

user manual

# QK-CE220BATRL4

## CONTROL BOARD FOR 1/2 230V MOTORS

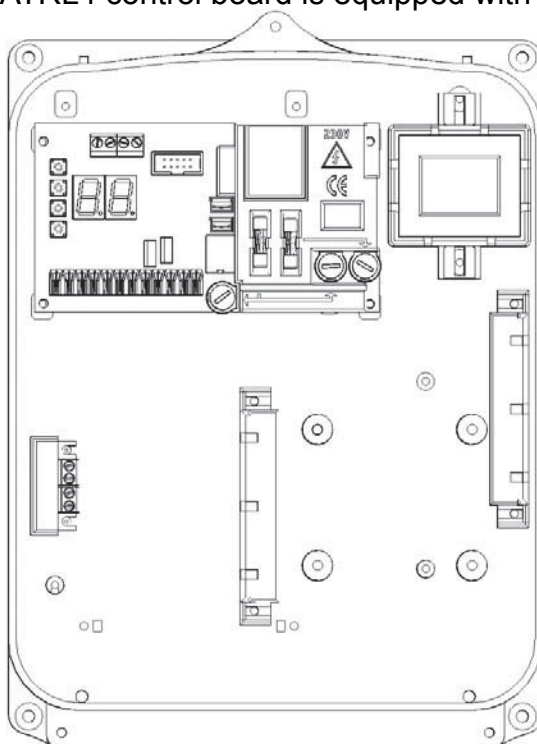
### IMPORTANT NOTICE:

This user manual can be used also for the same version of control board for 110V motors. Item code of the board becomes **QK-CE110BATRL4** and:

- all 230/220V within this manual to be read as 110V
- F1 fuse is 10A. F2 and F3 are 4A
- QK-CE110BATRL4 control board is equipped with a 110V transformer

**230V**

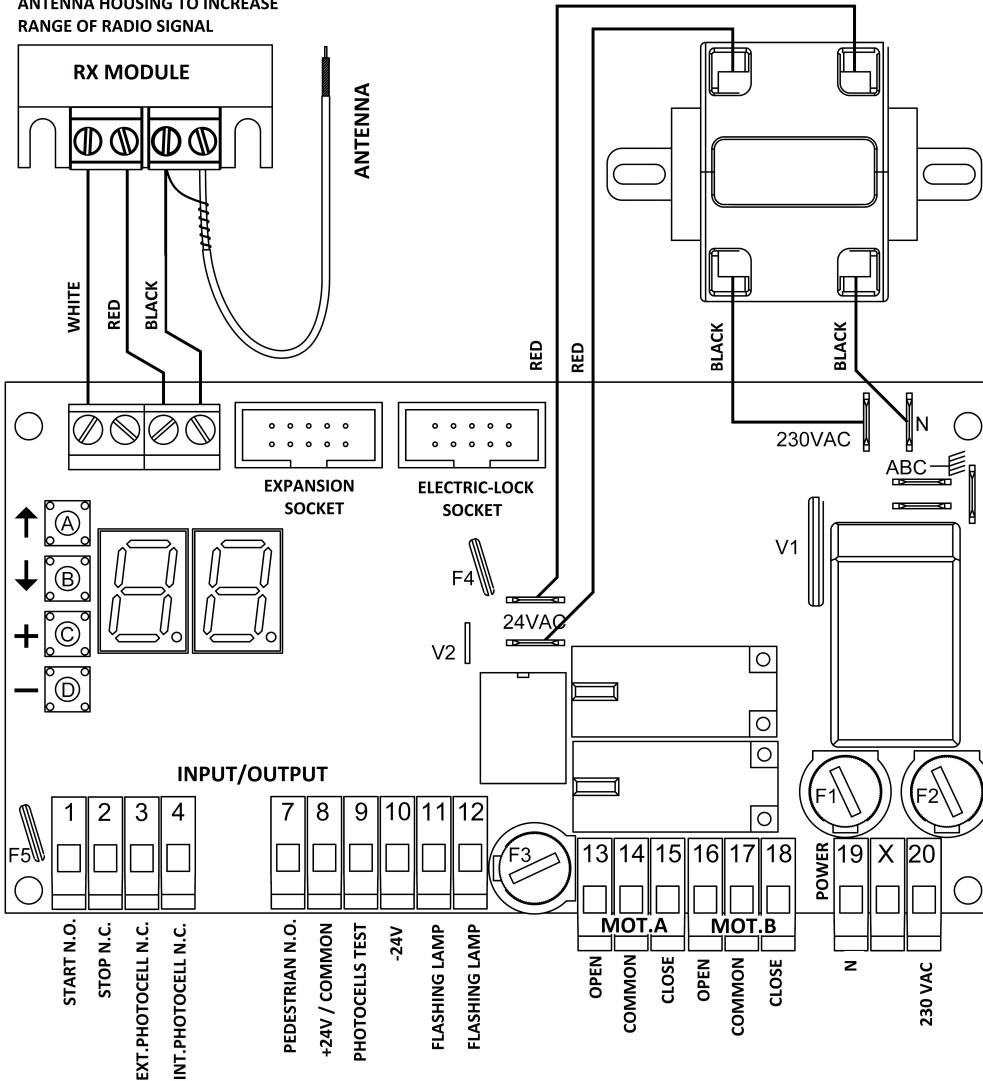
433,92 MHz

**PLUG &  
PLAY**99 TX  
MEMORY

**qui»lö**<sup>®</sup>  
opening solutions

# BOARD LAYOUT

PUT INSIDE FLASHING LAMP OR ANTENNA HOUSING TO INCREASE RANGE OF RADIO SIGNAL



## BOARD'S COMPONENTS

A	Button A
B	Button B
C	Button C
D	Button D
F1	250 VAC power fuse 5A
F2	Motor B protection fuse 2A
F3	Motor A protection fuse 2A
F4	Resettable fuse 24V 1.6 A
F5	Resettable fuse 24V 0.6 A
A B C	Ground terminals
CN	Electric-lock socket
V1	Primary varistor
V2	Secondary varistor
1 to 20	Terminal block pins

## IMPORTANT

### RESETTABLE FUSE



#### AFTER SHORT-CIRCUIT

Turn off the control board.  
Remove the short-circuit.  
Wait for 60 seconds or more. Turn on the control board.

## INPUTS CONNECTION

EXTERNAL PHOTOCELL	24VDC POWER SUPPLY		TYPE	PIN	CONFIG. PARAMETER
TRANSMITTER	8 +	10 -	N.C.	X X	E 3
RECEIVER				3 8	

INTERNAL PHOTOCELL	24VDC POWER SUPPLY		TYPE	PIN	CONFIG. PARAMETER
TRANSMITTER	8 +	10 -	N.C.	X X	E 4
RECEIVER				4 8	

OTHER INPUTS	TYPE	PIN	CONFIG. PARAMETER
START – OPEN ONLY – CLOSE ONLY	N.O.	1 8	E 1
PEDESTRIAN – OPEN ONLY – CLOSE ONLY	N.O.	7 8	E 7
STOP	N.C.	2 8	E 2

N.C. Normally Closed  
N.O. Normally Open

230 VAC POWER SUPPLY PINS	
19	20

## OUTPUTS CONNECTION

MOTORS	OPEN PIN	COM. PIN	CLOSE PIN
Motor A	13	14	15
Motor B	16	17	18

### 24V FLASHING LAMP (20W) PINS

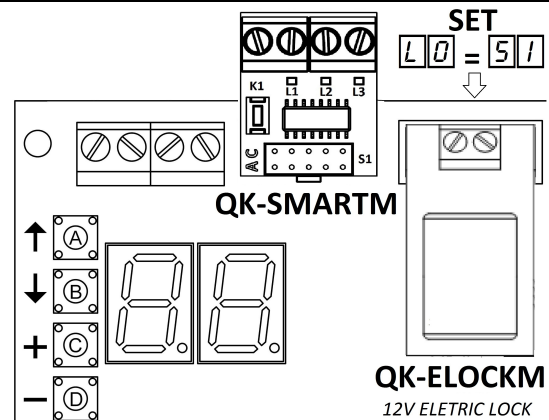
11	12
----	----

### 24VDC (150 mA) PINS

8 +	10 -
-----	------

**QK-ELOCKM** → Optional module for 12V electric lock

**QK-SMARTM** → Optional module for external relays



# FUNCTIONS SUMMARY

## Motor A Setting

DISPLAY	DEFAULT	<input type="checkbox"/> C MAX	<input type="checkbox"/> D MIN	DESCRIPTION
<b>A1</b>	14 sec	99 sec	00 sec	Standard working time
<b>A2</b>	7 sec	99 sec	00 sec	Slowdown working time
<b>A3</b>	0.8 sec	1.5 sec	0.1 sec	Start up time (cue time)
<b>A4</b>	6 sec	99 sec	0 sec	Displacement time on closure
<b>A5</b>	6	10	1	Standard force
<b>A6</b>	8	10	1	Slowdown force
<b>A7</b>	NO (DISABLED)	99 - NO	0	Standard obstacle detection threshold. During opening, for standard working time, the display shows motor A stress.
<b>A8</b>	NO (DISABLED)	99 - NO	0	Slowdown obstacle detection threshold. During opening, for slowdown working time, the display shows motor A stress.

## Motor B Setting

DISPLAY	DEFAULT	<input type="checkbox"/> C MAX	<input type="checkbox"/> D MIN	DESCRIPTION
<b>b1</b>	14 sec	99 sec	00 sec	Standard working time
<b>b2</b>	7 sec	99 sec	00 sec	Slowdown working time
<b>b3</b>	0.8 sec	1.5 sec	0.1 sec	Start up time (cue time)
<b>b4</b>	3 sec	99 sec	0 sec	Displacement time on opening
<b>b5</b>	6	10	1	Standard force
<b>b6</b>	8	10	1	Slowdown force
<b>b7</b>	NO (DISABLED)	99 - NO	0	Standard obstacle detection threshold. During closing, for standard working time, the display shows motor B stress.
<b>b8</b>	NO (DISABLED)	99 - NO	0	Slowdown obstacle detection threshold. During closing, for slowdown working time, the display shows motor B stress.

## General Functions

DISPLAY	DEFAULT	<input type="checkbox"/> C MAX	<input type="checkbox"/> D MIN	DESCRIPTION
<b>F0</b>	10 sec	99 sec	00 sec	Pause time. To disable hold down <input type="checkbox"/> C button until display shows <b>S1E</b>
<b>F2</b>	0 sec	0.5 sec	0.0 sec	Kick back function during closing. It can be useful when an electric-lock is installed.
<b>F3</b>	0.0 sec	4.0 sec	00 sec	Pre-Blinking time
<b>F4</b>	NO (OFF)	SI (ON)	NO (OFF)	Kick back function during opening. It can be useful when an electric-lock is installed.
<b>F5</b>	NO (OFF)	SI (ON)	SI (OFF)	Step-by-step function
<b>F6</b>	NO (OFF)	SI (ON)	NO (OFF)	Community mode
<b>F8</b>	SI	SI	NO	Photocells logic: <b>S1</b> → Standard logic <b>n0</b> → Reverse logic
<b>L0</b>	NO (OFF)	SI (ON)	NO (OFF)	Electric-lock
<b>L1</b>	00	00 min	10 min	Cold winter function. This function is useful in countries where the winter is extremely cold.
<b>t1</b>	NO (OFF)	SI (ON)	NO (OFF)	Photocells test
<b>t2</b>	SI (ON)	SI (ON)	NO (OFF)	Motors thermal protection test

## Courtesy Functions

DISPLAY	DISPLAY	<input type="checkbox"/> C	DESCRIPTION
<b>d0</b>	<b>n0</b>	Set Up	To restore default setting hold down <input type="checkbox"/> C button until display shows <b>- -</b>
<b>P2</b>	<b>- -</b>	x	When a start command is received the control board starts an automatic procedure to acquire the gate working times.

## Radio Functions

DISPLAY	DISPLAY	<input type="checkbox"/> C	DESCRIPTION
<b>r0</b>	<b>1...2...</b>	Delete	To erase a remote control: Hold down <input type="checkbox"/> C button on the selected code until the display turns off <b>- -</b>
<b>r1</b>	<b>- -</b>	Save	To save a remote control key: Hold down a remote key. When the display shows <b>- -</b> , push down <input type="checkbox"/> C button on the control board.
<b>r2</b>	<b>- -</b>	Save	<b>r1</b> → Start <b>r2</b> → Stop <b>r3</b> → Pedestrian start <b>r4</b> → Fast closure start
<b>r3</b>	<b>- -</b>	Save	
<b>r4</b>	<b>- -</b>	Save	
<b>r5</b>	<b>n0</b>	Delete	

## Terminal Block Settings

DISPLAY	<input type="checkbox"/> C	<input type="checkbox"/> D	DESCRIPTION
<b>E1</b>	↓	↑	<input type="checkbox"/> n0 = Disabled. <input type="checkbox"/> 00 = Start N.O. <input type="checkbox"/> 0P = Open only N.O. <input type="checkbox"/> CL = Close only N.O. <input type="checkbox"/> E0 = QK-SMARTM command N.O.
<b>E2</b>	↓	↑	<input type="checkbox"/> n0 = Disabled. <input type="checkbox"/> S1E = Stop N.C. <input type="checkbox"/> R = Motor A opening and closing limit switch N.O.
<b>E3</b>	↓	↑	<input type="checkbox"/> n0 = Disabled. <input type="checkbox"/> tC = External photocell N.C. <input type="checkbox"/> tD = same like <b>tC</b> but with possibility to start the opening even if external photocell is detecting an obstacle.
<b>E4</b>	↓	↑	<input type="checkbox"/> n0 = Disabled. <input type="checkbox"/> tR = Internal photocell N.C. <input type="checkbox"/> b = Motor B opening and closing limit switch N.O.
<b>E7</b>	↓	↑	<input type="checkbox"/> n0 = Disabled. <input type="checkbox"/> PE = Pedestrian N.O. <input type="checkbox"/> 0P = Open only N.O. <input type="checkbox"/> CL = Close only N.O. <input type="checkbox"/> E0 = QK-SMARTM command N.O.

