata ricavata nel coperchio o nel profilo tamponamento ed eventualmente pinzare l'estremità come indicato:



07. INSTALLAZIONE AUTOMAZIONE

Dispositivi individuali per tutte le fasi operative:





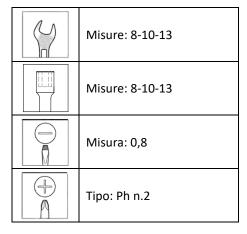


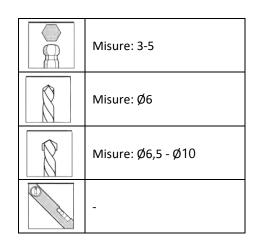






Elenco attrezzatura necessaria:





07.1 FISSAGGIO AUTOMAZIONE

07.1.1 OPERAZIONI PRELIMINARI



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

Rimuovere il coperchio facendo le operazioni inverse di quelle indicate nel capitolo: 06.3.10 MONTAGGIO COPERCHIO Per facilitare le operazioni di fissaggio a parete del cassonetto è possibile traslare o rimuovere la componentistica interna semplicemente agendo sulle viti che fissano la stessa.



Prima di traslare o rimuovere i componenti interni, rilevare le posizioni degli stessi o tracciare dei segni di riferimento sul cassonetto, in modo da poterne ristabilire il corretto posizionamento.

07.1.2 TIPOLOGIA SUPPORTI E FISSAGGI

Supporto fissaggio parete: Ispezionare il piano su cui si fisserà l'automatismo. Se la superficie non risultasse sufficientemente liscia, livellarla interponendo degli spessori. Se l'automatismo viene fissato su un piano troppo irregolare può subire deformazioni. Assicurarsi che la muratura alla quale verrà fissato il cassonetto e successivamente le ante scorrevoli sia sufficientemente robusta e sia ancorata all'edificio in modo adeguato.

Supporto fissaggio a strutture in alluminio: è possibile utilizzare una delle strutture di fissaggio realizzate con profili serie GIBIDI Twenty, S30 o Magnum con le indicazioni riportate nella tabella di pagina 41 Non utilizzare altre tipologie di fissaggio.

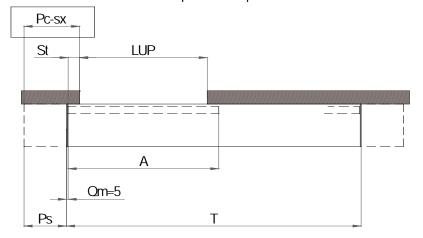
Tipologia fissaggi: fissare il cassonetto utilizzando tutte le asole e tutti i fori ricavate sul profilo cassa con viti della seguente tipologia. Fissaggio su alluminio vite Autofilettante Testa Esagonale con bordino C15 DIN 6928 UNI 6950 misura 6,3 x 22. Fissaggio su parete: tasselli M8 di adeguata tipologia in relazione alla muratura.

07.1.3 QUOTE DI FISSAGGIO AUTOMATISMO

Ricavare le quote di fissaggio della traversa, in verticale ed in orizzontale, utilizzando le formule riportate di seguito.

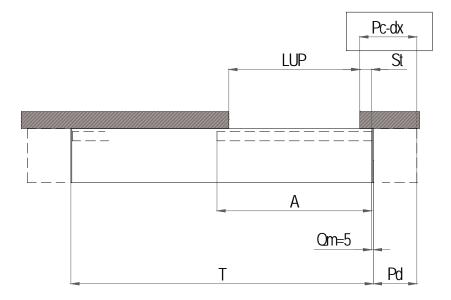
ORIZZONTALE

Posizione traversa in orizzontale per 1 anta apre a destra:



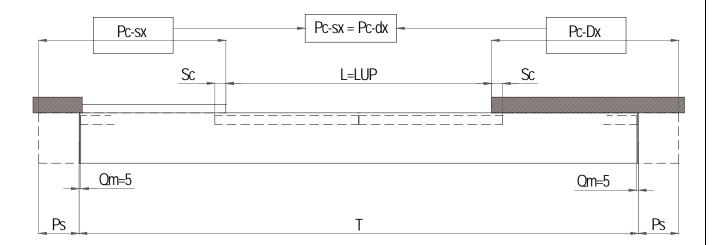
LEGENDA	DESCRIZIONE	FORMULA	
Pc-sx	Posizione cassa sinistra	Pc–sx= St+Qm+Ps	

Posizione traversa in orizzontale per 1 anta apre a sinistra:



LEGENDA	DESCRIZIONE	FORMULA	
Pc-dx	Posizione cassa destra	Pc-dx= St+Qm+Pd	

Posizione traversa in orizzontale per 2 anta apre a destra (la traversa andrà centrata ne LUP):



LEGENDA	DESCRIZIONE	FORMULA	
Pc-dx / Pc-sx	Posizione cassa destra / Posizione cassa sinistra – UGUALI!!!	Pc-dx/Pc-sx= (T-LUP)/2	

VERTICALE

La posizione in verticale varia dalla tipologia di serramento montato e dalla tipologia di montaggio, di seguito riportata la tabella con tutte le formule caso per caso. Dalla tabella sarà possibile ricavare l'altezza dell'anta scorrevole.

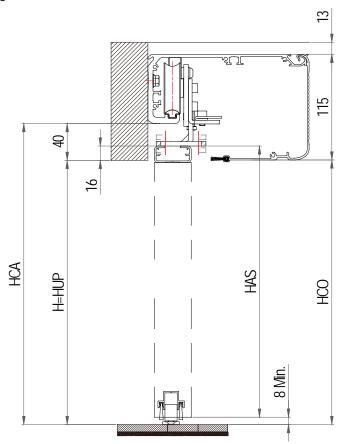


Per poter usufruire dell'aggancio del coperchio l'automazione dovrà avere uno spazio almeno di 13mm da sopra cassa.

LEGENDA	DESCRIZIONE	
Н	Altezza vano	
HUP	Altezza utile di passaggio	
HCA	Altezza cassa	
HAS	Altezza anta scorrevole	
НСО	Altezza coperchio	

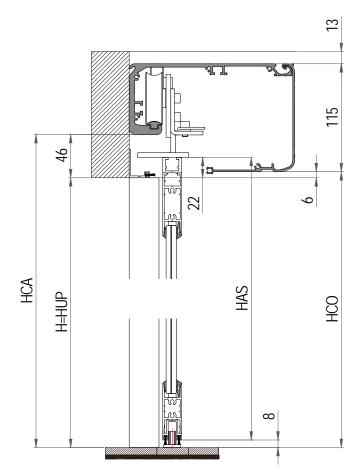
SERRAMENTO	FIG.	Н	HUP	НСА	HAS	НСО
Commerciale	1	Da rilievo	H=HUP	HUP+40	HUP+8	HUP=HCO
Twenty su muro	2	Da rilievo	H=HUP	HUP+46	HUP+14	HUP-6
Twenty su muro con anta fissa	3	Da rilievo	H-11	HUP+46	HUP+14	HUP-6
Twenty con fascione e anta fissa	4	Da rilievo	H-125-IH	HUP+40	HUP+8	HUP=HCO
S30 con anta fissa	5	Da rilievo	H-40	H+17	H-14	H-22
S30 solo scorrevole	6	Da rilievo	H=HUP	H+50	H+19	H+10
Magnum solo scorrevole	7	Da rilievo	H-26	HUP+46	HUP+9	HUP+6
Magnum con fascione e anta fissa	8	Da rilievo	H-152-IH	HUP+46	HUP+9	HUP+6

 $Fig. 1-Serramento\ commerciale$



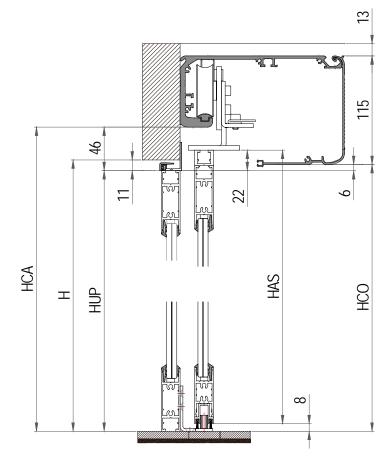
Н	Da rilievo
HUP	H=HUP
НСА	HUP+40
HAS	HUP+8
нсо	HUP=HCO

Fig.2 -Twenty su muro



H Da rilievo
HUP H=HUP
HCA HUP+46
HAS HUP+14
HCO HUP-6

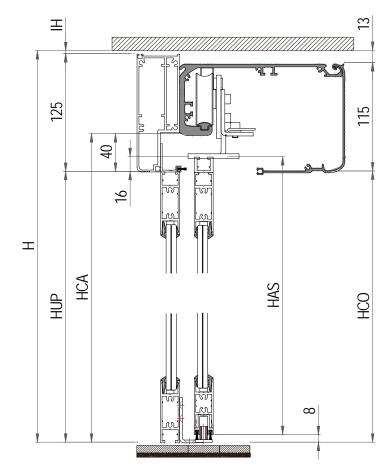
Fig.3 – Twenty su muro con anta fissa



Н	Da rilievo
HUP	H-11
НСА	HUP+46
HAS	HUP+14
нсо	HUP-6

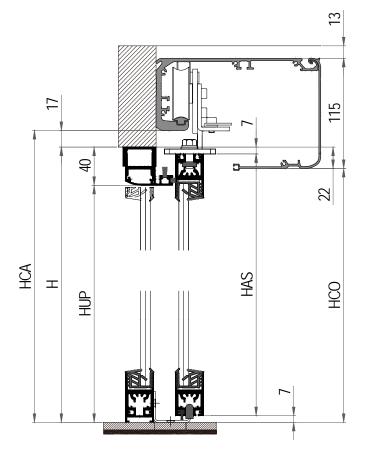
Fig.4 – Twenty con fascione e anta fissa

IT



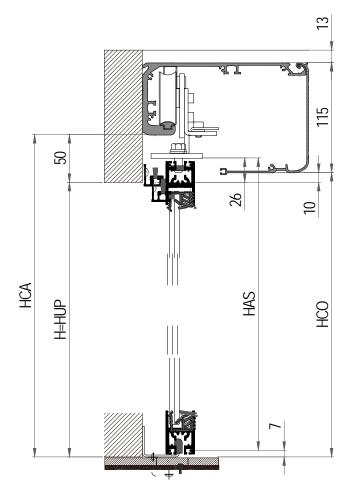
н	Da rilievo
HUP	H-125-IH
НСА	HUP+40
HAS	HUP+8
нсо	HUP=HCO

Fig.5 – S30 con anta fissa



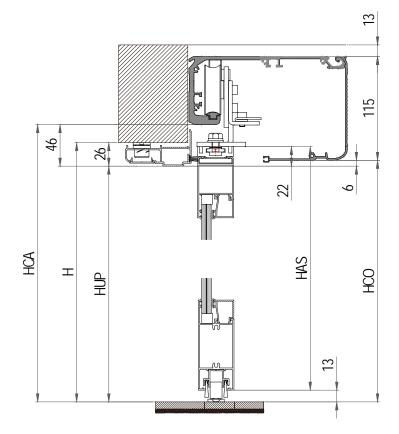
H Da rilievo
HUP H-40
HCA H+17
HAS H-14
HCO H-22

Fig.6 – S30 solo scorrevole



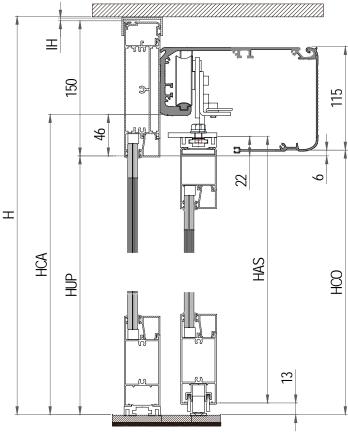
н	Da rilievo
HUP	H=HUP
НСА	H+50
HAS	H+19
нсо	H+10

Fig.7 – Magnum solo scorrevole



H Da rilievo
HUP H-26
HCA H+46
HAS HUP+9
HCO HUP+6

Fig.8 - Magnum con fascione e anta fissa



н	Da rilievo
HUP	H-152-IH
НСА	HUP+46
HAS	HUP+9
нсо	HUP+6



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

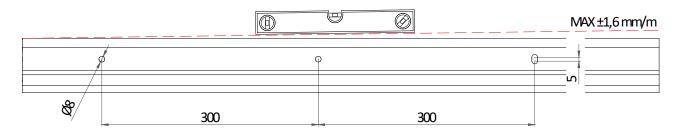
Sollevare il profilo casa all'altezza di fissaggio prestabilita e posizionarlo nella posizione prestabilita.



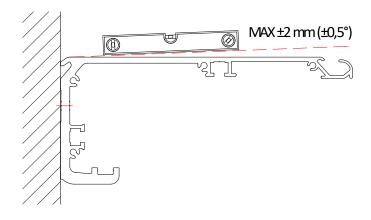
Il cassonetto dovrà essere fissato utilizzando tutte le asole/fori predisposti nell'alluminio.



Prima di serrare le viti di fissaggio del cassonetto assicurarsi che la trave risulti "in bolla" nella direzione della lunghezza e della profondità come indicato in figura. Errori di posizionamento superiori potrebbero compromettere il corretto funzionamento dell'automatismo e costituire fonte di pericolo.



Pag.46 di 103 - SOMMARIO





Dopo aver fissato la traversa alla parete riposizionare i componenti smontati/traslati nella posizione originale (far riferimento ai segni di riferimento fatti in precedenza.

07.2 FISSAGGIO ANTE



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



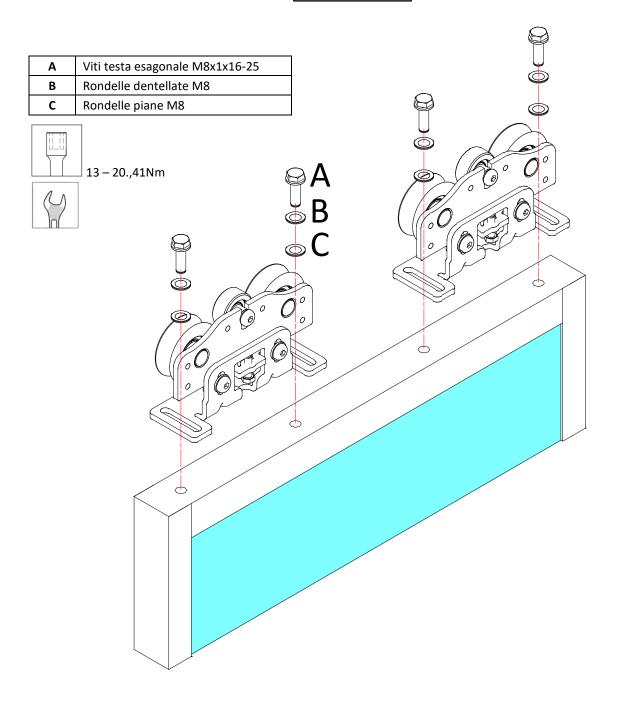
Un fissaggio non corretto potrebbe pregiudicare il corretto funzionamento dell'automatismo e costituire fonte di pericolo.

