

QK-CE220BATRL4

CONTROL BOARD FOR 1/2 230V MOTORS

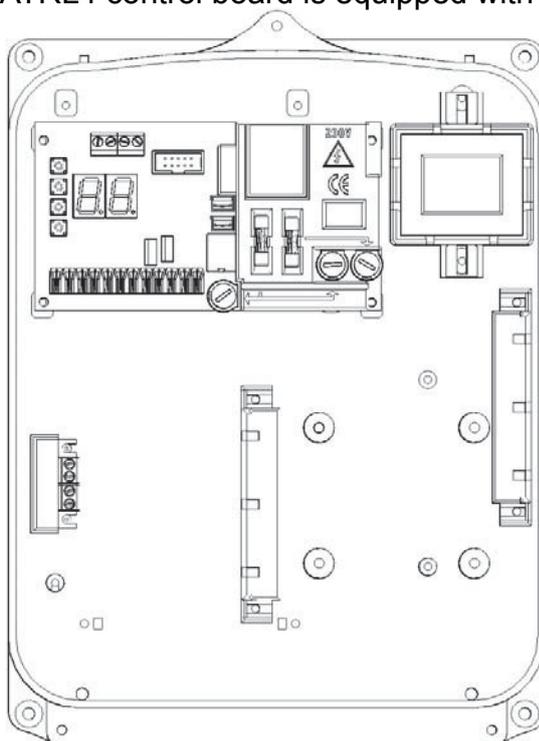
IMPORTANT NOTICE:

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

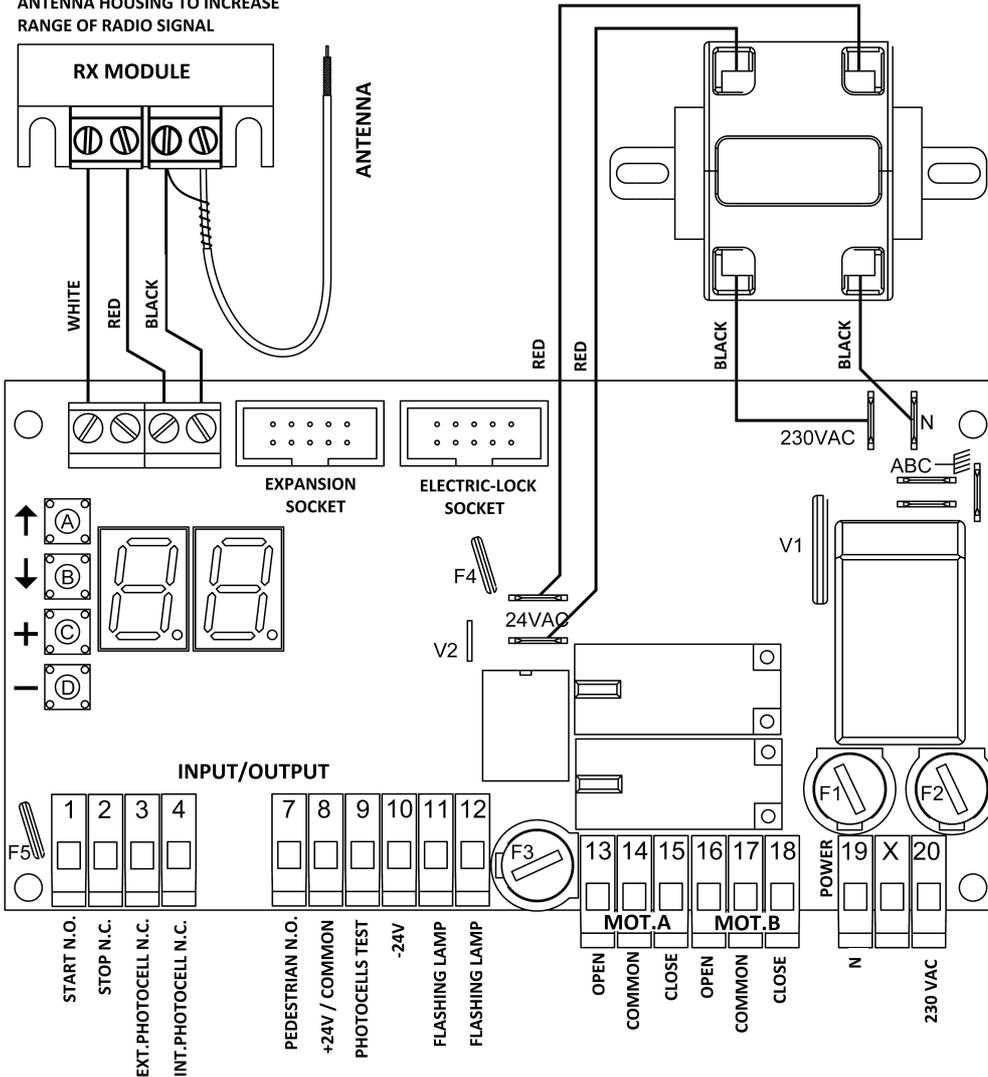
433,92 MHz

**PLUG &
PLAY**99 TX
MEMORY

qui»lö[®]
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

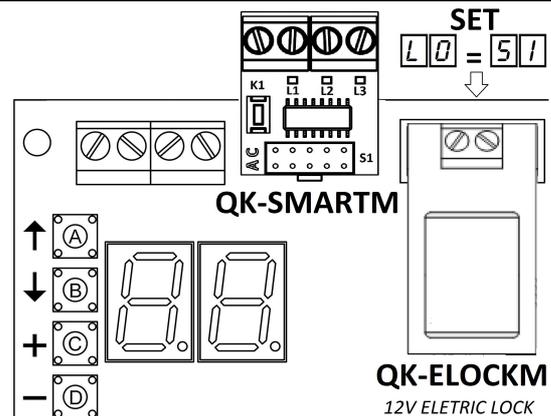
| | |
|----|----|
| 11 | 12 |
|----|----|

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 |
|-----------|------------------|-----------------------------------|-----------------------------------|---|
| A1 | 14 sec | 99 sec | 00 sec | Standard working time |
| A2 | 7 sec | 99 sec | 00 sec | Slowdown working time |
| A3 | 0.8 sec | 1.5 sec | 0.1 sec | Start up time (cue time) |
| A4 | 6 sec | 99 sec | 0 sec | Displacement time on closure |
| A5 | 6 | 10 | 1 | Standard force |
| A6 | 8 | 10 | 1 | Slowdown force |
| A7 | NO (DISABLED) | 99 - NO | 0 | Standard obstacle detection threshold. During opening, for standard working time, the display shows motor A stress. |
| A8 | 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 |
|-----------|------------------|-----------------------------------|-----------------------------------|---|
| b1 | 14 sec | 99 sec | 00 sec | Standard working time |
| b2 | 7 sec | 99 sec | 00 sec | Slowdown working time |
| b3 | 0.8 sec | 1.5 sec | 0.1 sec | Start up time (cue time) |
| b4 | 3 sec | 99 sec | 0 sec | Displacement time on opening |
| b5 | 6 | 10 | 1 | Standard force |
| b6 | 8 | 10 | 1 | Slowdown force |
| b7 | NO (DISABLED) | 99 - NO | 0 | Standard obstacle detection threshold. During closing, for standard working time, the display shows motor B stress. |
| b8 | 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 |
|-----------|-------------|-----------------------------------|-----------------------------------|--|
| F0 | 10 sec | 99 sec | 00 sec | Pause time. To disable hold down <input type="checkbox"/> C button until display shows S/E |
| F2 | 0 sec | 0.5 sec | 0.0 sec | Kick back function during closing. It can be useful when an electric-lock is installed. |
| F3 | 1.0 sec | 4.0 sec | 00 sec | Blinking time |
| F4 | NO (OFF) | SI (ON) | NO (OFF) | Kick back function during opening. It can be useful when an electric-lock is installed. |
| F5 | NO (OFF) | SI (ON) | SI (OFF) | Step-by-step function |
| F6 | NO (OFF) | SI (ON) | NO (OFF) | Community mode |
| F8 | SI | SI | NO | Photocells logic: S/I → Standard logic n/a → Reverse logic |
| L0 | NO (OFF) | SI (ON) | NO (OFF) | Electric-lock |
| L1 | 00 | 00 min | 10 min | Cold winter function. This function is useful in countries where the winter is extremely cold. |
| t1 | NO (OFF) | SI (ON) | NO (OFF) | Photocells test |
| t2 | SI (ON) | SI (ON) | NO (OFF) | Motors thermal protection test |

Courtesy Functions

| DISPLAY | DISPLAY | <input type="checkbox"/> C | DESCRIPTION |
|-----------|------------|----------------------------|---|
| d0 | n/a | Set Up | To restore default setting hold down <input type="checkbox"/> C button until display shows -/- |
| P2 | -/- | 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 |
|-----------|-----------------|----------------------------|---|
| r0 | 1...2... | Delete | To erase a remote control: Hold down <input type="checkbox"/> C button on the selected code until the display turns off -/- |
| r1 | -/- | Save | To save a remote control key: Hold down a remote key. When the display shows -/- , push down <input type="checkbox"/> C button on the control board. |
| r2 | -/- | Save | <input type="checkbox"/> r1 → Start <input type="checkbox"/> r2 → Stop <input type="checkbox"/> r3 → Pedestrian start <input type="checkbox"/> r4 → Fast closure start |
| r3 | -/- | Save | |
| r4 | -/- | Save | |
| r5 | n/a | Delete | |

Terminal Block Settings

| DISPLAY | <input type="checkbox"/> C | <input type="checkbox"/> D | DESCRIPTION |
|-----------|----------------------------|----------------------------|--|
| E1 | ↓ | ↑ | <input type="checkbox"/> n/a = Disabled. <input type="checkbox"/> d0 = Start N.O. <input type="checkbox"/> oP = Open only N.O. <input type="checkbox"/> cL = Close only N.O. <input type="checkbox"/> E0 = QK-SMARTM command N.O. |
| E2 | ↓ | ↑ | <input type="checkbox"/> n/a = Disabled. <input type="checkbox"/> S/E = Stop N.C. <input type="checkbox"/> r = Motor A opening and closing limit switch N.O. |
| E3 | ↓ | ↑ | <input type="checkbox"/> n/a = Disabled. <input type="checkbox"/> t/c = External photocell N.C. <input type="checkbox"/> t/d = same like t/c but with possibility to start the opening even if external photocell is detecting an obstacle. |
| E4 | ↓ | ↑ | <input type="checkbox"/> n/a = Disabled. <input type="checkbox"/> t/r = Internal photocell N.C. <input type="checkbox"/> b = Motor B opening and closing limit switch N.O. |
| E7 | ↓ | ↑ | <input type="checkbox"/> n/a = Disabled. <input type="checkbox"/> P/E = Pedestrian N.O. <input type="checkbox"/> oP = Open only N.O. <input type="checkbox"/> cL = Close only N.O. <input type="checkbox"/> E0 = QK-SMARTM command N.O. |

DEFAULT VALUE

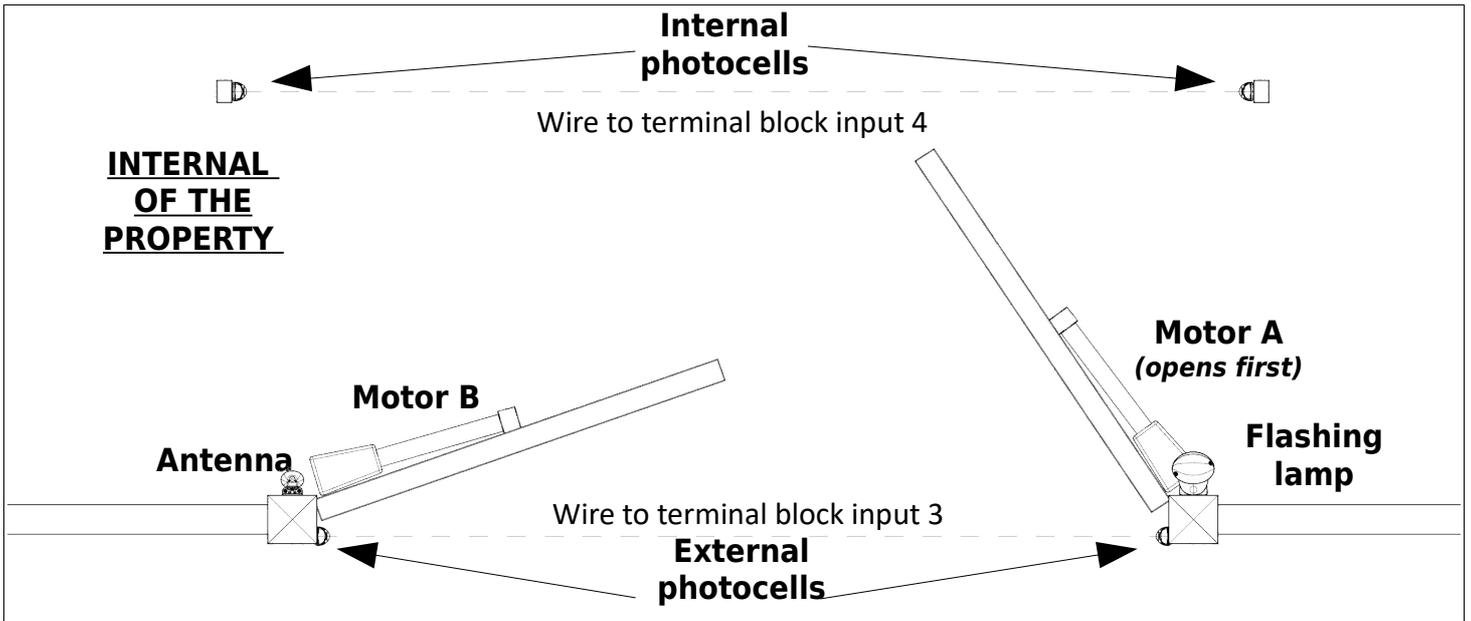
Display Reports

| | |
|------------|--|
| S/E | Stop |
| F/H | External photocell + Internal photocell |
| t/r | Internal photocell |
| t/c | External photocell |
| t/d | External photocell |
| G0 | Start |
| P/E | Pedestrian start |
| oP | Open Only. |
| cL | Close Only. |
| E0 | QK-SMARTM command N.O. |
| r | Motor A opening or closing limit switch . |
| b | Motor B opening or closing limit switch. |
| r/b | Motor A and Motor B opening or closing limit switches. |
| -/- | Remote key is pressed |
| 1/t | Photocells test error |
| 7/r | Motor A has detected an obstacle |
| 9/r | Motor A is in thermal protection state |
| 7/b | Motor B has detected an obstacle |
| 9/b | Motor B is in thermal protection state |
| F/F | The radio memory is full |