**DEFAULT VALUE**

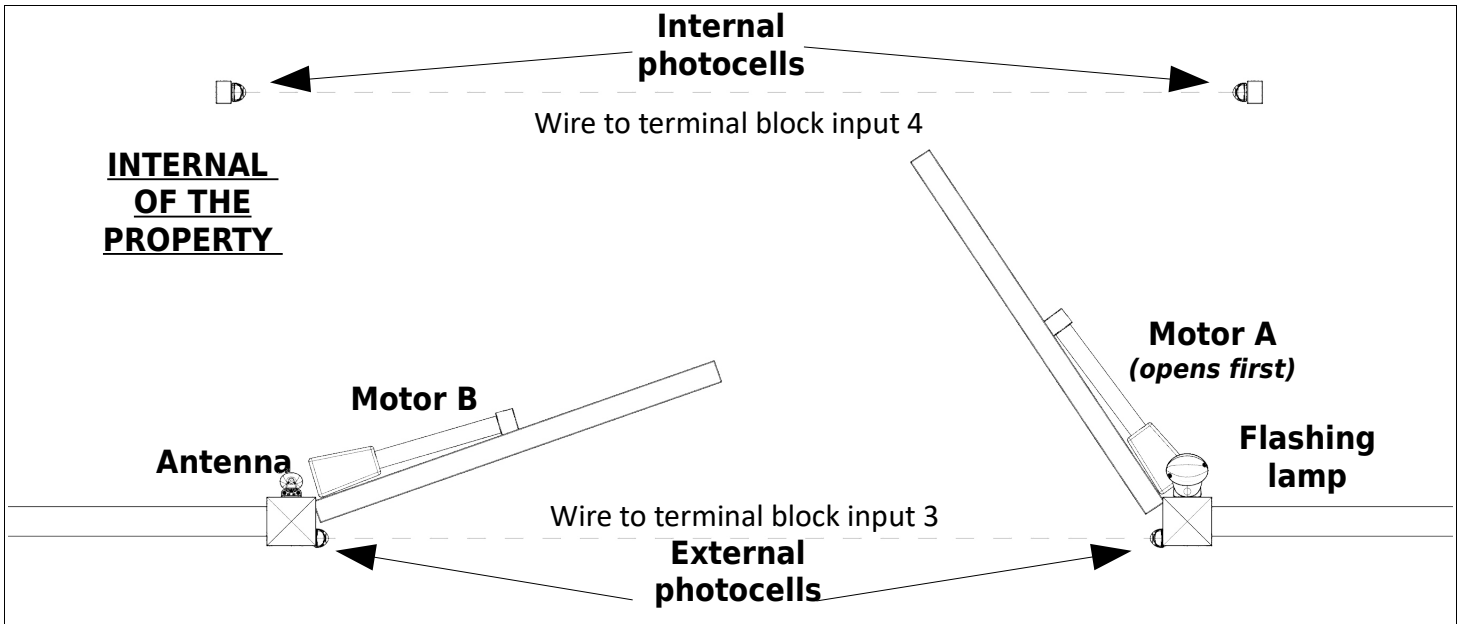
## Display Reports

<b>S1E</b>	Stop
<b>FH</b>	External photocell + Internal photocell
<b>tR</b>	Internal photocell
<b>tC</b>	External photocell
<b>tD</b>	External photocell
<b>00</b>	Start
<b>PE</b>	Pedestrian start
<b>0P</b>	Open Only.
<b>CL</b>	Close Only.
<b>E0</b>	QK-SMARTM command N.O.
<b>A</b>	Motor A opening or closing limit switch .
<b>b</b>	Motor B opening or closing limit switch.
<b>Rb</b>	Motor A and Motor B opening or closing limit switches.
<b>- -</b>	Remote key is pressed
<b>1E</b>	Photocells test error
<b>7A</b>	Motor A has detected an obstacle
<b>9A</b>	Motor A is in thermal protection state
<b>7b</b>	Motor B has detected an obstacle
<b>9b</b>	Motor B is in thermal protection state
<b>FF</b>	The radio memory is full

## BUTTONS

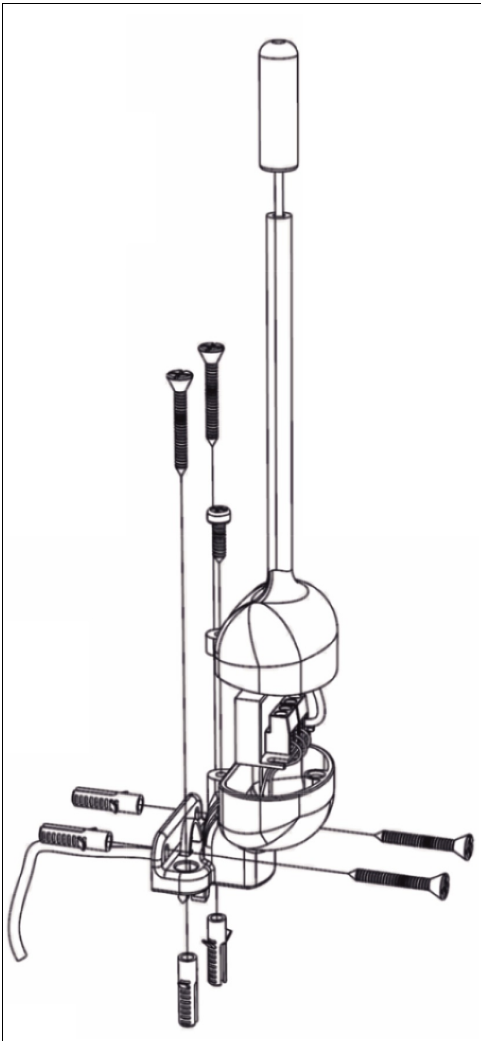
<input type="checkbox"/> A	Scrolls menu from <b>A1</b> to <b>P2</b>
<input type="checkbox"/> B	Scrolls menu from <b>P2</b> to <b>A1</b>
<input type="checkbox"/> C	Increases value or set <b>S1</b> ( means: ON or ENABLED).
<input type="checkbox"/> D	Decreases value or set <b>n0</b> ( means: OFF or DISABLED).

**TYPICAL INSTALLATION**

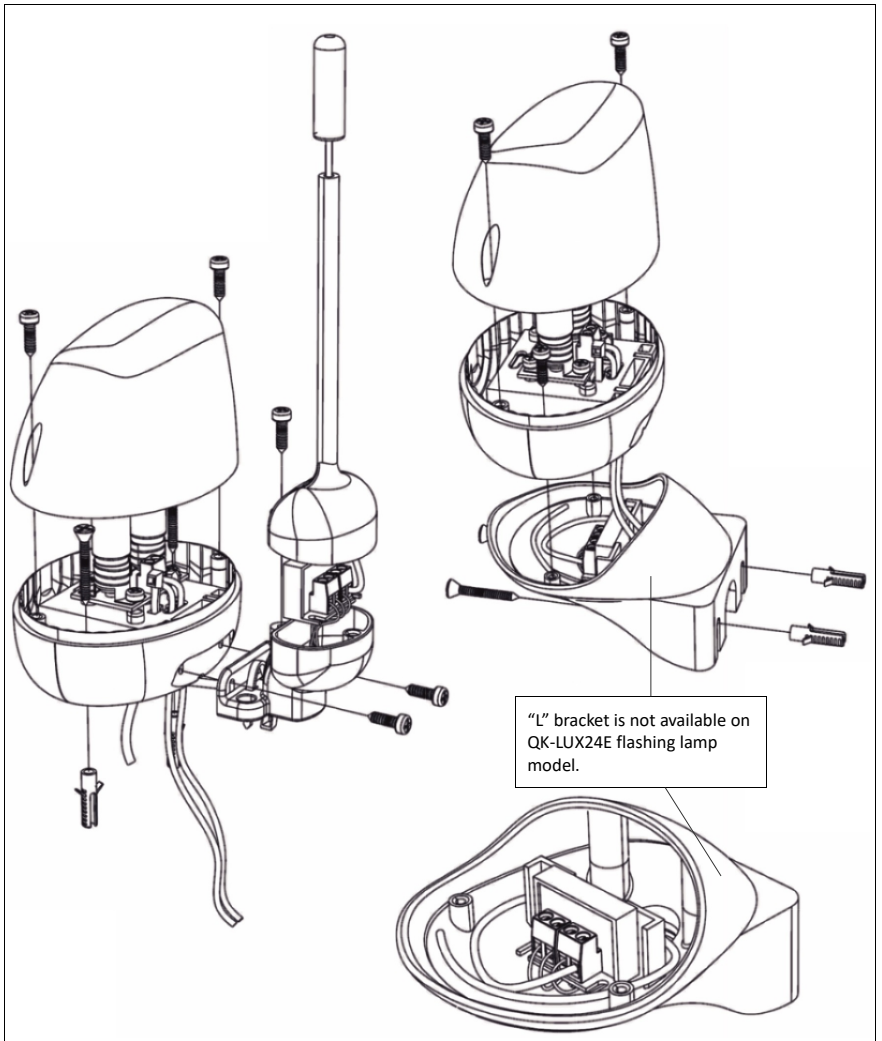


**INSTALLING RADIO MODULE**

**INSIDE THE ANTENNA HOUSING**  
*OPTIONAL QK-AN433\_V4*

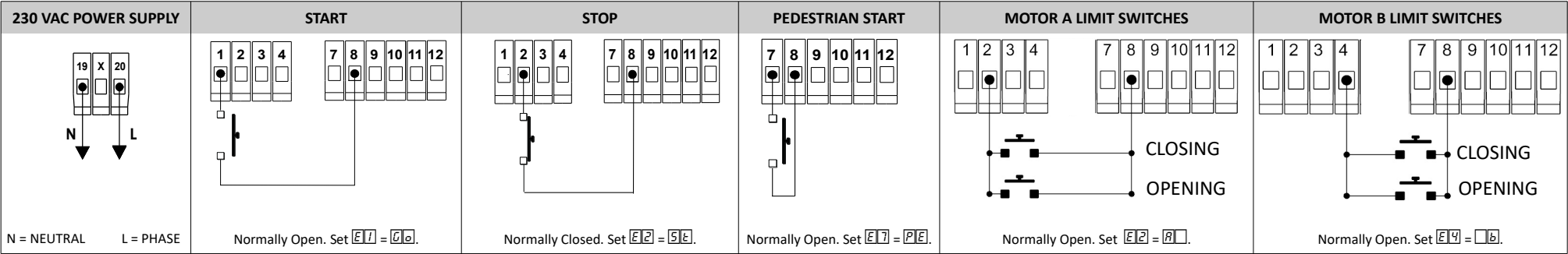


**INSIDE THE FLASHING LAMP**

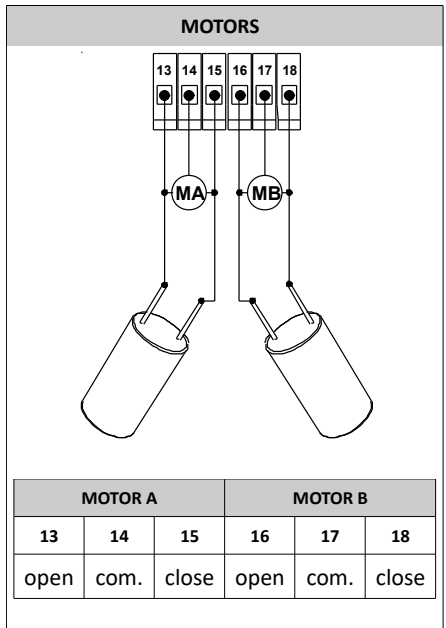
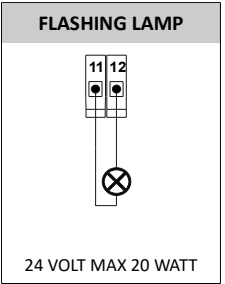
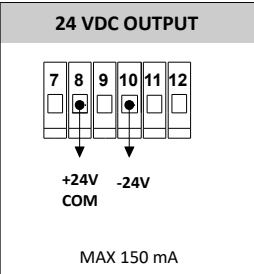




# INPUT/OUTPUT CONNECTIONS



	INTERNAL PHOTOCELL	EXTERNAL PHOTOCELL
PHOTOCELLS RECEIVER		
<b>(4.A)</b> PHOTOCELLS TRANSMITTER WITHOUT PHOTO TEST FUNCTION		
<b>(4.B)</b> PHOTOCELLS TRANSMITTER WITH PHOTO TEST FUNCTION		
<b>(4.C)</b> DISABLED BY HARDWARE		
<b>(4.D)</b> DISABLED BY SOFTWARE	Set $E14$ to $00$	Set $E13$ to $00$



The parameter  $E11$  enables ( $5E$ ) or disables ( $00$ ) the test of photocells. Settings **(4.A)** and **(4.C)** require  $E11$  set to  $00$ .












<b>Stand By</b>	The gate is completely closed and the safety devices are unactivated. The control board is ready to start a working cycle. In this state the flashing lamp is off.
<b>Opening</b>	The gate is opening and the flashing lamp blinks quickly.
<b>Pause</b>	When the opening is finished the motors are stopped and the flashing lamp is on. After pause time has expired ( $F10$ ) the gate starts closing.
<b>closing</b>	The gate is closing and the flashing lamp blinks slowly.
<b>Stop opening</b>	The gate has been stopped while it was opening. A new start command begins the closing phase. In this state the flashing lamp is off.
<b>Stop closing</b>	The gate has been stopped while it was closing. A new start command begins the opening phase. In this state the flashing lamp is off.
<b>Types of Input</b>	<p>There are two types of input: external and remote control. The external inputs are all devices (photocells, normally closed contacts and normally open contacts) wired to the terminal blocks. Each input is programmable with a function. The <b>safety functions</b> match the normally closed contacts. The other functions match the normally open contacts. The <b>safety functions</b> are: <b>stop</b>, <b>internal photocell</b> and <b>external photocell</b>. The other functions are: <b>start</b>, <b>pedestrian start</b>, <b>motor A limit switches</b> and <b>motor B limit switches</b>. The functions of terminal block inputs are configurable by parameters <math>E1</math>, <math>E2</math>, <math>E3</math>, <math>E4</math>, <math>E7</math>.</p> <p>A remote control input is programmable as: <b>start</b>, <b>stop</b>, <b>pedestrian start</b> and <b>fast closure start</b>. The remote controls are configurable by parameters <math>r1</math>, <math>r2</math>, <math>r3</math>, <math>r4</math>.</p> <p>The control board doesn't distinguish between the type of input but only between the functions.</p>
<b>Input Is activated</b>	<p>An input is activated when its state changes from the standard state. For instance, a photocell is activated when the beam from the transmitter to the receiver is interrupted. While a generic push-button or a remote key is activated only when it is pushed down.</p> <p>All these actions are recognized by the control board which shows these changes on the display. When more inputs are activated at the same time the display shows only the most important input. The order from the most important to the least important input is:</p> <p><b>stop</b> <math>S1</math>, <b>internal and external photocells</b> <math>FH</math>, <b>external photocells</b> <math>E1</math> or <math>E2</math>, <b>internal photocells</b> <math>E3</math>, <b>start</b> <math>G1</math>, <b>pedestrian start</b> <math>P1</math>, <b>open</b> <math>O1</math>, <b>close</b> <math>C1</math>, <b>Motor A and Motor B limit switches</b> <math>R1</math>, <b>motor A limit switch</b> <math>A1</math>, <b>motor B limit switch</b> <math>B1</math>.</p>
<b>Start commands</b>	<p>The <b>start commands</b> are: <b>start</b>, <b>pedestrian start</b>, <b>open</b> and <b>fast closure start</b>. They are able to start a working cycle. The function of start commands depend on <math>F5</math> and <math>F6</math> parameters programming.</p> <p>To know more see <math>F5</math> and <math>F6</math> description.</p> <p>To know how the fast closure start command works see <math>r4</math> description.</p> <p>To know how the start command works see <b>Standard Working Cycle</b>.</p> <p>To know how the pedestrian start command works see <b>Pedestrian Working Cycle</b>.</p>
<b>Safety commands</b>	<p>The <b>safety commands</b> are: <b>stop</b>, <b>internal photocell</b> and <b>external photocell</b>.</p> <p>The stop command always stops the gate. The functions of photocells depend on <math>F8</math> parameter programming. To know more see <math>F8</math> description.</p>
<b>Standard working cycle</b>	<p>A <b>standard working cycle</b> begins when an input programmed as <b>start</b>, <b>open</b> or <b>fast closure</b> is activated and the control board is in <b>stand by</b>.</p> <p><b>Motor A</b> starts opening before <b>Motor B</b>. <math>b4</math> seconds later, <b>Motor B</b> starts opening. After the <b>automatic closure time</b> <math>F10</math>, <b>Motor B</b> starts closing. <math>R4</math> seconds later, Motor A starts closing. When a <b>standard working cycle</b> is in progress, the <b>pedestrian start</b> inputs work as a <b>start</b>. The <b>working cycle</b> finishes when the control board returns to <b>stand by</b>. This functionality can be handled by parameters <math>F10</math>, <math>F5</math>, <math>F6</math>.</p>
<b>Pedestrian working cycle</b>	<p>A <b>pedestrian working cycle</b> begins when a <b>pedestrian start</b> is activated and the control board is in stand by. Motor A works normally while Motor B stays off. When a <b>pedestrian working cycle</b> is in progress, all start commands work as a pedestrian start. The working cycle is finished when the control board returns to <b>stand by</b>. This functionality can be handled by parameters <math>F10</math>, <math>F5</math>, <math>F6</math>.</p>
