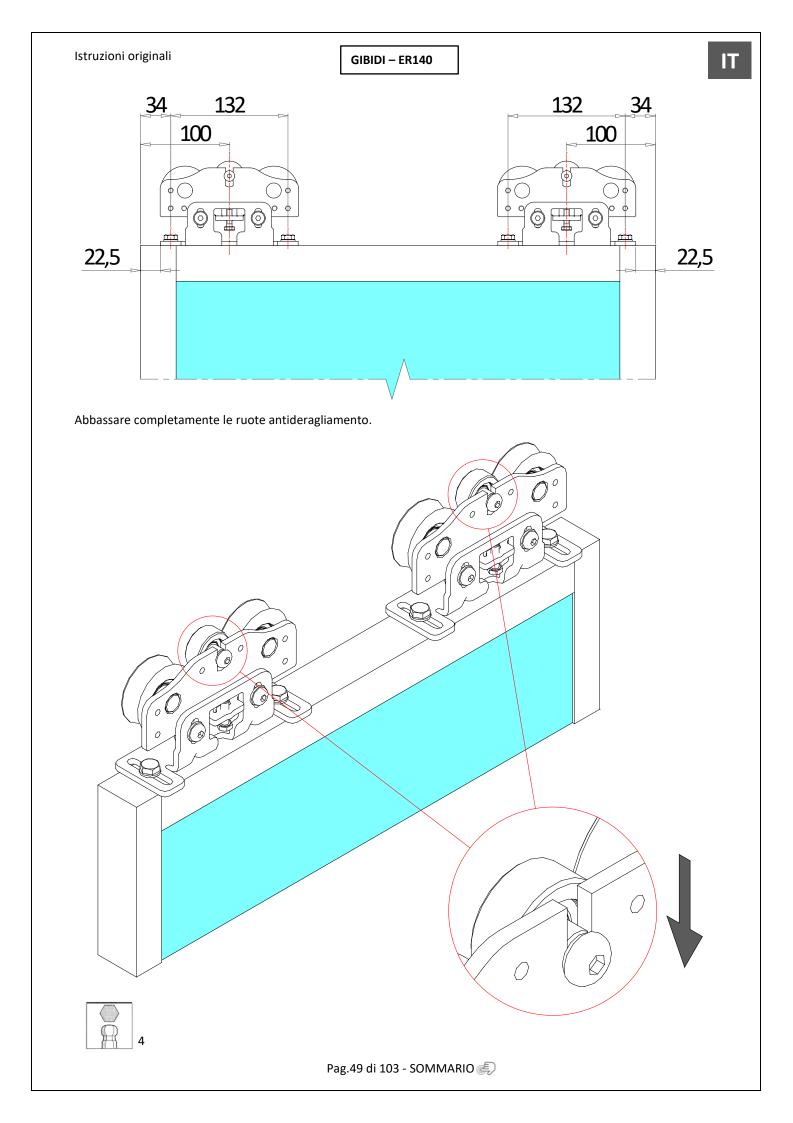
07.2.1 INSTALLAZIONE CARRELLI

Fissare i carrelli sulle ante utilizzando le apposite viti da M8 e secondo le quote riportate su figura pagina successiva.

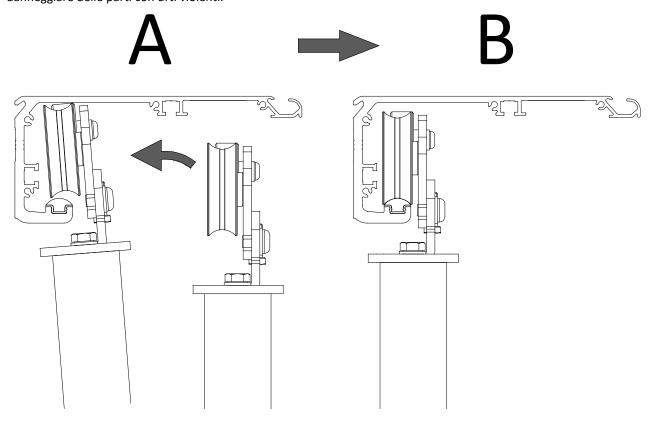
NOTA-1: le quote riportate in figura si riferiscono ad ante viste dal lato ispezione dell'automatismo (lato coperchio).

NOTA-2: per ante munite di dispositivo antipanico a sfondamento o ante in cristallo munite di appositi morsetti attenersi alle quote di montaggio riportate nei manuali dei relativi accessori.



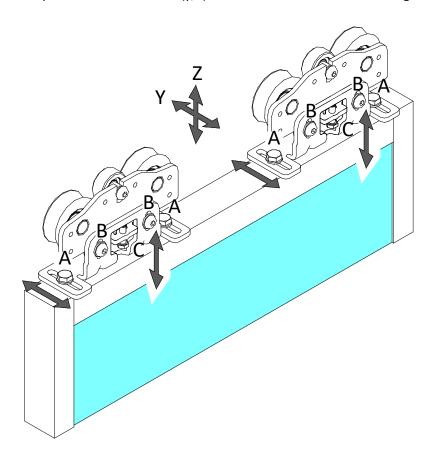


Sollevare l'anta e posizionare delicatamente le ruote dei carrelli sulla guida di scorrimento, ponendo attenzione a non danneggiare delle parti con urti violenti.

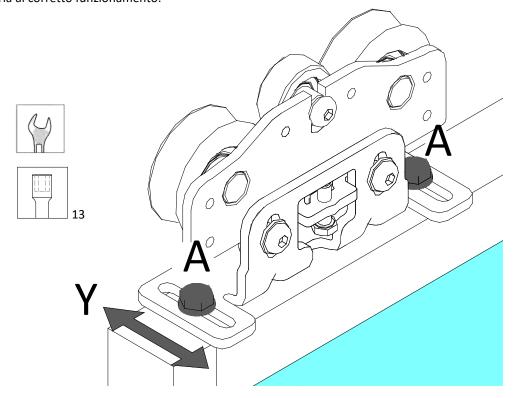


07.2.3 REGOLAZIONE ANTE

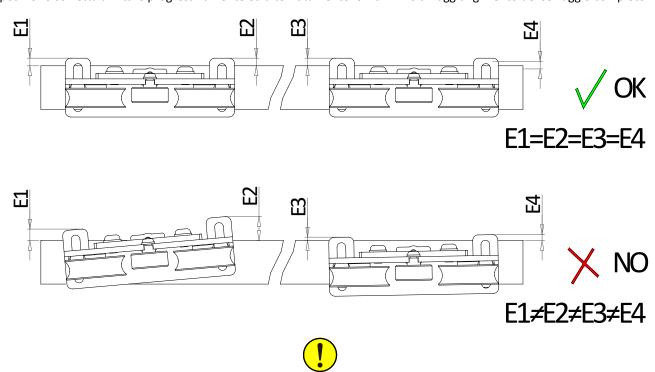
La regolazione delle ante può avvenire sui due assi (y, z) in modo distinto a seconda delle esigenze di installazione.



<u>Regolazione trasversale (Y):</u> allentare le viti di fissaggio A e traslare l'anta in direzione Y fino a raggiungere la posizione necessaria al corretto funzionamento.



Prestare attenzione al corretto allineamento dei carrelli ed al loro parallelismo rispetto alla guida di scorrimento. Per verificare il corretto allineamento è sufficiente assicurarsi che le quote "E" misurate tra anta e carrello coincidano per tutti i carrelli sia nel lato sinistro che destro. Ad ulteriore riprova del corretto allineamento si muovano manualmente le ante: lo scorrimento deve avvenire con minimo sforzo senza alcun tipo di impedimento o attrito anomalo. Con le ante in posizione corretta avvitare progressivamente ed alternatamente le viti A fino al raggiungimento del serraggio completo.



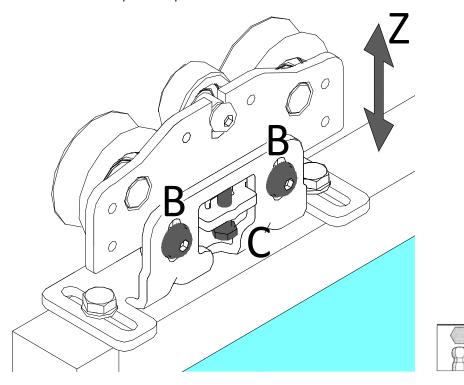
La rotazione della vite A durante il serraggio può provocare il disallineamento del carrello. Per evitare tale inconveniente serrare progressivamente ed alternativamente le viti A. Disallineamenti tra carrelli e guida di scorrimento possono provocare usura, rumorosità eccessiva e malfunzionamenti dell'automatismo.

Regolazione verticale (Z): per regolare l'anta seguire i seguenti passaggi:

Allentare leggermente le viti B.
 Non svitare completamente le viti B per evitare la completa caduta dell'anta.

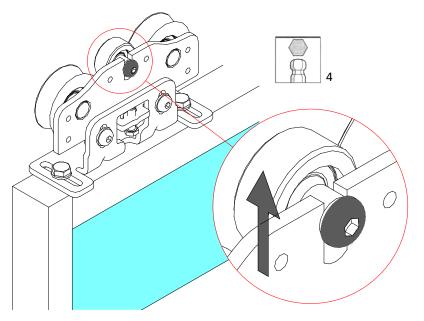


- 2. Agire sulla vite di livello C per regolare l'altezza delle ante.
- 3. Serrare saldamente le viti G ponendo particolare attenzione a non alterare l'allineamento ottenuto.

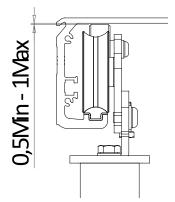


07.2.4 MESSA IN FUNZIONE CARRELLI

Regolare antideragliamento in modo che il rullino non sia a contatto con il profilato di alluminio durante lo scorrimento, mantenendo un gioco di 0,5÷1 mm. Serrare la vite senza alterare la regolazione scelta.



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



Una volta regolato l'antideragliamento verificare attentamente il corretto serraggio di tutte le viti presenti sui carrelli.

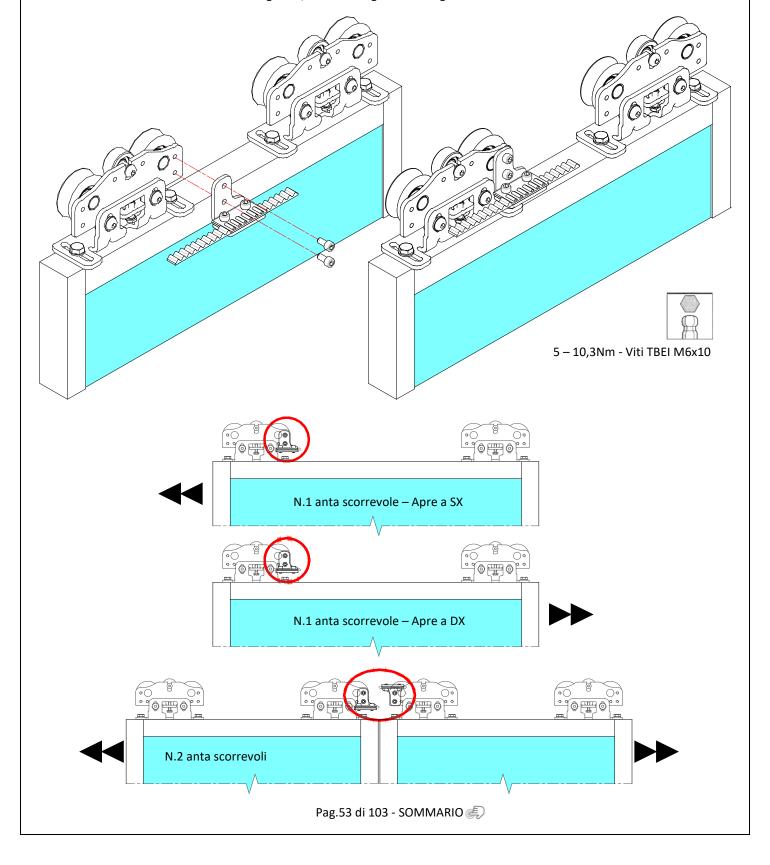


Viti dei carrelli poco serrate possono svitarsi provocando il distacco di parti, la caduta delle ante o il distacco della cinghia con la possibilità che l'anta risulti fuori controllo quando è in movimento e costituire grave fonte di pericolo.

07.3 MONTAGGI FINALI

Una volta fissata la traversa e montate le ante, eseguire le ultime operazione meccaniche di montaggio come segue:

- 1. Rimontare, <u>nelle posizioni segnate in precedenza</u>, i componenti spostati durante il fissaggio della cassa a parete. Se necessario seguire il capitolo:
 - 06. ASSEMBLAGGIO AUTOMAZIONE 💨
- 2. Rimontare e ritensionare la cinghia (nel caso fosse stata smontata) seguendo le istruzioni del capitolo:
 - 06.3.5 MONTAGGIO CINGHIA DI TRASMISSIONE
 - 06.3.6 TENSIONAMENTO DELLA CINGHIA
- 3. Fissare il morsetto ferma-cinghia al/ai carrelli seguendo le seguenti istruzioni:

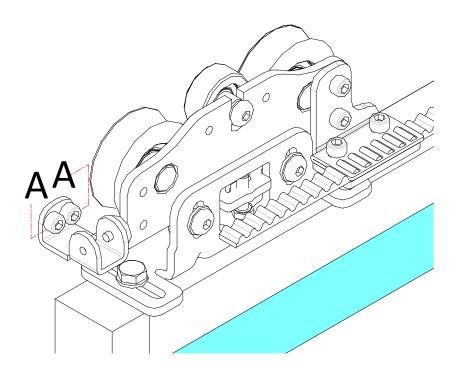


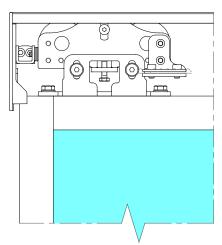


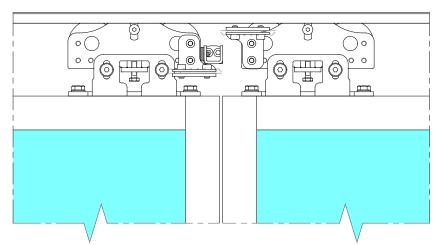
- Regolare i finecorsa con le ante:
 - N.1 anta scorrevole (Sx-Dx): smollare leggermente le viti "A", portare l'anta prima in chiusura e spostare il finecorsa fino a far battere il tampone sul carrello, dopo di che serrare energicamente le viti "A". Ripetere la stessa operazione portando l'anta in apertura.
 - N.2 ante scorrevoli: smollare leggermente le viti "A", portare le ante prima in chiusura e spostare il finecorsa fino a far battere il tampone sul carrello di destra, dopo di che serrare energicamente le viti "A". Ripetere la stessa operazione portando le ante in apertura.



