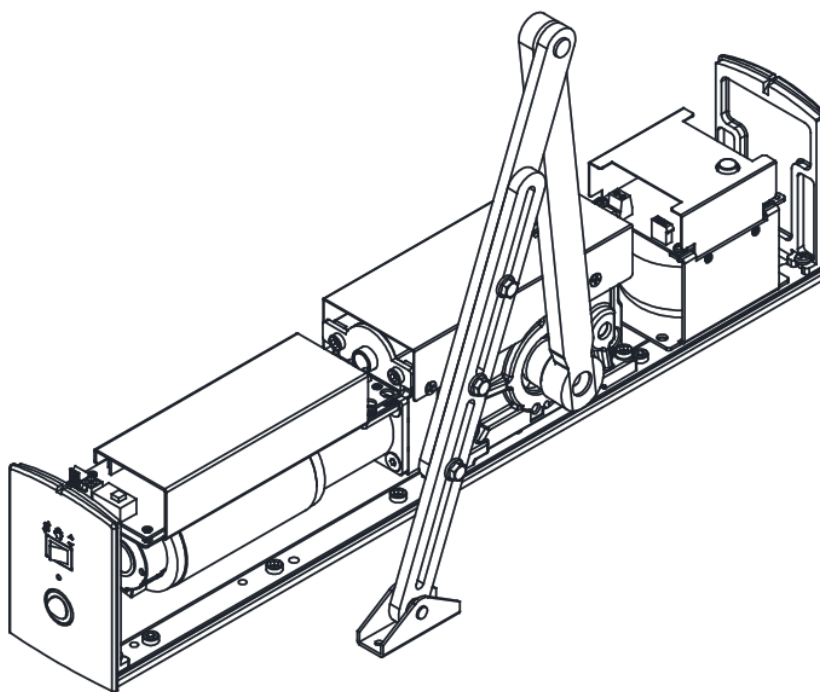


MANUAL DE USUARIO

MOTORES / BRAZOS
PARA PUERTAS ABATIBLES
PEATONALES



Vipar 350

ADVERTENCIA

Por favor lea el manual detenidamente antes de la instalación el uso del producto. La instalación de su nueva puerta debe ser realizada por una persona técnicamente calificada o licenciada. Tratar de instalar o reparar el motor sin tener la calificación técnica puede resultar en severas lesiones personales, muerte y/o daños a la propiedad.

INDICE

1. Introducción al producto	1
2. Especificaciones técnicas	1
3. Accesorios estándar y opcionales	2
4. Introducción al producto	3
5. Brazo de tracción o empuje (opcional)	4
6. Tamaño del producto (brazo de tracción)	5
7. Ajuste	11
8. Programación	12
9. Descripción de los puertos de conexión	14
10. Conexión	18
11. Hoja de parámetros	19
12. Solución de problemas	21

1. Introducción al producto

Aplicación: Apropriado para puertas en madera, metal o marcos de puerta para abrir en una dirección. Requiere el gancho para usarlo con puerta de vidrio.

Velocidad, tiempo de apertura, ángulo de apertura y fuerza de cierre ajustable.

Ancho de la puerta: 700mm - 1400mm

Peso de la puerta: <350kg

Ángulo de apertura: 45°-99° (Ajustable)

Instalación: Puede abrir hacia afuera o hacia adentro (barra de tracción o de empuje)

Voltaje de entrada: AC 220V

Voltaje de salida: 24V

Dispositivo de apertura: Botón inalámbrico / control remoto

Prueba de funcionamiento para 1 millón de ciclos.

Características



1. Interruptor de modo de funcionamiento (automático, manual y abierto)

2. Diseño con eje tipo estrella. Conexión estable para el brazo batiente y el mecanismo.

3. Tres extensiones disponibles, apropiados para diferentes instalaciones.

4. Diseño de resorte incorporado para ajustar la fuerza de cierre.

- En caso de falta de corriente, la puerta cierra automáticamente. Se puede usar en sistemas contra incendio.
- La tarjeta controladora con indicadores LED y display digital permiten ajustar múltiples parámetros y muestran advertencias y errores.
- El microprocesador da posición precisa y control de velocidad.
- Cuenta con modo de bajo consumo de energía. Puede ser una solución para accesos de personas con discapacidades.

2. Especificaciones técnicas

Voltaje de entrada: AC 220V

Potencia: 87W (Nominal) / 13W(Stand by)

Torque máximo: 50 Nm

Angulo e apertura: 45° - 99°

Tamaño: 518 x 81 x 115 mm (LxAxA)

Voltaje de salida: 24V DC

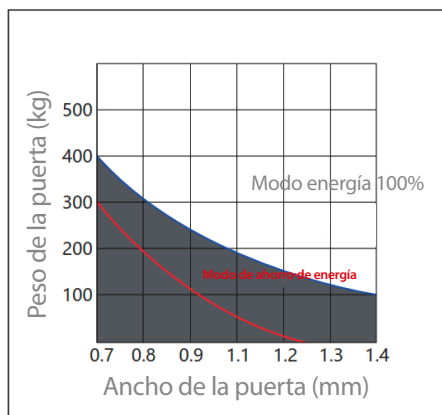
Tiempo de retraso: 0 – 30s

Velocidad de apertura: 3 – 9 s

Velocidad de cierre: 3 – 9 s

Nivel de ruido: <18dB (1M)

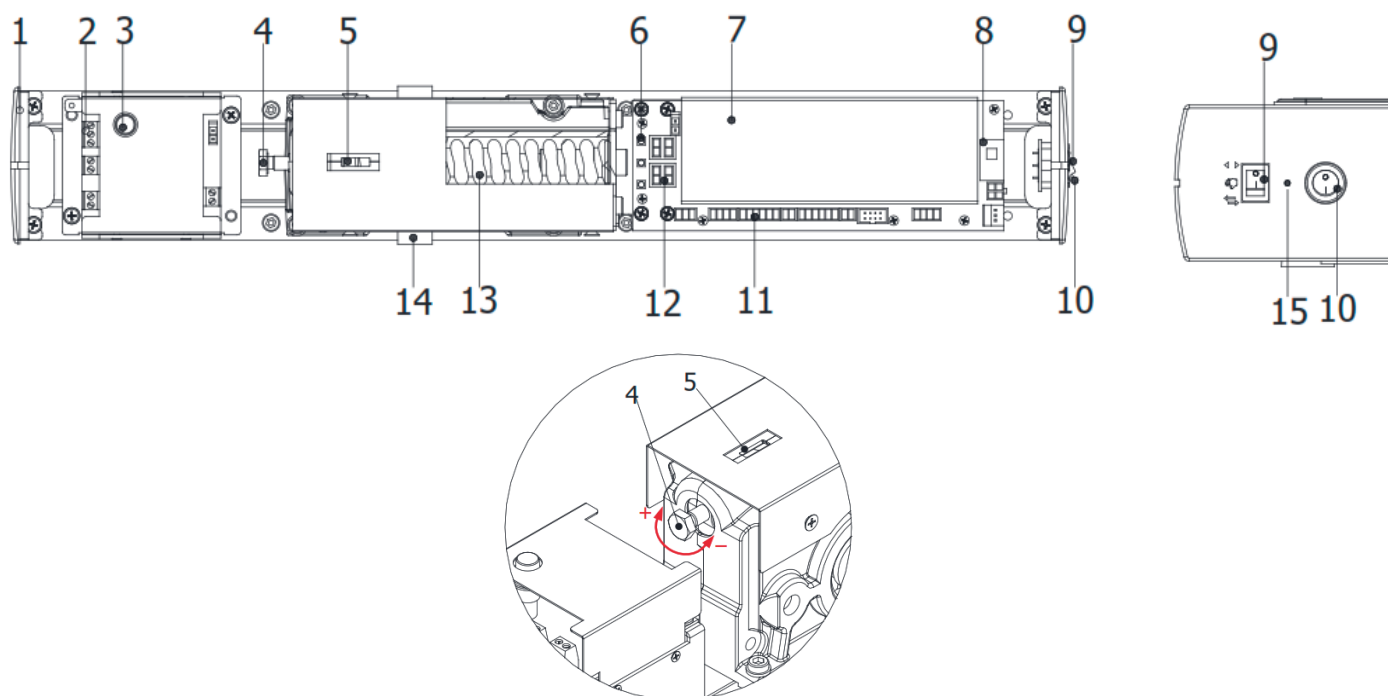
Peso máximo: 350kg



3. Accesorios estándar y opcionales

Accesorios estándar:				
	Mecanismo	Barra de tracción (pull)	Extensión (33mm)	
Opcionales				
	Barra de empuje (push)	Botón inalámbrico	Controles remotos	Boton para discapacitados
				
	Sensor de pedal	Botón sin contacto	Control de acceso a prueba de agua	Electro cerradura sencilla
				
	Electro cerradura doble	Extensión (55mm)	Extensión (85mm)	Escáner superior

4. Introducción al producto



1. Cubierta lateral	6. Botón de ajuste de parámetros	11. Terminal de cableado
2. Borneras de conexión	7. Tarjeta controladora	12. Display digital
3. Fusible	8. Interruptor rotativo para los brazos de tracción/empuje	13. Resorte
4. Tornillo de ajuste de fuerza del resorte	9. Interruptor de modo	14. Eje de salida del motor
5. Agujero de perspectiva	10. Interruptor de potencia	15. Indicador de potencia

◁ ▷ Modo de apertura sostenida: La puerta permanecerá abierta después de seleccionar esta posición.

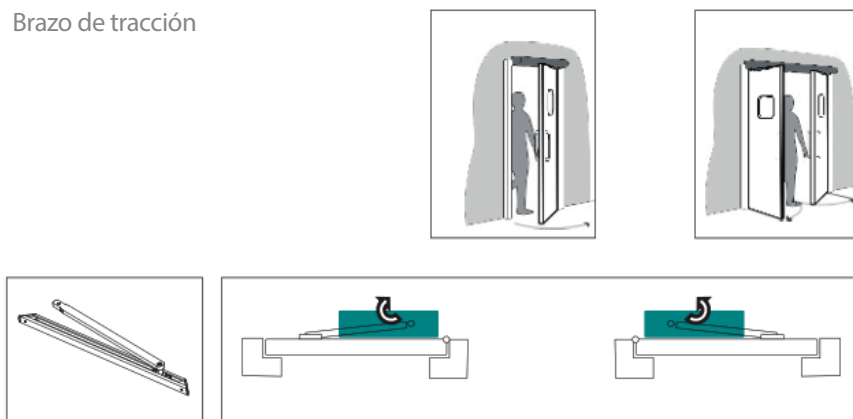
✋ Modo manual: El sistema no moverá la puerta después de seleccionar esta posición, y la puerta podrá ser movida manualmente (la puerta se cerrará automáticamente).

↔ Modo automático: La puerta se abrirá con una señal externa después de seleccionar esta posición.