# MOTOR A SETTINGS

<b>Standard Working Time</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R1</div>	<p>Motor A opens before motor B. Motor A works for <b>R1</b> seconds. After this time motor A starts the slowdown for <b>R2</b> seconds. This is for both phases: opening and closing.</p> <p>To disable Motor A slowdown set <b>R2</b> to <b>00</b>.</p>
<b>Slowdown Working Time</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R2</div>	<p><b>R1</b> is settable from <b>00</b> to <b>99</b> seconds.</p> <p><b>R2</b> is settable from <b>0.0</b> to <b>99</b> seconds.</p>
<b>Start Up Time (Cue time)</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R3</div>	<p><b>R3</b> is the start up time of motor A. During this time the force of the motor increases constantly until it reaches the maximum power and the obstacle detection sensor is disabled. Each time the motor starts, the first <b>R3</b> seconds are the start up time.</p> <p><b>R3</b> is settable from <b>0.1</b> to <b>1.5</b> seconds.</p>
<b>Displacement Time On Closure</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R4</div>	<p>Motor B begins closing <b>R4</b> seconds before motor A. This parameter is useful to avoid leaf overlap during the closing.</p> <p><b>R4</b> is settable from <b>00</b> to <b>99</b> seconds.</p>
<b>Standard Force</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R5</div>	<p><b>R5</b> is the force of motor A during the <b>standard working time R1</b>.</p> <p><b>R5</b> is settable from <b>00</b> to <b>10</b></p>
<b>Slowdown Force</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R6</div>	<p><b>R6</b> is the force of motor A during the <b>slowdown working time R2</b>.</p> <p><b>R6</b> is settable from <b>00</b> to <b>10</b></p>
<b>Standard Obstacle Detection Threshold</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R7</div>	<p>During the <b>standard working time R1</b>, when motor A stress is higher than <b>R7</b>:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>If the <b>slowdown obstacle detection threshold R8</b> and the <b>slowdown working time R2</b> are enabled then motor A inverts its movement while the motor B stays off. If motor A was closing, it opens completely. If motor A was opening, it closes for 2 seconds then it stops. Until the control boards returns to <b>stand by</b>:              During the opening motor B starts moving only when motor A finishes its run.              During the closing motor A starts moving only when motor B finishes its run.              This functionality is active once per <b>working cycle</b>. If an obstacle is detected more than once: motor A finishes its run.</li> <li>If the <b>slowdown obstacle detection threshold R8</b> or the <b>slowdown working time R2</b> are disabled motor A finishes its run.</li> </ul> <p>During the opening, for the <b>standard working time R1</b>, the display shows motor A stress. <b>00</b> is the minimum, <b>99</b> is the maximum. The maximum value depends on the motor and can be lower than <b>99</b>. To disable the obstacle detection sensor during the <b>standard working time R1</b> set <b>R7</b> = <b>00</b>. To set <b>R7</b> = <b>00</b> hold down or keep pressing button C. <b>R7</b> is settable from <b>00</b> to <b>99</b>. After <b>99</b> the display shows <b>00</b>.</p>
<b>Slowdown Obstacle Detection Threshold</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R8</div>	<p>During the <b>slowdown working time R2</b>, when the motor A stress is higher than <b>R8</b>:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Motor A finishes its run</li> </ul> <p>During the opening, for the <b>slowdown working time R2</b>, the display shows motor A stress. <b>00</b> is the minimum, <b>99</b> is the maximum. The maximum value depends on the motor and can be lower than <b>99</b>. To disable the obstacle detection sensor during the <b>slowdown working time R2</b> set <b>R8</b> = <b>00</b>. To set <b>R8</b> = <b>00</b> hold down or keep pressing button C. <b>R8</b> is settable from <b>00</b> to <b>99</b>. After <b>99</b> the display shows <b>00</b>.</p>

# MOTOR B SETTINGS

<p><b>Standard Working Time</b></p> <p><b>b1</b></p>	<p>Motor B opens after motor A. Motor B works for <b>b1</b> seconds. After this time motor B starts the slowdown for <b>b2</b> seconds. This is for both phases: opening and closing.</p> <p>To disable Motor B slowdown, the parameter <b>b2</b> must be set to 00.</p>
<p><b>Slowdown Working Time</b></p> <p><b>b2</b></p>	<p><b>b1</b> is settable from <b>00</b> to <b>99</b> seconds.</p> <p><b>b2</b> is settable from <b>0.0</b> to <b>99</b> seconds.</p>
<p><b>Start Up Time (Cue time)</b></p> <p><b>b3</b></p>	<p><b>b3</b> is the start up time of motor B. During this time the force of the motor increases constantly until it reaches the maximum power and the obstacle detection sensor is disabled. Each time the motor starts, the first <b>b3</b> seconds are the start up time.</p> <p><b>b3</b> is settable from <b>0.1</b> to <b>1.5</b> seconds.</p>
<p><b>Displacement Time On opening</b></p> <p><b>b4</b></p>	<p>Motor A begins opening <b>b4</b> seconds before motor B. This parameter is useful to avoid leaf overlap during the closing.</p> <p><b>b4</b> is settable from <b>00</b> to <b>99</b> seconds.</p>
<p><b>Standard Force</b></p> <p><b>b5</b></p>	<p><b>b5</b> is the force of motor B during the <b>standard working time</b> <b>b1</b>.</p> <p><b>b5</b> is settable from <b>00</b> to <b>10</b></p>
<p><b>Slowdown Force</b></p> <p><b>b6</b></p>	<p><b>b6</b> is the force of motor B during the <b>slowdown working time</b> <b>b2</b>.</p> <p><b>b6</b> is settable from <b>00</b> to <b>10</b></p>
<p><b>Standard Obstacle Detection Threshold</b></p> <p><b>b7</b></p>	<p>During the <b>standard working time</b> <b>b1</b>, when motor B stress is higher than <b>b7</b>:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>If the <b>slowdown obstacle detection threshold</b> <b>b8</b> and the <b>slowdown working time</b> <b>b2</b> are enabled then motor B inverts its movement while the motor A stays off. If motor B was closing, it opens completely. If motor B was opening, it closes for 2 seconds then it stops. Until the control boards returns to <b>stand by</b>: During the opening motor B starts moving only when motor A finishes its run. During the closing motor A starts moving only when motor B finishes its run. This functionality is active once per <b>working cycle</b>. If an obstacle is detected more than once: motor B finishes its run.</li> <li>If the <b>slowdown obstacle detection threshold</b> <b>b8</b> or the <b>slowdown working time</b> <b>b2</b> are disabled motor B finishes its run.</li> </ul> <p>During the closing, for the <b>standard working time</b> <b>b1</b>, the display shows motor B stress. <b>00</b> is the minimum, <b>99</b> is the maximum. The maximum value depends on the motor and can be lower than <b>99</b>. To disable the obstacle detection sensor during the <b>standard working time</b> <b>b1</b> set <b>b7</b> = <b>00</b>. To set <b>b7</b> = <b>00</b> hold down or keep pressing button C. <b>b7</b> is settable from <b>00</b> to <b>99</b>. After <b>99</b> the display shows <b>00</b>.</p>
<p><b>Slowdown Obstacle Detection Threshold</b></p> <p><b>b8</b></p>	<p>During the <b>slowdown working time</b> <b>b2</b>, when the motor B stress is higher than <b>b8</b>:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Motor B finishes its run</li> </ul> <p>During the closing, for the <b>slowdown working time</b> <b>b2</b>, the display shows motor B stress. <b>00</b> is the minimum, <b>99</b> is the maximum. The maximum value depends on the motor and can be lower than <b>99</b>. To disable the obstacle detection sensor during the <b>slowdown working time</b> <b>b2</b> set <b>b8</b> = <b>00</b>. To set <b>b8</b> = <b>00</b> hold down or keep pressing button C. <b>b8</b> is settable from <b>00</b> to <b>99</b>. After <b>99</b> the display shows <b>00</b>.</p>

<b>Automatic Closure Time</b>  	After the opening the gate waits for $F0$ seconds before beginning the closing. To disable the automatic closure set $F0 = 5E$ . To set $5E$ hold down or keep pressing button C until the display shows $5E$ . When $F0 = 5E$ the gate stops after the opening. The closing begins when a <b>start command</b> is received.		
<b>Kick Back Function During Closing</b>  	When the gate is closing and the slowdown is finished, a ramp pulse is executed by motor A. This pulse is $F2$ seconds long and the obstacle detection sensor is disabled for the same amount of time. After the pulse the closing phase is finished. This function can be useful when the electric lock is installed and the motor A <b>slowdown force</b> is not strong enough to close the gate completely. $F2$ is settable from 0.0 to 1.0 seconds		
<b>Pre-blinking Time</b>  	Before starting the motors, the flashing lamp blinks for $F3$ seconds. After this time the flashing lamp still blinks and the motors start moving. $F3$ is settable from 0.0 to 4.0 seconds		
<b>Kick Back Function During Opening</b>  	$F4 = 5I \rightarrow$ ENABLED $F4 = n0 \rightarrow$ DISABLED Before normal opening motor A closes for 0.5 seconds. During this time the force of motor A is set to maximum power and the obstacle detection is disabled. This function can be useful when the electric lock is installed and opening is difficult.		
<b>Start Commands Functionality</b>   	<b>STANDARD SETTING</b> $F6 = n0$ and $F5 = n0$ <i>During the opening:</i> The start commands stop the opening. <i>During the closing:</i> The start commands stop the closing and begin the opening.	<b>COMMUNITY MODE</b> $F6 = 5I$ <i>During the opening:</i> The start commands don't have any effect. <i>During the closing:</i> The start commands stop the closing and begin the opening.	<b>STEP-BY-STEP SETTING</b> $F6 = n0$ and $F5 = 5I$ <i>During the opening:</i> The start commands stop the gate. <i>During the closing:</i> The start commands stop the gate.
<b>Photocells Logic</b>  	$F8 = 5I \rightarrow$ <b>STANDARD MODE</b> <i>During the opening:</i> While the <b>internal photocell</b> is activated the control board stops the opening. When the <b>internal photocell</b> is deactivated the control board continues the opening. The activation of the <b>external photocell</b> doesn't have any effect instead. <i>During the closing:</i> If the <b>external photocell</b> is activated the control board stops the closing and starts the opening. If the <b>internal photocell</b> is activated the control board stops the closing and waits for the opening. The opening starts only when the <b>internal photocell</b> is deactivated.		$F8 = n0 \rightarrow$ <b>REVERSE MODE</b> <i>During the opening:</i> if the <b>internal photocell</b> is activated the control board stops the opening and starts the closing. After 3 seconds the closure is stopped and the control board state is stop-opening. The activation of the <b>external photocell</b> doesn't have any effect instead. <i>During the closing:</i> if the <b>external photocell</b> is activated the control board stops the closing and starts the opening. The activation of the <b>internal photocell</b> doesn't have any effect instead.
<b>Before the gate starts the opening phase:</b> if $E3 = E C$ : The opening <i>cannot be started</i> if <b>external photocell</b> is detecting an obstacle. ← <b>SAFER SETTING</b> if $E3 = E d$ : The opening <i>can be started</i> even if <b>external photocell</b> is detecting an obstacle.			
<b>Electric Lock</b>  	$L0 = 5I \rightarrow$ ENABLED The electric-lock module is managed. The module must be installed on the electric-lock socket.		$L0 = n0 \rightarrow$ DISABLED The electric-lock is not managed. The module is not installed on the electric-lock socket.
<b>Cold Winter</b>  	The <b>cold winter</b> function is useful in countries with very cold winters. The motors are activated with the minimum power for $L1$ minutes out of 10 minutes to keep the control board box and the motors warm. When the motors are activated with the minimum power, the gate doesn't move. The function runs when the gate is completely open or in stand-by only. When $L1$ is set to <b>00</b> the function is disabled. $L1$ is settable from <b>00</b> to <b>10</b> .		
<b>Photocells Test</b>  	$E1 = 5I \rightarrow$ ENABLED $E1 = n0 \rightarrow$ DISABLED Each time the gate starts, the control board checks the photocells. If no errors are detected the motors can be started. Vice versa the motors cannot start and the control board display shows $7E$ .		
<b>Motors Thermal Test</b>  	$E2 = 5I \rightarrow$ ENABLED $E2 = n0 \rightarrow$ DISABLED Before starting a <b>working cycle</b> the motors are tested. When the display shows $9A$ motor A is in thermal protection. When the display shows $9B$ motor B is in thermal protection. This test may fail if motor A or B are badly connected. When a motor is in thermal protection, the <b>working cycle</b> cannot be started.		

<b>Erasing a remote key</b> 	Keep pressing A or B button until the display shows  . After a few seconds the control board starts scanning for saved codes. Each code showed is a remote key identification number previously saved. To erase a displayed code, hold down button C until display turns off.
<b>Saving a remote key</b>	A remote key is configurable as: start  , stop  , pedestrian  or fast closure  . Hold down or keep pressing A or B button on the control board until the display shows the chosen function  ,  ,  or  . After about one second, the display shows  . Hold down an unsaved remote key. The display shows  . To save push down the button C on the control board. After saving, the display shows the remote key identification number. The control board holds up to 99 codes. If the memory is full, the display shows  when trying to save the remote key. <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b> Start</b>                      The <b>start function</b> begins a <b>Standard Working Cycle</b> : Motor A starts opening before Motor B.  seconds later, Motor B starts opening. After the pause , Motor B starts closing.  seconds later, Motor A starts closing.</li> <li>• <b> Stop</b>                      The <b>stop function</b> stops the gate.</li> <li>• <b> Pedestrian</b>                      The <b>pedestrian function</b> begins a <b>Pedestrian Working Cycle</b>: Motor <b>A</b> works normally while Motor <b>B</b> stays off.</li> <li>• <b> Fast closure</b>  <i>During the opening</i>: once all photocells have been activated, both internal and external, the gate starts closing after 5 seconds.  <i>During the pause time </i>: once all photocells have been activated, both internal and external, the gate starts closing.  <i>Required settings :</i>  <b>(1).</b> Both Internal and external photocells must be installed.  <b>(2).</b> The parameter  must be set to .  <b>(3).</b> The parameter  must be set to .                      If these requirements are not fulfilled, the remote key memorized as  operates as a standard start signal(). This function is active once per working cycle.                 </li> </ul>
<b>Erasing all remote controls</b> 	Keep pressing A or B button until the display shows  . After a few seconds the control board shows  . To erase all saved codes, hold down button C until the display stops flashing  (YES).