Prima di mettere in funzione l'automatismo verificare il corretto serraggio delle viti "A" dei finecorsa







- 5. Richiudere il coperchio come da capitolo:
 - 06.3.10 MONTAGGIO COPERCHIO



Istruzioni originali GIBIDI – ER140

07.4 INSTALLAZIONE COMPONENTI OPZIONALI 07.4.1 INSTALLAZIONE ELETTROBLOCCO BISTABILE DI SICUREZZA



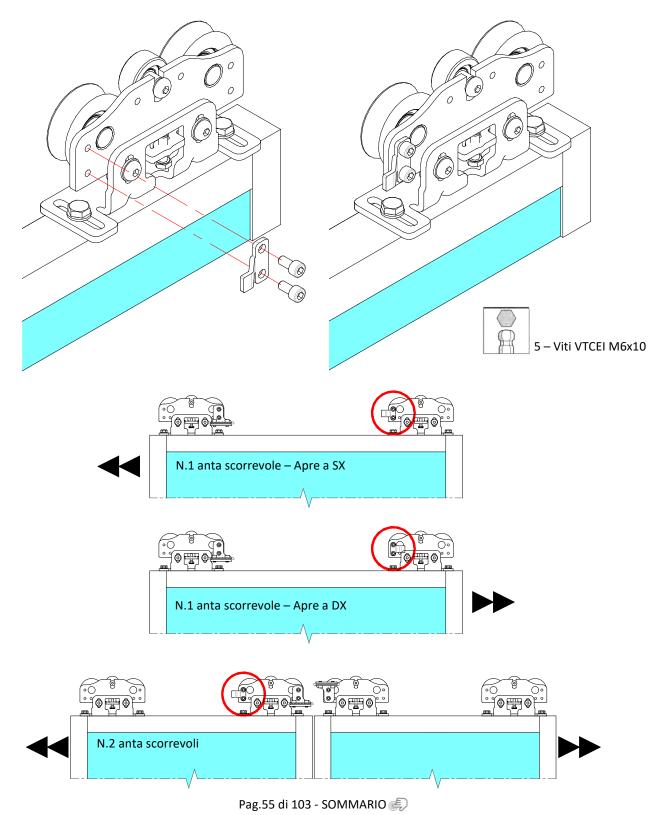
Nell'automazione ER140 è solamente possibile montare l'elettroblocco bistabile di sicurezza GIBIDI a cod. PF25.64

Se **NON** premontato in traversa abbinare alle istruzioni elencate di seguito le istruzioni riportate al capitolo:

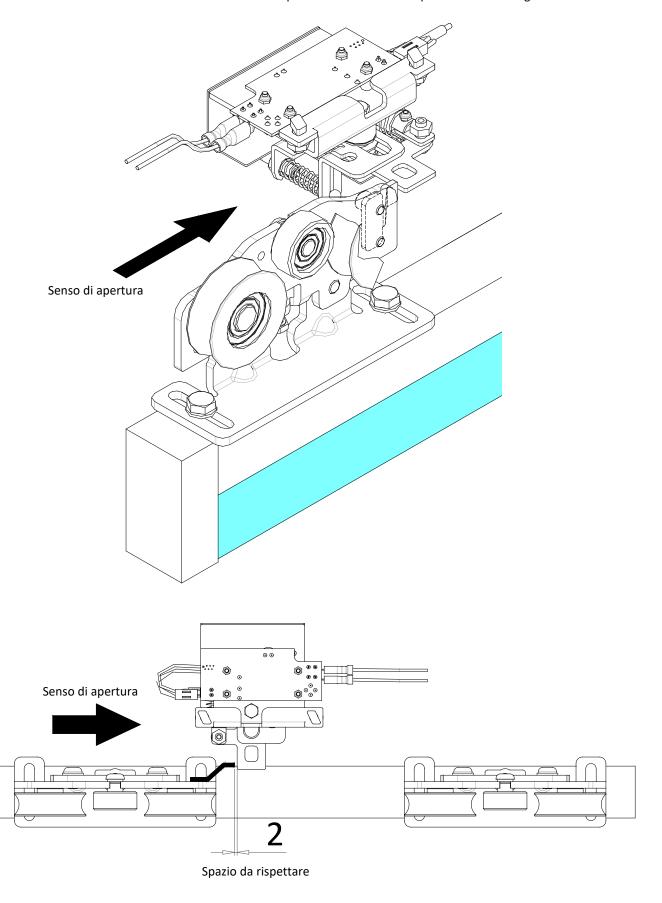
• 06.4.1 MOTAGGIO ELETTROBLOCCO

Se già premontato in traversa seguire direttamente le seguenti istruzioni:

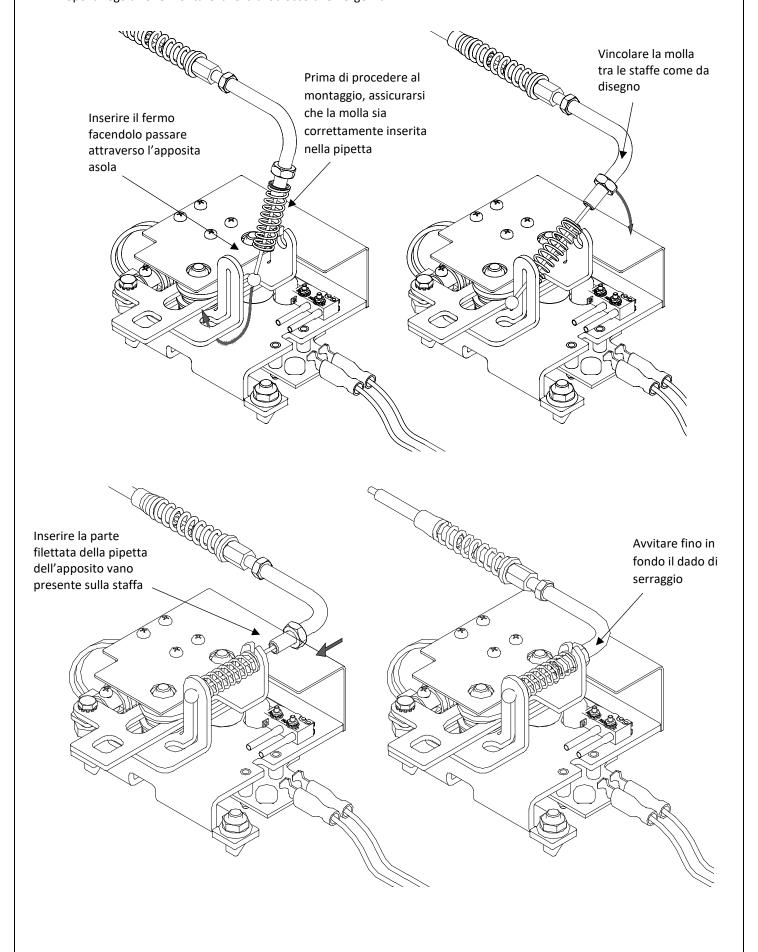
Montare la staffa di riscontro (fornita all'interno del kit PF25.64) sul carrello, vedi posizione in base al tipo di ingresso:

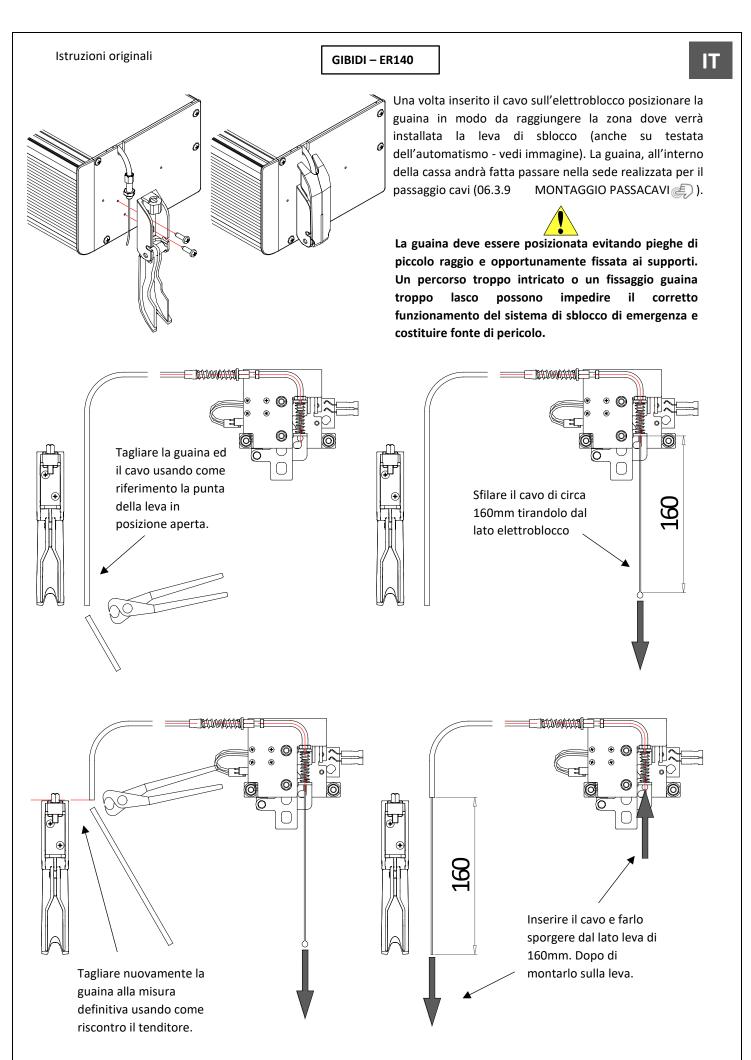


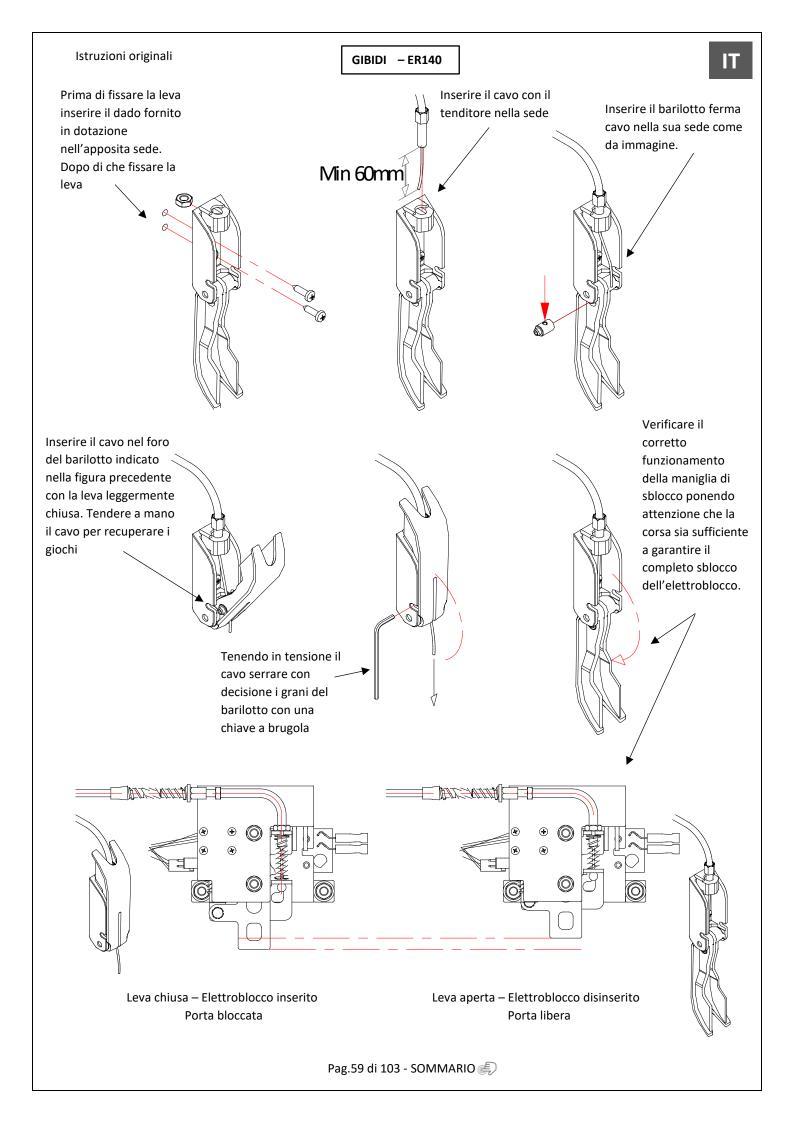
Regolare l'elettroblocco mettendo l'anta in chiusura e rispettando le indicazioni riportate nelle immagini:

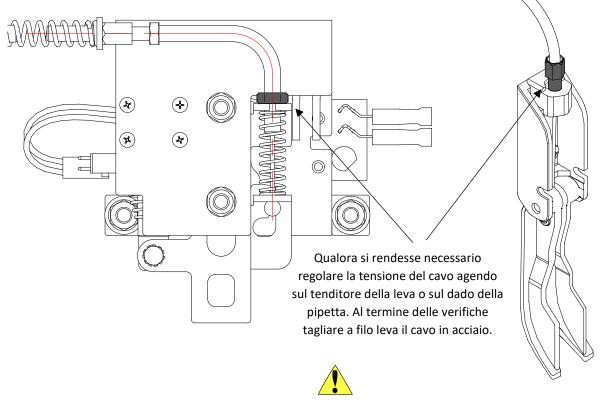


Dopo la regolazione montare la leva di sblocco di emergenza.









Testare con attenzione il corretto funzionamento della leva di sblocco. Eventuali errori possono impedire lo sblocco dell'anta in caso di avaria dell'elettroblocco e costituire fonte di pericolo.



Il meccanismo di sblocco deve essere verificato periodicamente per evitare che allentamenti, sporcizia, usura, corrosione o altre cause impreviste possano impedirne il corretto funzionamento.

08. VERIFICHE FINALI MONTAGGI MECCANICI

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

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



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

Per un corretto funzionamento è molto importante che per tutta la zona di scorrimento delle ante non vi siano impedimenti meccanici o attriti che ostacolano il

movimento: in caso di dubbi eseguire una prova di trascinamento manuale con un dinamometro per individuare eventuali punti con attrito eccessivo.

MODULO DI CONTROLLO ER140

09.1 AVVERTENZE

Il modulo di controllo ER140 è progettato per gestire automatismi di produzione GIBIDI, è conforme alle specifiche della normativa EN16005 e predisposta per funzionare con periferiche conformi alla stessa normativa al fine di consentire la realizzazione di ingressi automatici completi secondo i più alti standard di sicurezza.

Il modulo di controllo ER140 deve essere usato solo per automatismi di produzione GIBIDI della serie Dualcore e deve essere configurato e messo in funzione da personale professionalmente qualificato, seguendo tutte le indicazioni del presente manuale con particolare attenzione ai richiami: **pericolo, attenzione, nota.**

Il modulo di controllo ER140 è predisposto per configurare i propri parametri di funzionamento in modalità di autoapprendimento per garantire installazioni rapide e semplici.



Non lavare, smontare, modificare, riparare, rimuovere per nessun motivo i coperchi di protezione dei componenti elettronici del modulo di controllo ER140, in caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o il danneggiamento irreversibile del prodotto.



Non svolgere nessuna operazione sul modulo di controllo ER140, ad eccezione delle regolazioni tramite gli appositi pulsanti, senza aver preventivamente scollegato la spina di alimentazione della rete elettrica, in caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o il danneggiamento irreversibile del prodotto.



Il modulo di controllo ER140 è progettato per funzionare all'interno di prodotti fabbricati da GIBIDI secondo precise indicazioni del produttore. Qualsiasi altro uso non esplicitamente previsto dal produttore espone persone e/o cose a rischi mortali e/o danni di diversa natura non prevedibili dal produttore stesso e quindi va evitato assolutamente.

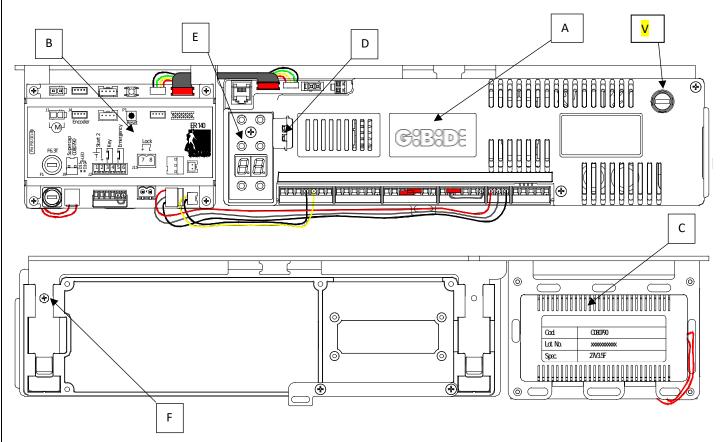


Il modulo di controllo ER140 è progettato per operare in ambiente asciutto, al riparo da qualsiasi agente atmosferico e da qualsiasi infiltrazione di acqua o altri liquidi. In caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o il danneggiamento irreversibile del prodotto.