BUTTONS

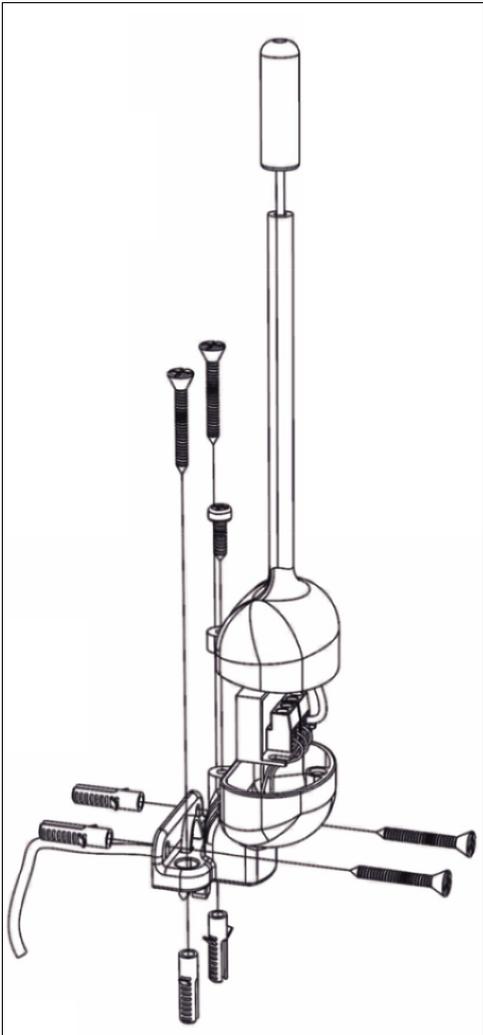
| | |
|----------------------------|---|
| <input type="checkbox"/> A | Scrolls menu from r1 to P2 |
| <input type="checkbox"/> B | Scrolls menu from P2 to r1 |
| <input type="checkbox"/> C | Increases value or set S/I (means: ON or ENABLED). |
| <input type="checkbox"/> D | Decreases value or set n/a (means: OFF or DISABLED). |

TYPICAL INSTALLATION

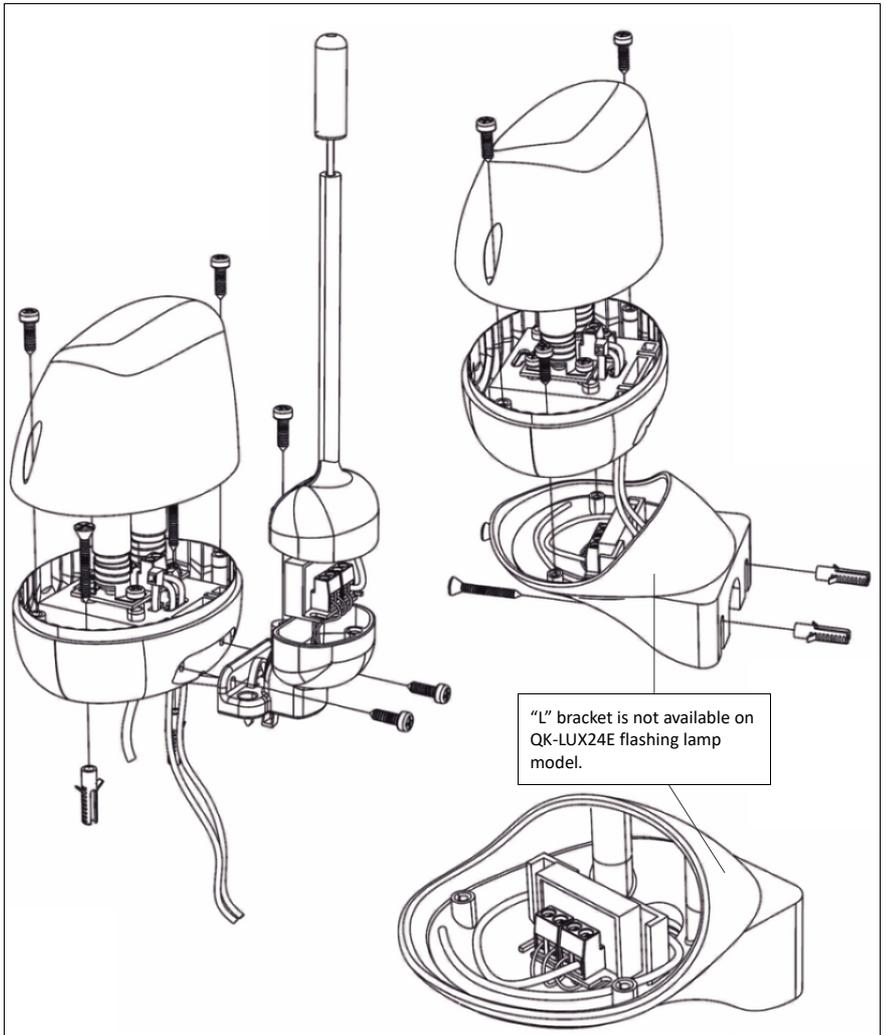


INSTALLING RADIO MODULE

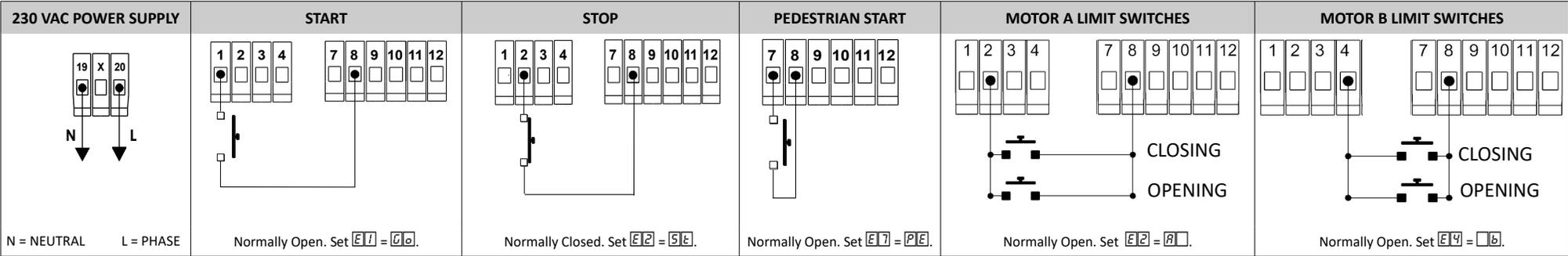
INSIDE THE ANTENNA HOUSING
OPTIONAL QK-AN433_V4



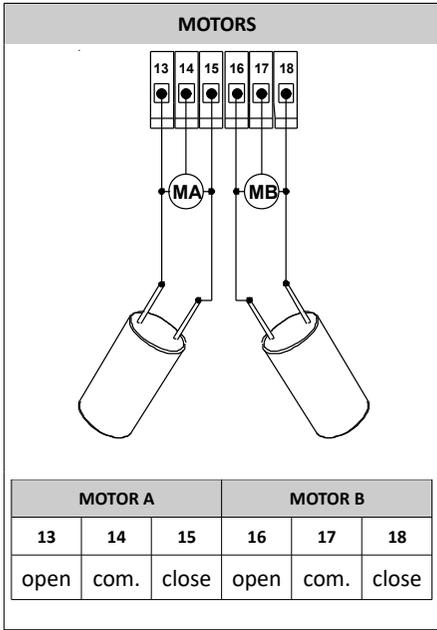
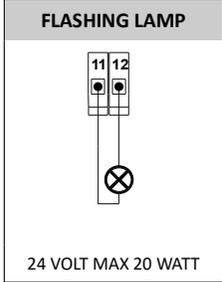
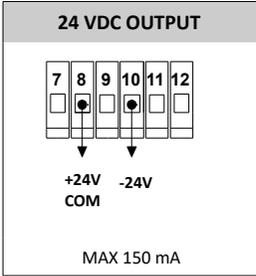
INSIDE THE FLASHING LAMP



INPUT/OUTPUT CONNECTIONS



| | INTERNAL PHOTOCELL | EXTERNAL PHOTOCELL |
|---|--------------------|--------------------|
| PHOTOCELLS RECEIVER | | |
| (4.A) PHOTOCELLS TRANSMITTER WITHOUT PHOTO TEST FUNCTION | | |
| (4.B) PHOTOCELLS TRANSMITTER WITH PHOTO TEST FUNCTION | | |
| (4.C) DISABLED BY HARDWARE | | |
| (4.D) DISABLED BY SOFTWARE | Set $E4$ to 00 | Set $E3$ to 00 |



The parameter $E1$ enables ($5E$) or disables (00) the test of photocells. Settings **(4.A)** and **(4.C)** require $E1$ set to 00 .

GLOSSARY

| | |
|---------------------------------|--|
| Stand By | 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. |
| Opening | The gate is opening and the flashing lamp blinks quickly. |
| Pause | 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. |
| closing | The gate is closing and the flashing lamp blinks slowly. |
| Stop opening | 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. |
| Stop closing | 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. |
| Types of Input | <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 safety functions match the normally closed contacts. The other functions match the normally open contacts. The safety functions are: stop, internal photocell and external photocell. The other functions are: start, pedestrian start, motor A limit switches and motor B limit switches. The functions of terminal block inputs are configurable by parameters $E1$, $E2$, $E3$, $E4$, $E7$.</p> <p>A remote control input is programmable as: start, stop, pedestrian start and fast closure start. The remote controls are configurable by parameters $r1$, $r2$, $r3$, $r4$.</p> <p>The control board doesn't distinguish between the type of input but only between the functions.</p> |
| Input Is activated | <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>stop $S1$, internal and external photocells FH, external photocells $E1$ or $E2$, internal photocells $E3$, start $G0$, pedestrian start $P1$, open $O1$, close $C1$, Motor A and Motor B limit switches $R1$, motor A limit switch $R2$, motor B limit switch $R3$.</p> |
| Start commands | <p>The start commands are: start, pedestrian start, open and fast closure start. They are able to start a working cycle. The function of start commands depend on $F5$ and $F6$ parameters programming.</p> <p>To know more see $F5$ and $F6$ description.</p> <p>To know how the fast closure start command works see $r4$ description.</p> <p>To know how the start command works see Standard Working Cycle.</p> <p>To know how the pedestrian start command works see Pedestrian Working Cycle.</p> |
| Safety commands | <p>The safety commands are: stop, internal photocell and external photocell.</p> <p>The stop command always stops the gate. The functions of photocells depend on $F8$ parameter programming. To know more see $F8$ description.</p> |
| Standard working cycle | <p>A standard working cycle begins when an input programmed as start, open or fast closure is activated and the control board is in stand by.</p> <p>Motor A starts opening before Motor B. $b4$ seconds later, Motor B starts opening. After the automatic closure time $F10$, Motor B starts closing. $R4$ seconds later, Motor A starts closing. When a standard working cycle is in progress, the pedestrian start inputs work as a start. The working cycle finishes when the control board returns to stand by. This functionality can be handled by parameters $F10$, $F5$, $F6$.</p> |
| Pedestrian working cycle | <p>A pedestrian working cycle begins when a pedestrian start is activated and the control board is in stand by. Motor A works normally while Motor B stays off. When a pedestrian working cycle is in progress, all start commands work as a pedestrian start. The working cycle is finished when the control board returns to stand by. This functionality can be handled by parameters $F10$, $F5$, $F6$.</p> |