# TERMINAL BLOCK SETTINGS

Each terminal block input is programmable by a configuration parameter. The configuration parameters are **E1**, **E2**, **E3**, **E4** and **E7**. **E1** configures the input 1, **E2** configures the input 2 and so on. In the table below there is a list of functions which can be assigned to each input.

FUNCTION	DESCRIPTION	TYPE	E1	E2	E3	E4	E7
<b>no</b> DISABLED	The inputs <b>E2</b> , <b>E3</b> and <b>E4</b> have the <b>auto-enable function</b> : When the terminal block input is disabled and a normally closed contact is wired to the input then the control board sets that input equal to the <b>SAFETY</b> value. For instance, if <b>E2</b> is set to <b>no</b> and a normally closed contact is wired to input 2, the control board sets <b>E2</b> to <b>SE</b> .		▪	▪ auto enable	▪ auto enable	▪ auto enable	▪
<b>SE</b> STOP	The <b>stop function</b> stops the gate.	N.C. SAFETY		▪ DEF.			
<b>EA</b> INTERNAL PHOTOCCELL	<b>During the opening</b> : while the <b>internal photocell</b> is activated the control board stops the opening. When the internal photocell is deactivated the control board continues the opening. <b>During the closing</b> : If the <b>internal photocell</b> is activated the control board stops the closing and waits for the opening. The opening starts only when the <b>internal photocell</b> is deactivated. <b>the opening cannot be started if the internal photocell is detecting an obstacle.</b>	N.C. SAFETY				▪ DEF.	
<b>EL</b> EXTERNAL PHOTOCCELL <i>Safer setting</i>	<b>During the closing</b> : the <b>external photocell</b> stops the closing and starts the opening. <b>During the opening</b> : the <b>external photocell</b> activation doesn't have any effect. <b>the opening cannot be started if the external photocell is detecting an obstacle.</b>	N.C. SAFETY			▪ DEF.		
<b>Ed</b> EXTERNAL PHOTOCCELL	Same like <b>EL</b> but <b>the opening can be started even if the external photocell is detecting an obstacle.</b>	N.C.			▪		
<b>GO</b> START	The <b>start function</b> begins a <b>Standard Working Cycle</b> : Motor A starts opening before Motor B. <b>E4</b> seconds later, Motor B starts opening. After the pause <b>F0</b> , Motor B starts closing. <b>R4</b> seconds later, Motor A starts closing.	N.O.	▪ DEF.				
<b>PE</b> PEDESTRIAN	The <b>pedestrian function</b> begins a <b>Pedestrian Working Cycle</b> : Motor A works normally while Motor B stays off.	N.O.					▪ DEF.
<b>OP</b> OPEN ONLY	The <b>open only function</b> opens the gate. When the control board is in stand by state the <b>open only function</b> begins a <b>Standard Working Cycle</b> .	N.O.	▪				▪
<b>CL</b> CLOSE ONLY	The <b>close only function</b> closes the gate.	N.O.	▪				▪
<b>Eo</b> QK-SMARTM	The <b>QK – SMARTM</b> command doesn't have any effect on the gate status. It can be used in combination with the <b>QK-SMARTM</b> module. For instance a light may be turned on through the key selector without activating the gate.	N.O.	▪				▪
<b>RA</b> MOTOR A LIMIT SWITCHES	The <b>motor A limit switches</b> function manages an opening limit switch and a closing limit switch on the same terminal block input.	N.O.		▪			
<b>Rb</b> MOTOR B LIMIT SWITCHES	The <b>motor B limit switches</b> function manages an opening limit switch and a closing limit switch on the same terminal block input.	N.O.				▪	

▪	AUTO-ENABLE	DEF.	SAFETY	N.C.	N.O.
The function is programmable on that input.	The Auto-enable function is active.	The default value.	The function is safety type.	Normally Closed contact.	Normally Open contact.

<p><b>Default</b></p> <p><b>d0</b></p>	<p>To restore the factory default setting, keep pressing button A or B until the display shows <b>d0</b>. After a few seconds the control board shows <b>ra</b>. To execute hold down button C until the display shows <b>cc</b>. The factory default has been set and the control board state is in stand by state. This function doesn't have any effect on radio programming.</p>												
<p><b>Motors Working Time Programming</b></p> <p><b>P2</b></p>	<p><b>P2</b> is a procedure, it sets the working time parameters <b>R1</b>, <b>R2</b>, <b>b1</b>, <b>b2</b> and <b>F0</b>. The procedure is subdivided into 5 steps. They are called: <b>R1</b>, <b>R2</b>, <b>b1</b>, <b>b2</b> and <b>F0</b>. In each step a parameter is programmed. During the whole programming procedure the obstacle detection sensor is disabled. To begin this procedure hold down or keep pressing button A or B until the control board display shows <b>P2</b>. After a few seconds the control board display shows <b>cc</b>. Press a <b>start</b> input and the procedure starts. The <b>motors working time programming</b> works only when the gate is in <b>stand by</b>. All steps are described in the table below.</p> <table border="1" data-bbox="347 660 1554 1691"> <tr> <td data-bbox="347 660 563 757"> <p><b>P2</b> → <b>cc</b></p> </td> <td data-bbox="563 660 1554 757"> <p>The control board is ready to start the motors working time programming. To go to <b>R1</b> press any start input.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 757 563 925"> <p><b>R1</b></p> </td> <td data-bbox="563 757 1554 925"> <p>The control board is programming motor A <b>standard working time R1</b>. Motor A is opening. Motor B stays off. To go to <b>R2</b> press any start input</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 925 563 1099"> <p><b>R2</b></p> </td> <td data-bbox="563 925 1554 1099"> <p>The control board is programming motor A <b>slowdown working time R2</b>. Motor A is slowing. Motor B stays off. To go to <b>b1</b> press any start input.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 1099 563 1267"> <p><b>b1</b></p> </td> <td data-bbox="563 1099 1554 1267"> <p>The control board is programming motor B <b>standard working time b1</b>. Motor A stays off. Motor B is opening. To go to <b>b2</b> press any start input.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 1267 563 1442"> <p><b>b2</b></p> </td> <td data-bbox="563 1267 1554 1442"> <p>The control board is programming motor B <b>slowdown working time b2</b>. Motor A stays off. Motor B is slowing. To go to <b>F0</b> press any start input</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 1442 563 1691"> <p><b>F0</b></p> </td> <td data-bbox="563 1442 1554 1691"> <p>The control board is programming the <b>automatic closure time F0</b>. Motor A stays off. Motor B stays off. The flashing lamp is on. After a few seconds the control board display shows the counting time. To finish the programming press any start input and wait until the gate is completely closed.</p> </td> </tr> </table>	<p><b>P2</b> → <b>cc</b></p>	<p>The control board is ready to start the motors working time programming. To go to <b>R1</b> press any start input.</p>	<p><b>R1</b></p>	<p>The control board is programming motor A <b>standard working time R1</b>. Motor A is opening. Motor B stays off. To go to <b>R2</b> press any start input</p>	<p><b>R2</b></p>	<p>The control board is programming motor A <b>slowdown working time R2</b>. Motor A is slowing. Motor B stays off. To go to <b>b1</b> press any start input.</p>	<p><b>b1</b></p>	<p>The control board is programming motor B <b>standard working time b1</b>. Motor A stays off. Motor B is opening. To go to <b>b2</b> press any start input.</p>	<p><b>b2</b></p>	<p>The control board is programming motor B <b>slowdown working time b2</b>. Motor A stays off. Motor B is slowing. To go to <b>F0</b> press any start input</p>	<p><b>F0</b></p>	<p>The control board is programming the <b>automatic closure time F0</b>. Motor A stays off. Motor B stays off. The flashing lamp is on. After a few seconds the control board display shows the counting time. To finish the programming press any start input and wait until the gate is completely closed.</p>
<p><b>P2</b> → <b>cc</b></p>	<p>The control board is ready to start the motors working time programming. To go to <b>R1</b> press any start input.</p>												
<p><b>R1</b></p>	<p>The control board is programming motor A <b>standard working time R1</b>. Motor A is opening. Motor B stays off. To go to <b>R2</b> press any start input</p>												
<p><b>R2</b></p>	<p>The control board is programming motor A <b>slowdown working time R2</b>. Motor A is slowing. Motor B stays off. To go to <b>b1</b> press any start input.</p>												
<p><b>b1</b></p>	<p>The control board is programming motor B <b>standard working time b1</b>. Motor A stays off. Motor B is opening. To go to <b>b2</b> press any start input.</p>												
<p><b>b2</b></p>	<p>The control board is programming motor B <b>slowdown working time b2</b>. Motor A stays off. Motor B is slowing. To go to <b>F0</b> press any start input</p>												
<p><b>F0</b></p>	<p>The control board is programming the <b>automatic closure time F0</b>. Motor A stays off. Motor B stays off. The flashing lamp is on. After a few seconds the control board display shows the counting time. To finish the programming press any start input and wait until the gate is completely closed.</p>												

## SINGLE LEAF INSTALLATION

It is possible to use the control board for one leaf installation. Either of the two motors outputs can be used.

If you want to program the control board manually:

- Follow the steps in the table (12.A) or (12.B) in accordance with the chosen output.
- Program the other parameters like you want.

If you want to program the control board using the **P2** programming method:

- Set **E2** to **no**.
- Start the **P2** programming method (see page 11).
- Follow the steps in the table (12.A) or (12.B) in accordance with the chosen output.

(12.A) Motor A Output
Set <b>A4</b> to <b>00</b>
Set <b>b1</b> to <b>00</b>
Set <b>b2</b> to <b>00</b>
Set <b>b4</b> to <b>00</b>
Set <b>b7</b> to <b>no</b>
Set <b>b8</b> to <b>no</b>
Set <b>E2</b> to <b>no</b>

(12.B) Motor B Output
Set <b>A1</b> to <b>00</b>
Set <b>A2</b> to <b>00</b>
Set <b>A4</b> to <b>00</b>
Set <b>A7</b> to <b>no</b>
Set <b>A8</b> to <b>no</b>
Set <b>b4</b> to <b>00</b>
Set <b>E2</b> to <b>no</b>

## DECLARATION OF COMPLIANCE

**Manufacturer:** Quiko Italy

**Sede legale e stabilimento**

Via Seccalegno, 19  
36040 Sossano (VI)  
Italia

declares under his own responsibility that the product:  
Control board **QK-CE220BATRL4**

complies with the main safety requirements issued by the following directives:

- ✓ Radio Sets - 1999/05/EC;
- ✓ Low Voltage - 2006/95/EC;
- ✓ Electromagnetic Compatibility - **2004/108/EC**

and any revisions thereof, and complies with the provisions that implement said directives in the National Legislation of the Country of destination where the products are to be used.

Sossano, 18/09/2014

Il Legale Rappresentante  
Luca Borinato







**QUIKO ITALY**

Via Seccalegno, 19  
36040 Sossano (VI) - Italy  
Tel. +39 0444 785513  
Fax +39 0444 782371  
**info@quiko.biz**  
**www.quikoitaly.com**





# QK-CE220BATRL4

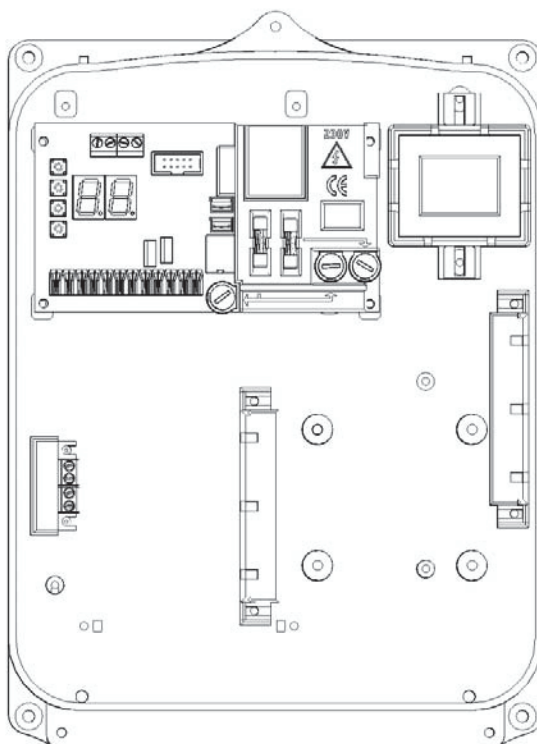
Logique de commande pour deux moteurs 230V

230V



433,92 MHz

PLUG &  
PLAY

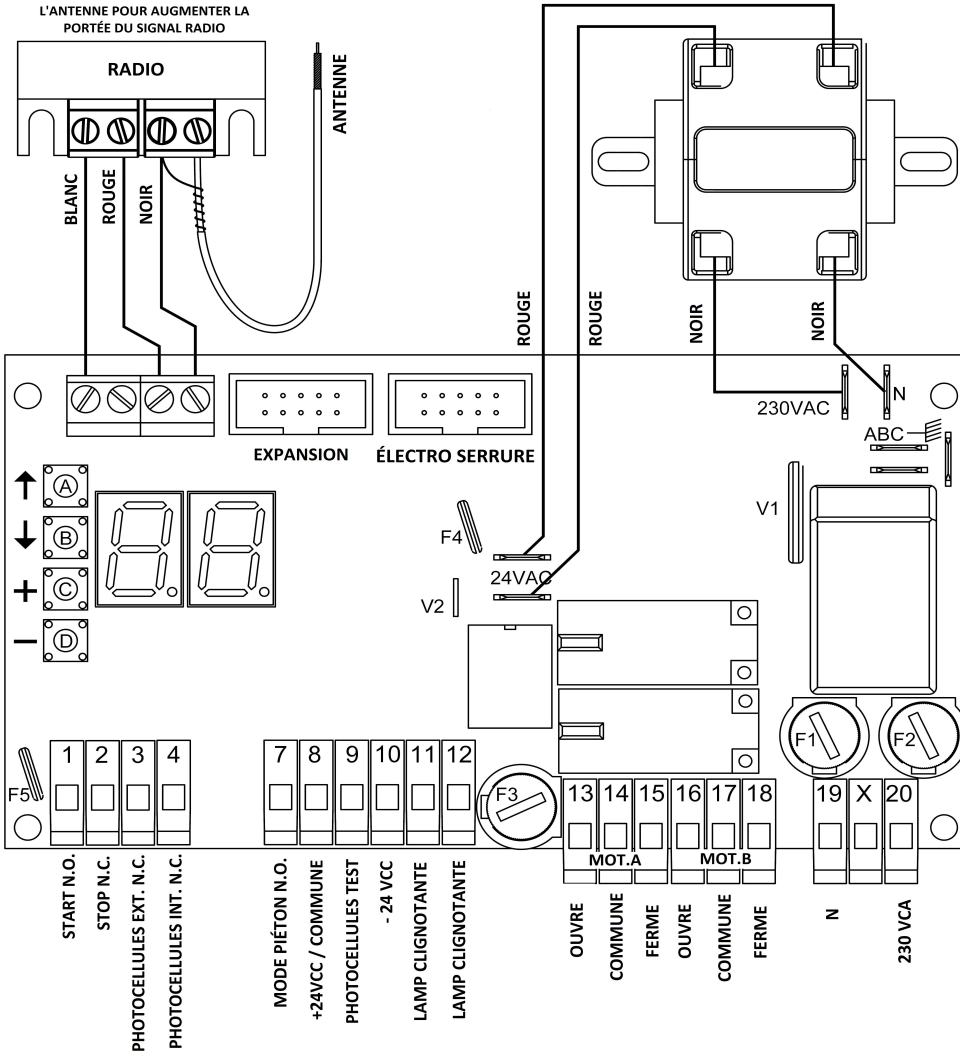


99 TX  
MEMORY

**qui»lö**<sup>®</sup>  
opening solutions

# SCHÉMA DE LA CENTRALE

PLACER LE MODULE À L'INTÉRIEUR DU CLIGNOTANT OU DANS LE BOÎTIER DE L'ANTENNE POUR AUGMENTER LA PORTÉE DU SIGNAL RADIO



## COMPOSANTES DE LA CENTRALE

A	Bouton A
B	Bouton B
C	Bouton C
D	Bouton D
F1	Fusible 250VCA 5A
F2	Fusible de 5A protection moteur B Fusible de 5A protection moteur B
F3	Fusible de 2A protection moteur A
F4	Fusible réarmable 24V 1.6A
F5	Fusible réarmable 24V 0.6A
A B C	Bornes de mise à terre
CN	Prise électrique
V1	Varistance primaire
V2	Varistance secondaire
1 à 20	Broches du bornier