All'interno del II modulo di controllo ER140 vi sono parti con livelli di tensione superiori a 600V che costituiscono un rischio elettrico mortale per la vita umana. Per evitare tale rischio non devono essere rimossi e smontati per nessun motivo gli appositi carter di protezione e non devono essere versati liquidi di qualsiasi tipo che possono provocare scosse elettriche mortali o danneggiare irreversibilmente il prodotto.

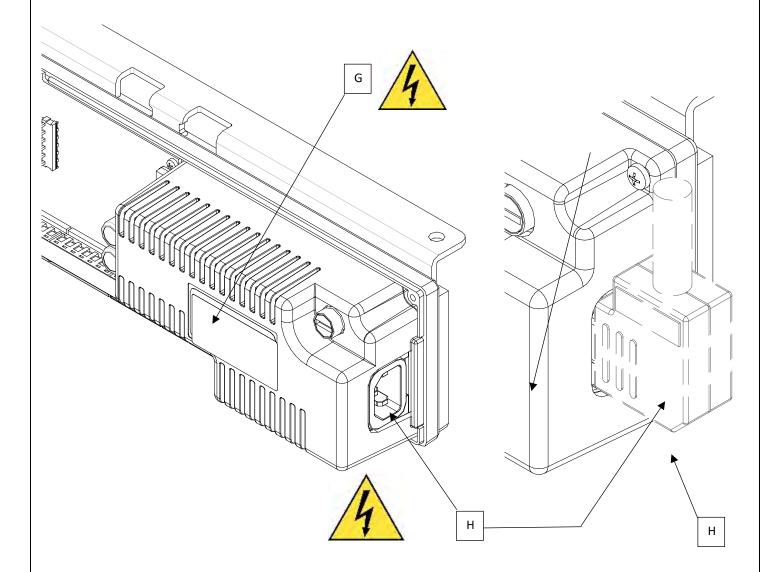
09.2 DESCRIZIONE MODULO DI CONTROLLO ER140



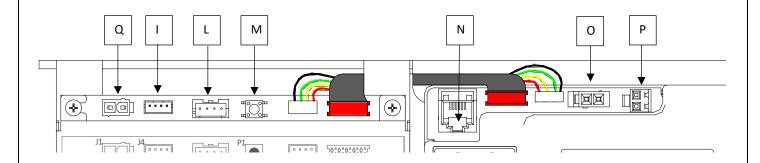
!

Modulo di controllo ER140 fornito già cablato

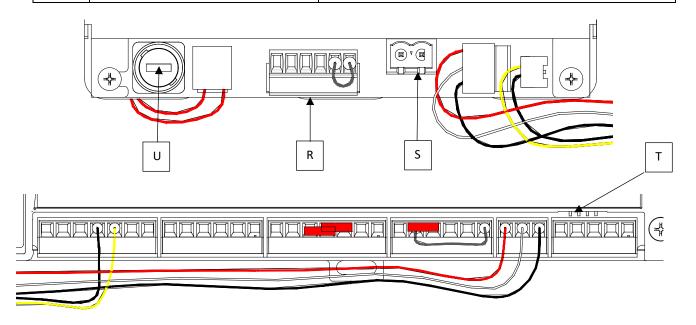
INDICE	DESCRIZIONE	NOTE
Α	Scheda di comando principale Dualcore	-
В	Scheda di comando secondaria	-
С	Supercapacitori	I supercapacitori sono i dispositivi che forniscono l'energia per l'apertura della porta in caso di assenza dell'alimentazione di rete 230VAC
D	Main key	Definisce il tipo di automatismo ER140 – sigla ER140
E	Display	Con tasti per impostazione parametri
F	Vite di collegamento della protezione di terra	La centrale Dualcore attraverso il collegamento di terra della rete elettrica offre una protezione aggiuntiva per il cassonetto in alluminio e le parti metalliche ad esso collegate. Verificare la presenza della vite. In caso contrario potrebbe essere compromessa una importante funzione di sicurezza dell'intero impianto e potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o malfunzionamenti del prodotto
V	Fusibile	1A T - vetro Tipo 5x20



INDICE	DESCRIZIONE	NOTE
G	Alimentatore switching, trasforma l'alimentazione del cavo di rete (230Vac) in tensione d'uscita di 40V per la centrale.	L'alimentatore switching ha al suo interno punti con tensioni di circa 600V che costituiscono un rischio mortale. Non rimuovere per nessun motivo la base ed il coperchio di protezione, non versare liquidi su tali parti, non infilare nessun tipo di oggetto, soprattutto metallico, tra le fessure di aerazione del coperchio. In caso contrario potrebbero verificarsi scosse elettriche mortali o il danneggiamento irreversibile del prodotto.
н	Alimentazione 230 V AC	Connettore a 90° del cavo di alimentazione rete elettrica - fornito da GIBIDI



INDICE	DESCRIZIONE	NOTE		
ı	Connettore encoder motore ausiliario	-		
L	Connettore PC	Ingresso per collegamento ad un PC tramite l'apposito cavo ad uso interno GIBIDI		
М	Pulsante di reset	-		
N	Connettore PC	Ingresso per collegamento ad un PC tramite l'apposito convertitore di segnali ad uso interno GIBIDI		
0	Connettore motore principale	-		
Р	A disposizione	-		
Q	Connettore motore secondario	-		



INDICE	DESCRIZIONE	NOTE
R	Morsettiera scheda secondaria	-
S	Morsettiera elettroblocco	-
Т	Morsettiera scheda principale	-
U	Fusibile	6,3A T - vetro Tipo 5x20

Istruzioni originali

GIBIDI - ER140

IT

10. COLLEGAMENTI MODULO DI CONTROLLO ER140

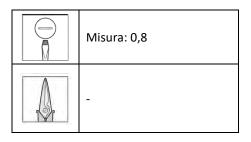


ATTENZIONE RISCHIO FOLGORAZIONE

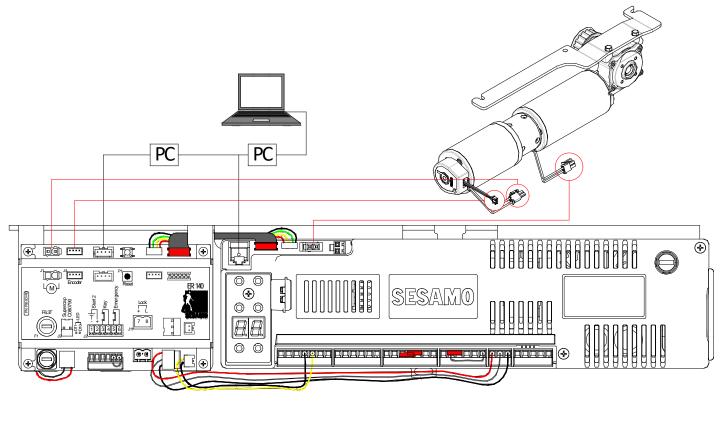
Dispositivi individuali per tutte le fasi operative:



Elenco attrezzatura necessaria:



10.1 PERIFERICHE A CONNESSIONE RAPIDA

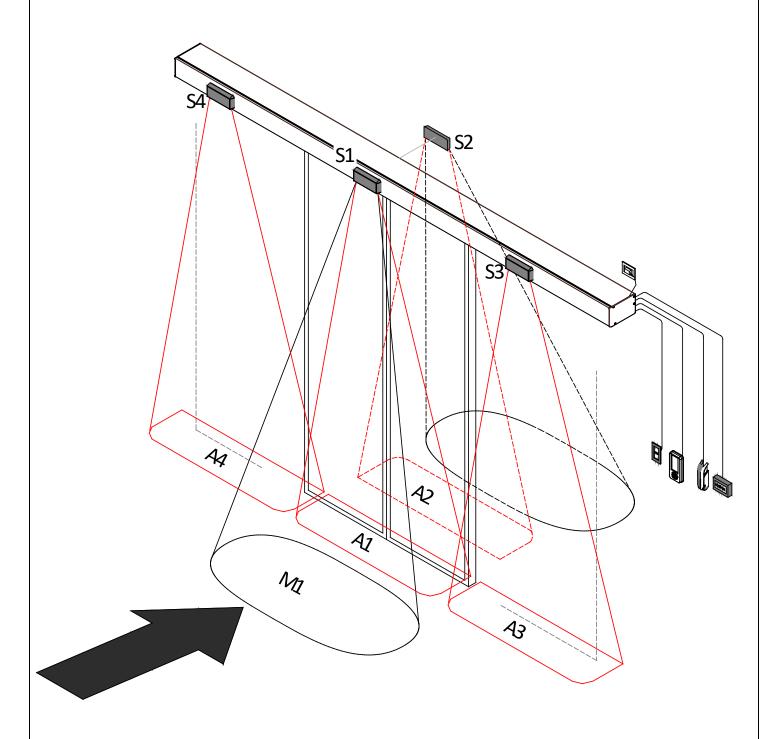




Non invertire le connessioni del motore seguire immagine (connettori diversi non scambiabili).

10.2 MORSETTIERE

Immagine ingresso finito con aree di lavoro dei sensori, configurazione completa:





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

Scheda di comando principale

IMMAGINE	N.	RIF.	DEFAULT	DESCRIZIONE	NOTE
	1	Start1	NO	Comando di apertura lato esterno N.A.	
	2	Com		Comando di apertura lato	
		Com		esterno N.A	
	3	Optoref		Non utilizzare	
J13 Ν Δ	4	-00-		Precablato alla scheda secondaria – cavo nero	
2 4	5	Start2		Precablato alla scheda secondaria – cavo giallo	
5 6 7	6	Out 15vdc	(-)	Negativo alimentazione per sensori comando apertura interno esterno: 15Vdc – max. 0,25A	
	7	Out 15vdc	(+)	Positivo alimentazione per sensori comando apertura interno esterno: 15Vdc – max. 0,25A	
	8	Test Close	(-)	Negativo del circuito di test dei sensori interno ed esterno S1/S2	
J14 6	9	Test Close	(+)	Positivo del circuito di test dei sensori interno ed esterno S1/S2	
10	10	Com		Segnale comune per input: 11, 13	
1	11	Safe Close 1	NC	Sensore sicurezza in chiusura esterno zona A2	Vedi immagine inizio capitolo – sensore S2
	12	Photo Com		Non utilizzare	
ω	13	Safe Close 2	NC	Sensore sicurezza in chiusura	Vedi immagine inizio capitolo– sensore S1
	14	Test Open	(-)	interno zona A1 Negativo del circuito di test dei sensori interno ed esterno S3/S4	capitolo— selisore 31
	15	Test Open	(+)	Positivo del circuito di test dei sensori interno ed esterno S3/S4	
14 1	16	Safe Open 1	NC	Sensore sicurezza in apertura lato destro zona A3	Vedi immagine inizio capitolo– sensore S3
J19 5	17	Com		Segnale comune per input: 16, 18	
6 17	18	Safe Open 2	NC	Sensore sicurezza in apertura lato sinistro zona A4	Vedi immagine inizio capitolo– sensore S4
18 19 20	19	Out 15vdc	(-)	Negativo alimentazione per sensori di sicurezza in apertura destro e sinistro: 15Vdc – max. 0,25A	
	20	Out 15vdc	(+)	Positivo alimentazione per sensori di sicurezza in apertura destro e sinistro: 15Vdc – max. 0,25A	
	21	Out 15vdc	(-)	Negativo alimentazione a disposizione: 15Vdc – max. 0,25A	

J15	21 22	22	Out 15vdc Com	(+)	Positivo alimentazione a dispo= sizione: 15Vdc – max. 0,25A Comune per ingressi ausiliari	
	23 1	23	Key	NC	Comando chiusura notturna	
J2	24 25	24	Aux Out		uscita ausiliaria	Per utilizzo vedere pag. 73
,2	5 2	25	Aux In 1		Ingresso ausiliario 1	
	0 5	26	Aux In 2		Ingresso ausiliario 2	
J16	27	27	Lock	(+)	Precablato alla scheda secondaria	cavo rosso
310	28	28	Lock	L	Precablato alla scheda secondaria	cavo bianco
J11	29 🖸	29	-	(-)	Precablato alla scheda secondaria	cavo nero
	30	30	Gnd		cavo gnd selettore Digidoor	
J7	31	31	Data		cavo data selettore Digidoor	
	82	32	Pwf		cavo pwf selettore Digidoor	
	8	33	Rst		cavo rst selettore Digidoor	
	22 1	34	Aux Sel		Non utilizzare	

Scheda di comando secondaria:

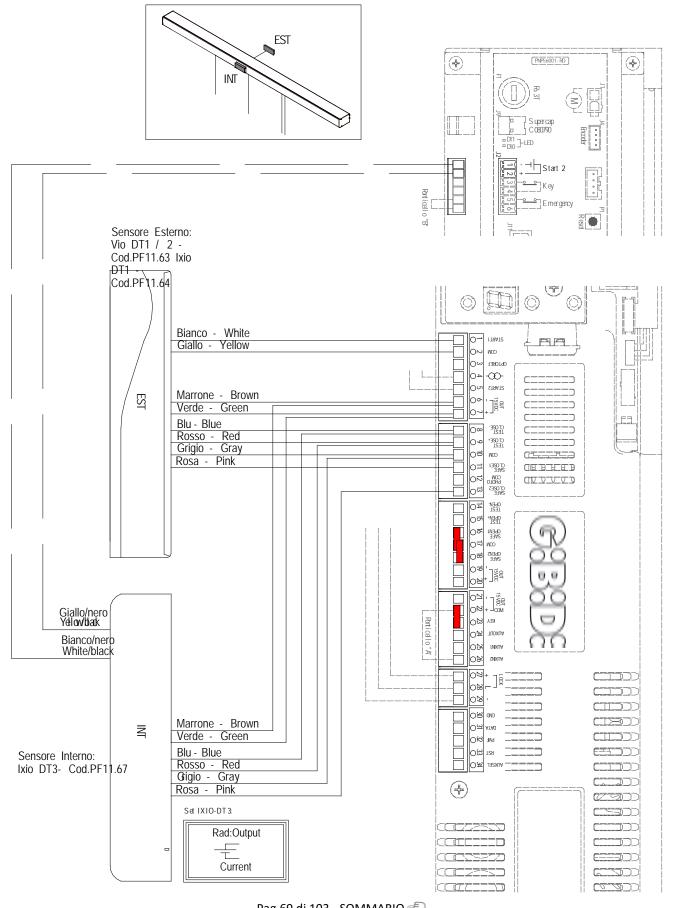
IMMAGINE	N.	RIF.	DEFAULT	DESCRIZIONE	NOTE
	1	Start2 -		Negativo del comando di apertura sensore di uscita	Utilizzare solo sensori IXIO DT3 o SSR3R
1 2	2	Start2 +		Positivo del comando di apertura sensore di uscita	Utilizzare solo sensori IXIO DT3 o SSR3R
3	3	Key	NO	A disposizione	
5	4	Com		A disposizione	
00	5	Emergency	NC	Contatto pulsante apertura	Schema pag. 71
	6	Com		Contatto pulsante apertura	Schema pag. 71
	7	Lock +		Elettroblocco	
	8	Lock L		Elettroblocco	

Rispettare i collegamenti in tabella, rispettare le polarità ove necessario, non collegare utenze con assorbimenti superiori ai limiti in tabella. Rimuovere i ponticelli tra tutti i morsetti utilizzati. In caso contrario potrebbe essere compromessa una importante funzione di sicurezza ed il movimento automatico delle ante potrebbe causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali. Qualora l'analisi dei rischi evidenziasse la necessità di proteggere la zona A3/A4 con barriere fisiche, allora i ponticelli tra 16/17/18 non dovranno essere rimossi in quanto i sensori S3/S4 non potranno essere installati.