MOTOR A SETTINGS

| | |
|--|--|
| Standard Working Time <div style="text-align: center; font-size: 24px; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R1</div> | <p>Motor A opens before motor B. Motor A works for R1 seconds. After this time motor A starts the slowdown for R2 seconds. This is for both phases: opening and closing.</p> <p>To disable Motor A slowdown set R2 to 00.</p> |
| Slowdown Working Time <div style="text-align: center; font-size: 24px; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R2</div> | <p>R1 is settable from 00 to 99 seconds.</p> <p>R2 is settable from 0.0 to 99 seconds.</p> |
| Start Up Time (Cue time) <div style="text-align: center; font-size: 24px; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R3</div> | <p>R3 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 R3 seconds are the start up time.</p> <p>R3 is settable from 0.1 to 1.5 seconds.</p> |
| Displacement Time On Closure <div style="text-align: center; font-size: 24px; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R4</div> | <p>Motor B begins closing R4 seconds before motor A. This parameter is useful to avoid leaf overlap during the closing.</p> <p>R4 is settable from 00 to 99 seconds.</p> |
| Standard Force <div style="text-align: center; font-size: 24px; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R5</div> | <p>R5 is the force of motor A during the standard working time R1.</p> <p>R5 is settable from 00 to 10</p> |
| Slowdown Force <div style="text-align: center; font-size: 24px; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R6</div> | <p>R6 is the force of motor A during the slowdown working time R2.</p> <p>R6 is settable from 00 to 10</p> |
| Standard Obstacle Detection Threshold <div style="text-align: center; font-size: 24px; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R7</div> | <p>During the standard working time R1, when motor A stress is higher than R7:</p> <ul style="list-style-type: none"> If the slowdown obstacle detection threshold R8 and the slowdown working time R2 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 stand by: 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 working cycle. If an obstacle is detected more than once: motor A finishes its run. If the slowdown obstacle detection threshold R8 or the slowdown working time R2 are disabled motor A finishes its run. <p>During the opening, for the standard working time R1, the display shows motor A stress. 00 is the minimum, 99 is the maximum. The maximum value depends on the motor and can be lower than 99. To disable the obstacle detection sensor during the standard working time R1 set R7 = 00. To set R7 = 00 hold down or keep pressing button C. R7 is settable from 00 to 99. After 99 the display shows 00.</p> |
| Slowdown Obstacle Detection Threshold <div style="text-align: center; font-size: 24px; font-weight: bold; border: 1px solid black; padding: 2px;">R8</div> | <p>During the slowdown working time R2, when the motor A stress is higher than R8:</p> <ul style="list-style-type: none"> Motor A finishes its run <p>During the opening, for the slowdown working time R2, the display shows motor A stress. 00 is the minimum, 99 is the maximum. The maximum value depends on the motor and can be lower than 99. To disable the obstacle detection sensor during the slowdown working time R2 set R8 = 00. To set R8 = 00 hold down or keep pressing button C. R8 is settable from 00 to 99. After 99 the display shows 00.</p> |

MOTOR B SETTINGS

| | |
|--|--|
| <p>Standard Working Time</p> <p>b1</p> | <p>Motor B opens after motor A. Motor B works for b1 seconds. After this time motor B starts the slowdown for b2 seconds. This is for both phases: opening and closing.</p> <p>To disable Motor B slowdown, the parameter b2 must be set to 00.</p> |
| <p>Slowdown Working Time</p> <p>b2</p> | <p>b1 is settable from 00 to 99 seconds.</p> <p>b2 is settable from 0.0 to 99 seconds.</p> |
| <p>Start Up Time (Cue time)</p> <p>b3</p> | <p>b3 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 b3 seconds are the start up time.</p> <p>b3 is settable from 0.1 to 1.5 seconds.</p> |
| <p>Displacement Time On opening</p> <p>b4</p> | <p>Motor A begins opening b4 seconds before motor B. This parameter is useful to avoid leaf overlap during the closing.</p> <p>b4 is settable from 00 to 99 seconds.</p> |
| <p>Standard Force</p> <p>b5</p> | <p>b5 is the force of motor B during the standard working time b1.</p> <p>b5 is settable from 00 to 10</p> |
| <p>Slowdown Force</p> <p>b6</p> | <p>b6 is the force of motor B during the slowdown working time b2.</p> <p>b6 is settable from 00 to 10</p> |
| <p>Standard Obstacle Detection Threshold</p> <p>b7</p> | <p>During the standard working time b1, when motor B stress is higher than b7:</p> <ul style="list-style-type: none"> If the slowdown obstacle detection threshold b8 and the slowdown working time b2 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 stand by: 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 working cycle. If an obstacle is detected more than once: motor B finishes its run. If the slowdown obstacle detection threshold b8 or the slowdown working time b2 are disabled motor B finishes its run. <p>During the closing, for the standard working time b1, the display shows motor B stress. 00 is the minimum, 99 is the maximum. The maximum value depends on the motor and can be lower than 99. To disable the obstacle detection sensor during the standard working time b1 set b7 = 00. To set b7 = 00 hold down or keep pressing button C. b7 is settable from 00 to 99. After 99 the display shows 00.</p> |
| <p>Slowdown Obstacle Detection Threshold</p> <p>b8</p> | <p>During the slowdown working time b2, when the motor B stress is higher than b8:</p> <ul style="list-style-type: none"> Motor B finishes its run <p>During the closing, for the slowdown working time b2, the display shows motor B stress. 00 is the minimum, 99 is the maximum. The maximum value depends on the motor and can be lower than 99. To disable the obstacle detection sensor during the slowdown working time b2 set b8 = 00. To set b8 = 00 hold down or keep pressing button C. b8 is settable from 00 to 99. After 99 the display shows 00.</p> |

GENERAL FUNCTIONS

| | | | |
|--|---|--|--|
| Automatic Closure Time <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">F0</div> | <p>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.</p> <p>When F0 = 5E the gate stops after the opening. The closing begins when a start command is received.</p> | | |
| Kick Back Function During Closing <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">F2</div> | <p>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 slowdown force is not strong enough to close the gate completely. F2 is settable from 0.0 to 1.0 seconds</p> | | |
| Pre-blinking Time <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">F3</div> | <p>Before starting the motors, the flashing lamp blinks for F3 seconds. After this time the flashing lamp still blinks and the motors start moving.</p> <p>F3 is settable from 0.0 to 4.0 seconds</p> | | |
| Kick Back Function During Opening <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">F4</div> | <p>F4 = 5I → ENABLED F4 = n0 → DISABLED</p> <p>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.</p> <p>This function can be useful when the electric lock is installed and opening is difficult.</p> | | |
| Start Commands Functionality <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">F5</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">F6</div> | <p style="text-align: center;">STANDARD SETTING</p> <p style="text-align: center;">F6 = n0 and F5 = n0</p> <p><i>During the opening:</i> The start commands stop the opening.</p> <p><i>During the closing:</i> The start commands stop the closing and begin the opening.</p> | <p style="text-align: center;">COMMUNITY MODE</p> <p style="text-align: center;">F6 = 5I</p> <p><i>During the opening:</i> The start commands don't have any effect.</p> <p><i>During the closing:</i> The start commands stop the closing and begin the opening.</p> | <p style="text-align: center;">STEP-BY-STEP SETTING</p> <p style="text-align: center;">F6 = n0 and F5 = 5I</p> <p><i>During the opening:</i> The start commands stop the gate.</p> <p><i>During the closing:</i> The start commands stop the gate.</p> |
| Photocells Logic <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">F8</div> | <p>F8 = 5I → STANDARD MODE</p> <p><i>During the opening:</i> While the internal photocell is activated the control board stops the opening. When the internal photocell is deactivated the control board continues the opening. The activation of the external photocell doesn't have any effect instead.</p> <p><i>During the closing:</i> If the external photocell is activated the control board stops the closing and starts the opening. If the internal photocell is activated the control board stops the closing and waits for the opening. The opening starts only when the internal photocell is deactivated.</p> | | <p>F8 = n0 → REVERSE MODE</p> <p><i>During the opening:</i> if the internal photocell 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 external photocell doesn't have any effect instead.</p> <p><i>During the closing:</i> if the external photocell is activated the control board stops the closing and starts the opening. The activation of the internal photocell doesn't have any effect instead.</p> |
| <p>Before the gate starts the opening phase:</p> <p>if E3 = E1 : The opening <u>cannot be started</u> if external photocell is detecting an obstacle. ← SAFER SETTING</p> <p>if E3 = E2 : The opening <u>can be started</u> even if external photocell is detecting an obstacle.</p> | | | |
| Electric Lock <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">L0</div> | <p>L0 = 5I → ENABLED</p> <p>The electric-lock module is managed. The module must be installed on the electric-lock socket.</p> | <p>L0 = n0 → DISABLED</p> <p>The electric-lock is not managed. The module is not installed on the electric-lock socket.</p> | |
| Cold Winter <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">L1</div> | <p>The cold winter 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 00 the function is disabled.</p> <p>L1 is settable from 00 to 10.</p> | | |
| Photocells Test <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">E1</div> | <p>E1 = 5I → ENABLED E1 = n0 → DISABLED</p> <p>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.</p> | | |
| Motors Thermal Test <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: 40px; margin: 0 auto;">E2</div> | <p>E2 = 5I → ENABLED E2 = n0 → DISABLED</p> <p>Before starting a working cycle 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 working cycle cannot be started.</p> | | |

| | |
|---|---|
| Erasing a remote key  | <p>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.</p> |
| Saving a remote key | <p>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.</p> <ul style="list-style-type: none"> •  Start The start function begins a Standard Working Cycle : 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. •  Stop The stop function stops the gate. •  Pedestrian The pedestrian function begins a Pedestrian Working Cycle: Motor A works normally while Motor B stays off. •  Fast closure <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. Required settings : (1). Both Internal and external photocells must be installed. (2). The parameter  must be set to . (3). 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. |
| Erasing all remote controls  | <p>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).</p> |

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 |
|---|--|----------------|-----------|------------------|------------------|------------------|-----------|
| no DISABLED | Disable the chosen input. The inputs E2 , E3 and E4 have the auto-enable function : 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 SAFETY value. For instance, if E2 is set to no and a normally closed contact is wired to input 2, the control board sets E2 to SE . | | ▪ | ▪ auto enable | ▪ auto enable | ▪ auto enable | ▪ |
| SE STOP | The stop function stops the gate. | N.C. SAFETY | | ▪ DEF. | | | |
| EA INTERNAL PHOTOCELL | During the opening : while the internal photocell is activated the control board stops the opening. When the internal photocell is deactivated the control board continues the opening. During the closing : If the internal photocell is activated the control board stops the closing and waits for the opening. The opening starts only when the internal photocell is deactivated. the opening cannot be started if the internal photocell is detecting an obstacle. | N.C. SAFETY | | | | ▪ DEF. | |
| EC EXTERNAL PHOTOCELL <i>Safer setting</i> | During the closing : the external photocell stops the closing and starts the opening. During the opening : the external photocell activation doesn't have any effect. the opening cannot be started if the external photocell is detecting an obstacle. | N.C. SAFETY | | | ▪ DEF. | | |
| ED EXTERNAL PHOTOCELL | Same like EC but the opening can be started even if the external photocell is detecting an obstacle. | N.C. | | | ▪ | | |
| GO START | The start function begins a Standard Working Cycle : Motor A starts opening before Motor B. GY seconds later, Motor B starts opening. After the pause FO , Motor B starts closing. RY seconds later, Motor A starts closing. | N.O. DEF. | ▪ DEF. | | | | |
| PE PEDESTRIAN | The pedestrian function begins a Pedestrian Working Cycle : Motor A works normally while Motor B stays off. | N.O. | | | | | ▪ DEF. |
| OP OPEN ONLY | The open only function opens the gate. When the control board is in stand by state the open only function begins a Standard Working Cycle . | N.O. | ▪ | | | | ▪ |
| CL CLOSE ONLY | The close only function closes the gate. | N.O. | ▪ | | | | ▪ |
| EO QK-SMARTM | The QK – SMARTM command doesn't have any effect on the gate status. It can be used in combination with the QK-SMARTM module. For instance a light may be turned on through the key selector without activating the gate. | N.O. | ▪ | | | | ▪ |
| RA MOTOR A LIMIT SWITCHES | The motor A limit switches function manages an opening limit switch and a closing limit switch on the same terminal block input. | N.O. | | ▪ | | | |
| RB MOTOR B LIMIT SWITCHES | The motor B limit switches 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>Default</p> <p>d0</p> | <p>To restore the factory default setting, keep pressing button A or B until the display shows d0. After a few seconds the control board shows ra. To execute hold down button C until the display shows cc. 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>Motors Working Time Programming</p> <p>P2</p> | <p>P2 is a procedure, it sets the working time parameters R1, R2, b1, b2 and F0. The procedure is subdivided into 5 steps. They are called: R1, R2, b1, b2 and F0. 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 P2. After a few seconds the control board display shows cc. Press a start input and the procedure starts. The motors working time programming works only when the gate is in stand by. All steps are described in the table below.</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 15%; text-align: center;">P2 → cc</td> <td>The control board is ready to start the motors working time programming. To go to R1 press any start input.</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">R1</td> <td>The control board is programming motor A standard working time R1. Motor A is opening. Motor B stays off. To go to R2 press any start input</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">R2</td> <td>The control board is programming motor A slowdown working time R2. Motor A is slowing. Motor B stays off. To go to b1 press any start input.</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">b1</td> <td>The control board is programming motor B standard working time b1. Motor A stays off. Motor B is opening. To go to b2 press any start input.</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">b2</td> <td>The control board is programming motor B slowdown working time b2. Motor A stays off. Motor B is slowing. To go to F0 press any start input</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">F0</td> <td>The control board is programming the automatic closure time F0. 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.</td> </tr> </table> | P2 → cc | The control board is ready to start the motors working time programming. To go to R1 press any start input. | R1 | The control board is programming motor A standard working time R1 . Motor A is opening. Motor B stays off. To go to R2 press any start input | R2 | The control board is programming motor A slowdown working time R2 . Motor A is slowing. Motor B stays off. To go to b1 press any start input. | b1 | The control board is programming motor B standard working time b1 . Motor A stays off. Motor B is opening. To go to b2 press any start input. | b2 | The control board is programming motor B slowdown working time b2 . Motor A stays off. Motor B is slowing. To go to F0 press any start input | F0 | The control board is programming the automatic closure time F0 . 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. |
| P2 → cc | The control board is ready to start the motors working time programming. To go to R1 press any start input. | | | | | | | | | | | | |
| R1 | The control board is programming motor A standard working time R1 . Motor A is opening. Motor B stays off. To go to R2 press any start input | | | | | | | | | | | | |
| R2 | The control board is programming motor A slowdown working time R2 . Motor A is slowing. Motor B stays off. To go to b1 press any start input. | | | | | | | | | | | | |
| b1 | The control board is programming motor B standard working time b1 . Motor A stays off. Motor B is opening. To go to b2 press any start input. | | | | | | | | | | | | |
| b2 | The control board is programming motor B slowdown working time b2 . Motor A stays off. Motor B is slowing. To go to F0 press any start input | | | | | | | | | | | | |
| F0 | The control board is programming the automatic closure time F0 . 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. | | | | | | | | | | | | |