## ATTENTION

### FUSIBLE RÉARMABLE

**APRÈS UN COURT CIRCUIT**  
ÉTEINDRE LA CENTRALE ET ENLEVER LE COURT-CIRCUIT. ATTENDRE AU MOINS 60 SECONDES AVANT D'ALLUMER LA CENTRALE

## CONNEXION DES ENTRÉES

PHOTOCELLULES EXTERNES	ALIMENTATION 24V CC		TYPE	BROCHE		CONFIG. PARAM.
TRANSMETTEUR	8 +	10 -	N.C.	X	X	E 3
RÉCEPTEUR				3	8	

PHOTOCELLULES INTERNES	ALIMENTATION 24V CC		TYPE	BROCHE		CONFIG. PARAM.
RÉCEPTEUR	8 +	10 -	N.C.	X	X	E 4
RÉCEPTEUR				4	8	

AUTRES ENTRÉES	TYPE	BROCHE		CONFIG. PARAM.
START – OUVRE SEULEMENT – FERME SEULEMENT	N.O.	1	8	E 1
MODE PIÉTON – OUVRE SEULEMENT – FERME SEULEMENT	N.O.	7	8	E 7
STOP	N.C.	2	8	E 2

N.C. Normalement fermé    N.O. Normalement ouvert

BROCHES ALIMENTATION 230 VCA	
19	20

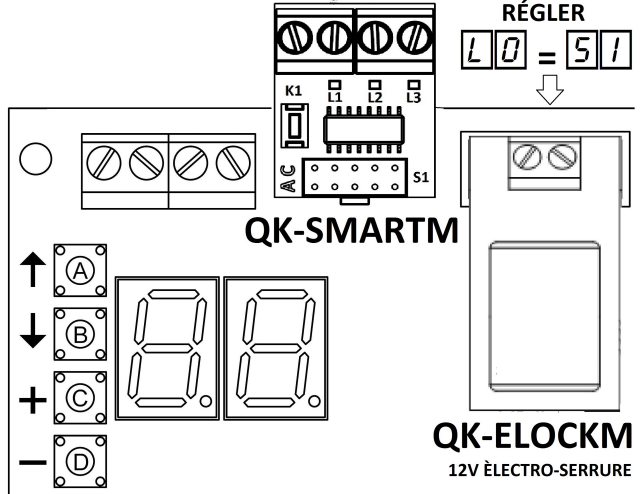
## CONNEXION DES SORTIES

MOTEURS	OUVRE	COMMUNE	FERME
Moteur A	13	14	15
Moteur B	16	17	18

BROCHES DE LA LAMPE CLIGNOTANTE 24V (20W)	
11	12

BROCHES 24VCC 150 mA	
8 +	10 -

**QK-ELOCKM** → Module électro-serrure 12V optionnel  
**QK-SMARTM** → Module optionnel pour relais externes



Paramètres du moteur A				
AFFICHEUR	DÉFAUT	<input type="checkbox"/> C MAX	<input type="checkbox"/> D MIN	DÉSCRIPTION
<b>A1</b>	14 sec	99 sec	00 sec	Temps de travail standard
<b>A2</b>	7 sec	99 sec	00 sec	Temps de travail au ralenti
<b>A3</b>	0.8 sec	1.5 sec	0.1 sec	Temps de démarrage
<b>A4</b>	6 sec	99 sec	0 sec	Déphasage vantaux en fermeture
<b>A5</b>	6	10	1	Force standard
<b>A6</b>	8	10	1	Force au ralenti
<b>A7</b>	NO DÉSACTIVÉ	99 - NO	0	Seuil du détecteur d'obstacle en mode standard. Durant l'ouverture, pour un temps de travail standard, l'afficheur indique l'effort du moteur A.
<b>A8</b>	NO DÉSACTIVÉ	99 - NO	0	Seuil du détecteur d'obstacle en mode ralenti. Durant l'ouverture, pour un temps de travail au ralenti, l'afficheur indique l'effort du moteur A.

Paramètres du moteur B				
AFFICHEUR	DÉFAUT	<input type="checkbox"/> C MAX	<input type="checkbox"/> D MIN	DÉSCRIPTION
<b>b1</b>	14 sec	99 sec	00 sec	Temps de travail standard
<b>b2</b>	7 sec	99 sec	00 sec	Temps de travail au ralenti
<b>b3</b>	0.8 sec	1.5 sec	0.1 sec	Temps de démarrage
<b>b4</b>	3 sec	99 sec	0 sec	Déphasage vantaux en ouverture
<b>b5</b>	6	10	1	Force standard
<b>b6</b>	8	10	1	Force au ralenti
<b>b7</b>	NO DÉSACTIVÉ	99 - NO	0	Seuil du détecteur d'obstacle en mode standard. Durant l'ouverture, pour un temps de travail standard, l'afficheur indique l'effort du moteur B.
<b>b8</b>	NO DÉSACTIVÉ	99 - NO	0	Seuil du détecteur d'obstacle en mode ralenti. Durant l'ouverture, pour un temps de travail au ralenti, l'afficheur indique l'effort du moteur B.

Fonctions générales				
AFFICHEUR	DÉFAUT	<input type="checkbox"/> C MAX	<input type="checkbox"/> D MIN	DÉSCRIPTION
<b>F0</b>	10 sec	99 sec	00 sec	Temps de pause. Pour désactiver appuyer sur le bouton <input type="checkbox"/> C jusqu'à ce que l'afficheur indique <b>S E</b> .
<b>F2</b>	0 sec	0.5 sec	0.0 sec	Fonction coup de fermeture. Peut être utile lorsqu'une électro-serrure est installée.
<b>F3</b>	0 sec	4.0 sec	00 sec	Temps de pré-clignotement.
<b>F4</b>	NO (OFF)	SI (ON)	NO (OFF)	Coup de bélier en ouverture. Peut être utile lorsqu'une électro-serrure est installée.
<b>F5</b>	NO (OFF)	SI (ON)	SI (OFF)	Fonction pas à pas.
<b>F6</b>	NO (OFF)	SI (ON)	NO (OFF)	Mode copropriété.
<b>F8</b>	SI	SI	NO	Logique des photocellules <b>S7</b> → Logique standard <b>n0</b> → Logique inverse
<b>L0</b>	NO (OFF)	SI (ON)	NO (OFF)	Électro-serrure.
<b>L1</b>	00	00 min	10 min	Fonction hiver froid. Cette fonction est utile dans les pays où l'hiver est extrêmement froid.
<b>E1</b>	NO (OFF)	SI (ON)	NO (OFF)	Test photocellules.
<b>E2</b>	SI (ON)	SI (ON)	NO (OFF)	Test protection thermique du moteur.

Fonctions de courtoisie			
AFFICHEUR	AFFICHEUR	<input type="checkbox"/> C	DÉSCRIPTION
<b>d0</b>	<b>n0</b>	définit	Pour rétablir la configuration par défaut appuyer sur le bouton <input type="checkbox"/> C jusqu'à ce que l'afficheur indique <b>- -</b>
<b>P2</b>	<b>- -</b>	X	Quand une commande start est reçue la centrale entame une procédure automatique pour connaître le temps de travail du portail.

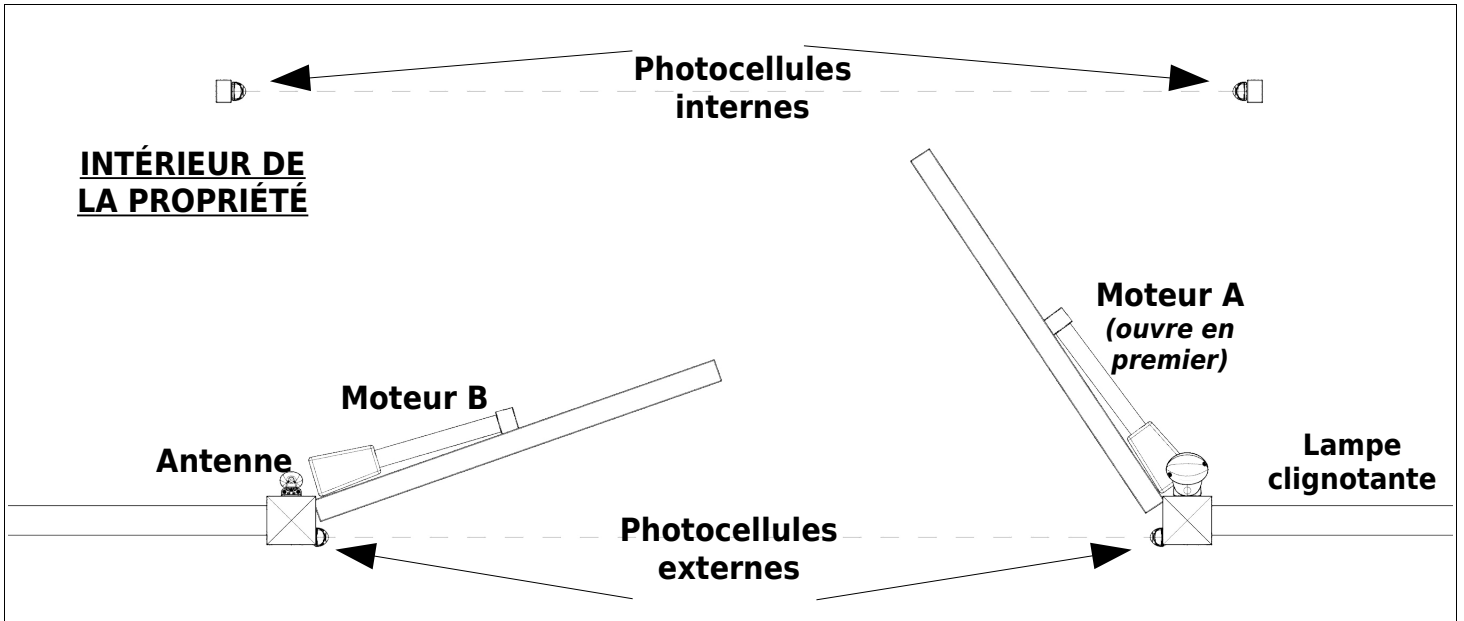
Fonctions radio		
AFFICHEUR	<input type="checkbox"/> C	DÉSCRIPTION
<b>r0</b>	<b>1...2..</b>	Éliminer Pour effacer un code: Maintenir appuyé le bouton <input type="checkbox"/> C sur le code choisi jusqu'à ce que l'afficheur s'éteigne <b>- -</b>
<b>r1</b>	<b>- -</b>	Sauveg
<b>r2</b>	<b>- -</b>	Sauveg
<b>r3</b>	<b>- -</b>	Sauveg
<b>r4</b>	<b>- -</b>	Sauveg Pour programmer une touche de la télécommande: Maintenir appuyée la touche de la télécommande lorsque l'afficheur indique <b>- -</b> , appuyer sur le bouton <input type="checkbox"/> C de la centrale de commande. La centrale de commande peut mémoriser jusqu'à 99 codes. <b>r1</b> → Start <b>r2</b> → Stop <b>r3</b> → Start mode piéton <b>r4</b> → Fermeture rapide
<b>r5</b>	<b>n0</b>	Éliminer Pour éliminer tous les codes: Maintenir appuyé le bouton <input type="checkbox"/> C jusqu'à ce que l'afficheur indique <b>S7</b> .

Configuration des entrées			
AFFICHEUR	<input type="checkbox"/> C	<input type="checkbox"/> D	DÉSCRIPTION
<b>E1</b>	↓	↑	<b>n0</b> = Désactivée. <b>00</b> = Start N.O. <b>0P</b> = Ouvre seulement N.O. <b>CL</b> = Ferme seulement N.O. <b>E0</b> = commande N.O. QK-SMARTM
<b>E2</b>	↓	↑	<b>n0</b> = Désactivée. <b>S E</b> = Stop N.C. <b>R</b> = Fin de course N.O. d'ouverture et de fermeture du Moteur A
<b>E3</b>	↓	↑	<b>n0</b> = Désactivée. <b>E C</b> = Photocellules externes N.C. <b>E d</b> = même chose pour <b>E C</b> mais avec possibilité d'ouverture même si le photocellules externes détectent un obstacle.
<b>E4</b>	↓	↑	<b>n0</b> = Désactivée. <b>E R</b> = Photocellules internes N.C. <b>b</b> = Fin de course N.O. d'ouverture et de fermeture du Moteur B
<b>E7</b>	↓	↑	<b>n0</b> = Désactivée. <b>P E</b> = Mode Piéton N.O. <b>0P</b> = Ouvre seulement N.O. <b>CL</b> = Ferme seulement N.O. <b>E0</b> = commande N.O. QK-SMARTM

Signalisation	
<b>S E</b>	Stop
<b>F H</b>	Photocellules internes + externes.
<b>E C</b>	Photocellules externes MODALITÉ 1
<b>E d</b>	Photocellules externes MODALITÉ 2
<b>E R</b>	Photocellules internes
<b>00</b>	Start
<b>P E</b>	Start mode piéton
<b>0P</b>	Ouvre seulement.
<b>CL</b>	Ferme seulement.
<b>E0</b>	Commande QK-SMARTM
<b>R</b>	Fin de course ouverture ou fermeture moteur A.
<b>b</b>	Fin de course ouverture ou fermeture moteur B.
<b>R b</b>	Fin de course ouverture ou fermeture moteurs A et B.
<b>- -</b>	Touche télécommande appuyée.
<b>1 E</b>	Erreur test photocellules.
<b>7 R</b>	Le moteur a détecté un obstacle pendant le cycle de travail standard.
<b>9 R</b>	Le moteur A est en protection thermique.
<b>7 b</b>	Le moteur B a détecté un obstacle pendant le cycle de travail standard.
<b>9 b</b>	Le moteur B est en protection thermique.
<b>F F</b>	Mémoire radio pleine.