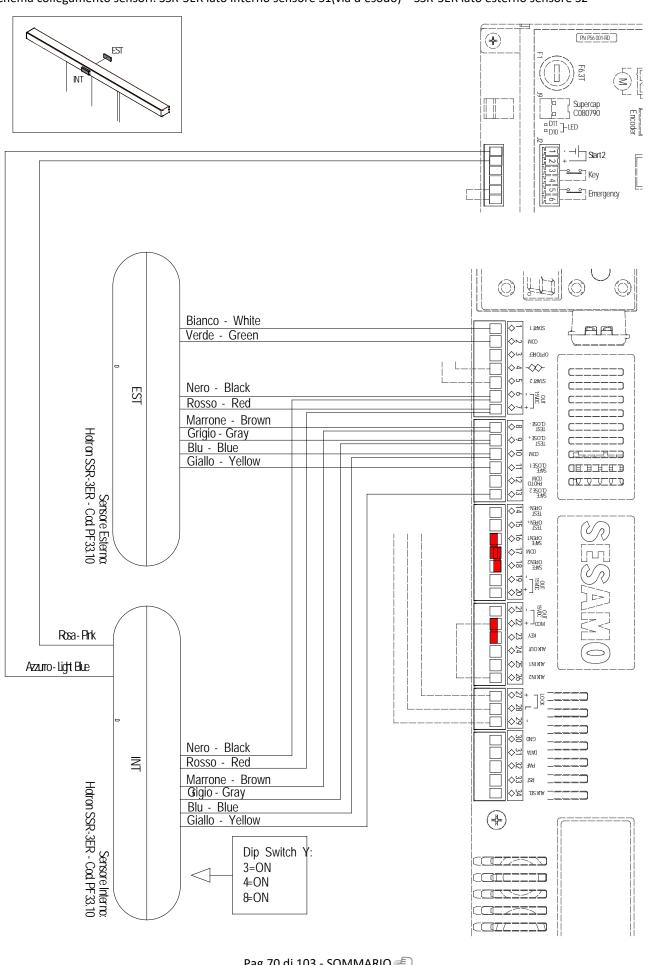
L'utilizzo dei sensori S3/S4 può compromettere il requisito normativo relativo al tempo massimo di apertura consentito per l'80% del vano utile di passaggio

10.3 SCHEMI DI COLLEGAMENTO SENSORI E PERIFERICHE

Schema collegamento sensori: IXIODT3 lato interno sensore S1(via d'esodo) – IXIO DT1/VIO DT2/VIODT1 lato esterno sensore S2

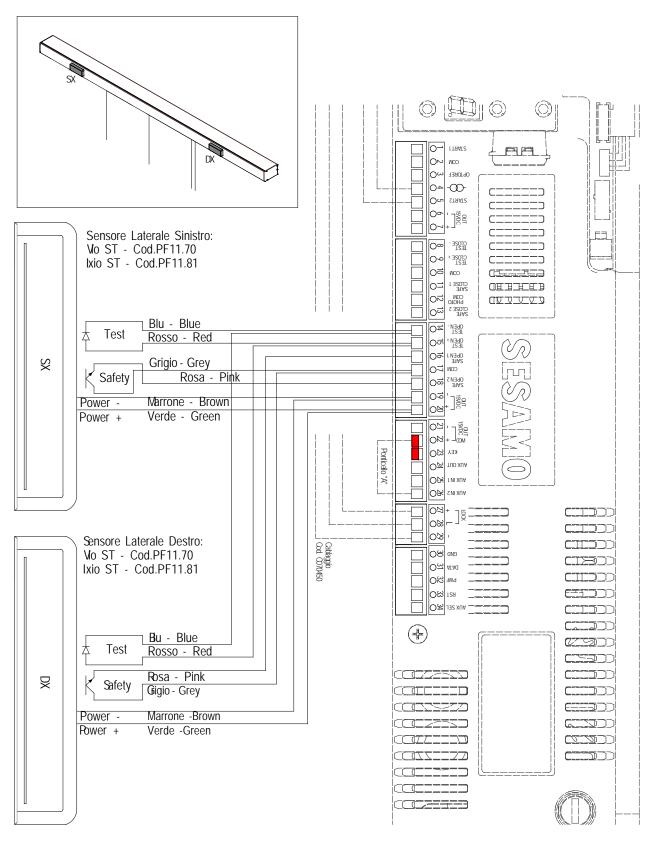


Schema collegamento sensori: SSR-3ER lato interno sensore S1(via d'esodo) – SSR-3ER lato esterno sensore S2



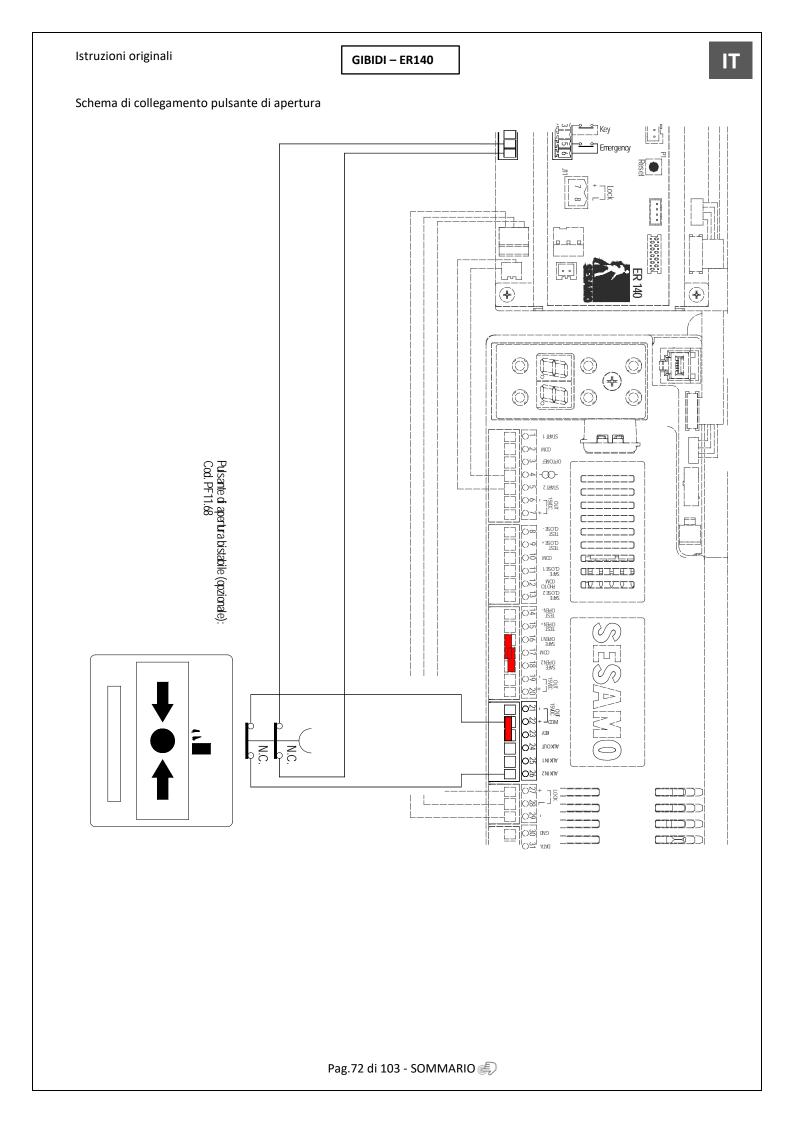
IT

Schema collegamento sensori: VIOST/IXIO ST lato destr S3 – lato sinistro S4

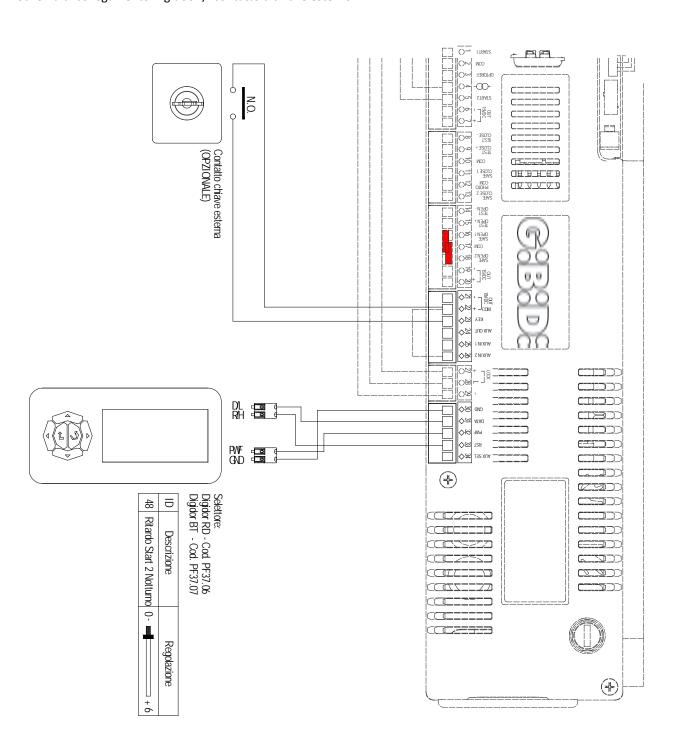




N.B.: l'utilizzo dei sensori S3/S4 deve essere confermata dall'analisi dei rischi. La funzionalità degli ingressi Safe Open è definita dal parametro 35.

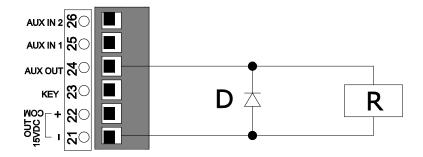


Schema di collegamento Digidoor / contatto a chiave esterno



Schema di collegamento scheda relè

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



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

Nota: è disponibile su richiesta la scheda relè **art.PF11.52** predisposta con il diodo di protezione e uscita relè in scambio C/NA/NC



10.4 MESSA IN FUNZIONE

La messa in funzione dell'automatismo Dualcore ER140 prevede la sequenza sotto riportata:



- collegamento alimentazione di rete (230Vac);
- 2- procedura messa in funzione (Set Up) tramite il selettore Digidoor;
- 3- eventuale regolazione parametri;
- 4- controllo del corretto serraggio di tutte le viti, dell'antideragliamento carrelli, del cassonetto e di tutti gli elementi sollecitati a sforzi e vibrazioni durante il funzionamento;
- 5- verifica finale del corretto funzionamento di tutte le sicurezze installate con l'uso della strumentazione specifica prevista dalla EN16005;

PERICOLO: tutte le attività da 1. a 5. sopra riportate sono fondamentali ai fini della sicurezza; assicurarsi di avere le competenze necessarie per eseguirle correttamente, non omettere nessun passaggio o controllo. In caso contrario potrebbe essere compromessa una importante funzione di sicurezza ed il movimento automatico delle ante potrà causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali.

ATTENZIONE: se non è installato alcun dispositivo opzionale per il comando di chiusura notturna accertarsi che l'ingresso KEY sia cortocircuitato con l'apposito ingresso COM (morsetti 22 e 23); viceversa non è possibile avviare l'automatismo.

ATTENZIONE: accertarsi che il pulsante di emergenza sia in posizione VERDE (contatti chiusi - vedere schema pag.72)

ATTENZIONE: verificare che i sensori di sicurezza installati siano conformi ai requisiti di sicurezza indicati dalla norma EN16005 in relazione all'analisi dei rischi condotta per l'impianto.

ATTENZIONE: Se sono stati installati i sensori di sicurezza laterale verificare di aver tolto i ponticelli sui morsetti 16/17/18

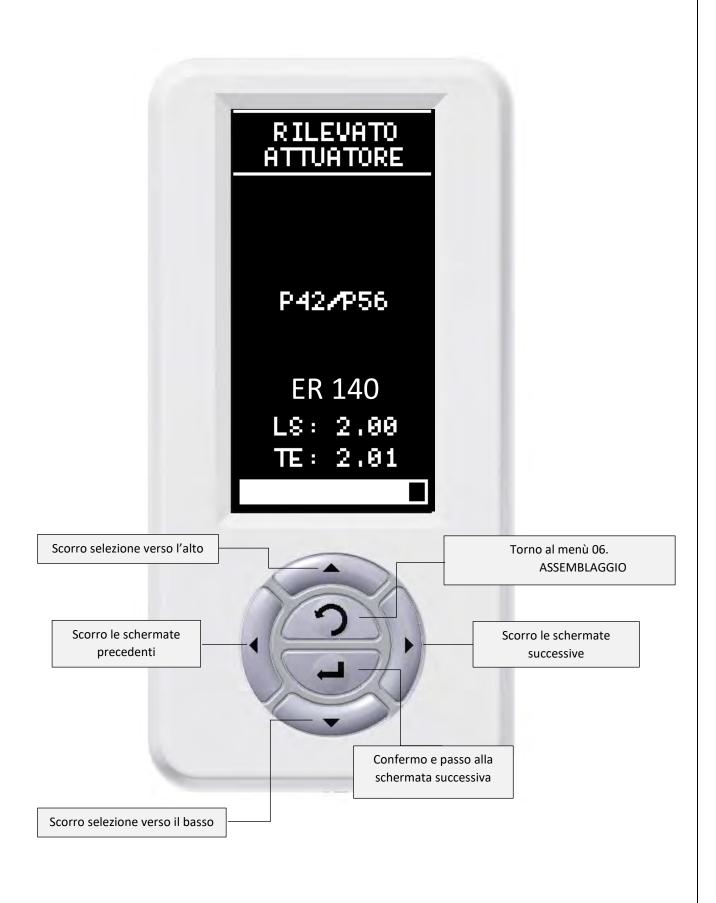
Collegare il cavo di rete (230VAC) alla centrale.

Chiudere il coperchio dell'automatismo.

Procedere con la messa in funzione tramite il selettore Digidoor.