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 A4 to 00 |
| Set b1 to 00 |
| Set b2 to 00 |
| Set b4 to 00 |
| Set b7 to no |
| Set b8 to no |
| Set E2 to no |

| (12.B) Motor B Output |
|----------------------------|
| Set A1 to 00 |
| Set A2 to 00 |
| Set A4 to 00 |
| Set A7 to no |
| Set A8 to no |
| Set b4 to 00 |
| Set E2 to no |

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



manuale d'uso

QK-CE220BATRL4

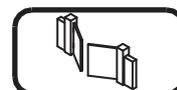
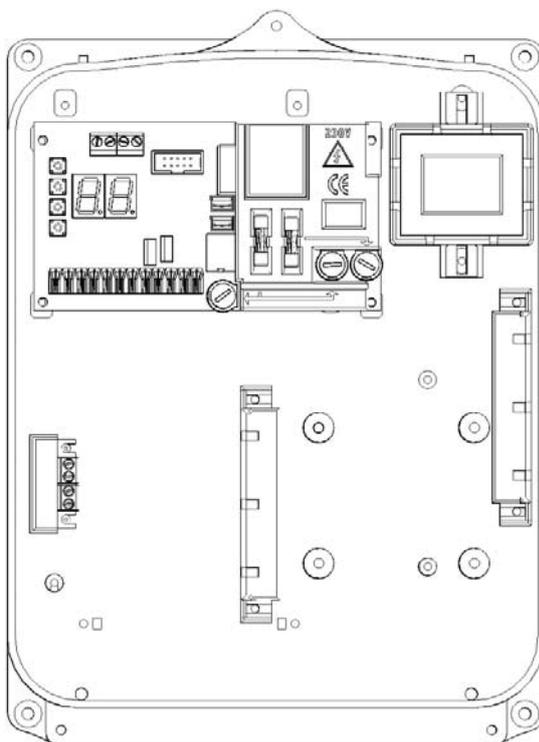
SCHEDA DI COMANDO PER 1/2 MOTORI MONOFASE 230V ac

230V



433,92 MHz

PLUG &
PLAY

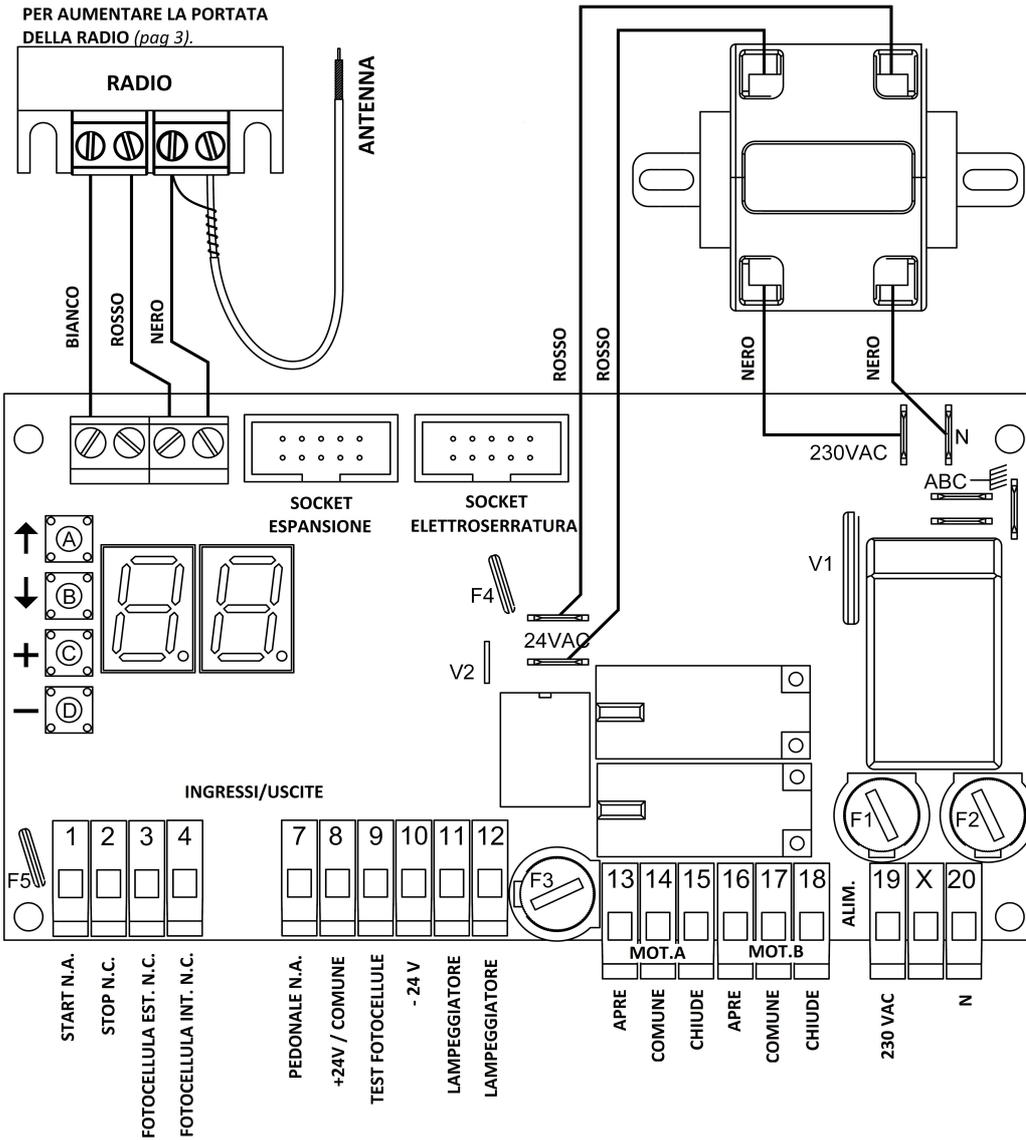


MEMORIA
99 TX

qui»lö[®]
opening solutions

SCHEMA DELLA CENTRALE

INSERIRE NEL LAMPEGGIATORE O NEL CONTENITORE ANTENNA PER AUMENTARE LA PORTATA DELLA RADIO (pag. 3).



COMPONENTI

| | |
|-----------|----------------------------------|
| A | Tasto A |
| B | Tasto B |
| C | Tasto C |
| D | Tasto D |
| F1 | Fusibile 250VAC 5A |
| F2 | Fusibile Motore B 2A |
| F3 | Fusibile Motore A 2A |
| F4 | Fusibile ripristinabile 24V 1.6A |
| F5 | Fusibile ripristinabile 24V 1.6A |
| A B C | Terminale di terra |
| CN | Connettore elettroserratura |
| V1 | Varistore primario |
| V2 | Varistore secondario |
| da 1 a 20 | Morsettiera |

ATTENZIONE

FUSIBILE RIPRISTINABILE



DOPO UN CORTOCIRCUITO
Spegnere la centrale.
Rimuovere il cortocircuito.
Aspettare almeno 60 secondi. Accendere nuovamente la centrale.

CONNESSIONE INGRESSI

| FOTOCELLULE ESTERNE | ALIMENTAZIONE 24 VDC | | TIPO | PIN | PARAMETRO |
|---------------------|----------------------|------|------|-----|-----------|
| TRASMETTITORE | 8 + | 10 - | N.C. | X X | E 3 |
| RICEVITORE | | | | 3 8 | |

| FOTOCELLULE INTERNE | ALIMENTAZIONE 24 VDC | | TIPO | PIN | PARAMETRO |
|---------------------|----------------------|------|------|-----|-----------|
| TRASMETTITORE | 8 + | 10 - | N.C. | X X | E 4 |
| RICEVITORE | | | | 4 8 | |

| ALTRI INGRESSI | TIPO | PIN | PARAMETRO |
|------------------------------------|------|-----|-----------|
| START – SOLO APRI – SOLO CHIUDI | N.A. | 1 8 | E 1 |
| PEDONALE – SOLO APRI – SOLO CHIUDI | N.C. | 7 8 | E 7 |
| STOP | N.C. | 2 8 | E 2 |

N.C. Normalmente Chiuso
N.A. Normalmente Aperto

| 230 VAC | |
|---------|----|
| 19 | 20 |

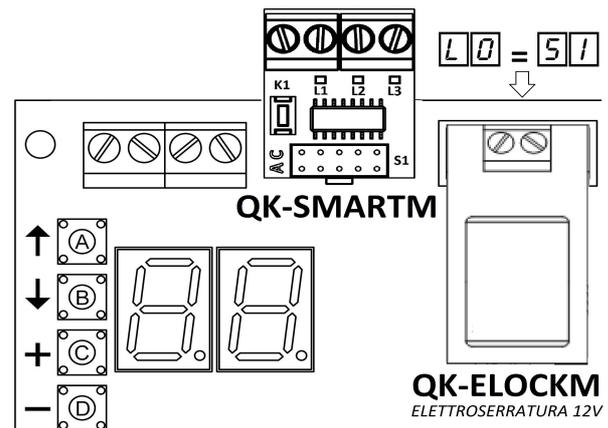
CONNESSIONE USCITE

| MOTORE | APRI | COMUNE | CHIUDI |
|----------|------|--------|--------|
| Motore A | 13 | 14 | 15 |
| Motore B | 16 | 17 | 18 |

| LAMPEGGIATORE 24V 20W | | 24VDC (150 mA) PINS | |
|-----------------------|----|---------------------|------|
| 11 | 12 | 8 + | 10 - |