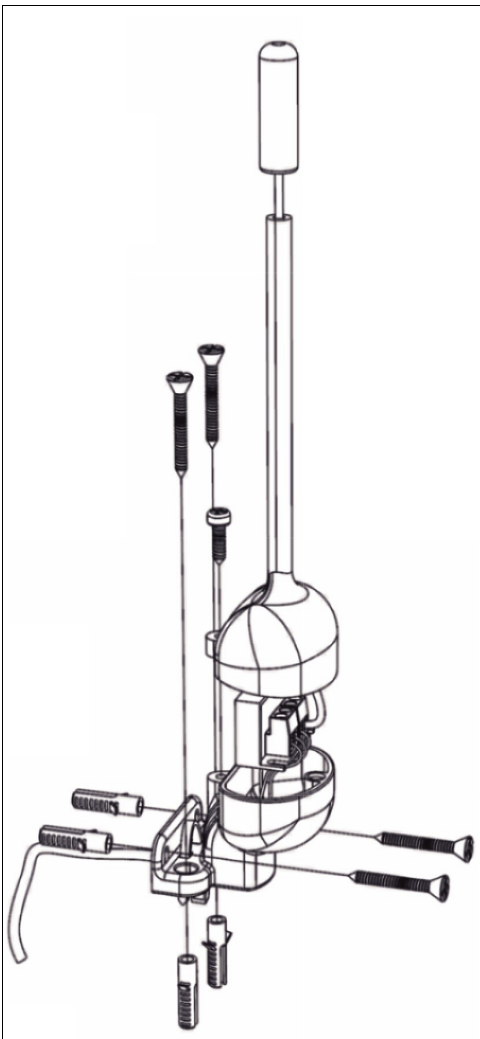
Boutons	
<input type="checkbox"/> A	Défile le menu de <b>R7</b> à <b>P2</b>
<input type="checkbox"/> B	Défile le menu de <b>P2</b> à <b>R7</b>
<input type="checkbox"/> C	Augmente la valeur ou définit <b>S7</b> (cela signifie: ON ou ACTIVÉ).
<input type="checkbox"/> D	Diminue la valeur ou définit <b>n0</b> (cela signifie: Off ou DÉSACTIVÉ).

**INSTALLATION TYPIQUE**

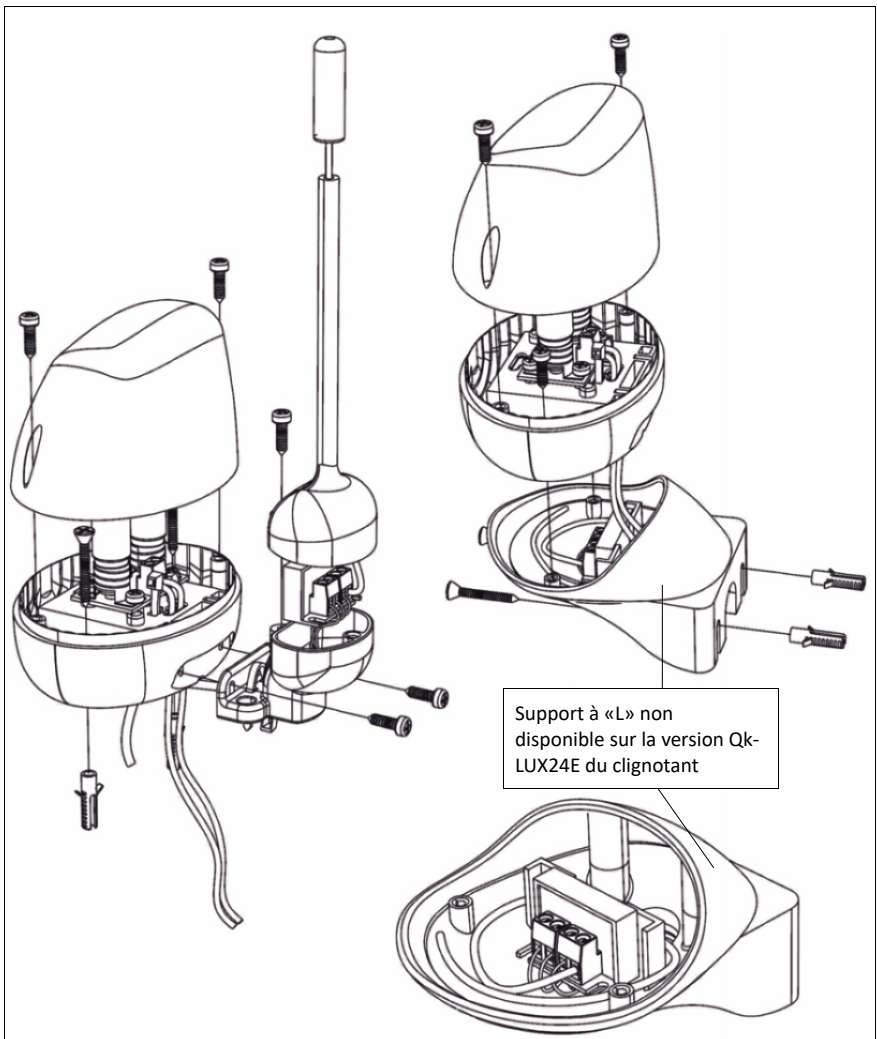


**INSTALLATION DE LA RADIO**

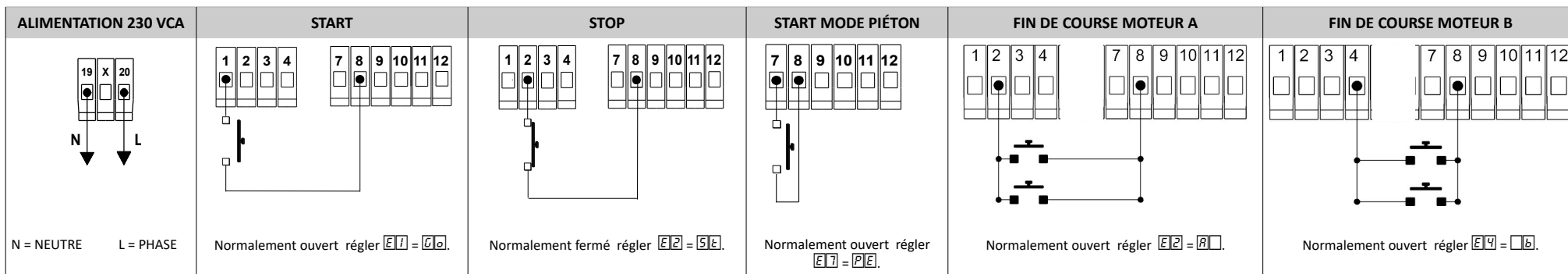
L'INTÉRIEUR DE L'ÉTUI DE L'ANTENNE  
OPTIONNEL QK-ANA433\_V4



L'INTÉRIEUR DE LA LAMPE CLIGNOTANTE

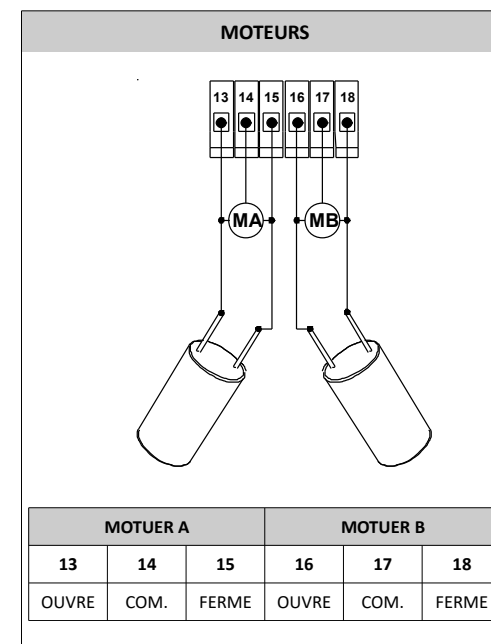
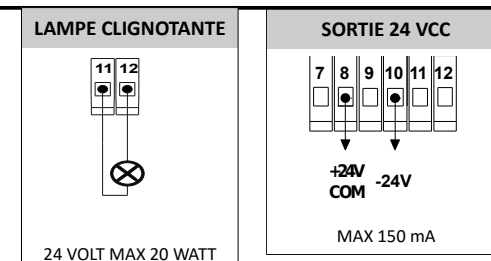


# CONNEXIONS DES ENTRÉES/SORTIES



	PHOTOCELLULES INTERNES	PHOTOCELLULES EXTERNES
RÉCEPTEUR PHOTOCELLULES	<p>N.C. +24V COM -24V</p>	<p>N.C. +24V COM -24V</p>
<b>(4.A)</b> TRANSMETTEUR PHOTOCELLULES SANS FONCTION TEST	<p>+24V COM -24V</p>	<p>+24V COM -24V</p>
<b>(4.B)</b> TRANSMETTEUR PHOTOCELLULES AVEC FONCTION TEST	<p>+24V COM -24V</p>	<p>+24V COM -24V</p>
<b>(4.C)</b> DÉSACTIVÉ PAR HARDWARE	<p>JONCTION</p>	<p>JONCTION</p>
<b>(4.D)</b> DÉSACTIVÉ PAR SOFTWARE	Set $E14$ to $00$	Set $E13$ to $00$

Le paramètre  $E11$  active ( $5E$ ) ou désactive ( $00$ ) le test des photocellules. Les paramètres **(4.A)** et **(4.C)** nécessitent que  $E11$  soit réglé sur  $00$ .



## GLOSSAIRE

<b>Stand By</b>	Le portail est complètement fermé et les dispositifs de sécurité sont désactivés. La centrale de commande est prête à commencer un cycle de travail. Dans cet état la lampe clignotante est éteinte.
<b>Ouverture</b>	Le portail est entrain de s'ouvrir et la lampe clignotante clignote rapidement.
<b>Pause</b>	Pendant la pause le moteur est arrêté et la lampe clignotante est allumée. Après la fin du temps de pause (F10) le portail commence la fermeture.
<b>Fermeture</b>	Le portail est entrain de se fermer et la lampe clignotante clignote lentement.
<b>Stop ouverture</b>	Le portail a été arrêté pendant l'ouverture. Une nouvelle commande start commence une phase de fermeture. Dans cet état la clignotante est éteinte.
<b>Stop fermeture</b>	Le portail a été arrêté pendant la fermeture. Une nouvelle commande start commence une phase d'ouverture. Dans cet état la lampe clignotante est éteinte.
<b>Types d'entrées</b>	Les entrées peuvent être externes ou télécommandées. Les entrées externes sont tous les dispositifs (photocellules, contacts normalement fermés et contacts normalement ouverts) reliés au bornier. Chaque entrée est associable à une fonction. <b>Les fonctions de sécurité</b> sont associées aux contacts normalement fermés. Les autres fonctions sont des contacts normalement ouverts. <b>Les fonctions de sécurité</b> sont: <b>Stop, photocellules internes et photocellules externes</b> . Les autres fonctions sont: <b>start, start mode piéton, fins de course moteur A, fins de course moteur B</b> . Les fonctions des entrées du bornier sont configurables à l'aide des paramètres E1, E2, E3, E4, E7. Les télécommandes sont programmables comme: <b>Start, stop, mode piéton et fermeture rapide</b> . Les entrées télécommandées sont configurables à l'aide des paramètres r1, r2, r3 et r4. La centrale ne distingue pas entre les types d'entrées mais entre les fonctions.
<b>Entrée activée</b>	Une entrée est activée lorsque son état change par rapport à sa valeur standard. Par exemple: Une photocellule est activée lorsque le faisceau qui relie le transmetteur au récepteur est interrompu, un interrupteur, un bouton poussoir ou une touche de télécommande sont activés lorsqu'ils sont appuyés. Toutes ces actions sont reconnues par la centrale de commande qui indique les changements sur l'afficheur. Quand plusieurs entrées sont activées simultanément la centrale de contrôle affiche la plus importante. La priorité de la plus haute à la plus basse est la suivante: <b>stop</b> E5, <b>photocellules internes et externes</b> F4, <b>photocellules externes</b> E6, <b>photocellules internes</b> E8, <b>start</b> C0, <b>start mode piéton</b> P5, <b>ouvre seulement</b> oP, <b>ferme seulement</b> C4, <b>fins de course moteurs A et B</b> Rb, <b>fin de course moteur A</b> R1, <b>fin de course moteur B</b> Cb.
<b>Commandes start</b>	Les <b>commandes de start</b> sont: <b>start, start mode piéton, ouvre et fermeture rapide</b> . Elles sont en mesure d'entamer un cycle de travail. Le fonctionnement des commandes de start dépend de la programmation des paramètres F5 et F6. Pour savoir d'avantage voir la description de F5 et F6. Pour connaître le fonctionnement de la fermeture rapide voir la description de r4. Pour connaître le fonctionnement des commandes start voir <b>Cycle de travail standard</b> . Pour connaître le fonctionnement du start mode piéton voir <b>Cycle de travail en mode piéton</b> .
<b>Commandes de sécurité</b>	Les <b>commandes de sécurité</b> sont : Le <b>stop</b> , les <b>photocellules internes et externes</b> . Les commandes de stop arrêtent toujours le portail. Par contre le fonctionnement de la photocellule dépend du paramètre F0. Pour en savoir d'avantage voir la description de F0.
<b>Cycle de travail standard</b>	Un <b>cycle de travail standard</b> commence lorsque une entrée programmée comme start, ouvre ou fermeture rapide est activée au moment où la centrale de commande est au <b>stand-by</b> . Le <b>moteur A</b> ouvre avant le <b>moteur B</b> . Après b4 le <b>moteur B</b> commence l'ouverture. Après le temps <b>le temps de fermeture automatique</b> F0, le <b>moteur B</b> commence la fermeture. R4 secondes après, le moteur A commence la fermeture. Quand un cycle de travail standard est en cours, les commandes de <b>start mode piéton</b> sont considérées une commande de <b>start</b> . Le <b>cycle de travail</b> prend fin quand l'afficheur de la centrale retourne au <b>stand by</b> . Cette fonctionnalité peut être gérée par les paramètres F0, F5 et F6.
<b>Cycle de travail mode piéton</b>	Un <b>cycle de travail en mode piéton</b> commence lorsque une entrée <b>start mode piéton</b> est activée au moment où la centrale de commande est au stand-by. Le moteur <b>A</b> ouvre normalement pendant que le moteur <b>B</b> reste immobile. Quand un cycle en mode piéton est en cours, les commandes de start sont considérées comme commandes de start mode piéton. Le cycle se termine lorsque la centrale retourne au <b>stand by</b> . Cette fonctionnalité peut être gérée par les paramètres F0, F5 et F6.