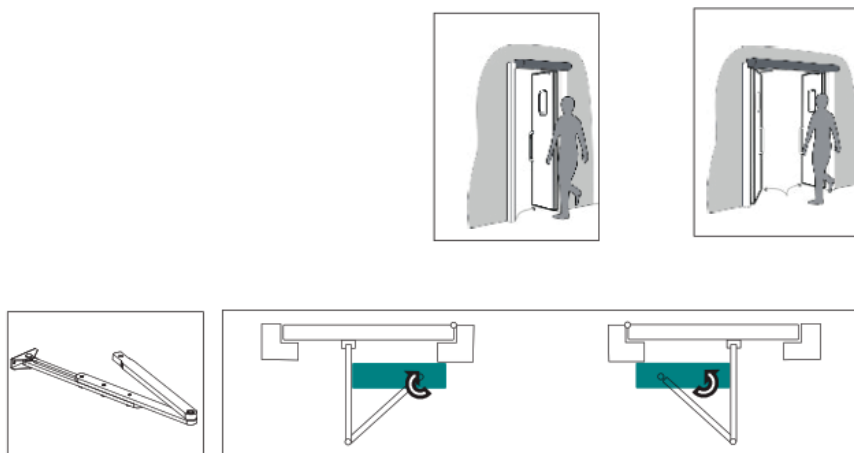
- La fuerza del resorte varía según el ancho de la puerta, por lo que la fuerza debe ser ajustado. El ajuste específico puede variar de acuerdo a los diferentes anchos. Durante el ajuste, la presión del viento debe ser considerada (la puerta debe cerrarse automáticamente cuando no haya corriente de alimentación). Los parámetros de fábrica están con la fuerza mínima, que es apropiado para puertas entre 750mm y 900mm.
- Ajuste el resorte en sentido horario para aumentar la fuerza del resorte.
- Un ajuste inadecuado en el resorte puede generar fallas.

5. Brazo de tracción o empuje (opcional)

Brazo de tracción

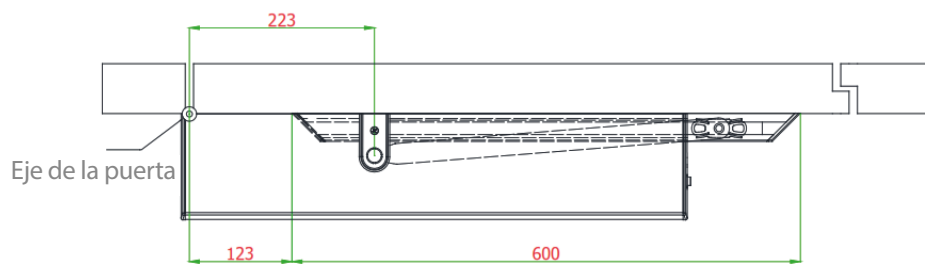
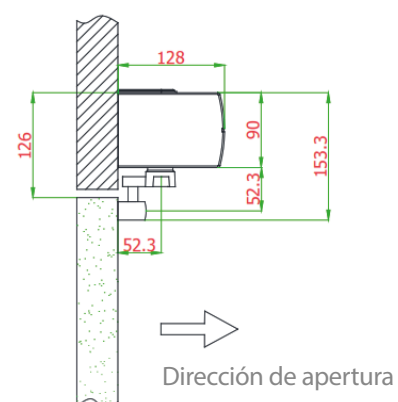
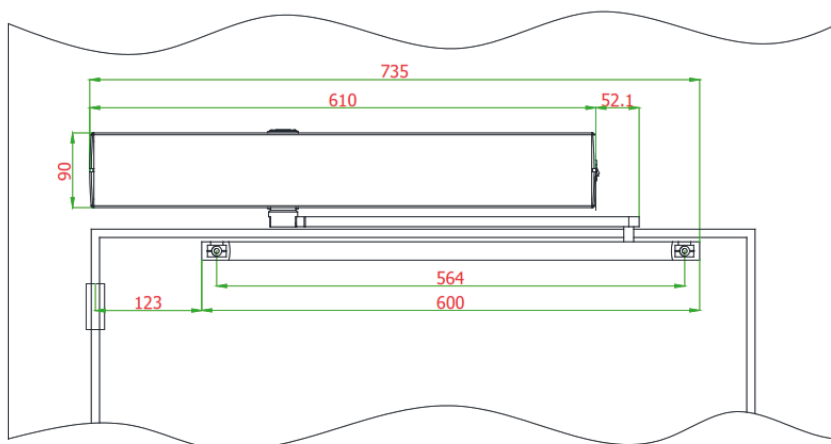
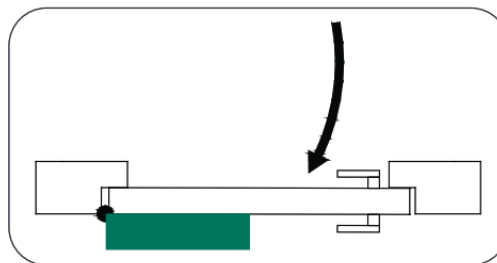
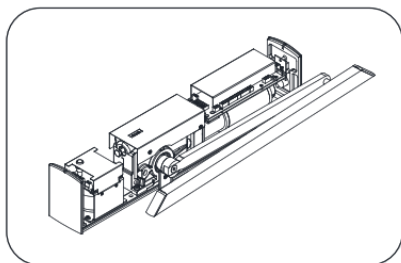


Brazo de empuje

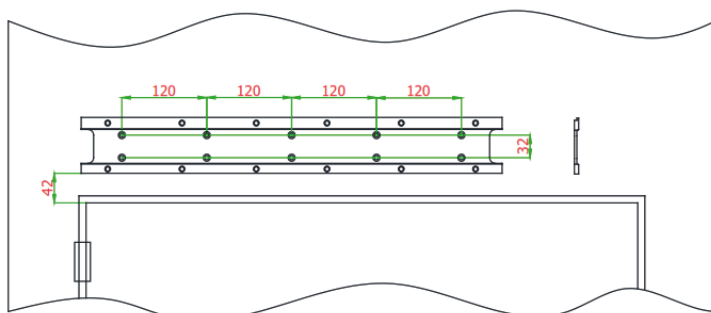


6. Tamaño del producto (brazo de tracción)

Hoja en la izquierda

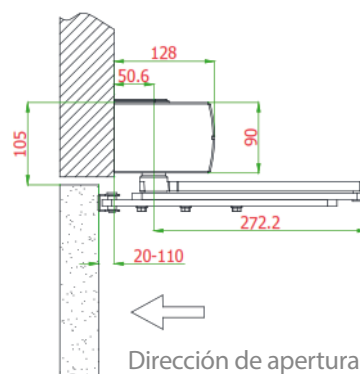
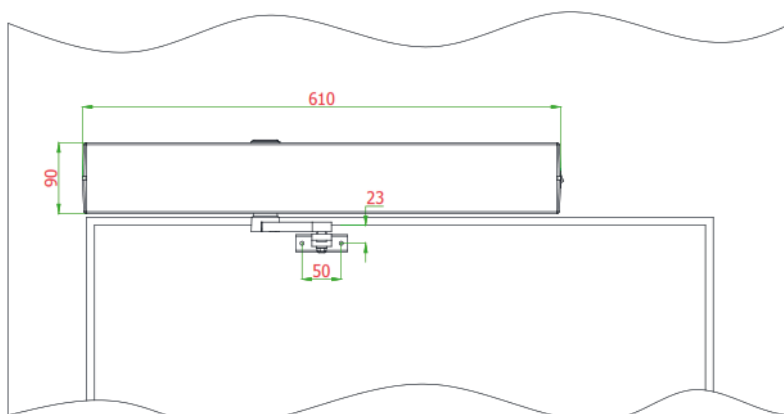
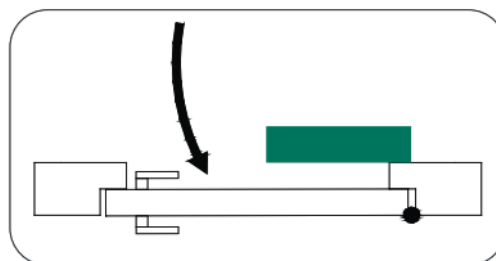
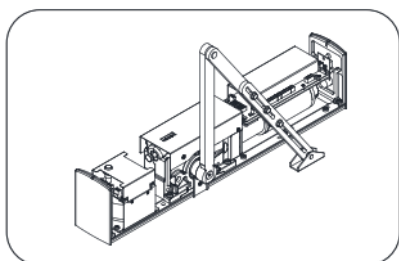