QK-ELOCKM → Modulo opzionale per elettro-serratura a 12V

QK-SMARTM → Modulo opzione per gestione relè esterni



| Impostazioni motore A | | | | |
|-----------------------|---------|-----------------------------------|-----------------------------------|---|
| DISPLAY | DEFAULT | <input type="checkbox"/> C MAX | <input type="checkbox"/> D MIN | DESCRIPTION |
| A1 | 14 sec | 99 sec | 00 sec | Tempo di lavoro normale. |
| A2 | 7 sec | 99 sec | 00 sec | Tempo di lavoro in rallentamento. |
| A3 | 0.8 sec | 1.5 sec | 0.1 sec | Tempo di avvio. |
| A4 | 6 sec | 99 sec | 0 sec | Sfasamento in chiusura. |
| A5 | 6 | 10 | 1 | Forza normale. |
| A6 | 8 | 10 | 1 | Forza rallentamento. |
| A7 | NO | 99 - NO | 0 | Soglia sensore di sforzo modalità normale. Durante l'apertura, per il tempo di lavoro normale, i display mostrano lo sforzo del motore A. |
| A8 | NO | 99 - NO | 0 | Soglia sensore di sforzo modalità rallentamento. Durante l'apertura, per il tempo di lavoro in rallentamento i display mostrano lo sforzo del motore A. |

| Impostazioni motore B | | | | |
|-----------------------|---------|-----------------------------------|-----------------------------------|--|
| DISPLAY | DEFAULT | <input type="checkbox"/> C MAX | <input type="checkbox"/> D MIN | DESCRIZIONE |
| b1 | 14 sec | 99 sec | 00 sec | Tempo di lavoro normale. |
| b2 | 7 sec | 99 sec | 00 sec | Tempo di lavoro in rallentamento |
| b3 | 0.8 sec | 1.5 sec | 0.1 sec | Tempo di avvio. |
| b4 | 3 sec | 99 sec | 0 sec | Sfasamento in apertura. |
| b5 | 6 | 10 | 1 | Forza normale. |
| b6 | 8 | 10 | 1 | Forza rallentamento. |
| b7 | NO | 99 - NO | 0 | Soglia sensore di sforzo modalità normale. Durante la chiusura, per il tempo di lavoro normale, i display mostrano lo sforzo del motore B. |
| b8 | NO | 99 - NO | 0 | Soglia sensore di sforzo modalità rallentamento. Durante la chiusura, per il tempo di lavoro in rallentamento i display mostrano lo sforzo del motore B. |

| Funzioni | | | | |
|-----------|---------|-----------------------------------|-----------------------------------|--|
| DISPLAY | DEFAULT | <input type="checkbox"/> C MAX | <input type="checkbox"/> D MIN | DESCRIZIONE |
| F0 | 10 sec | 99 sec | 00 sec | Tempo di pausa. Per disabilitare tenere premuto il tasto <input type="checkbox"/> C finché il display non mostra SE . |
| F2 | 0 sec | 0.5 sec | 0.0 sec | Colpo di chiusura. Può essere utile quando viene installata l'elettroserratura. |
| F3 | 1.0 sec | 4.0 sec | 00 sec | Tempo di prelampeggio. |
| F4 | NO | SI | NO | Colpo d'ariete. Può essere utile quando viene installata l'elettroserratura. |
| F5 | NO | SI | SI | Passo passo. |
| F6 | NO | SI | NO | Condominiale. |
| F8 | SI | SI | NO | Logica fotocellule. SI = Logica Battente NO = Logica Scorrevole. |
| L0 | NO | SI | NO | Modulo Elettro-serratura. |
| L1 | 00 min | 00 min | 10 min | Funzione inverno freddo. Questa funzione è utile in paesi dove l'inverno è estremamente freddo. |
| t1 | NO | SI | NO | Test fotocellule. |
| t2 | SI | SI | NO | Test motori in termico. |

| Funzioni di cortesia | | | |
|----------------------|-----------|----------------------------|---|
| DISPLAY | DISPLAY | <input type="checkbox"/> C | DESCRIZIONE |
| d0 | no | Imposta | Per ripristinare il default mantenere premuto il tasto <input type="checkbox"/> C finché i display non mostrano EE |
| P2 | - | X | Quando un comando di start è ricevuto la centrale avvia una procedura di acquisizione dei tempi di manovra. |

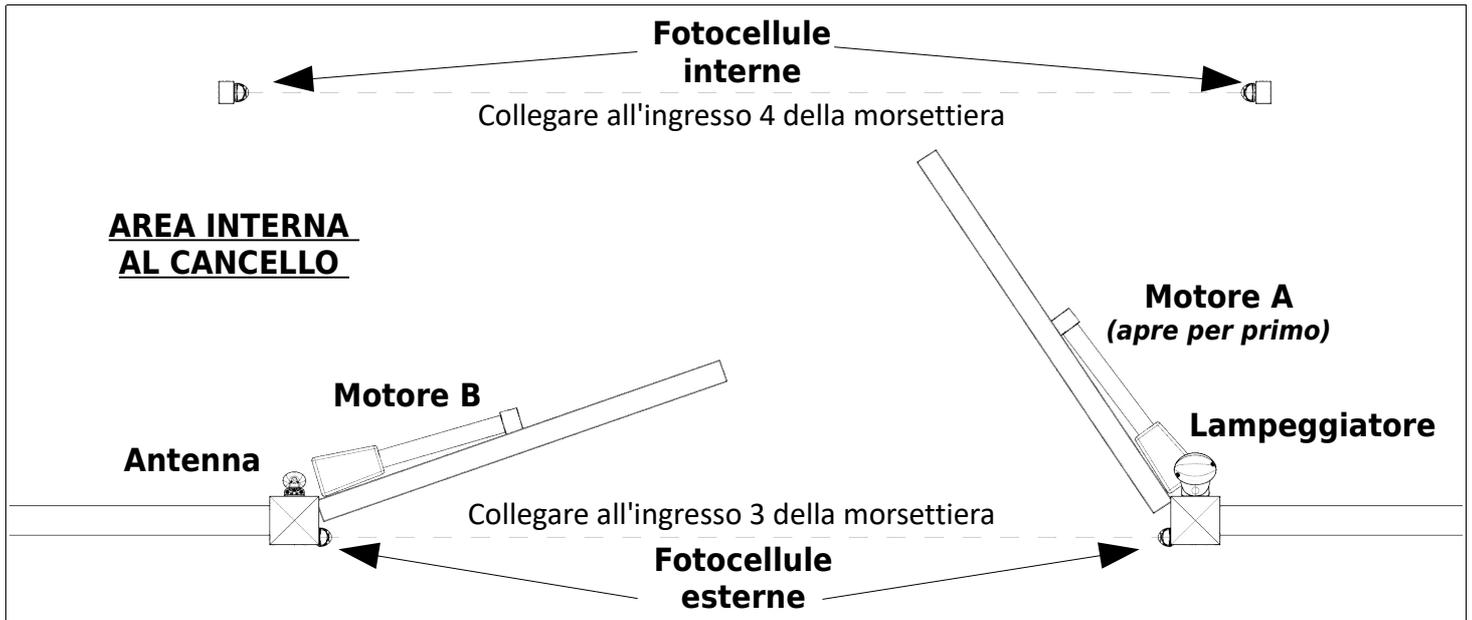
| Funzioni radio | | | |
|----------------|-----------------|----------------------------|--|
| DISPLAY | DISPLAY | <input type="checkbox"/> C | DESCRIZIONE |
| r0 | 1...2... | Elimina | Cancella il codice mostrato: Quando il display mostra il codice identificativo del telecomando da cancellare mantenere premuto il tasto <input type="checkbox"/> C finché il display non si spegne: EE . |
| r1 | EE | Salva | Per salvare un telecomando: Mantenere premuto il tasto del telecomando. I display mostrano EE , premere il tasto <input type="checkbox"/> C della centrale. r1 → Start r2 → Stop r3 → Start Pedonale r4 → Chiusura rapida |
| r2 | EE | Salva | |
| r3 | EE | Salva | |
| r4 | EE | Salva | |
| r5 | no | Elimina | Elimina tutti i codici: Mantenere premuto il tasto <input type="checkbox"/> C finché i display non mostrano SI fisso. |

| Impostazioni ingressi | | | |
|-----------------------|----------------------------|----------------------------|--|
| DISPLAY | <input type="checkbox"/> C | <input type="checkbox"/> D | DESCRIZIONE |
| E1 | ↓ | ↑ | no = Disabilitato. Go = Start (N.A.) oP = Apri (N.A.) CL = Chiudi (N.A.) EO = comando QK-SMARTM (N.A.) |
| E2 | ↓ | ↑ | no = Disabilitato. SE = Stop (N.C.) R = Fine corsa motore A apertura e chiusura (N.A.) |
| E3 | ↓ | ↑ | no = Disabilitato. EE = Fotocellula Esterna (N.C.) Ed = Come EE ma con la possibilità di aprire il cancello anche quando la fotocellula esterna sta rilevando un ostacolo. |
| E4 | ↓ | ↑ | no = Disabilitato. ER = Fotocellula interna (N.C.) ib = Fine corsa motore B apertura e chiusura (N.A.) |
| E7 | ↓ | ↑ | no = Disabilitato. PE = Pedonale (N.A.) oP = Apri (N.A.) CL = Chiudi (N.A.) EO = comando QK-SMARTM (N.A.) |

| Segnalazioni | |
|--------------|---|
| SE | Stop. |
| FH | Fotocellule esterna ed interna. |
| ER | Fotocellula interna. |
| EC | Fotocellula esterna |
| Ed | Fotocellula esterna |
| Go | Start. |
| oP | Apri. |
| CL | Chiudi. |
| EO | Comando QK-SMARTM. |
| PE | Start pedonale. |
| R | Fine corsa motore A apertura o chiusura. |
| ib | Fine corsa motore B apertura o chiusura. |
| Rb | Fine corsa motore A e motore B apertura o chiusura. |
| - | Telecomando in trasmissione |
| IE | Errore test fotocellule. |
| 7R | Rilevazione ostacolo motore A. |
| 9R | Motore A in protezione termica. |
| 7b | Rilevazione ostacolo motore B. |
| 9b | Motore B in protezione termica. |
| FF | Memoria radio piena. |

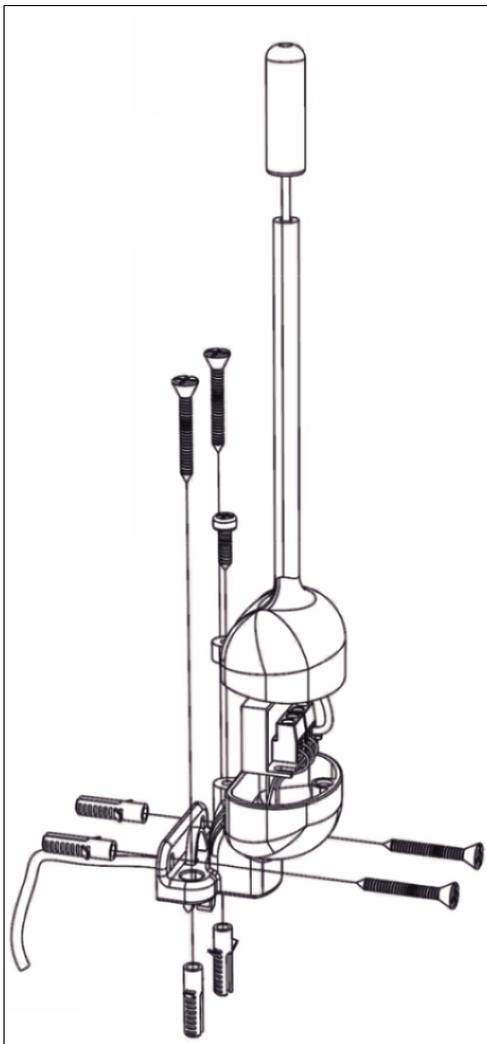
| TASTI | |
|----------------------------|--|
| <input type="checkbox"/> A | Scorre il menù in avanti. |
| <input type="checkbox"/> B | Scorre il menù all'indietro. |
| <input type="checkbox"/> C | Incrementa o imposta SI SI significa: Abilitato/a. |
| <input type="checkbox"/> D | Decrementa o imposta no no significa: Disabilitato/a. |