## PARAMÈTRES DU MOTEUR A

<b>Temps de travail standard</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R1</div>	<p>Le moteur fonctionne pour <b>R1</b> secondes. Après ce temps, le moteur commence à ralentir pour <b>R2</b>. Ceci est valable pour les deux phases: Ouverture et fermeture.</p> <p><b>R1</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b> secondes.</p> <p><b>R2</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b> secondes.</p>
<b>Temps de travail au ralenti</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R2</div>	
<b>Temps de démarrage</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R3</div>	<p><b>R3</b> est le <b>temps de démarrage</b> du moteur. Durant ce temps la force du moteur croît constamment jusqu'à atteindre sa valeur maximale et le détecteur d'obstacles est désactivé. Chaque fois que le moteur démarre les premiers <b>R3</b> secondes sont considérées le temps de démarrage.</p> <p><b>R3</b> est réglable de <b>0.1</b> à <b>1.5</b> secondes.</p>
<b>Temps de déphasage en fermeture</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R4</div>	<p>Le moteur B commence la fermeture <b>R4</b> secondes avant le moteur A. Ce paramètre est utile pour éviter la superposition des vantaux en fermeture. <b>R4</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b>.</p>
<b>Force standard</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R5</div>	<p><b>R5</b> est la force du moteur durant le <b>temps de travail standard</b> <b>R1</b>.</p> <p><b>R5</b> est réglable de <b>00</b> à <b>10</b>.</p>
<b>Force au ralenti</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R6</div>	<p><b>R6</b> est la force du moteur durant le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>R1</b>.</p> <p><b>R6</b> est réglable de <b>00</b> à <b>10</b>.</p>
<b>Seuil standard de détection d'obstacles</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R7</div>	<p>Durant le <b>temps de travail standard</b> <b>R1</b>, lorsque l'effort du moteur est supérieur à <b>R7</b>:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Si le <b>seuil de détection d'obstacle au ralenti</b> <b>R8</b> et le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>R2</b> sont activés alors le moteur A invertit le sens de marche pendant que le moteur B reste immobile. Si le moteur A fermait, il ouvre complètement le portail. Si le moteur A ouvrait, il ferme pour 2 secondes puis il arrête sa course jusqu'à ce que la centrale de commande retourne au <b>stand by</b>:  Durant l'ouverture le moteur B ne reprend sa course que lorsque le moteur A a fini sa course.  Durant la fermeture le moteur A ne reprend sa course que lorsque le moteur B a fini sa course.  Cette fonctionnalité n'est active qu'une fois par <b>cycle de travail</b>.  Si un obstacle est détecté plus d'une fois: le moteur A s'arrête comme en fin de course</li> <li>• Si le <b>seuil de détection d'obstacle au ralenti</b> <b>R8</b> et le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>R2</b> sont désactivés alors le moteur A finit sa course.</li> </ul> <p>Durant l'ouverture, pour le <b>temps de travail standard</b> <b>R1</b>, l'afficheur indique l'effort du moteur A. <b>00</b> est la valeur minimale, <b>99</b> est la maximale. La valeur maximale dépend du moteur et peut être inférieure à <b>99</b>. Pour désactiver le capteur d'obstacles durant le <b>temps de travail standard</b> régler <b>R7</b> = <b>00</b>. Pour mettre <b>R7</b> = <b>00</b> appuyer plusieurs fois ou maintenir appuyé le bouton C. <b>R7</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b>. Après la valeur <b>99</b> l'afficheur indique <b>00</b>.</p>
<b>Seuil de détection d'obstacles au ralenti</b> <div style="text-align: center; font-size: 2em; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R8</div>	<p>Durant le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>R2</b>, lorsque l'effort du moteur est supérieur à <b>R8</b>:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• le moteur A finit sa course</li> </ul> <p>Durant l'ouverture, pour le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>R2</b>, l'afficheur indique l'effort du moteur A. <b>00</b> est la valeur minimale, <b>99</b> est la maximale. La valeur maximale dépend du moteur et peut être inférieure à <b>99</b>. Pour désactiver le capteur d'obstacles durant le <b>temps de travail au ralenti</b> régler <b>R8</b> = <b>00</b>. Pour régler <b>R8</b> = <b>00</b> appuyer plusieurs fois ou maintenir appuyé le bouton C. <b>R8</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b>. Après la valeur <b>99</b> l'afficheur indique <b>00</b>.</p>

## PARAMÈTRES DU MOTEUR B

<b>Temps de travail standard</b> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">b</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">1</div>	<p>Le moteur fonctionne pour <b>b1</b> secondes. Après ce temps, le moteur commence à ralentir pour <b>b2</b>. Ceci est valable pour les deux phases: Ouverture et fermeture.</p> <p><b>b1</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b> secondes.</p> <p><b>b2</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b> secondes.</p>
<b>Temps de travail au ralenti</b> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">b</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">2</div>	
<b>Temps de démarrage</b> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">b</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">3</div>	<p><b>b3</b> est le <b>temps de démarrage</b> du moteur. Durant ce temps la force du moteur croît constamment jusqu'à atteindre sa valeur maximale et le détecteur d'obstacles est désactivé. Chaque fois que le moteur démarre les premiers <b>b3</b> secondes sont considérées le temps de démarrage.</p> <p><b>b3</b> est réglable de <b>0.1</b> à <b>1.5</b> secondes.</p>
<b>Temps de déphasage en ouverture</b> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">b</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">4</div>	<p>Le moteur A commence la fermeture <b>b4</b> secondes avant le moteur A. Ce paramètre est utile pour éviter la superposition des vantaux en ouverture. <b>b4</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b>.</p>
<b>Force standard</b> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">b</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">5</div>	<p><b>b5</b> est la force du moteur durant le <b>temps de travail standard</b> <b>b1</b>.</p> <p><b>b5</b> est réglable de <b>00</b> à <b>10</b>.</p>
<b>Force au ralenti</b> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">b</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">6</div>	<p><b>b6</b> est la force du moteur durant le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>b1</b>.</p> <p><b>b6</b> est réglable de <b>00</b> à <b>10</b>.</p>
<b>Seuil standard de détection d'obstacles</b> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">b</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">7</div>	<p>Durant le <b>temps de travail standard</b> <b>b1</b>, lorsque l'effort du moteur est supérieur à <b>b7</b>:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Si le <b>seuil de détection d'obstacle au ralenti</b> <b>b8</b> et le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>b2</b> sont activés alors le moteur B invertit le sens de marche pendant que le moteur A reste immobile. Si le moteur B fermait, il ouvre complètement le portail. Si le moteur B ouvrait, il ferme pour 2 secondes puis il arrête sa course jusqu'à ce que la centrale de commande retourne au <b>stand by</b>:  Durant l'ouverture le moteur B ne reprend sa course que lorsque le moteur A a fini sa course.  Durant la fermeture le moteur A ne reprend sa course que lorsque le moteur B a fini sa course.  Cette fonctionnalité n'est active qu'une fois par <b>cycle de travail</b>.  Si un obstacle est détecté plus d'une fois: le moteur A s'arrête comme en fin de course</li> <li>• Si le <b>seuil de détection d'obstacle au ralenti</b> <b>b8</b> et le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>b2</b> sont désactivés alors le moteur A finit sa course.</li> </ul> <p>Durant l'ouverture, pour le <b>temps de travail standard</b> <b>b1</b>, l'afficheur indique l'effort du moteur B. <b>00</b> est la valeur minimale, <b>99</b> est la maximale. La valeur maximale dépend du moteur et peut être inférieure à <b>99</b>. Pour désactiver le capteur d'obstacles durant le <b>temps de travail standard</b> régler <b>b7</b> = <b>00</b>. Pour régler <b>b7</b> = <b>00</b> appuyer plusieurs fois ou maintenir appuyé le bouton C. <b>b7</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b>. Après la valeur <b>99</b> l'afficheur indique <b>00</b>.</p>
<b>Seuil de détection d'obstacles au ralenti</b> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">b</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; margin: 5px;">8</div>	<p>Durant le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>b2</b>, lorsque l'effort du moteur est supérieur à <b>b8</b>:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• le moteur B finit sa course</li> </ul> <p>Durant l'ouverture, pour le <b>temps de travail au ralenti</b> <b>b2</b>, l'afficheur indique l'effort du moteur B. <b>00</b> est la valeur minimale, <b>99</b> est la maximale. La valeur maximale dépend du moteur et peut être inférieure à <b>99</b>. Pour désactiver le capteur d'obstacles durant le <b>temps de travail au ralenti</b> régler <b>b8</b> = <b>00</b>. Pour régler <b>b8</b> = <b>00</b> appuyer plusieurs fois ou maintenir appuyé le bouton C. <b>b8</b> est réglable de <b>00</b> à <b>99</b>. Après la valeur <b>99</b> l'afficheur indique <b>00</b>.</p>

<p><b>Temps de fermeture automatique</b></p> <p><b>F0</b></p>	<p>Après l'ouverture le portail attend <b>F0</b> secondes avant de commencer la fermeture. TPour désactiver la fermeture automatique régler <b>F0</b> = <b>5E</b>. Pour régler sur <b>5E</b> appuyer plusieurs fois ou maintenir appuyé le bouton C jusqu'à ce que l'afficheur indique <b>5E</b>.</p> <p>Lorsque <b>F0</b> = <b>5E</b> Le portail s'arrête après l'ouverture. La fermeture ne reprend qu'à la réception d'une commande de start.</p>		
<p><b>Coup de fermeture</b></p> <p><b>F2</b></p>	<p>Quand le portail est en fermeture et le ralenti est terminé, une impulsion en rampe est exercée par le moteur A. Cette impulsion dure <b>F2</b> secondes et le capteur d'obstacles est désactivé pour la même durée. Après l'impulsion la phase de fermeture est terminée. Cette fonction est utile quand une électro-serrure est installée et la force du moteur A <b>au ralenti</b> est trop faible pour fermer le complètement le portail. <b>F2</b> est réglable de 0.0 to 1.0 seconde.</p>		
<p><b>Temps de pré-clignotement</b></p> <p><b>F3</b></p>	<p>Avant de démarrer le moteur, le clignotant clignote pendant <b>F3</b> secondes. Après ce temps la lampe clignotante continuera de clignoter et le moteur démarre.</p> <p><b>F3</b> est réglable de <b>0.0</b> à <b>4.0</b> secondes.</p>		
<p><b>Coup de bélier en ouverture</b></p> <p><b>F4</b></p>	<p><b>F4</b> = <b>51</b> → ACTIVÉ      <b>F4</b> = <b>00</b> → DÉSACTIVÉ</p> <p>Avant l'ouverture le moteur A ferme pendant 0.5 seconde. Durant ce temps la force du moteur A est maximale et le détecteur d'obstacles est désactivé.</p> <p>Cette fonction est utile quand une électro-serrure est installée et l'ouverture est difficile.</p>		
<p><b>Fonctionnalité des commandes start</b></p> <p><b>F5</b></p> <p><b>F6</b></p>	<p><b>MODE STANDARD</b> <b>F6</b> = <b>00</b> et <b>F5</b> = <b>00</b></p> <p><b>Durant l'ouverture:</b> Les commandes de start arrêtent l'ouverture.</p> <p><b>Durant la fermeture:</b> Les commandes de start arrêtent la fermeture et commencent l'ouverture.</p>	<p><b>MODE COPROPRIÉTÉ</b> <b>F6</b> = <b>51</b></p> <p><b>Durant l'ouverture:</b> Les commandes de start n'ont pas d'effet.</p> <p><b>Durant la fermeture:</b> Les commandes de start arrêtent la fermeture et commencent l'ouverture.</p>	<p><b>MODE PAS À PAS</b> <b>F6</b> = <b>00</b> and <b>F5</b> = <b>51</b></p> <p><b>Durant l'ouverture:</b> Les commandes de start arrêtent le portail.</p> <p><b>Durant la fermeture:</b> Les commandes de start arrêtent le portail.</p>
<p><b>Logique des photocellules</b></p> <p><b>F8</b></p>	<p><b>F8</b> = <b>51</b> → <b>MODE STANDARD</b></p> <p><b>Pendant l'ouverture:</b> Lorsque les photocellules internes sont activées la centrale arrête l'ouverture. Lorsque les photocellules internes sont désactivées la centrale continue l'ouverture. Par contre, l'activation des <b>photocellules externes</b> n'a aucun effet.</p> <p><b>Pendant la fermeture :</b> Si les <b>photocellules externes</b> sont activées la centrale arrête la fermeture et commence l'ouverture. Si les <b>photocellules internes</b> sont activées la centrale arrête la fermeture et attend l'ouverture. L'ouverture commence seulement une fois que les <b>photocellules internes</b> sont désactivées.</p>		<p><b>F8</b> = <b>00</b> → <b>MODE INVERSÉ</b></p> <p><b>Pendant l'ouverture:</b> Si les <b>photocellules internes</b> sont activées la centrale arrête l'ouverture et commence la fermeture. Après 3 secondes la fermeture est arrêtée et la centrale est en état de stop-ouverture. Par contre, l'activation des <b>photocellules externes</b> n'a aucun effet.</p> <p><b>Pendant la fermeture :</b> Si les <b>photocellules externes</b> sont activées la centrale arrête la fermeture et commence l'ouverture. Par contre, l'activation des <b>photocellules internes</b> n'a aucun effet.</p>
<p><b>Électro-serrure</b></p> <p><b>L0</b></p>	<p><b>L0</b> = <b>51</b> → ENABLED</p> <p>Le module électro-serrure est géré. Il doit être installé sur le connecteur approprié.</p>		<p><b>L0</b> = <b>00</b> → DISABLED</p> <p>Le module électro-serrure n'est pas géré. Il n'est pas installé sur le connecteur approprié.</p>
<p><b>Hiver froid</b></p> <p><b>L1</b></p>	<p>La fonction <b>hiver froid</b> est utile dans les pays où l'hiver est particulièrement froid. Le moteur est activé avec une puissance minimale pour <b>L1</b> minutes sur 10 pour garder la boîte de la centrale de commande et les moteurs au chaud. Lorsque le moteur est actionné avec cette puissance minimale, le portail ne bouge pas. L'action de cette fonction est en vigueur uniquement lorsque le portail est complètement ouvert ou en stand by. Quand <b>L1</b> est réglé sur <b>00</b>, la fonction est désactivée. L1 est réglable de <b>00</b> à <b>10</b>.</p>		
<p><b>Test photocellules</b></p> <p><b>E1</b></p>	<p><b>E1</b> = <b>51</b> → ACTIVÉ      <b>E1</b> = <b>00</b> → DÉSACTIVÉ</p> <p>Chaque fois que le moteur est actionné, la centrale contrôle les photocellules. Si aucune erreur n'est détectée, le moteur peut être actionné. Autrement le moteur ne peut pas démarrer et l'afficheur indique <b>1E</b>.</p>		
<p><b>Test thermique des moteurs</b></p> <p><b>E2</b></p>	<p><b>E2</b> = <b>51</b> → ACTIVÉ      <b>E2</b> = <b>00</b> → DÉSACTIVÉ</p> <p>Avant de commencer un <b>cycle de travail</b> les moteurs sont testés. Lorsque l'afficheur indique <b>9A</b> le moteur A est en protection thermique. Lorsque l'afficheur indique <b>9B</b> le moteur B est en protection thermique Ce test pourrait échouer si les branchement des moteurs A et B sont mal faits. Lorsque les moteurs sont en protection thermique le <b>cycle de travail</b> ne peut pas commencer.</p>		

<p><b>Effacement unique</b></p> <p></p>	<p>Maintenir appuyé le bouton A ou B jusqu'à ce que l'afficheur indique . Après quelques secondes, la centrale commence à balayer les codes enregistrés. Chaque code montré est représenté par un numéro d'identification. Pour effacer un code affiché maintenir appuyé le bouton C jusqu'à ce que l'afficheur s'éteigne.</p>
<p><b>Sauvegarder une télécommande</b></p> <p> START</p> <p> STOP</p> <p> MODE PIÉTON</p> <p> FERMETURE RAPIDE</p>	<p>Une touche de la télécommande est programmable comme: <b>start</b> , <b>stop</b> , <b>ouverture piéton</b>  ou <b>fermeture rapide</b> . Maintenir appuyé le bouton A ou B sur la centrale de commande jusqu'à ce que l'afficheur indique , ,  ou . Après une seconde l'afficheur indique . Maintenir appuyée une touche de la télécommande non mémorisée, l'afficheur indiquera . Pour sauvegarder appuyer sur le bouton C de la centrale de commande. Après la sauvegarde, l'afficheur indiquera le numéro d'identification. <b>La centrale de commande peut mémoriser jusqu'à 99 codes.</b> Lorsque la mémoire est pleine, l'afficheur indique  au moment de la sauvegarde.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li> <p> <b>Start</b></p> <p>La <b>fonction start</b> commence un <b>cycle de travail standard</b>: Le moteur est actionné pour un temps total de  plus  secondes durant l'ouverture et la fermeture.</p> </li> <li> <p> <b>Stop</b></p> <p>La <b>fonction stop</b> arrête le mouvement du portail.</p> </li> <li> <p> <b>Mode piéton</b></p> <p>La fonction <b>mode piéton</b> commence un <b>cycle de travail en mode piéton</b>: Le moteur A fonctionne normalement tandis que le moteur B est immobile.</p> </li> <li> <p> <b>Fermeture rapide</b></p> <p><u>Durant l'ouverture</u>: Une fois que toutes les photocellules ont été activées, le portail commence la fermeture après 5 secondes.</p> <p><u>Durant le temps de pause</u> : Une fois que les photocellules internes et externes ont été activées, le portail commence la fermeture.</p> <p><u>Configurations requises</u>:</p> <p>(1). Les photocellules internes et externes doivent être installées.</p> <p>(2). Le paramètre  doit être réglé sur .</p> <p>(3). Le paramètre  doit être réglé sur .</p> <p>Si ces exigences ne sont pas respectés. La télécommande mémorisée comme  opère comme un signal de start standard (). Cette fonction est active une fois par cycle de travail.</p> </li> </ul>
<p><b>Effacement totale</b></p> <p></p>	<p>Maintenir appuyé le bouton A ou B jusqu'à ce que l'afficheur indique . Après quelques secondes l'afficheur indiquera . Pour effacer tous les codes enregistrés, Maintenir appuyé le bouton C jusqu'à ce que l'afficheur indique  (OUI).</p>

Chaque entrée du bornier est programmable par la configuration d'un paramètre. Les paramètres de configuration sont **E1**, **E2**, **E3**, **E4** et **E7**. **E1** configure le bornier de l'entrée 1, **E2** configure le bornier de l'entrée 2 et ainsi de suite. Dans le tableau suivant il y a une liste des fonctions qui peuvent être assignées à chaque entrée.