Instalación del soporte inferior

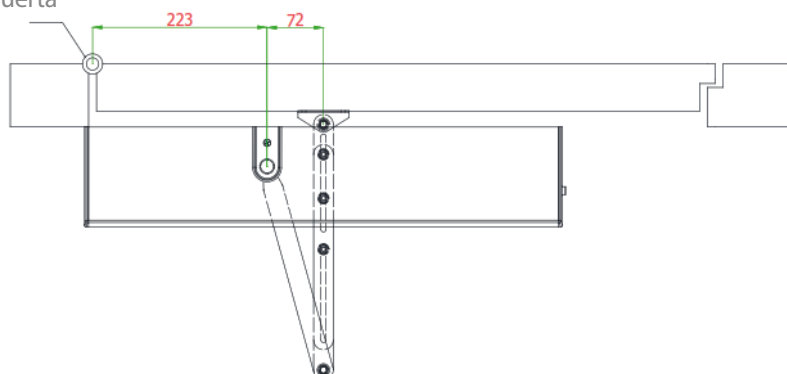


6. Tamaño del producto (brazo de tracción)

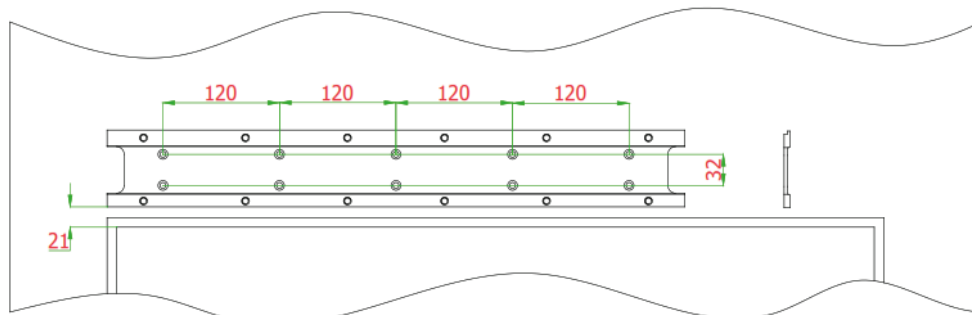
Hoja en la izquierda



Eje de la puerta

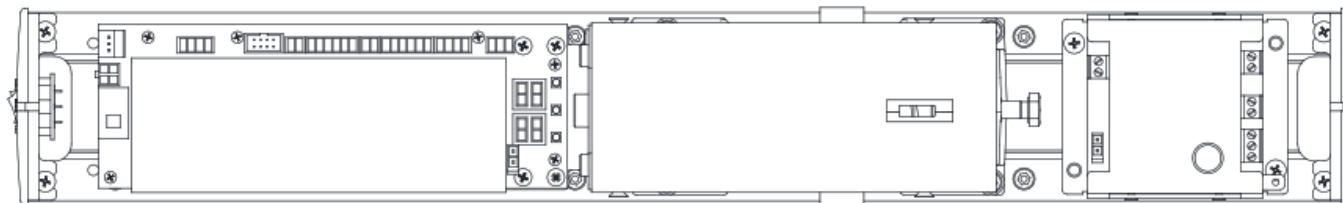


Instalación del soporte inferior

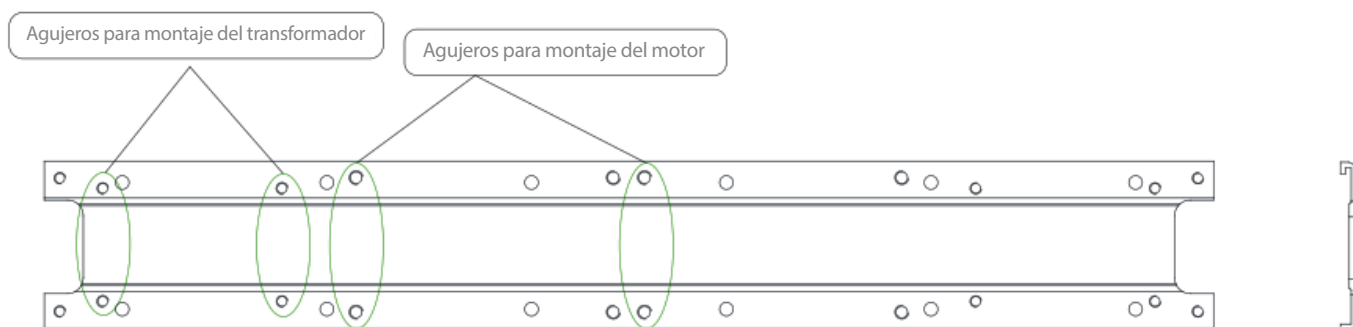


Introducción al producto

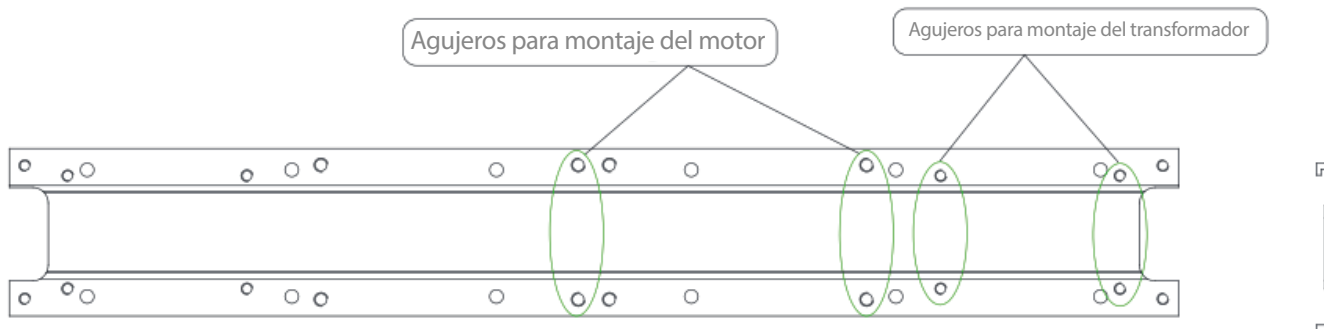
Nota: Si la instalación de la puerta está en el lado derecho, la cubierta lateral, el transformador y el motor se deben cambiar de posición para posición reversa.



Hoja en la izquierda

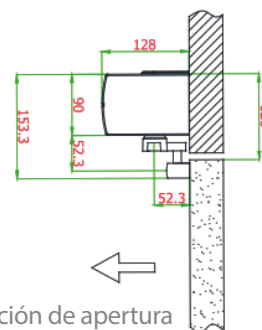
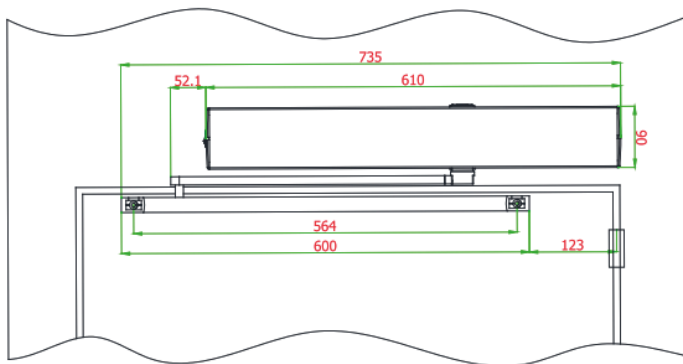
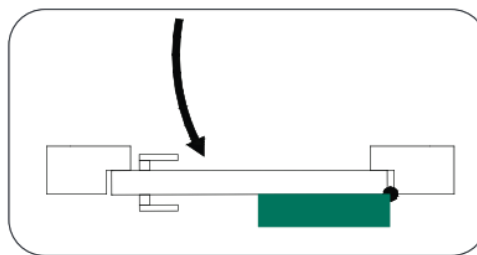
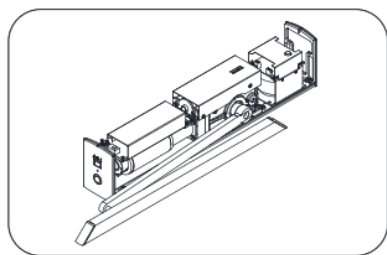


Hoja en la derecha

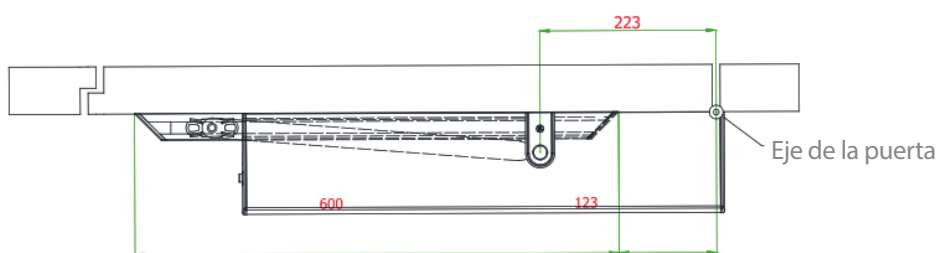


6. Tamaño del producto (brazo de tracción)

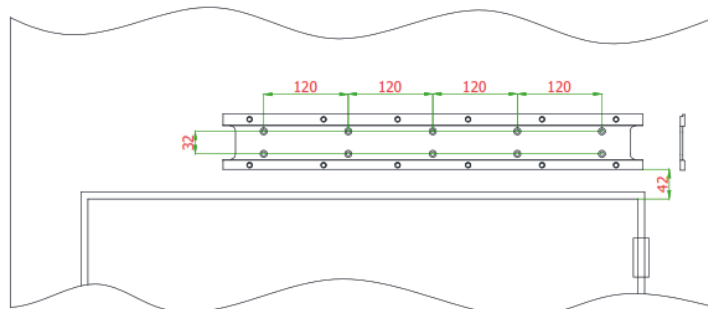
Hoja en la derecha



Dirección de apertura

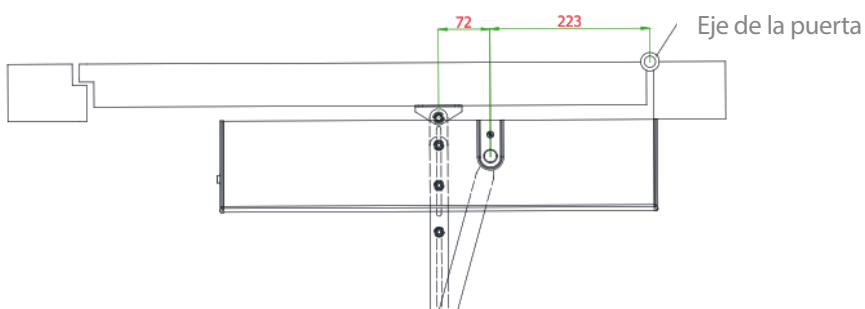
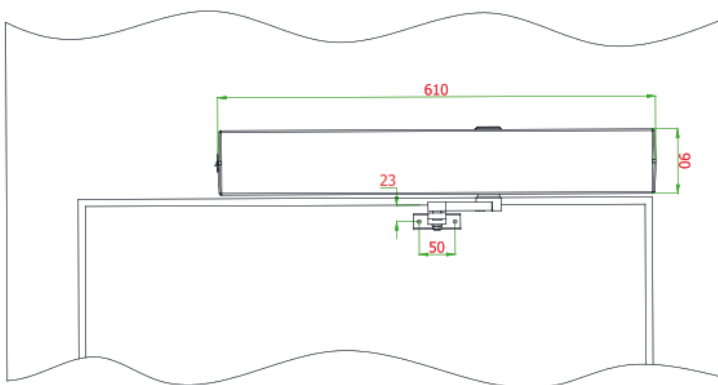
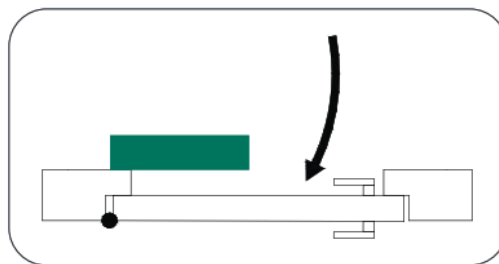
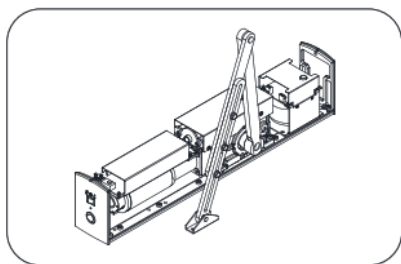