INSTALLAZIONE TIPO

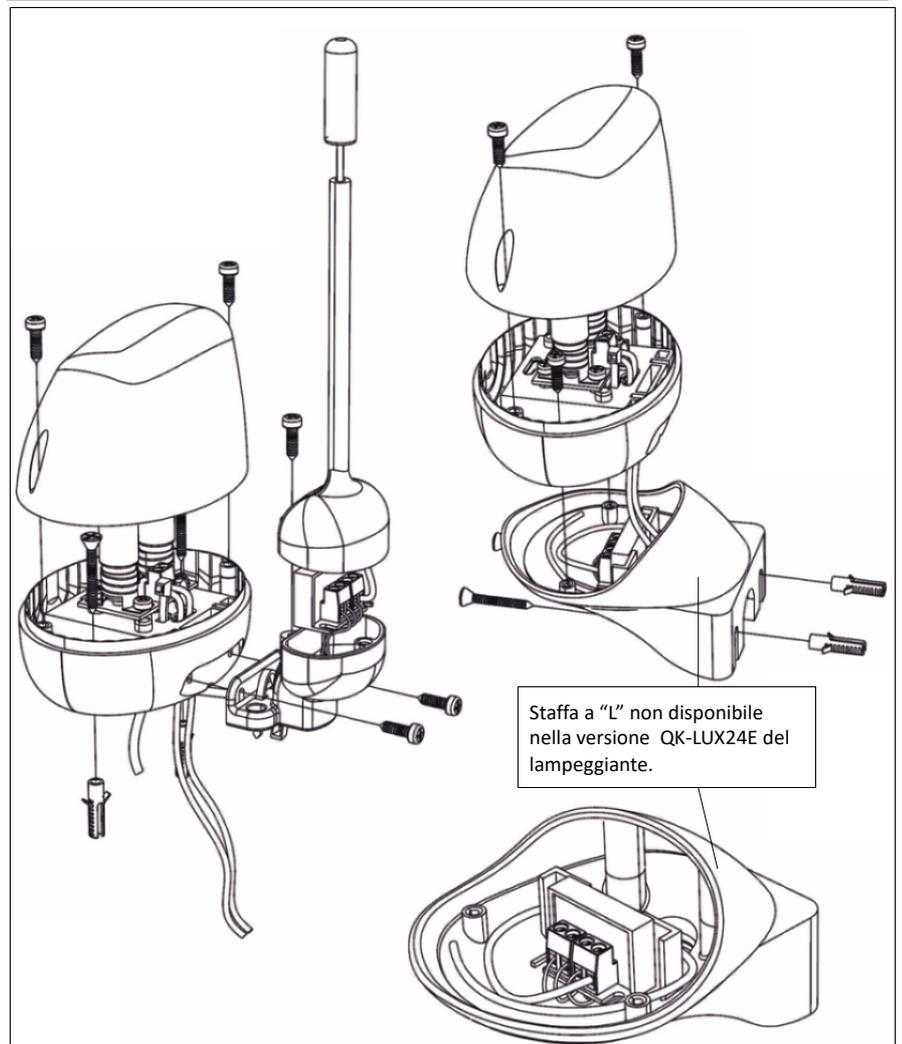


INSTALLAZIONE MODULO RADIO

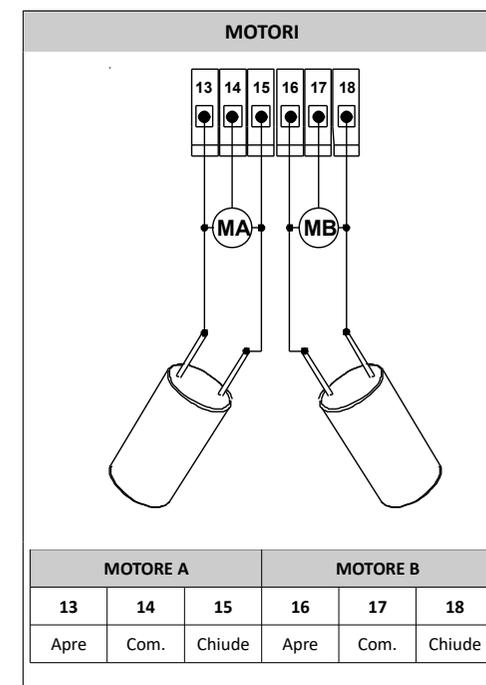
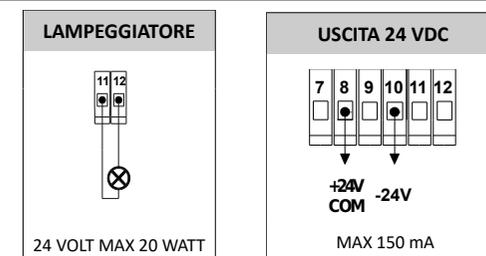
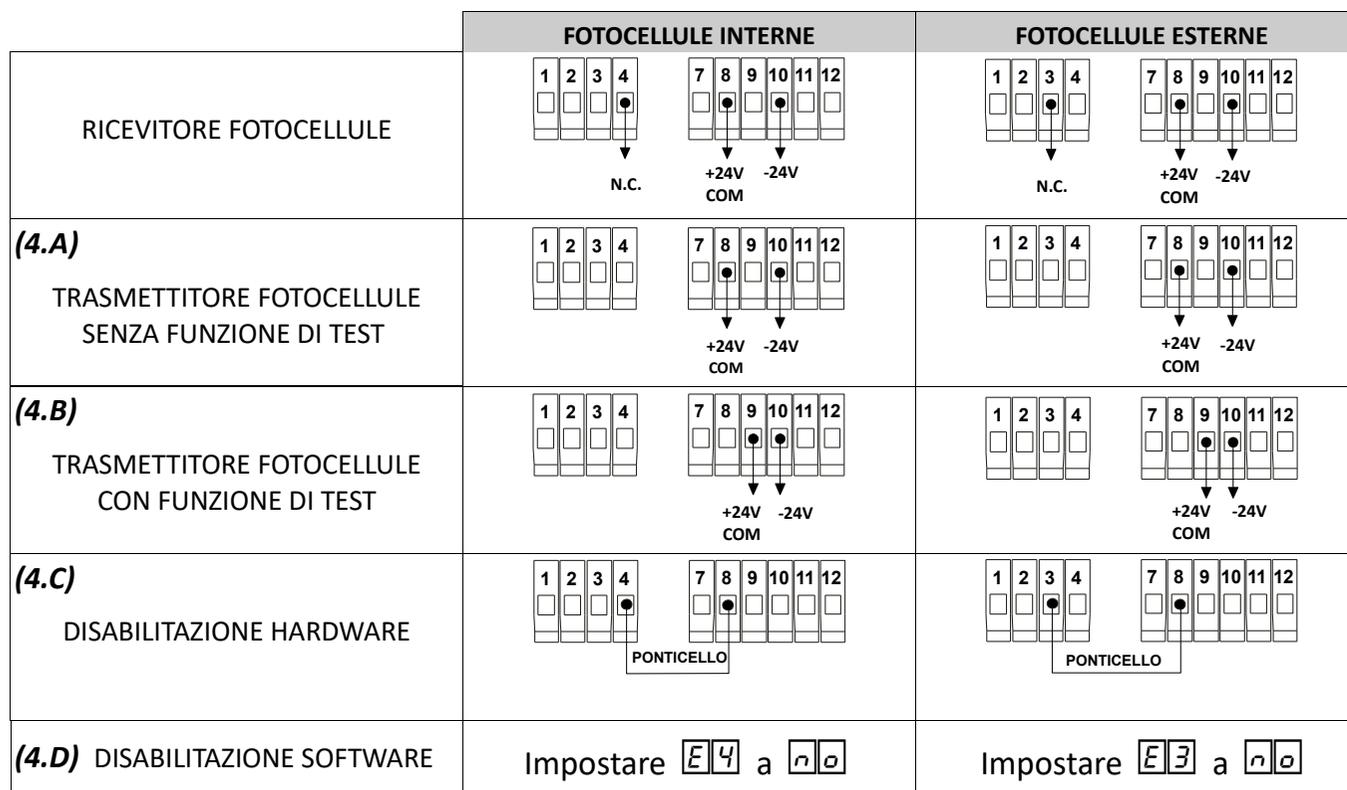
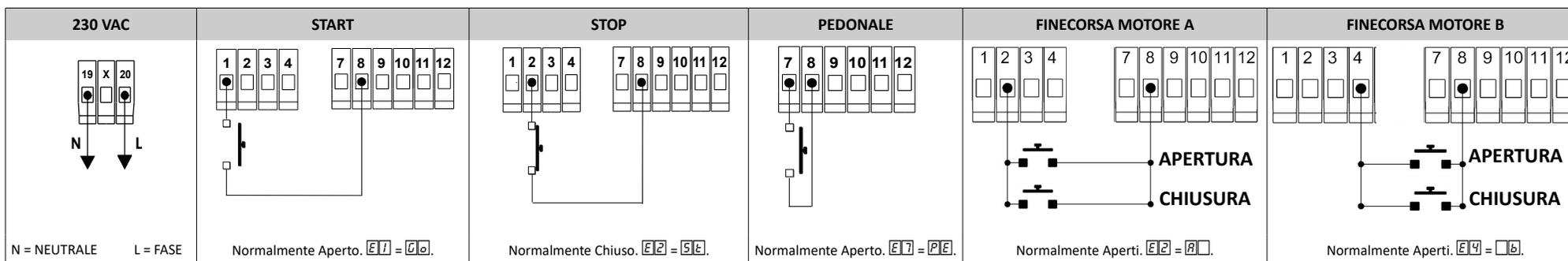
**ALL'INTERNO DEL CONTENITORE ANTENNA
OPTIONAL QK-AN433_V4**



ALL'INTERNO DEL LAMPEGGIATORE



COLLEGAMENTI INGRESSI/USCITE



Il parametro $E1$ abilita (51) o disabilita (00) il test delle fotocelle. Le impostazioni (4.A) e (4.C) richiedono $E1$ impostato a 00 .

| | |
|---------------------------------|--|
| Stand By | Il cancello è completamente chiuso e i dispositivi di sicurezza sono disattivati. La centrale di controllo è pronta per iniziare un ciclo di lavoro. In questo stato il lampeggiatore è spento. |
| Apertura | Il cancello si sta aprendo e il lampeggiatore lampeggia velocemente. |
| Pausa | L' apertura è finita ed il lampeggiatore è acceso fisso. Dopo il tempo di pausa $F10$ il cancello inizia la chiusura . |
| Chiusura | Il cancello si sta chiudendo ed il lampeggiatore lampeggia lento. |
| Stop Apertura | Il cancello è stato stoppato mentre si stava aprendo. Un nuovo comando di start avvia la fase di chiusura. In questo stato il lampeggiatore è spento. |
| Stop Chiusura | Il cancello è stato stoppato mentre si stava chiudendo. Un nuovo comando di start avvia la fase di apertura. In questo stato il lampeggiatore è spento. |
| Tipi di ingresso | Gli ingressi possono essere esterni o da telecomando. Gli ingressi esterni sono tutti i dispositivi che vengono collegati alla morsettiera: fotocellule, contatti normalmente chiusi o aperti. Ogni terminale della morsettiera è associato ad una funzione. Le funzioni di sicurezza sono associate a contatti normalmente chiusi. Le altre funzioni a contatti normalmente aperti. Le funzioni di sicurezza sono: stop, fotocellule interne e fotocellule esterne . Le altre invece: start, start pedonale, apri, chiudi, fine corsa motore A, fine corsa motore B . Si può scegliere la funzione del morsetto attraverso la programmazione dei parametri: $E1, E2, E3, E4, E7$. Gli ingressi da telecomando possono avere le seguenti funzioni: start, stop, pedonale e chiusura rapida . I parametri che gestiscono l'associazione di queste funzioni ad un telecomando sono: $C1, C2, C3$ e $C4$. |
| Ingresso attivato | Un ingresso è attivato quando il suo stato cambia dal suo valore standard. Ad esempio una fotocellula è considerata attiva quando il fascio infrarosso tra il trasmettitore e il ricevitore è interrotto, oppure un generico selettore a chiave è attivato quando la chiave viene girata. Tutte queste azioni sono riconosciute dalla centrale di controllo che mostra il cambiamento sul display. Quando più ingressi sono attivati contemporaneamente la centrale di controllo mostra quello a priorità più alta. La priorità dalla più alta alla più bassa è la seguente: stop $S1$, fotocellule esterne ed interne FH, EC fotocellule esterne, ER fotocellule interne, start $C0$, pedonale PE , apri OP , chiudi CL , finecorsa motore A e motore B Rb , finecorsa motore A Ra , finecorsa motore B Rb . |
| Comandi di start | I comandi di start sono: start, pedonale e chiusura rapida. I comandi di start sono in grado di avviare un ciclo di lavoro. Il funzionamento dei comandi di start dipende dalla programmazione dei parametri $F5$ ed $F6$. Per maggiori informazioni guardare la descrizione di $F5$ ed $F6$. Per sapere il funzionamento della chiusura rapida guardare la descrizione di $C4$. |
| Dispositivi di sicurezza | I dispositivi di sicurezza sono: lo stop, le fotocellule interne ed esterne. I comandi di stop fermano sempre il cancello. Invece il funzionamento delle fotocellule dipende dal parametro $F8$. Per maggiori informazioni guardare la descrizione di $F8$. |
| Ciclo di lavoro standard | Un ciclo di lavoro standard è avviato quando la centrale è in stato di stand by e un comando di start viene ricevuto: Il motore A inizia ad aprirsi prima del motore B. $B4$ secondi dopo il motore B inizia ad aprirsi. Dopo il tempo di pausa $F10$ il motore B inizia a chiudersi. $R4$ secondi dopo, il motore A inizia a chiudersi. Durante un ciclo di lavoro standard tutti i comandi di start pedonale e chiusura rapida sono considerati come start. Il funzionamento di un ciclo di lavoro standard può essere modificato attraverso la programmazione dei parametri. |
| Ciclo di lavoro pedonale | Un ciclo di lavoro pedonale è avviato quando la centrale è in stato di stand by e un comando di start pedonale viene ricevuto: il motore A lavora normalmente mentre il motore B è sempre spento. Durante un ciclo di lavoro pedonale tutti i comandi di start sono considerati come start pedonali. |