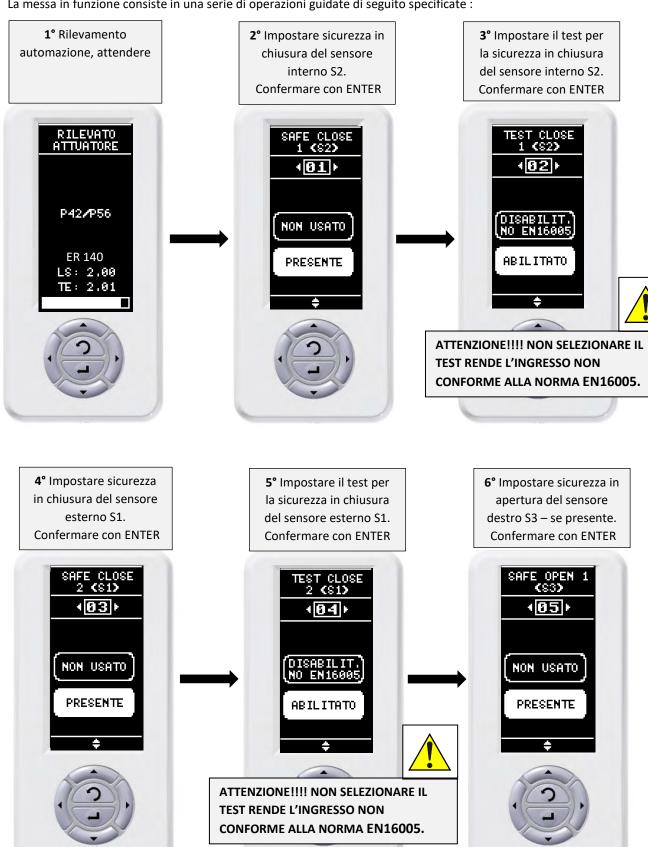
La procedura messa in funzione (Set Up) permette alla centrale di controllo di acquisire dati indispensabili per il funzionamento come, tipologia e quantità dei sensori installati e verifica della corretta funzionalità, la dimensione del vano di scorrimento, il peso delle ante e il senso di apertura.

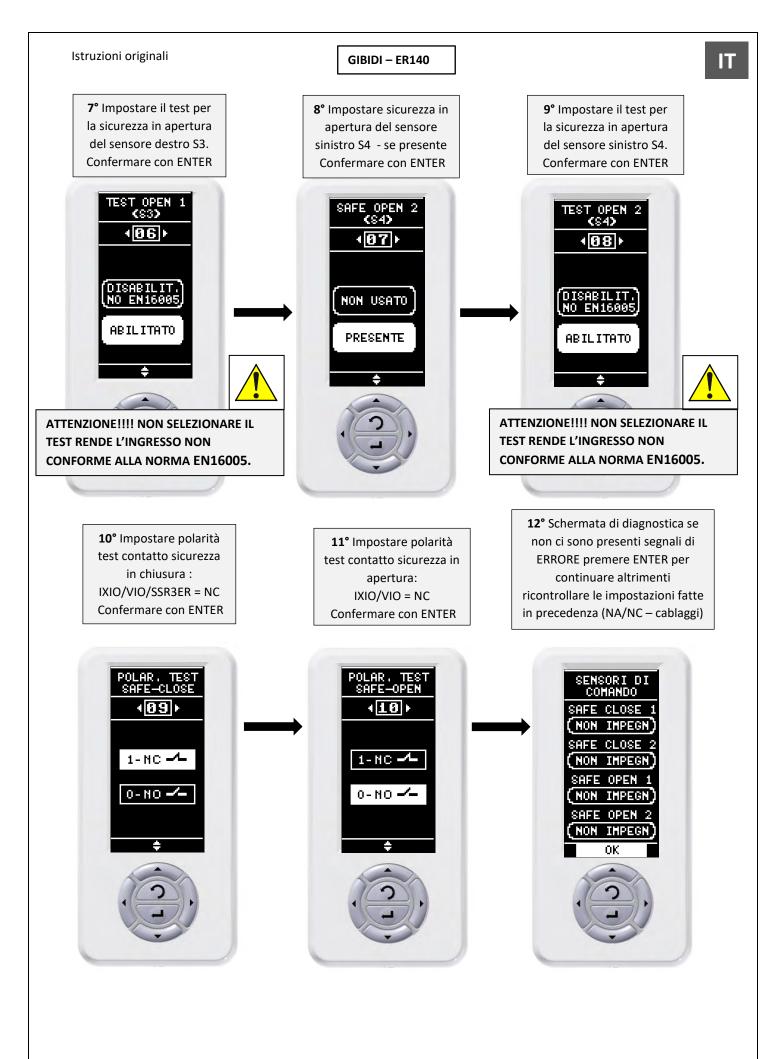
MESSA IN FUNZIONE

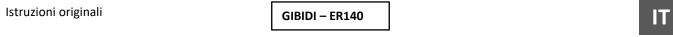


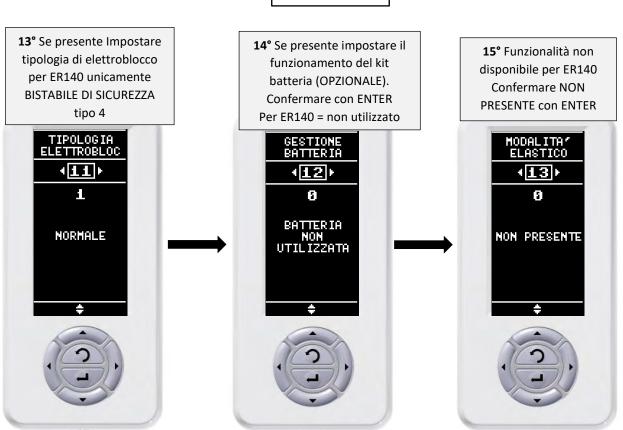
NOTA: Le impostazioni selezionate di fabbrica sono conformi alla norma EN16005

La messa in funzione consiste in una serie di operazioni guidate di seguito specificate :



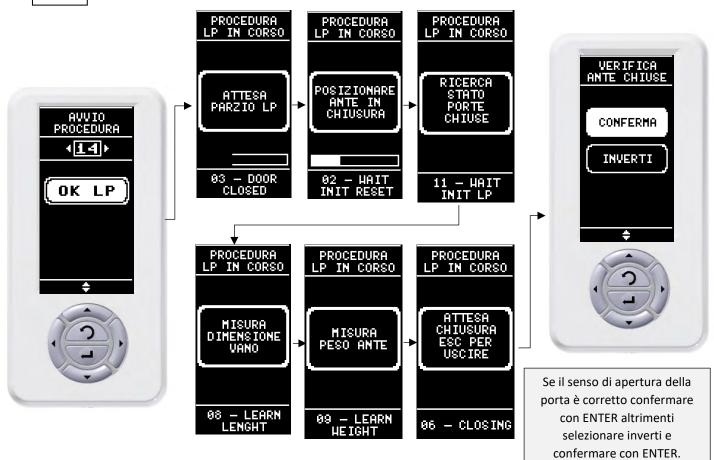








16° Premere ENTER per avviare L.P. Il selettore comunicherà le procedure che sta eseguendo attraverso una serie di schermate. Attendere il completamento delle procedure di apprendimento. Durante queste fasi non consentire il passaggio di persone attraverso la porta



Pag.79 di 103 - SOMMARIO

Messa in funzione completata.

IT

10.5 VERIFICA FINALE

Dopo aver completato la messa in funzione l'automatismo è pronto per funzionare in logica entrata/uscita. Verificare quanto segue:

- La corretta funzionalità dei sensori S1/S2/S3/S4 : attenersi alle indicazioni della norma EN16005- Scollegare l'alimentazione di rete tramite l'interruttore situato a monte dell'impianto e verificare la corretta apertura della porta questo avviene tramite l'energia fornita dai supercapacitori part C pag.60
- Ricollegare l'alimentazione di rete tramite l'interruttore situato a monte dell'impianto e verificare il ripristino del funzionamento dell'automazione. Nota: in questa fase i supercapacitori si devono ricaricare quindi è necessario attendere 15/30 secondi. La porta esegue una chiusura e due cicli completi di apertura e chiusura per verifica della scheda principale e della scheda secondaria
- Verificare la funzionalità di tutti gli eventuali comandi ausiliari
- Verificare la funzionalità delle logiche di funzionamento selezionabili tramite il selettore digidoor, compresa la logica "Blocco notte" attivabile unicamente tramite tessera TAG. La funzione blocco notte inserisce l'elettroblocco, se installato. Alla riattivazione dopo un blocco notte la porta esegue due cicli completi di apertura e chiusura per verifica della scheda principale e della scheda secondaria.

<u>PERICOLO:</u> la funzione blocco notte <u>esclude</u> la funzione via d'esodo. Tale funzione deve essere attivata unicamente tramite tessera TAG dal responsabile della chiusura del locale dove è installata la porta

10.6 PARAMETRI

È possibile cambiare le impostazioni dei parametri di funzionamento tramite il selettore Digidoor.

Nella tabella seguente sono riportati i parametri ed il relativo codice (ID). Il valore impostato di fabbrica è riportato nella colonna "Default".

PERICOLO: l'impostazione dei parametri è fondamentale ai fini della sicurezza; assicurarsi di avere le competenze necessarie per eseguirle correttamente in caso contrario potrebbe essere compromesse la funzionalità e/o le sicurezze ed il movimento automatico delle ante potrà causare gravi danni a cose o persone con rischio di lesioni mortali.

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

12	Forza mantenimento ante chiuse	0 – 9 step di regolazione 1, 0 disabilitata, 9 massimo	0
13	Tipologia di elettroblocco	O Non utilizzato 1 Normale – fail secure - valore non selezionabile 2 Inverso – fail safe - valore non selezionabile 3 Bistabile - valore non selezionabile 4 Bistabile di sicurezza con blocco porta solo a motore se KEY attivo	0
		5 inverso potenziato - valore non selezionabile	
14	Logiche di blocco porta con elettroblocco o motore	O Blocco Disattivo 1 Blocco attivo in Un Radar 2 Blocco attivo in Due Radar 3 Blocco attivo in Un Radar e Due Radar Nel caso in cui non sia selezionato nessun elettroblocco il blocco porta viene effettuato con il motore	1
15	Configurazione ingresso ausiliario 1	0 Apertura di emergenza 1 Interblocco Master 2 Interblocco Slave 3 Apertura farmacia 4 Ripetizione comando Start 2 5 Semiautomatico 6 Stop movimento 7 Comando singolo di apertura parziale 8 Imposta apertura parziale su tutti ingressi 9 Semiautomatico con chiusura automatica 10 Imposta logica solo uscita 11 Imposta logica stop chiuso 12 Chiude anche se safe close attivo 13 Comando apertura parziale (singolo impulso) o totale (doppio impulso entro 0,5sec) tempo sosta parziale parametro 39 , tempo di sosta totale	
16	Configurazione ingresso ausiliario 2	Come Ingresso ausiliario 1	0
17	Configurazione uscita ausiliaria	0 Non utilizzato 1 Interblocco 2 Stato Porta aperta 3 Stato Porta chiusa 4 Avaria 5 Suoneria 6 Start 2 attivato 7 Start 1 attivato 8 Logica solo uscita attiva 9 Elettroblocco attivato 10 Porta bloccata (da selettore o contatto key) 11 Batterie: segnale ON porta in funzione con batterie, segnale lampeggiante batterie scariche	0
18	Indirizzo Multi Master	0 No gestione del Multi Master, 1–15 Indirizzo univoco per connessioni Multi Master	
19	Selezione pesi ante	0 Apprendimento automatico 1 <50kg ad anta 2 50kg-100kg ad anta 3 >100kg ad anta	0

20	Polarità ingresso	0 NA	0
20	Start 1		0
	Start 1	1NC	
21	Polarità ingresso	0 NA	1
	Start 2	1NC	
22	Polarità ingresso	0 NA	
	Safe Open 1	1NC	
23	Polarità ingresso	0 NA	1
	Safe Open 2	1NC	
24	Polarità ingresso	0 NA	1
	Safe Close 1	1NC	
25	Polarità ingresso	0 NA	1
	Safe Close 2	1NC	
26	Polarità ingresso Aux	0 NA	0
	In1	1NC	
27	Polarità ingresso Aux	0 NA	0
	In2	1NC	
28	Polarità ingresso Key	0 NA	1
		1NC	
29	Polarità uscita Aux	0 NA	0
	Out	1NC	
30	Polarità uscita Test	0 NA	1
	Safe Close	1NC	
31	Polarità uscita Test	0 NA	0
	Safe Open	1NC	
32	Key	·	
5 Non gestito			
33	Gestione Batteria	0 Batteria Non utilizzata	0
		1 Batteria Presente funzionamento normale	
		2 Batteria Presente funzionamento antipanico	
		3 Batteria Presente funzionamento sicurezza con controllo capacità	
		batteria solo per RD100	
		4 Batteria presente, chiusura forzata in caso di mancanza rete solo per LH100/LH140	
		5 Batteria Presente supervisione di sicurezza solo per LH100/LH140	
34	Non gestito	Non modificare il valore di fabbrica	0
35	Safe Open	0 Stop movimento - non attivo	1
	·	1 Movimento lento e stop a 200 mm dal finecorsa in apertura	
		2 Movimento lento apertura totale	
		3 Movimento lento e stop a 500 mm dal finecorsa in apertura – non attivo	
36	Non gestito	Non modificare il valore di fabbrica	
37	Gestione Elastico	0 Non presente	
		1 Presente	
38	Velocità reset	5cm/s ÷ 15cm/s step di regolazione 5cm/s.	10
39	Tempo di sosta	0 – 60 secondi step di regolazione 1 secondo	5
	apertura di		
Ì	emergenza		1

40	Non gestito	Non modificare il valore di fabbrica 0	
41	Ritardo in apertura	0 – 99 step di regolazione 0,1 secondo	0
42	Start = Safe close	Safe close non attiva apertura con porta chiusa Safe close attiva apertura con porta chiusa	
43	Antischiacciamento in low energy	1 – 9 (1 minimo, 9 massimo)	
44	Movimento in chiusura prima dell'apertura	0 = solo in caso di mancata apertura 1 = sempre	
45	Apertura totale in parziale	0 = sempre apertura parziale 1 = in parziale in caso di attivazione contemporanea di tutti e due i segnali di start si comanda una apertura totale. Ciclo successivo nuovamente parziale.	
46	Pull & Go	0 – 5 0= non attivo 1 minimo – 5 massimo	
47	Non gestito	Non modificare il valore di fabbrica	
48	Ritardo per ultima uscita	0-6 0= non attivo 1 minimo – 6 massimo, ogni step 10 secondi Se attivato impostando chiusura notte da key o con tag da selettori digidoor/icon il sensore di uscita resta attivo per il tempo impostato	0
49	Cambio logica Roto K5	0 – 1 0 = non attivo 1 = Modifica logica da parziale a manuale su Roto K5	0
50	Ritardo in apertura	- '	
51	Funzionalità logica manuale	0 – 1 0 = in logica manuale la porta può essere attivata dal pulsante sul selettore o essere movimentata manualmente 1 = in logica manuale la porta può essere movimentata solo manualmente	0
52	Modalità standard/office	0 – 1 0 = standard 1 = office	0

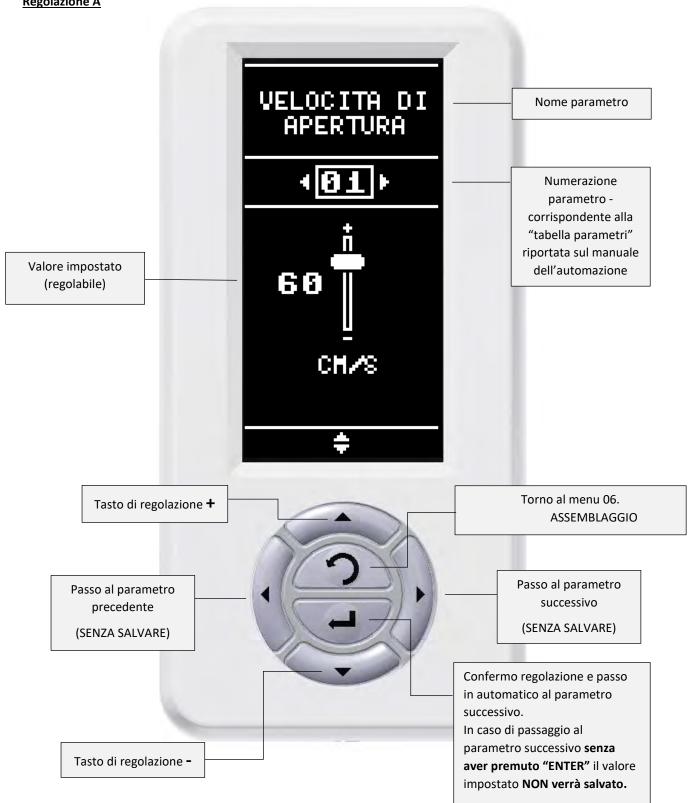
REGOLAZIONE PRAMETRI



All'interno del menù "Regolazione parametri" è possibile trovare l'elenco completo di tutti i parametri di funzionamento della porta e poterli regolare secondo le norme e le proprie necessità.