Instalación del soporte inferior

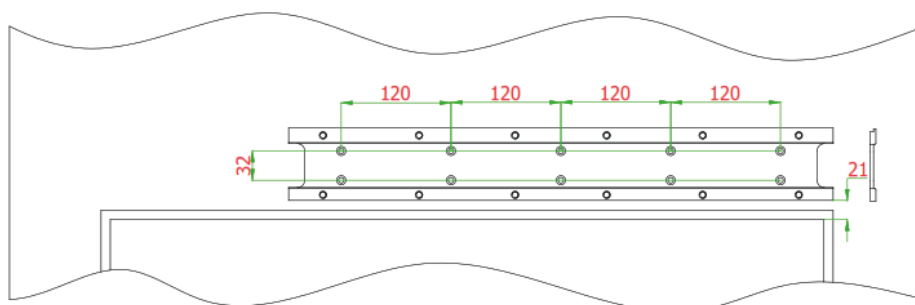


6. Tamaño del producto (brazo de tracción)

Hoja en la derecha

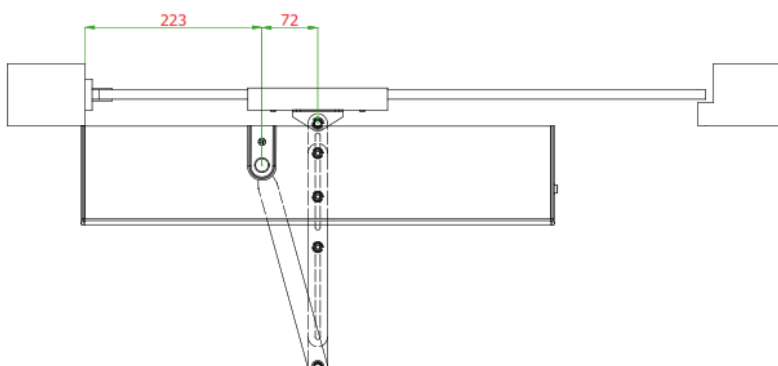
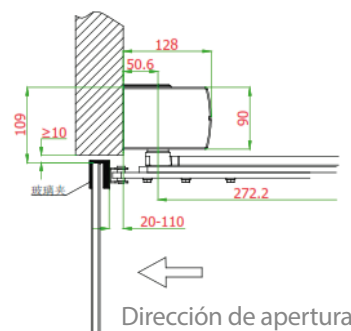
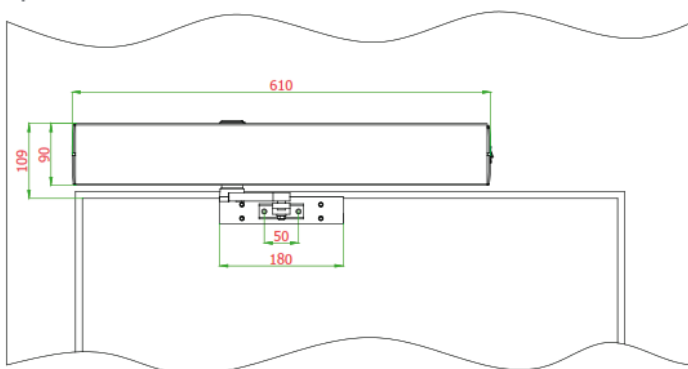
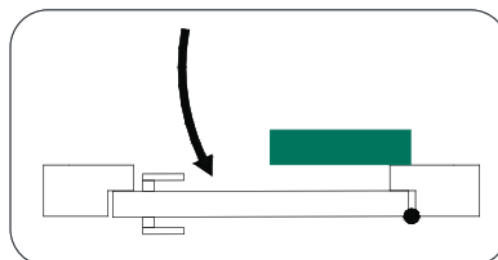
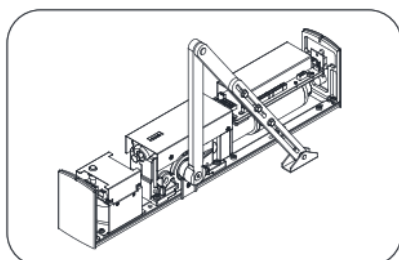


Instalación del soporte inferior

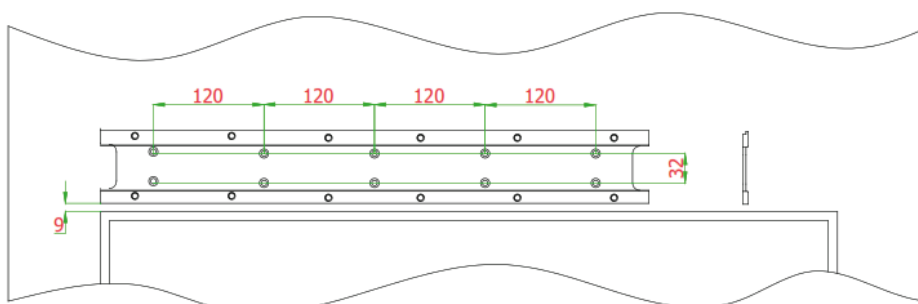


6. Tamaño del producto (brazo de tracción)

Hoja en la derecha



Instalación del soporte inferior



7. Ajuste

Procedimiento del ajuste

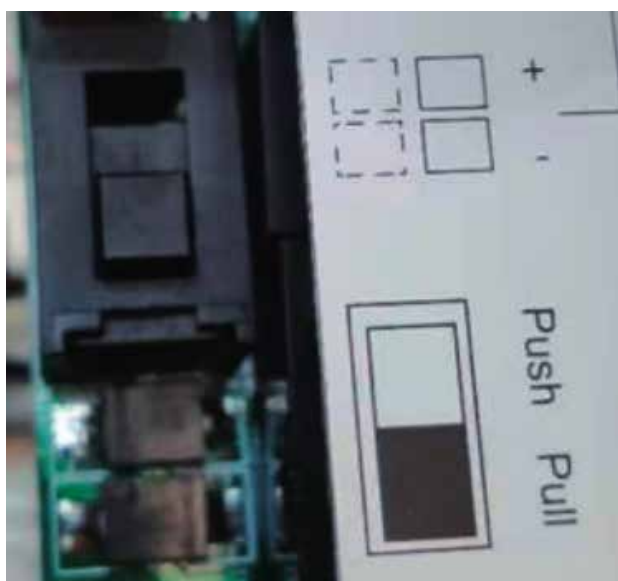
1. Quite cualquier obstáculo en la trayectoria de la puerta
2. Abra la puerta a 90°. Asegúrese que la puerta se mueva suavemente y sin obstrucciones.
3. Asegúrese de que la puerta se pueda cerrar suavemente desde la posición de completamente abierto.
4. Asegúrese que la corriente que llegue al equipo cumpla con los requerimientos.
5. Asegúrese de que el brazo deslizante pueda desplazarse suavemente y sin obstrucciones.

Función de aprendizaje

1. Encienda el interruptor de alimentación.
2. El sistema automáticamente completará la verificación del hardware después de encender el equipo.
3. En el display aparecerá Fn00 a F99 para iniciar los parámetros.
4. Pruebe las conexiones maestro-esclavo (cuando tenga apertura doble).
5. Verifique la dirección del motor y la señal del encoder.
6. Mueva la puerta suavemente hasta que esté completamente cerrada.
7. El sistema entrará en estado de funcionamiento después de mostrar CXX.

Atención.

1. No permita que haya obstáculos durante el proceso de ajuste.
2. Apague el motor si la puerta se descontrola.
3. Cuando use el brazo de tracción (pull), ajuste el interruptor en modo de tracción. Cuando use el brazo de empuje (push), ajuste el interruptor en modo de empuje.



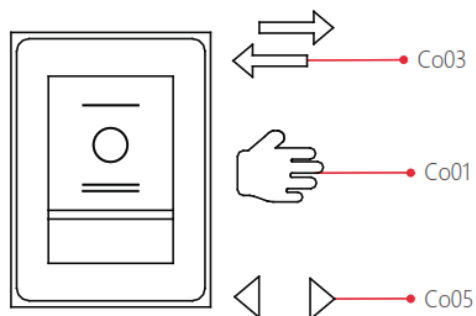
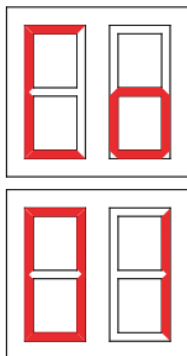
8. Programación

Ajuste de parámetros.

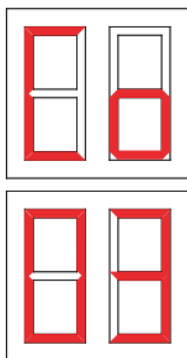
一、 Parámetros básicos: En la tarjeta de control encontrará la pantalla o display de parámetros para poder ajustar los parámetros de operación, y en donde podrá visualizar los códigos de errores.

二、 Modo selección

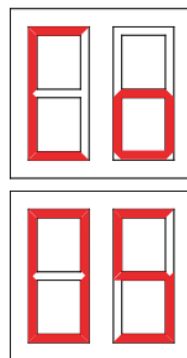
1. Oprima el interruptor de modo para seleccionar el modo manual.



2. Oprima el interruptor de modo para seleccionar el modo automático.

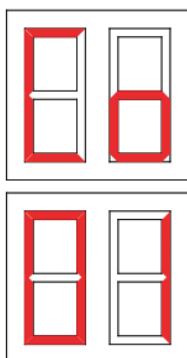


3. Oprima el interruptor de modo para seleccionar el modo de siempre abierto.



三、 Ajuste de parámetros

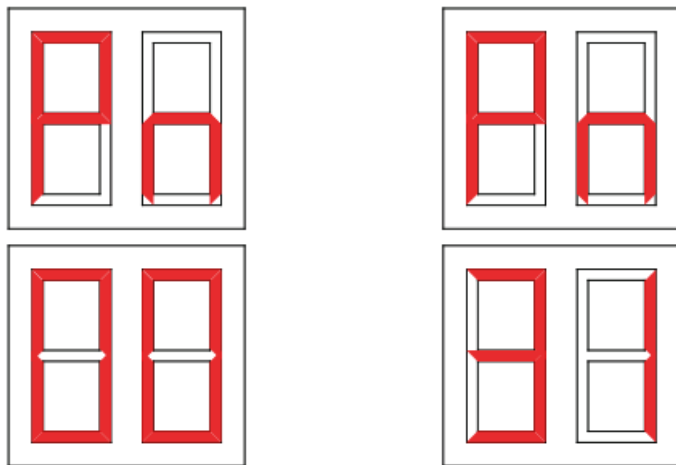
1. Ajuste de parámetros en modo manual



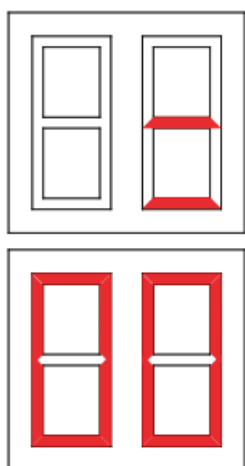
8. Programación

Ajuste de parámetros.

2. Mantenga oprimido el botón de parametrización (set) durante 3 segundos
3. Ingrese a programar después que en la pantalla aparezca el código "Pn00"
4. Oprima los botones "+" y "-" para seleccionar el programa (valores entre 00 y 31)



5. Oprima el botón de parametrización (set) para modificar el valor deseado (la interfaz muestra el valor anterior cuando entre a ajustar el valor).
6. Oprima los botones "+" y "-" para ajustar los valores (los valores máximos y mínimos estarán limitados por el software).