| | |
|--|--|
| <p>Tempo normale</p> <p>A1</p> | <p>Il motore A apre prima del motore B e lavora per A1 secondi. Dopo questo tempo inizia la fase di rallentamento che dura A2 secondi. Questo avviene sia in apertura che in chiusura. Per disabilitare il rallentamento del motore A occorre impostare il parametro A2 a 00.</p> |
| <p>Tempo rallentamento</p> <p>A2</p> | <p>A1 è impostabile da 00 a 99 secondi. A2 è impostabile da 00 a 99 secondi.</p> |
| <p>Tempo di avvio</p> <p>A3</p> | <p>A3 è il tempo di avvio del motore A. Durante questo tempo la forza del motore cresce costantemente fino a raggiungere il valore massimo. Durante questa fase il sensore ostacoli è disabilitato. Ogniqualvolta il motore parte i primi A3 secondi sono considerati come tempo d'avvio. A3 è impostabile da 0.1 a 1.5 secondi.</p> |
| <p>Sfasamento in chiusura</p> <p>A4</p> | <p>Il Motore B inizia a chiudersi A4 secondi prima del motore A. Questo parametro è utile per evitare il sovrapporsi delle ante durante la chiusura. A4 è impostabile da 00 a 99 secondi.</p> |
| <p>Forza normale</p> <p>A5</p> | <p>A5 è la forza del motore A durante il tempo normale di lavoro parametro A1. A5 è impostabile da 00 a 10</p> |
| <p>Forza rallentamento</p> <p>A6</p> | <p>A6 è la forza del motore A durante il tempo di rallentamento parametro A2. A6 è impostabile da 00 a 10</p> |
| <p>Soglia di ostacolo normale</p> <p>A7</p> | <p>Durante il tempo normale A1 se lo sforzo del motore A è maggiore della soglia di ostacolo normale A7 allora:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Se la soglia ostacolo rallentamento A8 ed il tempo di rallentamento A2 sono abilitati allora il motore A inverte. Se la direzione era la chiusura il motore apre completamente. Se la direzione era l'apertura allora il motore chiude per 2 secondi dopo di che va in stop. Durante le successive aperture il motore B parte solo quando il motore A è giunto a finecorsa. Durante le successive chiusure il motore A parte solo quando il motore B è giunto a finecorsa. Questa funzionalità è attiva una volta per ciclo, per le altre volte al rilevamento dell'ostacolo: il motore A va in finecorsa mentre il motore B continua la sua corsa. • Se la soglia ostacolo rallentamento A8 oppure il tempo di rallentamento A2 sono disabilitati allora il motore A va in finecorsa mentre il motore B continua la sua corsa. <p>Durante l'apertura, per il tempo normale A1, il display mostra il valore dello sforzo del motore A. 00 è il valore minimo, 99 quello massimo. Il valore massimo dipende dal motore e può essere minore di 99. Per disabilitare il sensore ostacoli in modalità normale impostare A7 = 00. Per impostare A7 = 00 premere ripetutamente o mantenere premuto il tasto C. A7 è impostabile da 00 a 99. Dopo 99 il display mostra 00.</p> |
| <p>Soglia di ostacolo in rallentamento</p> <p>A8</p> | <p>Durante il tempo di rallentamento A2 se lo sforzo del motore A è maggiore della soglia di ostacolo rallentamento A8 allora:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Il motore A va in finecorsa mentre il motore B continua la sua manovra. <p>Durante l'apertura, per il tempo di rallentamento A2, il display mostra il valore dello sforzo del motore A. 00 è il valore minimo, 99 quello massimo. Il valore massimo dipende dal motore e può essere minore di 99. Per disabilitare il sensore ostacoli in modalità rallentamento impostare A8 = 00. Per impostare A8 = 00 premere ripetutamente o mantenere premuto il tasto C. A8 è impostabile da 00 a 99. Dopo 99 il display mostra 00.</p> |

| | |
|--|--|
| <p>Tempo normale</p> <p>b1</p> | <p>Il motore B apre dopo il motore A e lavora per b1 secondi. Dopo questo tempo inizia la fase di rallentamento che dura per b2 secondi. Questo avviene sia in apertura che in chiusura. Per disabilitare il rallentamento del motore B occorre impostare il parametro b2 = 00.</p> |
| <p>Tempo di rallentamento</p> <p>b2</p> | <p>b1 è impostabile da 00 a 99 secondi. b2 è impostabile da 0.0 a 99 secondi.</p> |
| <p>Tempo di avvio</p> <p>b3</p> | <p>b3 è il tempo di avvio del motore B. Durante questo tempo la forza del motore cresce costantemente fino a raggiungere il valore massimo. Durante questa fase il sensore ostacoli è disabilitato. Ogniquale volta il motore parte i primi b3 secondi sono considerati come tempo d'avvio. b3 è impostabile da 0.1 a 1.5 secondi.</p> |
| <p>Sfasamento in apertura</p> <p>b4</p> | <p>Il Motore A inizia ad aprirsi b4 secondi prima del motore B. Questo parametro è utile per evitare il sovrapporsi delle ante durante l'apertura. b4 è impostabile da 00 a 99 secondi.</p> |
| <p>Forza normale</p> <p>b5</p> | <p>b5 è la forza del motore B durante il tempo normale di lavoro parametro b1. b5 è impostabile da 00 a 10</p> |
| <p>Forza rallentamento</p> <p>b6</p> | <p>b6 è la forza del motore B durante il tempo di rallentamento parametro b2. b6 è impostabile da 00 a 10</p> |
| <p>Soglia ostacolo normale</p> <p>b7</p> | <p>Durante il tempo normale b1 se lo sforzo del motore B è maggiore della soglia di ostacolo normale b7 allora:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Se la soglia ostacolo rallentamento b8 ed il tempo di rallentamento b2 sono abilitati allora il motore B inverte. Se la direzione era la chiusura il motore apre completamente. Se la direzione era l'apertura allora il motore chiude per 2 secondi dopo di che va in stop. Durante le successive aperture il motore A parte solo quando il motore B è giunto a finecorsa. Durante le successive chiusure il motore B parte solo quando il motore A è giunto a finecorsa. Questa funzionalità è attiva una volta per ciclo, per le altre volte al rilevamento dell'ostacolo: il motore B va in finecorsa mentre il motore A continua la sua corsa. • Se la soglia ostacolo in rallentamento b8 oppure il tempo di rallentamento b2 sono disabilitati allora il motore B va in finecorsa mentre il motore A continua la sua corsa. <p>Durante la chiusura, per il tempo normale b1, il display mostra il valore dello sforzo del motore B. 00 è il valore minimo, 99 quello massimo. Il valore massimo dipende dal motore e può essere minore di 99. Per disabilitare il sensore ostacoli in modalità normale impostare b7 = 00. Per impostare b7 = 00 premere ripetutamente o mantenere premuto il tasto C. b7 è impostabile da 00 a 99. Dopo 99 il display mostra 00.</p> |
| <p>Soglia ostacolo rallentamento</p> <p>b8</p> | <p>Durante il tempo di rallentamento b2 se lo sforzo del motore B è maggiore della soglia ostacolo rallentamento b8 allora:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Il motore B va in finecorsa mentre il motore A continua la sua corsa. <p>Durante la chiusura, per il tempo di rallentamento b2, il display mostra il valore dello sforzo del motore A. 00 è il valore minimo, 99 quello massimo. Il valore massimo dipende dal motore e può essere minore di 99. Per disabilitare il sensore ostacoli in modalità rallentamento impostare b8 = 00. Per impostare b8 = 00 premere ripetutamente o mantenere premuto il tasto C. b8 è impostabile da 00 a 99. Dopo 99 il display mostra 00.</p> |

| | | | |
|--|---|---|--|
| Tempo di pausa <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">F0</div> | Dopo l'apertura la centrale entra in pausa per $F0$ secondi dopo di che avvia la fase di chiusura. Impostando $F0$ a $5E$, la centrale al termine della apertura pone il cancello in stato di stop di apertura. Per impostare $5E$ premere ripetutamente o mantenere premuto il tasto C finché il display non mostra $5E$. $F0$ è impostabile da 00 a 99. Dopo 99 i display mostrano $5E$. | | |
| Colpo di chiusura <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">F2</div> | Quando il cancello si sta chiudendo e il rallentamento è finito, un impulso di chiusura viene eseguito dal motore A. Tale impulso dura $F2$ secondi. Durante questo tempo il sensore di sforzo è disabilitato. Questa funzione può essere utile quando l'impianto prevede l'utilizzo dell'elettro-serratura e la forza del motore A durante il rallentamento non è in grado di far chiudere il cancello completamente. $F2$ è impostabile da 0.0 a 1.0 secondi. | | |
| Prelampeggio <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">F3</div> | Prima di avviare i motori, il lampeggiatore segnala la fase in avvio accendendosi e spegnendosi ad intermittenza per $F3$ secondi dopo di che motori vengono avviati. $F3$ è impostabile da 0.0 a 4.0 secondi. | | |
| Colpo d'ariete <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">F4</div> | $F4 = 51 \rightarrow$ ABILITATO $F4 = n0 \rightarrow$ DISABILITATO Prima dell'apertura il motore A chiude per 0.5 secondi. Durante questo tempo la forza del motore A è massima e il sensore ostacoli è disabilitato. Questa funzione può essere utile quando l'impianto prevede l'utilizzo dell'elettro-serratura e l'apertura risulta difficoltosa. | | |
| Funzionalità dei comandi di start <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">F5</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">F6</div> | STANDARD $F6 = n0$ e $F5 = n0$ | CONDOMINIALE $F6 = 51$ | PASSO-PASSO $F6 = n0$ e $F5 = 51$ |
| | <u>Durante l'apertura:</u> i comandi di start bloccano l'apertura. <u>Durante la chiusura:</u> i comandi di start bloccano la chiusura e avviano l'apertura. | <u>Durante l'apertura:</u> i comandi di start non hanno effetto. <u>Durante la chiusura:</u> i comandi di start bloccano la chiusura e avviano l'apertura. | <u>Durante l'apertura:</u> i comandi di start bloccano l'apertura. <u>Durante la chiusura:</u> i comandi di start bloccano la chiusura. |
| Logica delle fotocellule <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">F8</div> | $F8 = 51 \rightarrow$ LOGICA BATTENTE <u>Durante l'apertura:</u> Finché le fotocellule interne sono attivate la centrale sospende l'apertura. Quando le fotocellule vengono disattivate l'apertura riprende. L'attivazione delle fotocellule esterne non ha effetto. <u>Durante la chiusura:</u> Se le fotocellule esterne sono attivate la centrale blocca la chiusura e avvia l'apertura. Se le fotocellule interne vengono attivate: la chiusura viene bloccata. La centrale attende che le fotocellule interne tornino non attive per avviare l'apertura | | $F8 = n0 \rightarrow$ LOGICA SCORREVOLE <u>Durante l'apertura:</u> Se le fotocellule interne sono attivate la centrale blocca l'apertura e avvia la chiusura. Dopo 3 secondi la chiusura è bloccata. Un nuovo comando di start è in grado di riavviare la chiusura. L'attivazione delle fotocellule esterne non ha nessun effetto. <u>Durante la chiusura:</u> Se le fotocellule esterne sono attivate la centrale blocca la chiusura e avvia l'apertura. L'attivazione delle fotocellule interne non ha effetto. |
| Prima di avviare la fase di apertura: Se $E3 = E4$: <u>L'apertura non può iniziare se la fotocellula esterna sta rilevando un ostacolo.</u> ← IMPOSTAZIONE PIÙ SICURA Se $E3 = E4$: <u>L'apertura può iniziare anche se la fotocellula esterna sta rilevando un ostacolo.</u> | | | |
| Elettro serratura <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">L0</div> | $L0 = 51 \rightarrow$ ABILITATO Il modulo elettroserratura è gestito. Il modulo deve essere installato sul socket elettroserratura della centrale. | | $L0 = n0 \rightarrow$ DISABILITATO Il modulo elettroserratura non è gestito. |
| Inverno freddo <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">L1</div> | La funzione inverno freddo è utile nei paesi con un inverno estremamente freddo. I motori sono riscaldati (accessi alla minima potenza) per $L1$ minuti su 10. Il cancello non si muove mentre i motori ed il contenitore della centrale sono riscaldati. Ad esempio impostando $L1 = 03$ i motori sono riscaldati per 3 minuti e rimarranno spenti per 7. E' consigliabile disattivare questa funzione durante la stagione estiva. Questa funzione è impostabile da 00 a 10. | | |
| Test fotocellule <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">E1</div> | $E1 = 51 \rightarrow$ ABILITATO $E1 = n0 \rightarrow$ DISABILITATO Prima di ogni manovra, la centrale controlla la presenza delle fotocellule. Se nessun errore viene determinato, i motori possono essere avviati. Altrimenti i motori non possono essere avviati ed i display mostrano $E1$. | | |
| Test motori in termico <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block; font-size: 1.2em;">E2</div> | $E2 = 51 \rightarrow$ ABILITATO $E2 = n0 \rightarrow$ DISABILITATO Prima di ogni manovra i motori vengono testati. Se il display mostra $9B$ il motore A è in protezione termica. Se mostra $9b$ il motore B è in protezione termica. Quando uno dei due motori è in protezione termica la centrale non inizia la manovra richiesta. Questo test può fallire se c'è un errore di connessione su uno dei due motori o su entrambi. | | |