FUNCTION	DÉSCRIPTION	TYPE	<b>E1</b> en 1	<b>E2</b> en 2	<b>E3</b> en 3	<b>E4</b> en 4	<b>E7</b> en 7
<b>n0</b> DÉSACTIVÉ	Désactive l'entrée choisie. Les entrées <b>E2</b> , <b>E3</b> et <b>E4</b> ont la fonction <b>auto-active</b> : Lorsque l'entrée du bornier est désactivée et un contact normalement fermé est connecté à l'entrée alors la centrale de commande met rend cette entrée égale à sa valeur de <b>SÉCURITÉ</b> . Par exemple, si <b>E2</b> est réglé sur <b>n0</b> et un contact normalement fermé est connecté à l'entrée 2, la centrale règle <b>E2</b> sur <b>5E</b> .		▪	▪ auto active	▪ auto active	▪ auto active	▪
<b>5E</b> STOP	La fonction <b>stop</b> arrête le portail.	<b>N.C.</b> SÉCURITÉ		▪ DEF.			
<b>E8</b> PHOTOCELLULES INTERNES	<b>Pendant l'ouverture</b> : Lorsque les photocellules internes sont activées la centrale arrête l'ouverture. Lorsque les photocellules internes sont désactivées la centrale continue l'ouverture. <b>Pendant la fermeture</b> : Lorsque les photocellules internes sont activées la centrale arrête la fermeture et attend l'ouverture. L'ouverture commence seulement une fois que les <b>photocellules internes</b> sont désactivées. <b>L'ouverture ne peut être commencée si les photocellules internes détectent un obstacle.</b>	<b>N.C.</b> SÉCURITÉ				▪ DEF.	
<b>E9</b> PHOTOCELLULES EXTERNES <i>config. plus sure</i>	<b>Pendant la fermeture</b> : Les <b>photocellules externes</b> arrêtent la fermeture et commencent l'ouverture. <b>Pendant l'ouverture</b> : l'activation des photocellules externes n'a aucun effet. <b>L'ouverture ne peut être commencée si les photocellules externes détectent un obstacle.</b>	<b>N.C.</b> SÉCURITÉ			▪ DEF.		
<b>E0</b> PHOTOCELLULES EXTERNES	Même chose pour <b>E9</b> mais <b>l'ouverture peut être commencée même si le photocellules externes détectent un obstacle.</b>	<b>N.C.</b>			▪		
<b>G0</b> START	La fonction start commence un <b>cycle de travail standard</b> . Le moteur A commence l'ouverture avant le moteur B. <b>b4</b> secondes après, le moteur B commence l'ouverture. Après le temps de pause <b>F0</b> , le moteur B commence la fermeture. <b>R4</b> secondes après, le moteur A commence la fermeture. .	<b>N.O.</b>	▪ DEF.				
<b>P1</b> MODE PIÉTON	La fonction <b>mode piéton</b> commence un <b>cycle de travail en mode piéton</b> : Le moteur a fonctionne normalement pendant que le moteur B est immobile.	<b>N.O.</b>					▪ DEF.
<b>0P</b> OUVRE SEULEMENT	La fonction <b>ouvre seulement</b> ouvre le portail. Lorsque la centrale de commande est en état de stand-by le la fonction ouvre seulement commence un <b>cycle de travail standard</b> .	<b>N.O.</b>	▪				▪
<b>E1</b> FERME SEULEMENT	La fonction <b>ferme seulement</b> ferme le portail.	<b>N.O.</b>	▪				▪
<b>E0</b> QK-SMARTM	La commande <b>QK – SMARTM</b> ne peut avoir d'effet sur l'état du portail. Elle peut être usitée en combinaison avec le module <b>QK-SMARTM</b> . Par exemple une lumière peut être allumée à l'aide d'un sélecteur à clef sans l'activation du portail.	<b>N.O.</b>	▪				▪
<b>R1</b> FIN DE COURSE MOTEUR A	La fonction <b>fins de course moteur A</b> gère une fin de course ouverture et une fin de course fermeture sur la même entrée du bornier.	<b>N.O.</b>		▪			
<b>1b</b> FIN DE COURSE MOTEUR B	La fonction <b>fins de course moteur B</b> gère une fin de course ouverture et une fin de course fermeture sur la même entrée du bornier.	<b>N.O.</b>				▪	

▪	AUTO-ACTIVE	DEF.	SÉCURITÉ	N.C.	N.O.
Cette fonction est programmable sur cette entrée	La fonction auto-active est activée	La valeur par défaut	La fonction est du type sécurité	Contact normalement fermé	Contact normalement ouvert

<p>Rétablir les paramètres par défaut</p> <p><b>d0</b></p>	<p>Pour rétablir la configuration d'usine par défaut, maintenir appuyer le bouton A ou B jusqu'à ce que l'afficheur indique <b>d0</b>. Après quelque secondes la centrale indique <b>n0</b>. Pour rétablir les paramètres par défaut, appuyer sur le bouton C jusqu'à ce que l'afficheur indique <b>-</b>. Cette fonction n'a aucun effet sur la programmation de la radio.</p>												
<p>Programmation du temps de travail</p> <p><b>P2</b></p>	<p><b>P2</b> est une procédure qui permet l'acquisition des temps de travail les paramètres sont <b>R1</b>, <b>R2</b>, <b>b1</b>, <b>b2</b> et <b>F0</b>. La procédure est subdivisée en 3 étapes. elles sont les suivantes: <b>R1</b>, <b>R2</b>, <b>b1</b>, <b>b2</b> et <b>F0</b>. À chaque étape un paramètre est programmé. Le capteur de détection d'obstacles est désactivé pendant toute la procédure. Pour commencer cette procédure maintenir appuyé le bouton A ou B jusqu'à ce que la centrale indique <b>P2</b>. Après quelques secondes l'afficheur indique <b>-</b>. En appuyant sur une commande de start, la procédure commencera. <b>L'acquisition des temps de travail</b> n'est possible que lorsque le portail est en stand-by. Toutes les étapes sont décrites ci-dessous.</p> <table border="1" data-bbox="347 734 1551 1854"> <tr> <td data-bbox="347 734 564 869"> <p><b>P2</b> → <b>-</b></p> </td> <td data-bbox="564 734 1551 869"> <p>La centrale de contrôle est prête à initier la programmation du temps de travail du moteur. Pour passer à l'étape <b>R1</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 869 564 1043"> <p><b>R1</b></p> </td> <td data-bbox="564 869 1551 1043"> <p><b>Le temps de travail standard</b> du moteur A est en programmation (<b>R1</b>) Le moteur A ouvre. Le moteur B reste éteint. Pour aller à <b>R2</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 1043 564 1218"> <p><b>R2</b></p> </td> <td data-bbox="564 1043 1551 1218"> <p><b>Le temps de travail au ralenti</b> du moteur A est en programmation <b>R2</b>. Le moteur A ralentit. Le moteur B reste éteint. Pour aller à <b>b1</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 1218 564 1393"> <p><b>b1</b></p> </td> <td data-bbox="564 1218 1551 1393"> <p><b>Le temps de travail standard</b> du moteur B est en programmation (<b>b1</b>) Le moteur A reste éteint. Le moteur B ouvre. Pour aller à <b>b2</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 1393 564 1568"> <p><b>b2</b></p> </td> <td data-bbox="564 1393 1551 1568"> <p><b>Le temps de travail au ralenti</b> du moteur B est en programmation <b>b2</b>. Le moteur A reste éteint. Le moteur B ralentit. Pour aller à <b>F0</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="347 1568 564 1854"> <p><b>F0</b></p> </td> <td data-bbox="564 1568 1551 1854"> <p><b>Le temps de fermeture automatique</b> est en programmation <b>F0</b>. Le moteur A reste éteint. Le moteur B reste éteint. La lampe clignotante est allumée. Après quelques secondes l'afficheur indique le décompte avant la fermeture. Pour finir la programmation appuyer sur une commande start quelconque et attendre la fermeture complète du portail.</p> </td> </tr> </table>	<p><b>P2</b> → <b>-</b></p>	<p>La centrale de contrôle est prête à initier la programmation du temps de travail du moteur. Pour passer à l'étape <b>R1</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>	<p><b>R1</b></p>	<p><b>Le temps de travail standard</b> du moteur A est en programmation (<b>R1</b>) Le moteur A ouvre. Le moteur B reste éteint. Pour aller à <b>R2</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>	<p><b>R2</b></p>	<p><b>Le temps de travail au ralenti</b> du moteur A est en programmation <b>R2</b>. Le moteur A ralentit. Le moteur B reste éteint. Pour aller à <b>b1</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>	<p><b>b1</b></p>	<p><b>Le temps de travail standard</b> du moteur B est en programmation (<b>b1</b>) Le moteur A reste éteint. Le moteur B ouvre. Pour aller à <b>b2</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>	<p><b>b2</b></p>	<p><b>Le temps de travail au ralenti</b> du moteur B est en programmation <b>b2</b>. Le moteur A reste éteint. Le moteur B ralentit. Pour aller à <b>F0</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>	<p><b>F0</b></p>	<p><b>Le temps de fermeture automatique</b> est en programmation <b>F0</b>. Le moteur A reste éteint. Le moteur B reste éteint. La lampe clignotante est allumée. Après quelques secondes l'afficheur indique le décompte avant la fermeture. Pour finir la programmation appuyer sur une commande start quelconque et attendre la fermeture complète du portail.</p>
<p><b>P2</b> → <b>-</b></p>	<p>La centrale de contrôle est prête à initier la programmation du temps de travail du moteur. Pour passer à l'étape <b>R1</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>												
<p><b>R1</b></p>	<p><b>Le temps de travail standard</b> du moteur A est en programmation (<b>R1</b>) Le moteur A ouvre. Le moteur B reste éteint. Pour aller à <b>R2</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>												
<p><b>R2</b></p>	<p><b>Le temps de travail au ralenti</b> du moteur A est en programmation <b>R2</b>. Le moteur A ralentit. Le moteur B reste éteint. Pour aller à <b>b1</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>												
<p><b>b1</b></p>	<p><b>Le temps de travail standard</b> du moteur B est en programmation (<b>b1</b>) Le moteur A reste éteint. Le moteur B ouvre. Pour aller à <b>b2</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>												
<p><b>b2</b></p>	<p><b>Le temps de travail au ralenti</b> du moteur B est en programmation <b>b2</b>. Le moteur A reste éteint. Le moteur B ralentit. Pour aller à <b>F0</b> appuyer sur une commande start quelconque.</p>												
<p><b>F0</b></p>	<p><b>Le temps de fermeture automatique</b> est en programmation <b>F0</b>. Le moteur A reste éteint. Le moteur B reste éteint. La lampe clignotante est allumée. Après quelques secondes l'afficheur indique le décompte avant la fermeture. Pour finir la programmation appuyer sur une commande start quelconque et attendre la fermeture complète du portail.</p>												



# INSTALLATION À UN MOTEUR

Il est possible d'utiliser la centrale de contrôle pour des installations à un moteur. Les deux sorties des moteurs A et B peuvent être utilisées.

Pour programmer manuellement la centrale:

- Suivre les étapes décrites dans le tableau (12.A) ou (12.B) selon la sortie moteur choisie.
- Programmer les autres paramètres comme il se doit.

Pour programmer les temps du moteur en utilisant la programmation séquentielle **P2** :

- Régler **E2** sur **n0**.
- Initier la programmation séquentielle **P2** (page 11).
- Suivre les étapes du tableau (12.A) ou (12.B) selon la sortie moteur choisie.

(12.A) Sortie moteur A
Régler <b>A4</b> sur <b>00</b>
Régler <b>b1</b> sur <b>00</b>
Régler <b>b2</b> sur <b>00</b>
Régler <b>b4</b> sur <b>00</b>
Régler <b>b7</b> sur <b>n0</b>
Régler <b>b8</b> sur <b>n0</b>
Régler <b>E2</b> sur <b>n0</b>

(12.B) Sortie moteur B
Régler <b>A1</b> sur <b>00</b>
Régler <b>A2</b> sur <b>00</b>
Régler <b>A4</b> sur <b>00</b>
Régler <b>A7</b> sur <b>n0</b>
Régler <b>A8</b> sur <b>n0</b>
Régler <b>b4</b> sur <b>00</b>
Régler <b>E2</b> sur <b>n0</b>

## DECLARATION OF COMPLIANCE

**Manufacturer:** Quiko Italy

**Sede legale e stabilimento**

Via Seccalegno, 19  
36040 Sossano (VI)  
Italia

declares under his own responsibility that the product:  
Control board **QK-CE220BATRL4**

complies with the main safety requirements issued by the following directives:

- ✓ Radio Sets - 1999/05/EC;
- ✓ Low Voltage - 2006/95/EC;
- ✓ Electromagnetic Compatibility - **2004/108/EC**

and any revisions thereof, and complies with the provisions that implement said directives in the National Legislation of the Country of destination where the products are to be used.

Sossano, 18/09/2014

Il Legale Rappresentante  
Luca Borinato







**QUIKO ITALY**

Via Seccalegno, 19  
36040 Sossano (VI) - Italy  
Tel. +39 0444 785513  
Fax +39 0444 782371  
**info@quiko.biz**  
**www.quikoitaly.com**