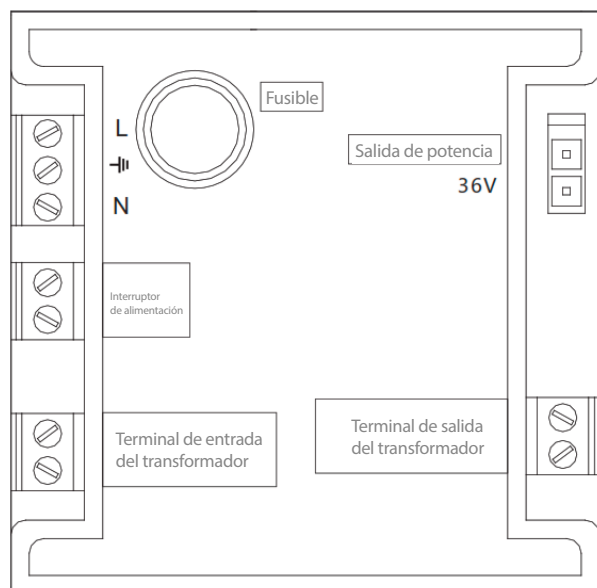


7. Oprima el botón de parametrización (set) para confirmar y guardar el valor a ingresar. El sistema regresará a la selección del programa.
8. Puede continuar seleccionando otros parámetros y establecer los valores deseados de acuerdo a las secciones 3,4,5 y 6.
9. Salga de la programación.

Terminal block diagram for the 1000 series motor. The diagram shows a top view of the terminal block with 27 pins. The pins are organized into groups:

- Power:** Pins 1, 2, 3. Pin 1 is labeled 'R', pin 2 is labeled 'T', and pin 3 is labeled 'GND'.
- Parameter:** Pins 4, 5, 6. Pin 4 is labeled '24V', pin 5 is labeled 'Outside sensor', pin 6 is labeled 'Inside sensor'.
- Code:** Pins 7, 8, 9. Pin 7 is labeled 'GND', pin 8 is labeled '24V', pin 9 is labeled 'Anti-collision closing'.
- Self-test signal:** Pins 10, 11, 12. Pin 10 is labeled 'Anti-collision opening', pin 11 is labeled 'GND', pin 12 is labeled 'Self-test signal'.
- Access signal:** Pins 13, 14, 15. Pin 13 is labeled 'GND', pin 14 is labeled 'Access signal', pin 15 is labeled 'GND'.
- External fault code:** Pins 16, 17, 18. Pin 16 is labeled '24V', pin 17 is labeled 'External fault code', pin 18 is labeled 'GND'.
- Five functions switch:** Pins 19, 20, 21. Pin 19 is labeled 'Five functions switch', pin 20 is labeled 'GND', pin 21 is labeled 'GND'.
- Electronic lock:** Pins 22, 23. Pin 22 is labeled 'Electronic lock', pin 23 is labeled 'GND'.
- External function switch:** Pins 24, 25, 26. Pin 24 is labeled 'External function switch', pin 25 is labeled 'GND', pin 26 is labeled 'GND'.
- Synchronous signal:** Pins 27, 28, 29. Pin 27 is labeled 'Synchronous signal', pin 28 is labeled 'GND', pin 29 is labeled 'GND'.

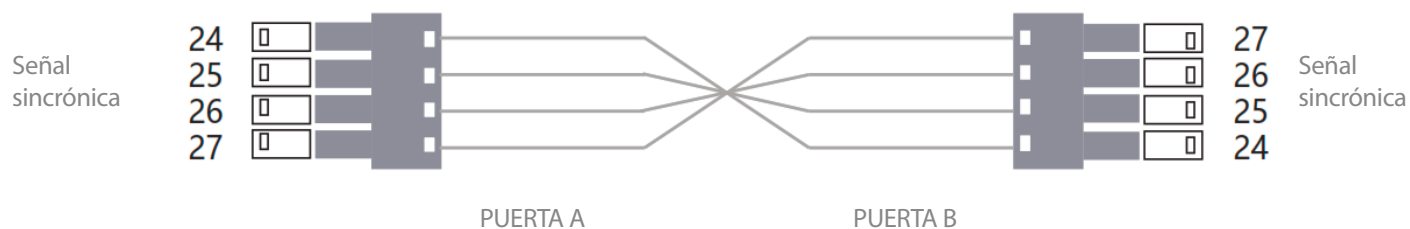
The diagram also includes a warning symbol, a CE mark, an ISO 9001 certification mark, and a pull bar/push bar indicator.



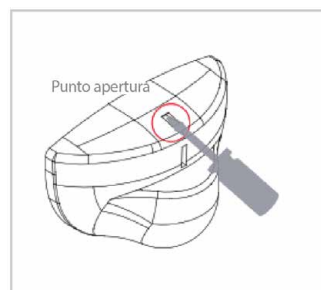
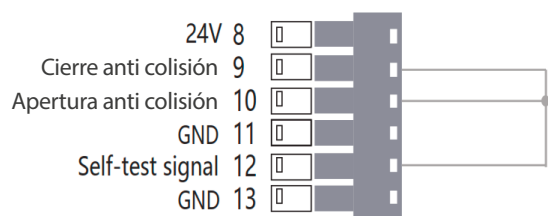
1	R
2	T
3	GND
4	24V
5	Sensor externo
6	Sensor interno
7	GND
8	24V
9	Cierre anticolisión
10	Apertura anticolisión
11	GND
12	Señal de autocomprobación
13	GND
14	Señal de acceso
15	GND
16	24V
17	Código de señal externa
18	
19	Código de señal externa
20	
21	GND
22	Electro bloqueo +
23	Electro bloqueo -
24	
25	Señal sincrónica
26	
27	

Cableado

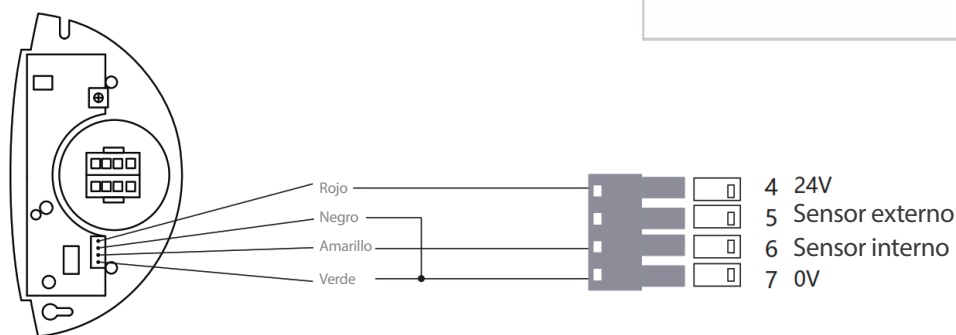
Sincrónico



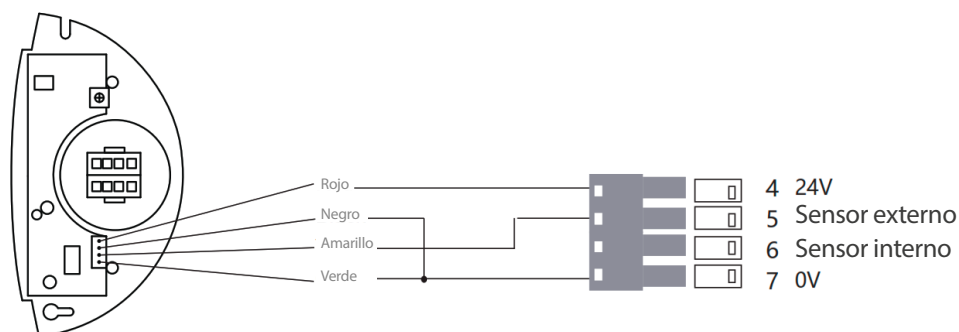
Terminales de conexión para realizar el puente



Sensor externo

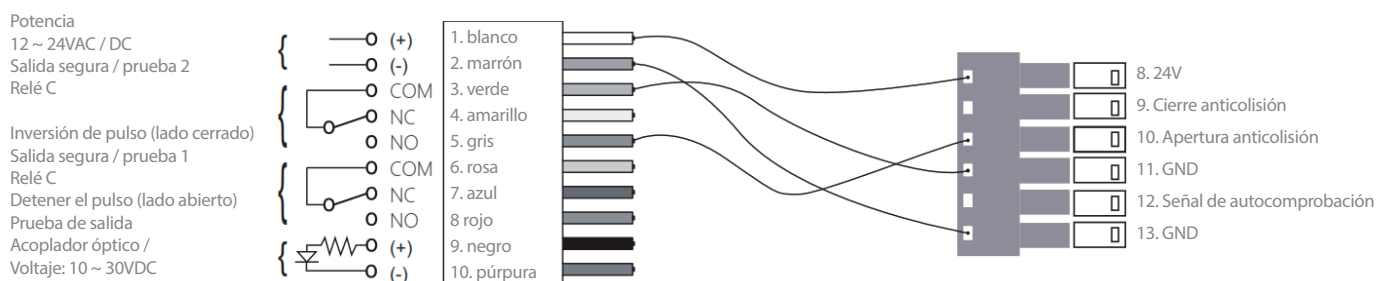


Sensor interno

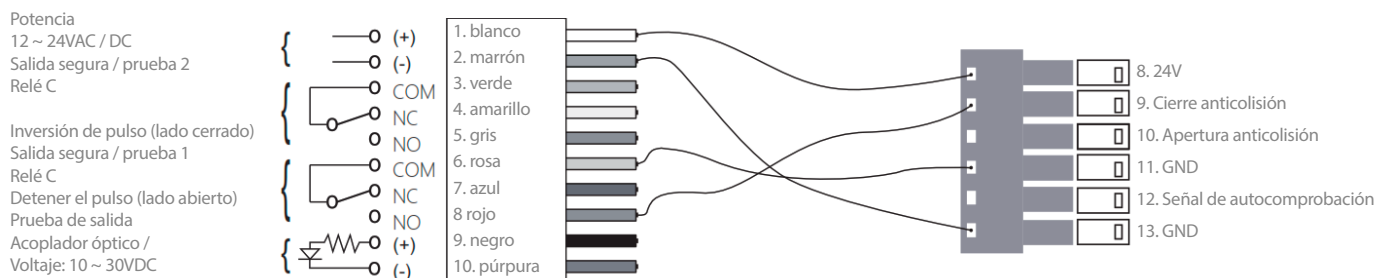


Escáner superior de seguridad anti colisión

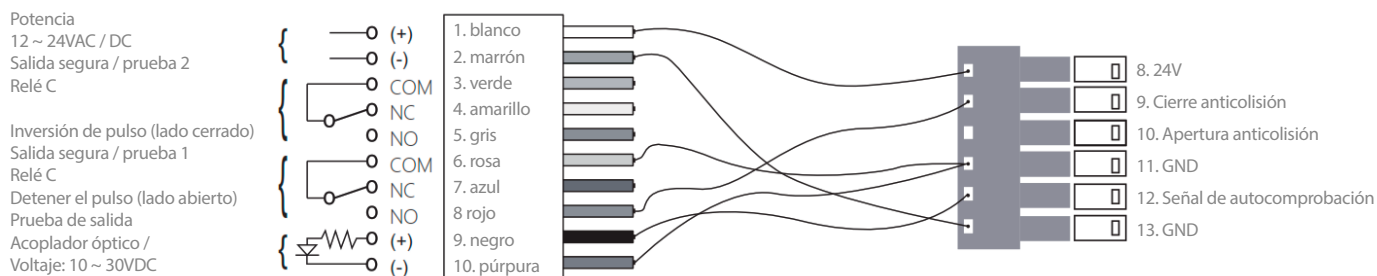
Apertura anticolisión



Cierre anticolisión



Cortina fotoeléctrica de seguridad autocontrolable que cierra la conexión anticolisión