| | |
|---|--|
| Cancellare un telecomando  | <p>Premere ripetutamente o mantenere premuto il tasto A o B finché il display non mostra . Dopo un secondo, la centrale mostra in successione i codici dei telecomandi salvati. Ogni codice è rappresentato da un numero d'identificazione. Per cancellare il codice mostrato mantenere premuto il tasto C finché il display non si spegne.</p> |
| Salvare un telecomando  START  STOP  PEDONALE  CHIUSURA RAPIDA | <p>E' possibile associare ad un tasto del telecomando una di queste funzioni: start , stop , pedonale  o chiusura rapida . Per far questo premere ripetutamente o mantenere premuto il tasto A o B finché il display non mostra l'indicazione della funzione che si vuole associare al trasmettitore. Dopo circa un secondo sul display viene visualizzato . Mantenere premuto il tasto del telecomando da memorizzare, i display mostreranno , premere il tasto C della centrale per salvare. Dopo il salvataggio se il tasto del telecomando salvato viene premuto e una delle funzioni ,  o  è selezionata allora i display visualizzano il numero di identificazione del telecomando. E' possibile salvare fino a 99 codici. Se la memoria è piena i display visualizzeranno  al momento del salvataggio.</p> <p> funzione di start La funzione di start avvia un ciclo di lavoro standard: Il motore A inizia ad aprirsi prima del motore B.  secondi dopo il motore B inizia ad aprirsi. Dopo il tempo di pausa  il motore B inizia a chiudersi.  secondi dopo, il motore A inizia a chiudersi.</p> <p> funzione di stop La funzione di stop ferma il cancello.</p> <p> funzione di pedonale La funzione di pedonale avvia un ciclo di lavoro pedonale: il motore A lavora normalmente mentre il motore B è sempre spento.</p> <p> funzione di chiusura rapida <u>Durante l'apertura</u>: una volta che le fotocellule interne ed esterne o esterne ed interne sono state attivate, allora il cancello inizia a chiudersi dopo 5 secondi. <u>Durante la pausa</u>: una volta che le fotocellule interne ed esterne o esterne ed interne sono state attivate, allora il cancello inizia a chiudersi. <u>Impostazioni richieste</u>: (1). Le fotocellule esterne e interne sono state installate. (2). Il parametro  è impostato a . (3). Il parametro  è impostato a .</p> <p>Se queste condizioni non sono soddisfatte il tasto del telecomando si comporta come uno start. Questa funzionalità è attiva solo una volta per ciclo finché il cancello sta aprendo o è in pausa per la prima volta. In tutte le altre condizioni il tasto del telecomando si comporta come uno start.</p> |
| Cancellazione totale  | <p>Premere ripetutamente o mantenere premuto il tasto A o B finché il display non mostra . Dopo un secondo sul display viene visualizzato . Per cancellare tutti i codici salvati, mantenere premuto il tasto C finché i display non mostrano  fisso.</p> |

Ogni ingresso della morsetteria è programmabile tramite un parametro di configurazione. I parametri di configurazione sono: **E1**, **E2**, **E3**, **E4** e **E7**. **E1** configura l'ingresso 1, **E2** configura l'ingresso 2 e così via. Nella tabella seguente vengono descritte tutte le funzioni che possono essere assegnate ad uno o più ingressi.

| FUNZIONE | DESCRIZIONE | TIPO | E1 in 1 | E2 in 2 | E3 in 3 | E4 in 4 | E7 in 7 |
|--|--|----------------|-------------------|-------------------|-------------------|-------------------|-------------------|
| DISABILITATO | Disabilita l'ingresso selezionato. Gli ingressi E2 , E3 ed E4 hanno la funzione di auto-enable : quando l'ingresso è disabilitato e un contatto normalmente chiuso viene collegato al relativo ingresso della morsetteria allora la centrale imposta il suo valore a quello di sicurezza. Ad esempio se E2 = no e un contatto normalmente chiuso è collegato all'ingresso 2 della morsetteria allora la centrale imposta E2 come funzione di stop SE . | | ▪ | ▪ auto enable | ▪ auto enable | ▪ auto enable | ▪ |
| STOP | La funzione di stop ferma il cancello. | N.C. SAFETY | | ▪ DEF. | | | |
| FOTOCELLULA INTERNA | Durante la chiusura: l'attivazione delle fotocellule esterne ferma la chiusura ed inizia l'apertura una volta che le stesse vengono liberate. Durante l'apertura: L'attivazione delle fotocellule esterne blocca l'apertura finché sono attive. | N.C. SAFETY | | | | ▪ DEF. | |
| FOTOCELLULA ESTERNA <i>impostazione più sicura</i> | Durante la chiusura: l'attivazione delle fotocellule esterne ferma la chiusura ed inizia l'apertura. Durante l'apertura: l'attivazione delle fotocellule esterne non ha nessun effetto. Il cancello non può iniziare l'apertura se la fotocellula esterna sta rilevando un ostacolo. | N.C. SAFETY | | | ▪ DEF. | | |
| FOTOCELLULA ESTERNA | Come EL ma: il cancello può iniziare l'apertura anche se la fotocellula esterna sta rilevando un ostacolo. | N.C. | | | ▪ | | |
| START | La funzione di start avvia un ciclo di lavoro standard : Il motore A inizia ad aprirsi prima del motore B. E4 secondi dopo il motore B inizia ad aprirsi. Dopo il tempo di pausa F0 il motore B inizia a chiudersi. R4 secondi dopo, il motore A inizia a chiudersi. | N.A. | ▪ DEF. | | | | |
| PEDONALE | La funzione di pedonale avvia un ciclo di lavoro pedonale : il motore A lavora normalmente mentre il motore B è sempre spento. | N.A. | | | | | ▪ DEF. |
| APRI | La funzione apri apre il cancello. Quando la centrale è in stand by la funzione apri avvia un ciclo di lavoro standard. | N.A. | ▪ | | | | ▪ |
| CHIUDI | La funzione chiudi chiude il cancello. Quando il cancello è in pausa la funzione chiudi avvia la fase di chiusura. | N.A. | ▪ | | | | ▪ |
| QK-SMARTM | Il comando QK-SMARTM non ha alcun effetto sullo stato del cancello. Serve in combinazione con il modulo QK-SMARTM , ad esempio una luce può essere accesa mediante un interruttore collegato alla morsetteria. | N.A. | ▪ | | | | ▪ |
| FINECORSO MOTORE A | La funzione di finecorsa motore A consente di gestire il finecorsa di chiusura e quello di apertura del motore A. I dispositivi di finecorsa vanno collegati allo stesso ingresso della morsetteria | N.A. | | ▪ | | | |
| FINECORSO MOTORE B | La funzione di finecorsa motore B consente di gestire il finecorsa di chiusura e quello di apertura del motore B. I dispositivi di finecorsa vanno collegati allo stesso ingresso della morsetteria. | N.A. | | | | ▪ | |

| ▪ | AUTO-ENABLE | DEF. | SAFETY | N.C. | N.A. |
|--|-----------------------------------|-----------------------------------|-----------------------------|---------------------|---------------------|
| La funzione è programmabile sull'ingresso. | La funzione auto-enable è attiva. | Valore di fabbrica del parametro. | La funzione è di sicurezza. | Normalmente Chiuso. | Normalmente Aperto. |

| | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|--|---|---|---|--|---|---|---|---|---|---|
| Default  | <p>Per ripristinare il default di fabbrica: mantenere premuto o premere ripetutamente il tasto A o B finché il display non visualizza . Dopo qualche secondo la centrale mostra .</p> <p>Per impostare il default premere il tasto C finché i display non mostrano . Il default di fabbrica non ha nessun effetto sulla programmazione della radio.</p> | | | | | | | | | | | | |
| Acquisizione sequenziale  | <p> è una procedura che permette l'acquisizione dei tempi di lavoro del cancello. I parametri interessati sono: , , ,  e . La procedura è suddivisa in 5 passi: , , ,  e . Durante ogni passo il parametro associato viene programmato. Il sensore ostacoli è disabilitato per tutta la durata della procedura al di là della sua programmazione.</p> <p>L'acquisizione sequenziale può essere eseguita solo quando la centrale è in stand by.</p> <p>Per iniziare l'acquisizione sequenziale mantenere premuto il tasto A o B finché la centrale non mostra . Dopo qualche secondo sul display appare . Per avviare premere un ingresso di start.</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 15%; text-align: center;"> → </td> <td> <p>La centrale di controllo è pronta per avviare la procedura di acquisizione sequenziale.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> </td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;"></td> <td> <p>Si sta acquisendo il tempo normale del motore A .</p> <p>Il motore A si apre. Il motore B è fermo.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> </td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;"></td> <td> <p>Si sta acquisendo il tempo di rallentamento del motore A .</p> <p>Il motore A rallenta. Il motore B è fermo.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> </td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;"></td> <td> <p>Si sta acquisendo il tempo normale del motore B .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B si apre.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> </td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;"></td> <td> <p>Si sta acquisendo il tempo di rallentamento del motore B .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B rallenta.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> </td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;"></td> <td> <p>Si sta acquisendo il tempo di chiusura automatica (pausa) .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B è fermo. Il lampeggiatore è acceso fisso.</p> <p>Dopo 1.5 secondi i display mostrano il tempo di conteggio.</p> <p>Per completare la procedura premere un ingresso di start e attendere la chiusura completa del cancello.</p> </td> </tr> </table> |  →  | <p>La centrale di controllo è pronta per avviare la procedura di acquisizione sequenziale.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> |  | <p>Si sta acquisendo il tempo normale del motore A .</p> <p>Il motore A si apre. Il motore B è fermo.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> |  | <p>Si sta acquisendo il tempo di rallentamento del motore A .</p> <p>Il motore A rallenta. Il motore B è fermo.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> |  | <p>Si sta acquisendo il tempo normale del motore B .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B si apre.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> |  | <p>Si sta acquisendo il tempo di rallentamento del motore B .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B rallenta.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> |  | <p>Si sta acquisendo il tempo di chiusura automatica (pausa) .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B è fermo. Il lampeggiatore è acceso fisso.</p> <p>Dopo 1.5 secondi i display mostrano il tempo di conteggio.</p> <p>Per completare la procedura premere un ingresso di start e attendere la chiusura completa del cancello.</p> |
|  →  | <p>La centrale di controllo è pronta per avviare la procedura di acquisizione sequenziale.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> | | | | | | | | | | | | |
|  | <p>Si sta acquisendo il tempo normale del motore A .</p> <p>Il motore A si apre. Il motore B è fermo.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> | | | | | | | | | | | | |
|  | <p>Si sta acquisendo il tempo di rallentamento del motore A .</p> <p>Il motore A rallenta. Il motore B è fermo.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> | | | | | | | | | | | | |
|  | <p>Si sta acquisendo il tempo normale del motore B .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B si apre.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> | | | | | | | | | | | | |
|  | <p>Si sta acquisendo il tempo di rallentamento del motore B .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B rallenta.</p> <p>Per passare al passo  premere un ingresso di start.</p> | | | | | | | | | | | | |
|  | <p>Si sta acquisendo il tempo di chiusura automatica (pausa) .</p> <p>Il motore A è fermo. Il motore B è fermo. Il lampeggiatore è acceso fisso.</p> <p>Dopo 1.5 secondi i display mostrano il tempo di conteggio.</p> <p>Per completare la procedura premere un ingresso di start e attendere la chiusura completa del cancello.</p> | | | | | | | | | | | | |

È possibile utilizzare la centrale di controllo per installazioni a singola anta. Entrambe le uscite dei motori A o B possono essere usate.

Se si vuole programmare la centrale manualmente:

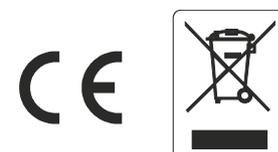
- Seguire i passi descritti nella tabella (12.A) o (12.B) a seconda dell'uscita motore selezionata.
- Programmare gli altri parametri come necessario.

Se si vuole programmare i tempi del motore usando la programmazione sequenziale **P2** :

- Impostare **t2** a **no**.
- Avviare la programmazione sequenziale **P2** (pagina 11).
- Seguire i passi nella tabella (12.A) o (12.B) a seconda dell'uscita motore selezionata.

| (12.A) Uscita Motore A |
|---------------------------------|
| Impostare A4 a 00 |
| Impostare b1 a 00 |
| Impostare b2 a 00 |
| Impostare b4 a 00 |
| Impostare b7 a no |
| Impostare b8 a no |
| Impostare t2 a no |

| (12.B) Uscita Motore B |
|---------------------------------|
| Impostare A1 a 00 |
| Impostare A2 a 00 |
| Impostare A4 a 00 |
| Impostare A7 a no |
| Impostare A8 a no |
| Impostare b4 a 00 |
| Impostare t2 a no |



DICHIARAZIONE DI CONFORMITA'

Fabbricante: **Quiko Italy Sas**
Via Seccalegno, 19
36040 Sossano (VI)
Italia

dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto:
Quadro di comando **QK-CE220BATRL4**

è conforme ai requisiti essenziali di sicurezza delle direttive:

- ✓ Apparecchiature Radio - **1999/5/CE**;
- ✓ Bassa Tensione - **2006/95/CE**;
- ✓ Compatibilità Elettromagnetica - **2004/108/CE**;

nonché alle loro modificazioni e aggiornamenti, e alle disposizioni che ne attuano il recepimento all'interno dell'Ordinamento Legislativo Nazionale del paese di destinazione e utilizzo della macchina.

Sossano, 10/11/2012

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



*Il Fabbricante può apportare ai suoi prodotti
modifiche tecniche, migliorative
della qualità, senza preavviso.*