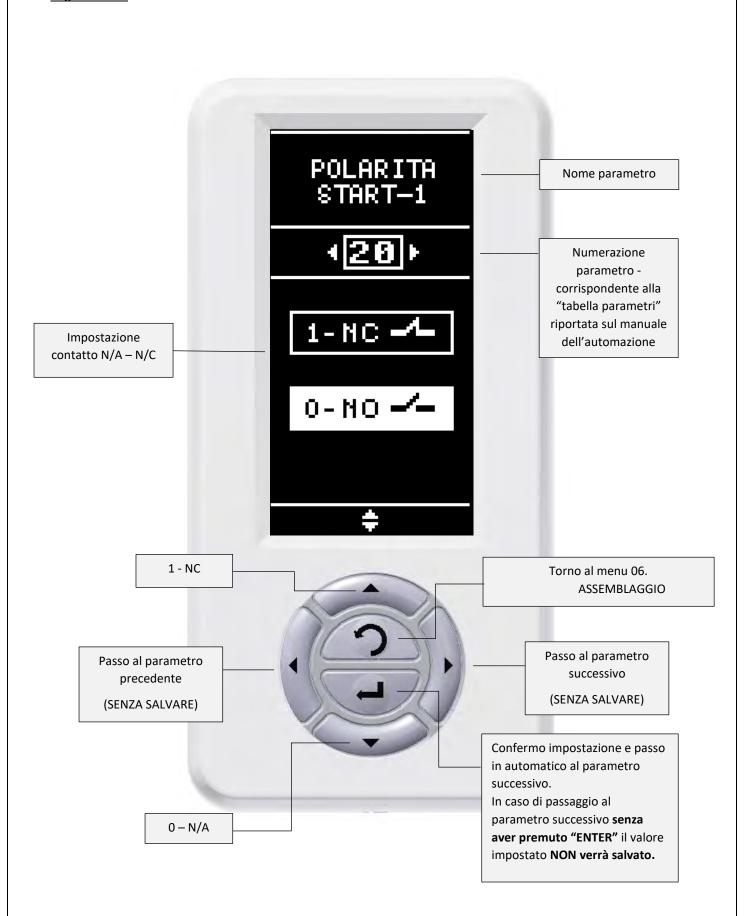
Le tipologie di regolazione sono tre, tipo A - B - C:

Regolazione A





Regolazione C



Istruzioni originali GIBIDI – ER140

10.7 PASSWORD BLOCCO CENTRALE

È possibile inserire una password che impedisce la modifica dei parametri della scheda principale.

ATTENZIONE: assicurarsi di avere le competenze necessarie per eseguirle correttamente tale operazione. Porre attenzione alla scelta del codice e salvarlo separatamente.

Per inserire la password procedere come segue.

- 1- premere il tasto più volte fino a quando il display visualizza **Sp** (set password) quindi premere ENT il display visualizza 0 lampeggiante
- 2- premere + il display visualizza 1 lampeggiante
- 3- premere ENT mantenendolo premuto, (circa 5 sec.) fino a quando il display visualizza 0 lampeggiante
- 4- inserire un codice a 4 cifre ATTENZIONE: porre attenzione alla scelta del codice e salvarlo separatamente per inserire il codice premere + o per selezionare i numeri da 0 a 9 e premere ENT. Es: per inserire il codice 5392: selezionare 5 e premere ENT, selezionare 3 e premere ENT, selezionare 9 e premere ENT, selezionare 2 e premere ENT
- 5- il display visualizza per circa 2 secondi
- 6- i segmenti del display ruotano per alcuni secondi dopodiché la centrale esce dalla modalità di inserimento password. La porta funziona con i parametri precedentemente impostati. Ad ogni pressione del tasto + o il display visualizza Ps. Per poter modificare i parametri o effettuare le procedure LP/LS/Sd occorre sbloccare la scheda con la procedura seguente.

Per sbloccare la scheda procedere come segue.

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

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

- 1- premere "- " lampeggia Ps , dopo 2 secondi lampeggia 0
- 2- premere, mantenendolo premuto, ESC dopo circa 5 secondi il display visualizza un codice a due cifre, es 00

Inviare richiesta del codice di sblocco a <u>info@gibidi.com</u> indicando il codice a due cifre di cui al punto precedente insieme con numero di serie della scheda S/N riportato sull'etichetta

10.8 VALORI DI FABBRICA

È possibile riportare tutti i valori della centrale alle impostazioni di fabbrica eseguendo un set a default **Sd** tramite il selettore Digidoor oppure sulla scheda principale come di seguito descritto:

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

10.9 DIAGNOSTICA

È possibile visualizzare la diagnostica tramite il selettore Digidoor – vedere manuale dedicato – oppure tramite il display della scheda principale:

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

Parametro	Descrizione	
0	versione firmware dello user controller es. 3.08	
1	versione firmware del safety controller es.2.03	
2	main key scheda principale automatismo tipo ER140: il valore indicato su display deve essere C7	
3	peso totale della massa in movimento: P0 (0-100kg); P1 (100-200kg); P2 (200-300kg)	
4	numero totale delle manovre eseguite dalla centrale	
5	configurazione dei sensori installata – vedi tabella sotto riportata	

Segnalazione	Safe Open 2	Safe Open 1	Safe Close 2	Safe Close 1
S0	Test OFF	Test OFF	Test OFF	Test OFF
S1	Test OFF	Test OFF	Test OFF	Test ON
S2	Test OFF	Test OFF	Test ON	Test OFF
S3	Test OFF	Test OFF	Test ON	Test ON
S4	Test OFF	Test ON	Test OFF	Test OFF
S5	Test OFF	Test ON	Test OFF	Test ON
S6	Test OFF	Test ON	Test ON	Test OFF
S7	Test OFF	Test ON	Test ON	Test ON
S8	Test ON	Test OFF	Test OFF	Test OFF
S9	Test ON	Test OFF	Test OFF	Test ON
SA	Test ON	Test OFF	Test ON	Test OFF
Sb	Test ON	Test OFF	Test ON	Test ON
SC	Test ON	Test ON	Test OFF	Test OFF
Sd	Test ON	Test ON	Test OFF	Test ON
SE	Test ON	Test ON	Test ON	Test OFF
SF	Test ON	Test ON	Test ON	Test ON

IT

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

Il selettore Digidoor può visualizzare le informazioni sullo stato di funzionamento del sistema per agevolare la comprensione di errori o anomalie di funzionamento. Tali informazioni sono visibili anche sul display della scheda principale.

Durante il funzionamento regolare il display riporta le seguenti indicazioni:

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

Funzionamento irregolare, cause / soluzioni

Descrizione	Segnalazione su display	Causa/soluzione
La porta resta aperta	Op fisso	Il selettore Digidoor è sulla posizione stop aperto- cambiare logica
		È inserito un comando di apertura esempio start1/start2/apertura di emergenza – verificare i rispettivi ingressi
Non inizia la procedura di messa in funzione	St fisso	Contatto key inserito – verificare contato key
La porta inverte durante la fase di chiusura	Cl lampeggiante seguito da inversione con Op lampeggiante	Il movimento della porta attiva il comando di apertura del sensore o della sicurezza del sensore B/C – verificare e/o tarare sensore Un attrito attiva l'inversione del movimento eliminare l'attrito
La porta si ferma durante la fase di apertura e poi richiude	Op lampeggiante seguito da Cl lampeggiante	I/i sensori di sicurezza in apertura A/D si attivano – verificare e/o tarare i sensori Un attrito attiva lo stop e la successiva inversione del movimento - eliminare l'attrito

Errori sugli ingressi delle sicurezze Safe close 1 e 2, safe open 1 e 2:

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

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

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

Errori circuiti protezione

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

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

Stati di anomalia al momento dell'accensione

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

Segnalazione	Descrizione	Soluzione
E1 Lampeggiante	Attesa dell'acquisizione parametri porta	Effettuare procedura di messa in funzione
E5 Lampeggiante	Principalekey non inserita o non configurata	Verificare il corretto inserimento della principalekey o sostituire la principalekey con una funzionante.
E6 Lampeggiante	Mancata acquisizione sensori monitorati, procedere con procedura LS	Effettuare procedura di messa in funzione
E8-1 Lampeggiante	Errore connessione Motore- Encoder	Verificare cablaggio encoder – se cablaggio corretto sostituire gruppo motore/encoder – segnalazione possibile anche dopo un periodo di funzionamento dell'automazione
E8-8 Lampeggiante	Errore diagnostico encoder	Sostituire gruppo motore/encoder – segnalazione possibile anche dopo un periodo di funzionamento dell'automazione

I seguenti errori:

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

IT

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

Messaggi di errore

Codice	Descrizione	Soluzione
A1	Errore comunicazione tra le scheda principale e ausiliaria	 Mancata Connessione cavo di comunicazione tra scheda Principale(J5) e Ausiliaria (J7) Mancata connessione Cavo di alimentazione tra scheda Principale(J16) e Ausiliaria (J10)
A2	Errore non codificato sulla scheda ausiliaria	Errore scheda ausiliaria, sostituire
А3	Errore Hardware interno scheda ausiliaria	 Efficienza supercapacitori bassa, rilevazione capacità supercapacitori durante la manovra della scheda ausiliaria inferiore al minimo consentito. Sostituire supercapacitori Errore interno scheda Ausiliaria - Sostituire scheda.
A4	Tensione Supercapacitori Bassa	Tensione ai supercapacitori inferiore al valore minimo. Attendere ricarica, se il problema persiste dopo alcuni minuti sostituire i supercapacitori
A5	Tensione V_PRINCIPALE Bassa	 Mancata connessione Cavo di alimentazione tra scheda Principale(J16) e ausiliaria (J10) Errore interno scheda Ausiliaria - sostituire
A6	Errore sincronizzazione ingressi	 Connessione errata ingresso apertura su Start2 scheda Principale(J13) o Start2 su scheda Ausiliaria (J2). Connessione errata ingresso KEY su scheda Principale(J15) o KEY scheda Ausiliaria (J2). Connessione errata ingresso apertura emergenza su Aux-In1 o Aux-In2 scheda Principale(J15) o EMG su scheda Ausiliaria (J2).
A7	Supercapacitori non connessi	 Mancata Connessione Supercapacitori su scheda Ausiliaria (J9). Fusibile F1 su scheda di Ausiliaria interrotto
A8	Motore non connesso	 Motore non connesso su scheda di Ausiliaria (J1). Guasto Motore.
A9	Encoder non connesso o in errore	 Encoder non connesso su scheda di Ausiliaria (J4). Mancata connessione segnali encoder tra scheda Main(J2) e Ausiliaria (J5).

11 MANUALE D'USO

Destinatario ed uso del manuale

Le presenti istruzioni sono destinate al gestore o all'utente utilizzatore di un impianto per porte automatiche GIBIDI SERIE ER140. Al fine di ottenere le migliori prestazioni dall'automatismo, la GIBIDI raccomanda di leggere e seguire attentamente le istruzioni di uso presenti in questo manuale. Questo dispositivo è stato ideato per l'automazione di porte scorrevoli. Ogni altro impiego sarà considerato contrario all'utilizzo previsto dal fabbricante che, pertanto, non potrà risultare responsabile. Non manomettere o alterare per nessun motivo gli apparati interni dell'automatismo e tutte le sicurezze previste nella centralina di controllo. Il costruttore declina ogni responsabilità qualora vengano alterate o manomesse parti interne dell'automatismo o usati dispositivi di sicurezza nell'impianto diversi da quelli indicati dal costruttore stesso.

Descrizione del funzionamento: l'automatismo è del tipo previsto dalla normativa per installazioni su vie d'esodo. Esso è dotato di un dispositivo di accumulo di energia (Supercapacitori) che viene ricaricato all'accensione, questa operazione può richiedere 15/30 secondi. Al completamento di questa operazione l'automatismo esegue due cicli completi di aperura e chiusura per la verifica della funzionalità delle schede di comando principale e ausiliaria. Al termine si posiziona nella logica precedentemente impostata sul selettore di logiche di funzionamento Digidoor.

A questo punto l'automatismo è pronto a funzionare con modalità che dipendono dalla tipologia delle periferiche ed accessori installati e dalla logica selezionata mediante selettore; esso eseguirà aperture e chiusure automatiche del serramento così da permettere il passaggio delle persone in completa sicurezza ed in modo continuo.

L'apertura delle ante può essere comandata da sensori di rilevamento, dal selettore avanzato o base e da pulsanti per il comando manuale; la manovra di apertura può essere seguita da una sosta o dalla richiusura automatica in funzione della logica scelta (vedi descrizione logiche selettore).

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

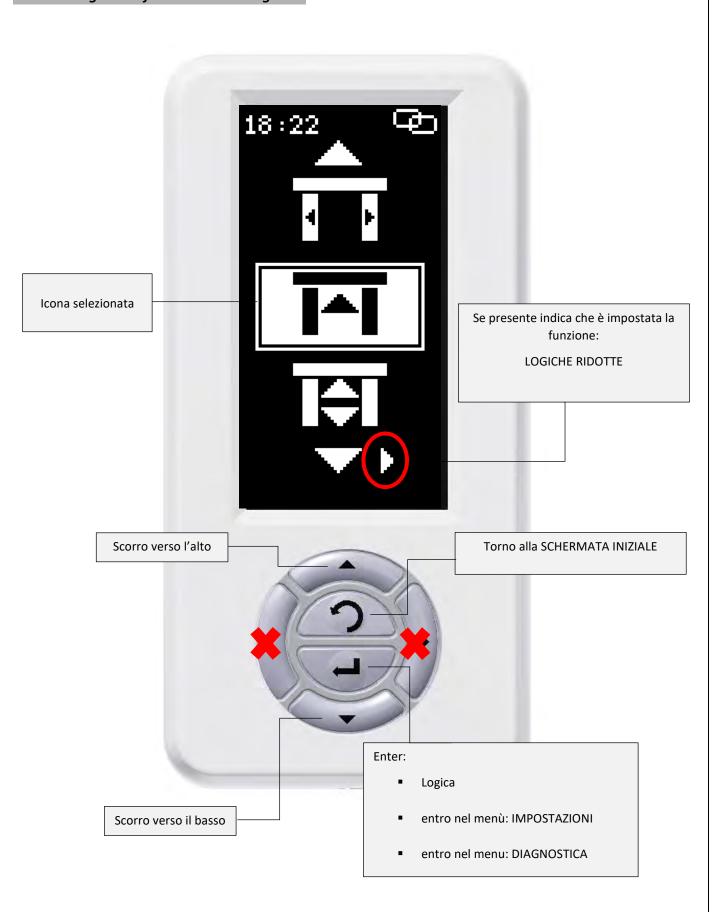
La chiusura delle ante avviene in modo automatico al termine del tempo di sosta, con una minor velocità rispetto all'apertura.