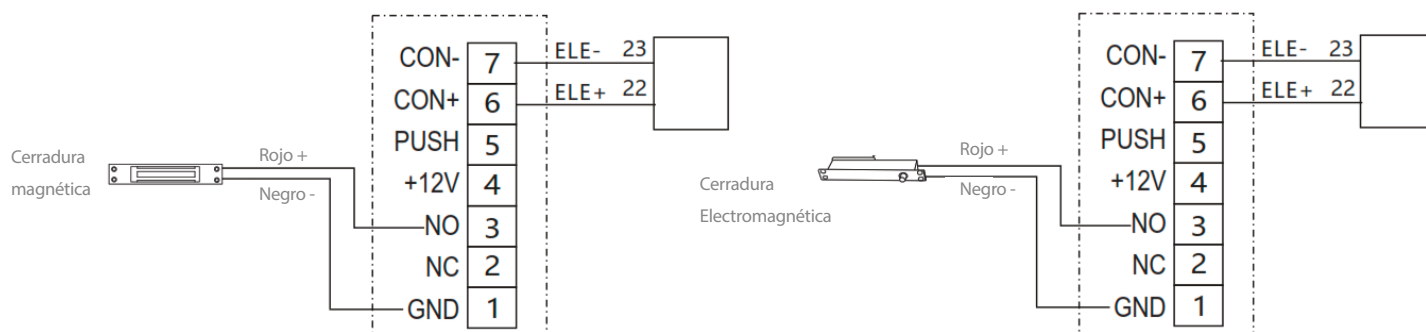
Conexión

Conexión de electro cerradura

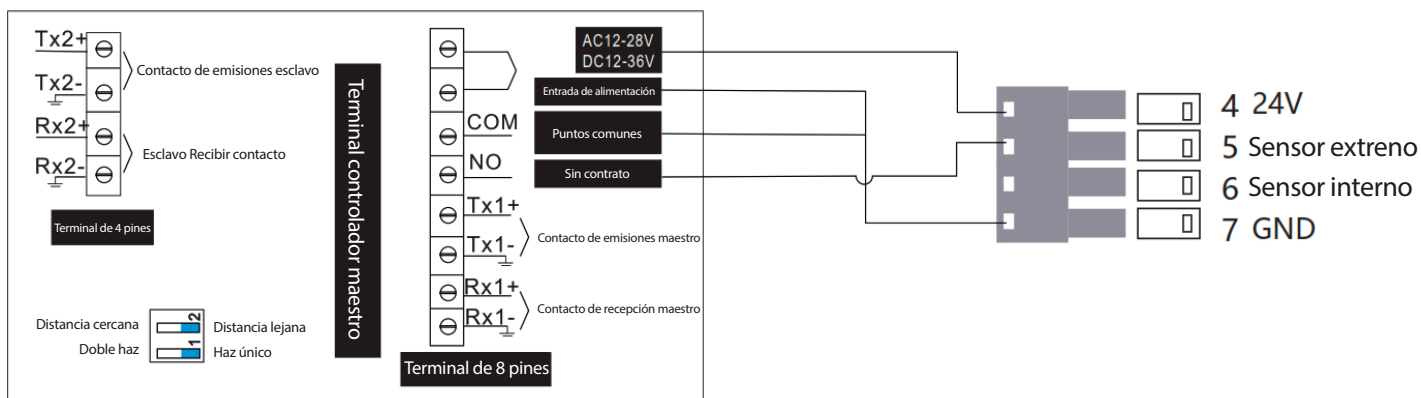
Conexión de electro cerradura y cerradura magnética

(Atención: Bloquee la corriente Max800mA, solicite trabajo con acceso de alimentación de 3A 、 5A)

Nota: recomendar el uso de acceso de energía cumple con la solicitud de datos técnicos

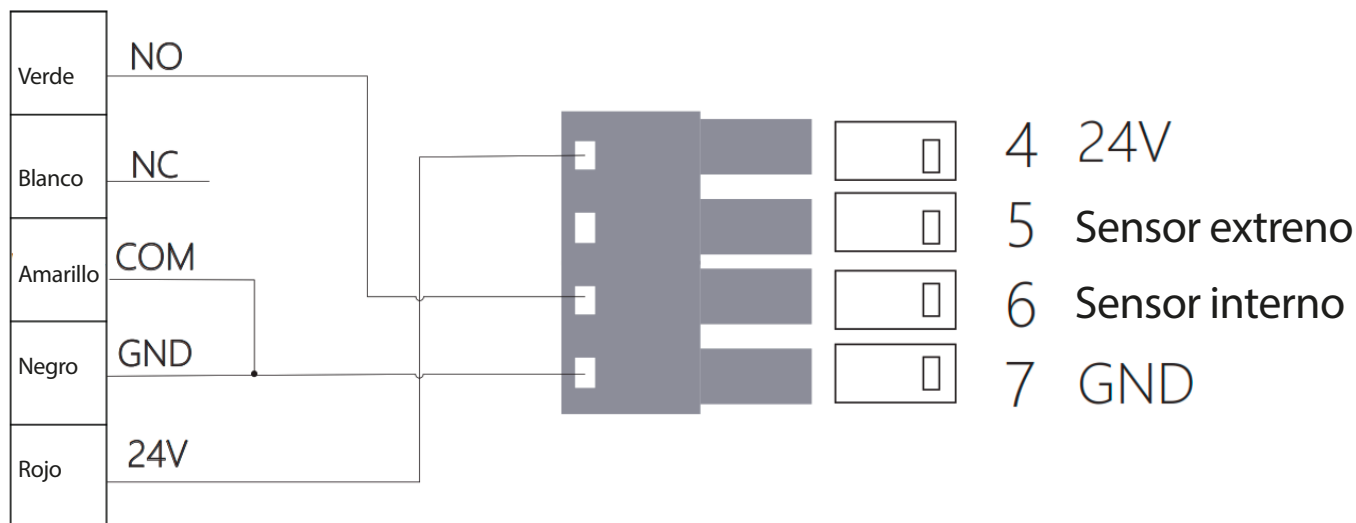


Conexión del sensor de pie



10. Conexión del pulsador

Conexión del receptor



Añadir control remoto

1. Mantenga oprimido el botón de aprendizaje (learn) en la receptora. Suelte cuando el indicador LED se ponga rojo, después oprima cualquier botón del control remoto. Cuando el control haya sido agregado exitosamente el LED parpadeará y sonará un zumbido.

2. Mantenga oprimido el botón push y no suelte. Al mismo tiempo mantenga oprimido el botón de aprendizaje (learn) en la receptora. Suelte el botón de aprendizaje (learn) hasta que el LED se ponga rojo. Cuando el control haya sido agregado exitosamente el LED parpadeará y sonará un zumbido.

Borrar control remoto

Borrar un control remoto: Mantenga oprimido el botón de aprendizaje (learn) durante 5 segundos. La memoria de los controles remotos será borrada después de que el LED parpadee 3 veces (Nota: Asegúrese de mantener oprimido el botón de aprendizaje al momento de borrar) .

Para agregar un botón inalámbrico siga los mismos pasos indicados para un control remoto.

AUTO

PUSH

11. Hoja de parámetros

Parametrización de datos				
Codigo	Funcion	Rango	Valores originales	Descripción
Pn00	Dejar de programar			
Pn01	Pantalla LED al derecho / Pantalla invertida	00,01	00	
Pn02	Velocidad de apertura (energía 100%)	12-52	40	Grado(s)
Pn03	Velocidad de cierre (energía 100%)	10-41	30	Grado(s)
Pn04	Velocidad de apertura (modo ahorro)	10-26	20	Grado(s)
Pn05	Velocidad de cierre (modo ahorro)	8-20	15	Grado(s)
Pn06	Ángulo de apertura al frenar	5-45	20	5° - 45°
Pn07	Ángulo de cierre al frenar	5-45	10	5° - 45°
Pn08	Ángulo de apertura máxima	45-99	90	5° - 45°
Pn09	Tiempo de apertura sostenida	0-60	3	1=1s
Pn10	Retraso de arranque	0-7	4	1=0,3s
Pn11	Retraso de bloqueo	0-7	4	1=0,3s
Pn12	Tipo de bloqueo	00,01	00	00: Activar para bloquear / 01: Bloqueado automáticamente al cerrar
Pn13	Función "push & go"	00,01	00	00: Desactivado / 01: Activado
Pn14	Fuerza de cierre mantenido (puerta cerrada)	01-15	05	0-7,5Kg
Pn15	Fuerza de cierre	15-30	16	Fuerza para mantener la puerta cerrada cuando haya viendo
Pn16	Sensibilidad antipellizco al abrir	02-37	10	1=0,04s
Pn17	Sensibilidad antipellizco al cerrar	02-25	12	1=0,04s
Pn18	Modo de trabajo	00-01	00	00: Energía 100% / 01: Modo ahorro de energía

11. Hoja de parámetros

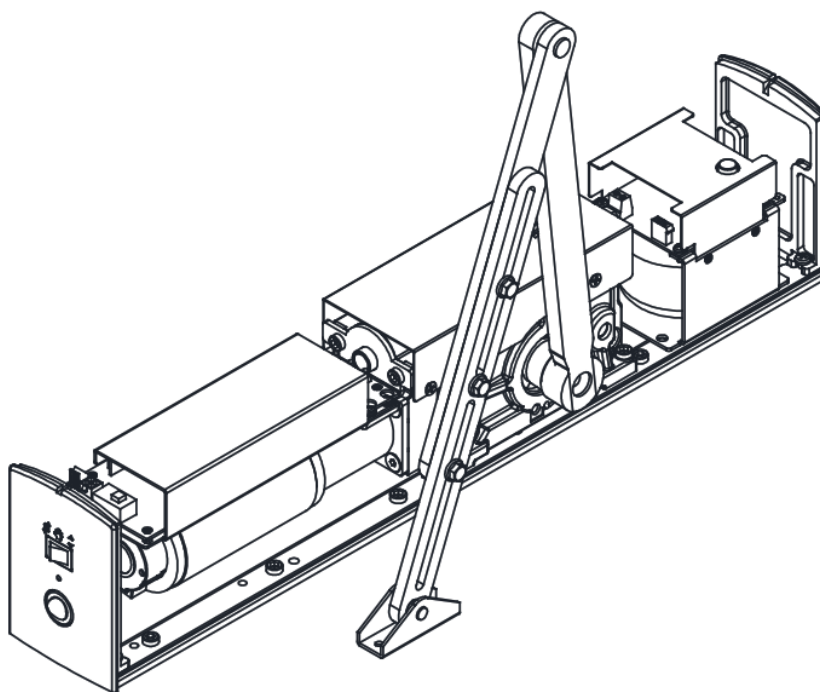
Pn19	Fuerza de apertura (modo ahorro de energía)	10-25	18	2-8 kg
Pn20	Fuerza de cierre (modo ahorro de energía)	02-08	02	2 - 5 kg
Pn21	Fuerza de apertura (Energía 100%)	18-40	35	4 - 18 kg
Pn22	Fuerza de cierre (Energía 100%)	06-16	08	4 - 12 kg
Pn23	Parametros modo anti-viento	00,01,02	00	
Pn24	Limitación del ángulo (cuando la puerta se abra por efecto del viento y el ángulo de apertura supere el limite establecido, el motor cerrará la puerta).	01-45	5	1=1°
Pn25	Ángulo establecido (ángulo que determinar que durante el cierre el motor deje de trabajar).	01,-20	2	1=1°
Pn26	Modo anti-viento	00,01	00	00: Desactivado / 01:Activado
Pn27	Puerta maestra/esclava	00,01	00	00: Maestra / 01:Esclava
Pn28	Modo manual	00,01	01	00: Todos los terminales desactivados / 01:Abrir para activar y cierre por resorte
Pn29	Modo palanca	00,01	00	00: Abrir para activar, cierre automatico / 01: Abrir para activar, cerrar para activar
Pn30	RESET	00,01	00	Pn30=1 y Pn31=1; Entonces se reprograma a los valores originales
Pn31	RESET	00,01	00	

12. Solicuión de problemas

No	En pantalla	Descripción	Sugerencia	Observaciones
1	Fn00	La autopruueba está esperando que la puerta deje de funcoinar	La puerta debería cerrarse a la posición de paro por el resorte	S
2	Fn01	La autopruueba indica que la puerta está en la posición de paro	-	S
3	Fn99	Modo maestro	Cuando Pn27=00, dos mecanismos fueron conectados	S Reset
4	F55	Modo esclavo	Cuando Pn27=01, dos mecanismos fueron conectados	S Reset
5	F02	El mecanismo está verificando la posición de cierre	El proceso necesita 1-3s	S
6	Co01	Modo manual	-	Run S
7	Co02	Modo de una dirección	-	Run S
8	Co03	Modo automatico	-	Run S
9	Co04	Modo bloqueado	-	RUN S
10	Co05	Modo completamente abierto	-	RUN S
11	Pnxx	No codigo	-	RUN S
12	= xx	Valor	-	RUN S
13	Er01	Error de conexión del motor o del encoder	Verifique el terminal J10	RESET
14	Er02	El motor no está trabajando o el encoder no está conectado	Verifique el terminal J9	RESET
15	Er03	La posición de cierre está mal, o el mecanismo no empieza a trabajar en la posición de cierre	1. Verifique si el mecanismo empieza a trabajar en la posición deseada. / 2. Vefique el el límite se encuentre ajustado	RUN
16	Er04	El ángulo de apertura es más de 100°	-	-
17	Er05	Los parametros maestro/esclavo están mal	Verifique los parametros de Pn27	RESET
18	Er06-09	Para el futuro	-	-
19	Er10	La autopruueba lleva 20s y no encuentra la posición de cierre	1. Verifique el límite de cierre / 2. Verifique el interruptor de la barra de tracción o empuje	RESET
20	Er11	Error en la tarjeta de control	Cambie la tarjeta controladora	RUN
20	Er11	Error en la tarjeta de control	Cambie la tarjeta controladora	RUN
21	Er16	El escaner superior no puede terminar la prueba (apertura)	1. Verifique la conexión del escaner / 2. Reinicie el mecanismo	RUN
22	Er17	El escaner superior no puede terminar la prueba (cierre)	1. Verifique la conexión del escaner / 2. Reinicie el mecanismo	RUN
23	Er19-99	Para el futuro	-	-

USER MANUAL

MOTORS / ARMS
FOR PEDESTRIAN
DOOR



Vipar 350

WARNING

Please read the manual carefully before installation using the product. The installation of your new door must be carried out by a technically qualified or licensed person. Attempting to install or repair the motor without technical qualification can result in severe personal injury, death, and / or property damage.

INDEX

1. Product introduction	1
2. Technical parameters	1
3. Standard/optional accessories	2
4. Product introduction	3
5. Pull arm/push arm optional	4
6. Product size (pull arm)	5
7. Adjustment	11
8. Parameter setting	12
9. Terminal introduction	14
10. Connection	18
11. Parameter sheet	19
12. Trouble shooting	21

Product introduction

Application: wooden door, metal door or framed door, single-way single open or single-way double open glass door (with special glass clamp for glass door).

Adjustable performance: adjustable opening and closing speed, pause time, Angle, closing force, etc.

Door width : 700mm~1400mm.

Weight: Max 350 kg (figure 1).

Door opening Angle : 45°-99° adjustable.

Installation method: pull and push (corresponding to different connecting arms).

Voltage: AC 220V (110V optional).

Open mode: Function remotes or Wireless push button.

Testing life: More than one million times.

Features



In the case of power failure, it can close the door automatically. It can be used as a door closers, suitable for fire engine access.

Controller with LED digital display and adjustable multiple parameters, and provides error warning function.

Microprocessor provides precise position control and speed control.

The low energy mode option, And can provide the disabled access solution.

2. Technical specifications

Input voltage: AC 220V

Power: 87W (Nominal) / 13W (Stand by)

Maximum torque: 50 Nm

Opening angle: 45° - 99°

Size: 518 x 81 x 115mm (LxWxH)

Output voltage: 24V DC

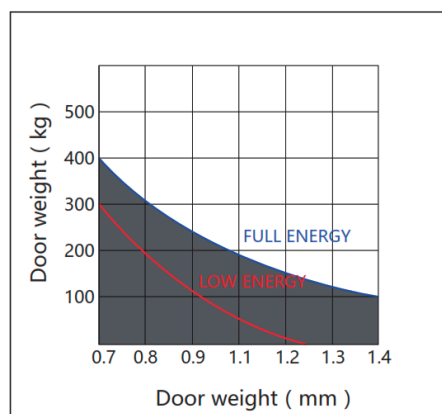
Delay time: 0 - 30s

Opening speed: 3 - 9 s

Closing speed: 3 - 9 s

Noise level: <18dB (1M)

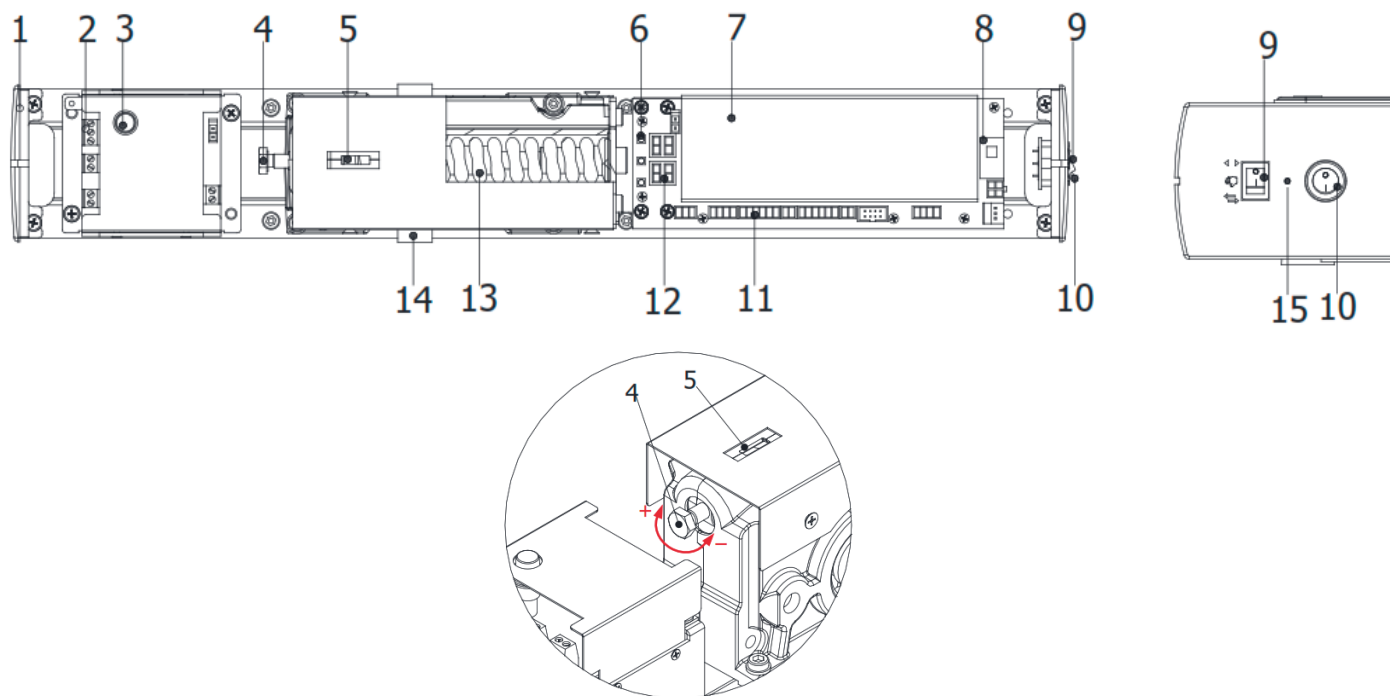
Maximum weight: 350kg



3. Standard and optional accessories

Standard (Pull arm or push)				
	Operator	Pull arm	extension (33mm)	
Optional				
	Push arm	Wireless push button	Remotes	Disabled push button
				
	Footkick sensor	Touchless sensor	Waterproof access control	Magnetic lock (single open)
				
	Magnetic lock (double open)	Extension(55mm)	Extension(85mm)	Top scan

4. Product introduction



1.Side cover

2.Power wiring base

3. Fuse

4.Spring force adjusting screw

5.Perspective hole

6. Parameter adjustment button

7. Controller

8.Push / pull arm rotary switch

9. Mode switch

10.Power switch

11.Wiring terminal

12.LCD display

13.Spring

14.Motor output shaft

15.Power indicator

◁ ▷ Hold open mode: the door will remain open after dialing this position



Manual mode: the system will not drive the door after dialing this position, and the door can be manually operated (the door will be closed automatically)