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

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

Per motivi di sicurezza l'automatismo è progettato in modo che sia sempre possibile, anche in assenza di rete e di batteria, muovere manualmente le ante dopo aver sbloccato con l'apposita chiave il dispositivo di blocco delle ante se installato.

Selettore logiche di funzionamento Digidoor



Elenco icone:

ICONE	DESCRIZIONE
→	Stop aperto
	Solo uscita
Ī≑Ī	Automatico
*	Apertura parziale Solo uscita
*I	Apertura parziale Automatico
₩ 4 •	Apertura parziale Stop aperto
12	Manuale
**	Menù IPOSTAZIONIO6. ASSEMBLAGGI O AUTOMAZIONE (per automazioni già fornite assemblate andare al capitolo
	Menù DIAGNOSTICA



Selezione logiche: per selezionare le logiche descritte di seguito premere il scorri verso il basso o scorri verso l'alto più volte fino ad evidenziare l'icona corrispondente alla logica desiderata. Confermare con tasto enter.

Descrizione logiche:

- Stop aperto: le porte restano permanentemente aperte
- **Solo Uscita**: la porta funziona in modalità solo uscita. Il motore genera una spinta in chiusura nel caso di apertura manuale delle porte.
- Automatico: la porta funziona in modalità entrata e uscita
- Apertura parziale solo uscita: la porta funziona in modalità solo uscita con apertura ridotta.



<u>Attenzione:</u> il vano di passaggio potrebbe non essere sufficiente per l'uscita di emergenza. Verificare prima di attivare. Questo comando è attivabile unicamente tramite TAG Il motore genera una spinta in chiusura nel caso di apertura manuale delle porte.

• Apertura parziale Automatico : la porta funziona in modalità entrata e uscita con apertura ridotta.



<u>Attenzione:</u> il vano di passaggio potrebbe non essere sufficiente per l'uscita di emergenza. Verificare prima di attivare. Questo comando è attivabile unicamente tramite TAG Il motore genera una spinta in chiusura nel caso di apertura manuale delle porte.

• Apertura parziale Stop Aperto: la porta funziona in modalità entrata e uscita con apertura ridotta.



<u>Attenzione:</u> il vano di passaggio potrebbe non essere sufficiente per l'uscita di emergenza. Verificare prima di attivare. Questo comando è attivabile unicamente tramite TAG II motore genera una spinta in chiusura nel caso di apertura manuale delle porte

• Manuale: i comandi di apertura automatici sono disattivati e la porta si può movimentare manualmente.



<u>Attenzione:</u> con la funzione manuale la porta non è abilitata per via d'esodo. Questo comando è attivabile unicamente tramite TAG Utilizzare solo in presenza del responsabile della gestione della via d'esodo.

- Menu impostazioni: per impostazione calendario o per regolazioni. Vedere manuale Digidoor
- Menu diagnostica: vedere manuale Digidoor



Blocco notturno: attivabile unicamente tramite TAG. La funzione via d'esodo è disattivata. L'eventuale dispositivo di elettroblocco se installato blocca il movimento delle ante in posizione di chiusura. L'apertura in mancanza di energia elettrica è disattivata. Alla riattivazione a seguito del blocco notte la porta esegue due cicli di apertura chiusura (verifica scheda principale – verifica scheda secondaria).

Attivazione e disattivazione blocco notturno

Avvicino TAG all'area







IT

Tag memorizzato con una funzione – disattivo funzione:







Istruzioni originali GIBIDI – ER140

Sblocco manuale

Per motivi di sicurezza l'eventuale dispositivo di elettroblocco delle ante viene munito di un comando di sblocco manuale. Esso viene fornito ed installato nella seguente tipologia:

Sblocco a leva: lo sblocco si ottiene agendo sull'apposita maniglia a leva installata nelle vicinanze dell'impianto o su una delle testate dell'automatismo, l'azionamento sulla maniglia di sblocco consente alle ante di essere movimentate manualmente. Ricollocando la maniglia in posizione iniziale l'elettroblocco torna a bloccare le ante.

Il meccanismo di sblocco deve essere verificato periodicamente per evitare che allentamenti, sporcizia, usura, corrosione o altre cause impreviste possano impedirne il corretto funzionamento.

Chiave elettronica/selettore a chiave

Tramite questo accessorio unitamente al dispositivo elettroblocco, è possibile chiudere le ante dall'esterno del locale, indipendentemente dalla logica selezionata sul selettore base o avanzato. L'eventuale mancanza di rete successiva a tale chiusura non farà aprire le porte

Ad ogni inserimento della chiave elettronica l'automatismo passa da una condizione di funzionamento normale ad una condizione di blocco in chiusura e viceversa. Durante la transizione dalla condizione di blocco a quella di funzionamento normale le ante eseguono una manovra completa di apertura e chiusura in modo da consentire l'eventuale ingresso di una persona.

Pulizia

Oggetto	Modalità
Superfici verniciate	Pulizia con acqua e sapone
Superfici anodizzate	Pulizia con acqua e sapone non alcalino (pH 5,5 / 7)
Selettori	Pulizia con panno umido
Sensori	Pulizia con panno umido

Intervalli di manutenzione

Manutenzione: l'intervallo di manutenzione è determinato in base all'intensità di utilizzo dell'automazione ed alle condizioni di utilizzo. La manutenzione deve essere eseguita unicamente da un tecnico specializzato. Ogni manutenzione dovrà essere annotata su un registro (log book). Vedere esempio applicativo contenuto nell'allegato A del presente manuale.

In impianti ad alta intensità di traffico (ingressi di aeroporti, supermercati, centri commerciali, locali di ristoro in aree di sosta autostradali, ecc. maggiore di 200 cicli/giorno) oppure operanti in condizioni particolarmente gravose (esposizione ad agenti corrosivi, vicinanza al mare, zone molto ventose, ante soggette ad urti frequenti con oggetti in movimento come carrelli dei supermercati, ecc.) è opportuno effettuare una manutenzione programmata ad intervalli semestrali tramite un tecnico specializzato.

In impianti a bassa intensità di traffico (piccoli esercizi, uffici privati, abitazioni, sale operatorie, ecc. fino ad un massimo di 200 cicli/giorno) è opportuno effettuare una manutenzione programmata ad intervalli annuali tramite un tecnico specializzato.

Istruzioni originali GIBIDI – ER140

12 MANUALE DI MANUTENZIONE

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

Togliere l'alimentazione di rete utilizzando l'interruttore bipolare a monte dell'automatismo. La porta deve
effettuare una manovra di apertura e restare ferma aperta.
Assicurarsi che l'interruttore bipolare installato a monte dell'automatismo destinato a disconnettere
l'alimentazione sia visibile dal punto operativo della porta sul quale si sta lavorando. Qualora non lo fosse occorre
implementare un sistema di salvaguardia che garantisca che non venga riattivata tensione involontariamente
Aprire l'automatismo smontando il coperchio.
Attendere la scarica completa dei supercapacitori
Verificare il serraggio delle viti dei carrelli e dei componenti installati all'interno del cassonetto.
Verificare le connessioni dei cablaggi fra gli accessori, i sensori e la centrale elettronica.
Pulire la via di corsa con un panno (No prodotti detergenti) e controllarne l'integrità.
Verificare la scorrevolezza del serramento, le sue condizioni generali (valutare eventuali fuori squadra causati da
urti) e soprattutto che permanga tra il pavimento e l'anta uno spazio minimo di 5 mm. in modo da garantire un
corretto scorrimento anche in caso di forti dilatazioni termiche del serramento.
Pulire le ruote dei carrelli e controllarne l'usura, eventualmente provvedere alla sostituzione.
Eventualmente ingrassare la via di corsa con un velo di grasso per cuscinetti.
Controllare lo stato di usura della cinghia ed eventualmente procedere al suo ingrassaggio.
Controllare l'usura dei finecorsa, ed eventualmente sostituirli e regolarli.
Verificare l'usura e la corretta funzionalità della guida a pavimento ed eventualmente procedere all'ingrassaggio
o alla sostituzione.
Verificare il corretto funzionamento dell'elettroblocco, dello sblocco manuale e del riarmo manuale.
Eventualmente lubrificare il cavo di sblocco.
Richiudere il coperchio dell'automatismo, ricollegare all'alimentazione di rete, attendere la ricarica dei
supercapacitori.

SOSTITUZIONE COMPONENTI

Per la versione ER140 è necessario procedere alla sostituzione preventiva dei seguenti componenti in funzione del numero di cicli di apertura / chiusura rilevabili dalla scheda principale e/o tramite selettore Digidor .

Motore	1.000.000 di cicli
Sostituzione cinghia	1.000.000 di cicli
Ruote carrelli	1.000.000 di cicli

Controllare i sensori di sicurezza (funzionalità e regolazione).
 Controllare i sensori di rilevamento (funzionalità e regolazione).

□ Verificare la corretta selezione delle logiche di funzionamento.

□ Verificare il movimento delle ante nelle fasi di frenata ed accostamento.

C187680_02_MAN_ER140_I_31_10_23



CREATIVE AUTOMATIONS
GIBIDI srl

Via Abetone Brennero 177/B 46025 Poggio Rusco (MN) +39 0386.522011

Istru	1710	nıc	riσ	ınal
13111	1210	1111	אווע	mai

GIBIDI – ER140

IT

Allegato A

REGISTRO DI MANUTENZIONE

		Descrizione	e dell'intervento		
Installazione	Avviamento	Regolazioni	Manutenzione	Riparazione	Modifiche
Data:		Tecnico:		cliente:	
		Descrizione	e dell'intervento		
Installazione	Avviamento	Regolazioni	Manutenzione	Riparazione	Modifiche
Data:		Tecnico:		cliente:	
		Descriziono	e dell'intervento		
Installazione	Avviamento	Regolazioni	Manutenzione	Riparazione	Modifiche
Data:		Tecnico:		cliente:	
Descrizione dell'intervento					
Installazione	Avviamento	Regolazioni	Manutenzione	Riparazione	Modifiche
Data:		Tecnico:		cliente:	

Allegato B

Dichiarazione di Conformità CE

EC Conformity Declaration

Nome del fabbricante / Company name	GIBIDI S.r.I.
Indirizzo postale / Postal address:	Strada Gabannone, 8/10
CAP e Città / Postcode and City:	I – 15030 - Terruggia (AL)
Telefono / Telephone :	+39 0142 403223
Indirizzo posta elettronica / e-mail address:	info@GIBIDI.eu
Sito web / Web site	www.GIBIDI.eu

Questa Dichiarazione di Conformità² è emessa sotto la sola responsabilità del fabbricante e si riferisce alla seguente apparecchiatura:

This Declaration of Conformity is issued under the solely responsibility of the manufacturer and it belongs to the following equipment:

Apparatable a modelle / Fruitsmont and model	Porta scorrevole - 1 o 2 - ante idonea per installazione su vie di fuga
Apparecchio e modello / Equipment and model	modello DUALCORE
Tipo prodotto / Product Type:	ER 140 ³
Numero di serie / Serial number:	Da rilevare dalla targa identificativa della macchina

Oggetto della dichiarazione:

Object of the declaration:

Porte pedonale con azionamento ridondante mod. DUALCORE tipo ER 140

Pedestrian doors with redundant driver mod. DUALCORE tipo ER 140



² La presente dichiarazione di conformità ha validità solo se i prodotti a cui si riferisce vengono installati ed utilizzati seguendo le istruzioni di uso e manutenzione consegnate da GIBIDI Srl in qualità di fabbricante dell'apparecchiatura

Pag.101 di 103 - SOMMARIC

³ Porta completa di azionamento ridondante, di telaio e di anta/e per formare la porta pedonale scorrevole completa



L'oggetto della presente Dichiarazione di Conformità è conforme ai Requisiti Essenziali di Sicurezza e Salute [RESS] applicabili che sono contenuti nell' Allegato I della seguente legislazione dell'Unione Europea /

The subject of this Declaration of Conformity is compliant with the applicable Essential Healt and Safety Requirements [EHSR] included in the Annex I of the relevant legislation of European Union:

Direttiva 2006/42/CE (direttiva Macchine)

2006/42/EC Directive (Machinery directive)

Riferimento alle parti applicabili delle principali norme armonizzate pertinenti /

The applicable requirements of the following harmonised standards and technical specifications have been used:

Titolo / Title :	Data / Date	
EN ISO 12100 Sicurezza del macchinario –	2010	
Principi generali di progettazione - Valutazione del rischio e riduzione del rischi	2010	
EN 16005 Porte pedonali motorizzate	2012 - 11:2015	
Sicurezza in uso – Requisiti e metodi di prova	2012 +A1:2015	
EN 60335-1 Household and similar electrical appliances.	2019	
Safety General requirements	2019	
EN 60335-2-103 Household and similar electrical appliances.	2015	
Safety Particular requirements for drives for gates, doors and windows	2015	
EN 61000-6-2 Electromagnetic compatibility (EMC)	2016	
Part 6-2: Generic standards - Immunity standard for industrial environments	2016	
EN 61000-6-3 Electromagnetic compatibility (EMC)	2020	
Part 6-3: Generic standards - Emission standard for equipment in residential environments	2020	
EN 13849-1 Sicurezza del macchinario –	2015	
Parti dei sistemi di comando legate alla sicurezza - Parte 1: Principi generali per la progettazione	2015	
EN 13849-2 Sicurezza del macchinario –	2012	
Parti dei sistemi di comando legate alla sicurezza - Parte 2: Validazione	2012	

Altre specifiche tecniche utilizzate /

Other technical specification applied:

Titolo / Title :	Data / Date
==	==
==	==

Organismo	notificato (se applicabile) /
applicabile		

Non

Notified body (where applicable):

Not Applicable

Istruzioni originali GIBIDI – ER140

IT

Informazioni supplementari : Nessuna Additional information : None

In risposta ad una richiesta motivata delle autorità nazionali competenti, il fabbricante si impegna a mettere a disposizione tutte le informazioni pertinenti - sulla macchina - fatti salvi i suoi diritti di proprietà intellettuale.

In response to a reasoned request by the national competent authorities, the manufacturer of the machinery agrees to make all the relevant information - on the machinery - available unless of his intellectual property rights

La macchina oggetto della presente dichiarazione è conforme anche alle disposizioni delle seguenti direttive europee

The machinery subject of this declaration is also conformed with the provisions of the following european directive

Direttiva 2014/30/UE (Compatibilità Elettromagnetica)

2014/30/EU Directive (Electromagnetic compatibility)

Nome e indirizzo della persona autorizzata a costituire il fascicolo tecnico Name and address of the person authorised to compile the technical file,		
SESAMO	GIBIDI S.r.I. Strada Gabannone, 8/10 I – 15030 Terruggia (AL)	

Firmato a nome e per conto di / Signed for and on behalf of:	Identificazione e firma della persona autorizzata a redigere la dichiarazione a nome del fabbricante Identity and signature of the person empowered to draw up the declaration on behalf of the manufacturer
SESAMO	Aldo Amerio Persona autorizzata dalla società GIBIDI S.r.I. Strada Gabannone, 8/10 I – 15030 Terruggia (AL)

Terruggia (AL) / Italy : GG/MM/AA