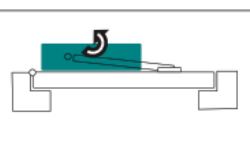
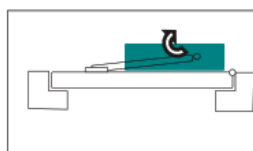
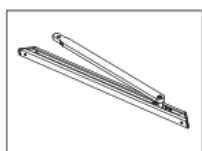


Automatic mode: the door can be opened by external signal after dialing this position

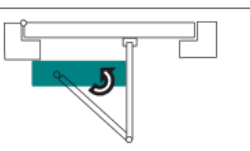
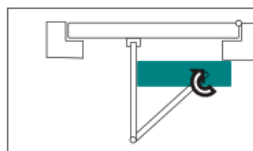
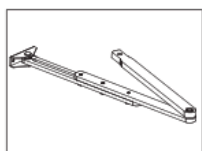
- The spring force is different according to the width of the door leaf, so the spring force needs to be adjusted. The specific adjustment can be based on different door wing widths. When adjusting, the wind pressure and overpressure / low pressure should also be fully considered (the door must be automatically closed in place when the power is turned off). The factory setting of the operator is the minimum spring force, which is suitable for the width of the door wing from 750mm to 900mm.
- Adjust the screw clockwise to increase the spring force;
- Improper spring force may cause failure

5. Pull bar/Push bar Optional

● Pull bar

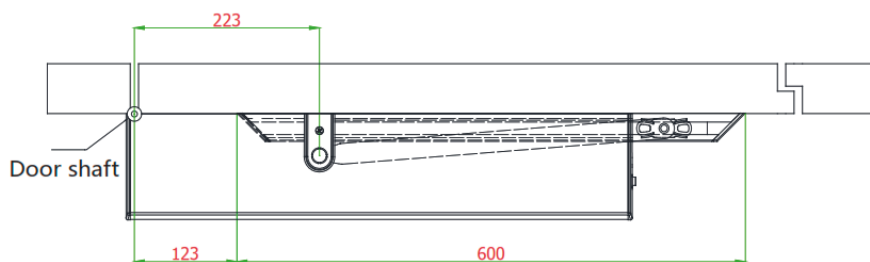
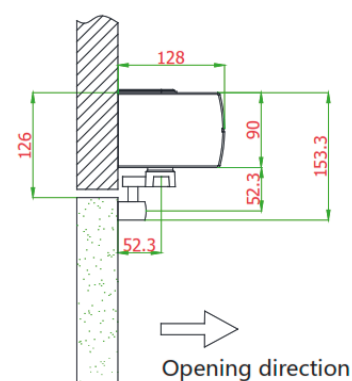
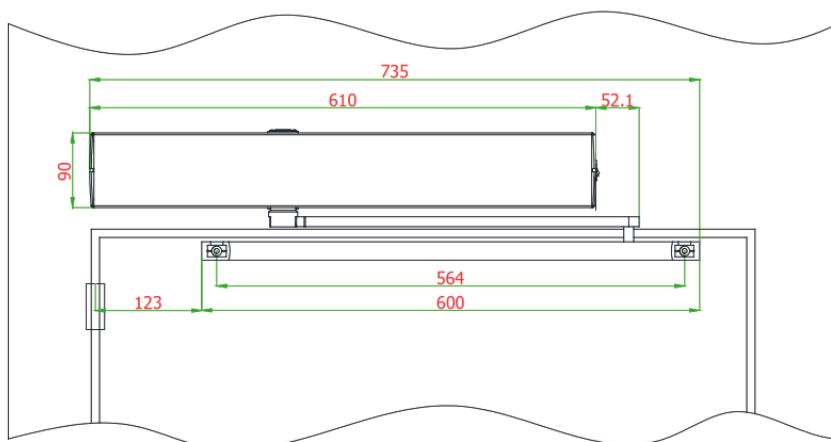
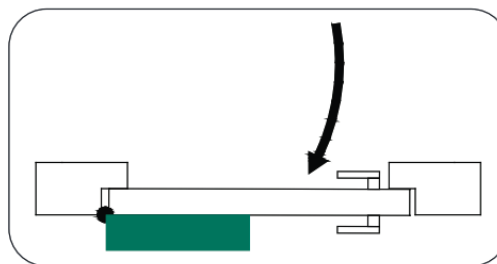
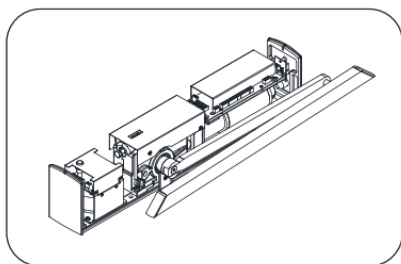


● Push bar

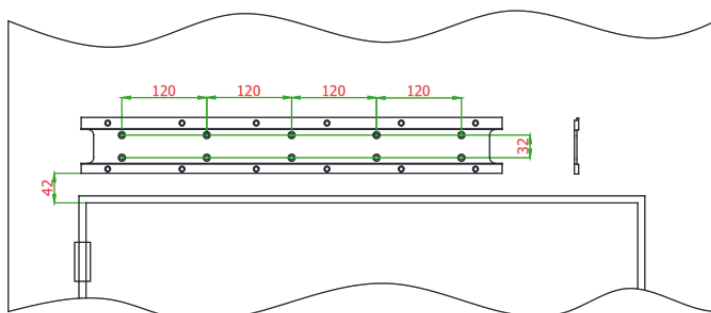


6. Product Size(Pull arm)

● Door leaf on the left

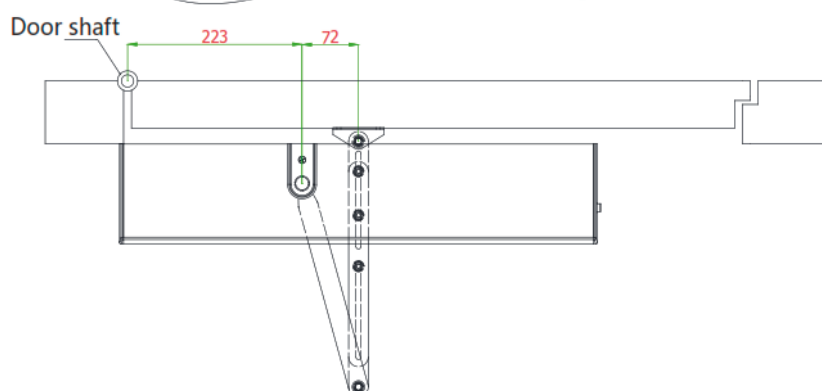
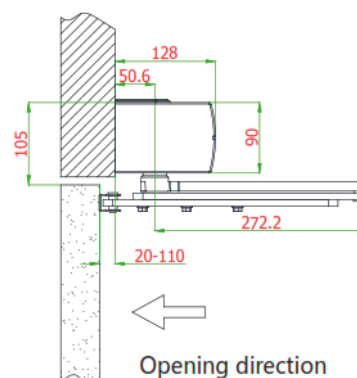
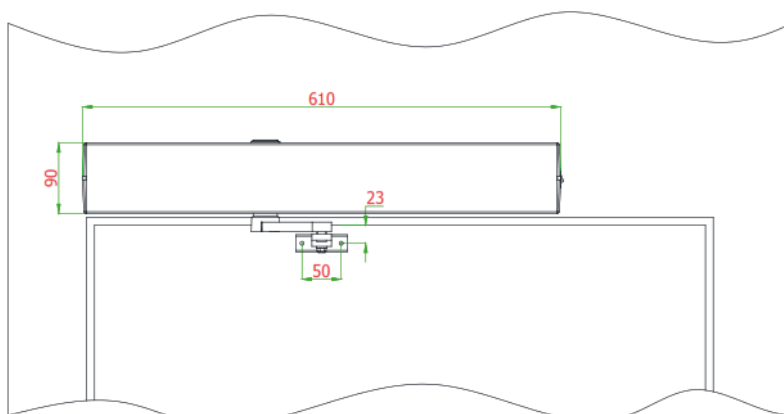
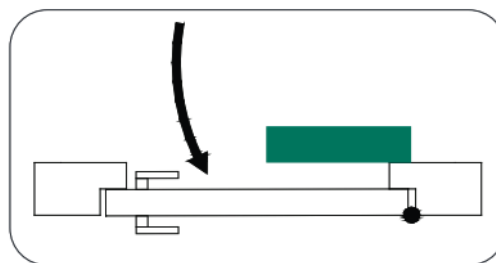
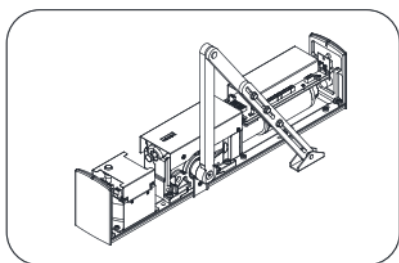


● Bottom plate installation

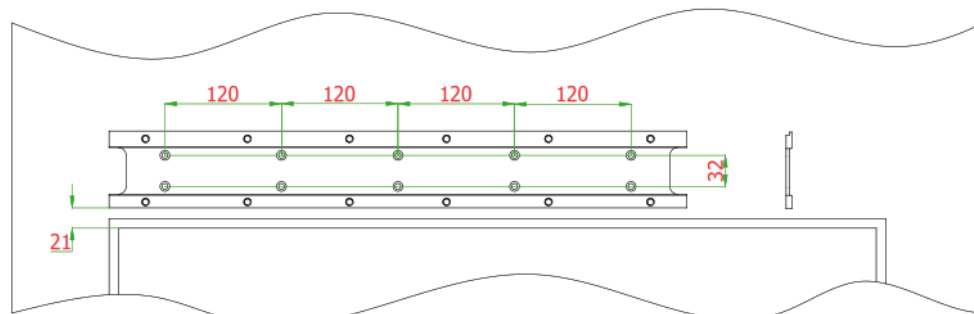


6. Product Size(Pull arm)

● Door leaf on the left

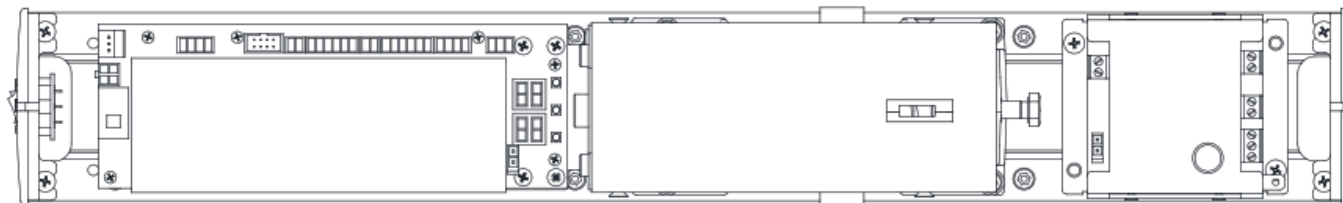


Bottom plate installation

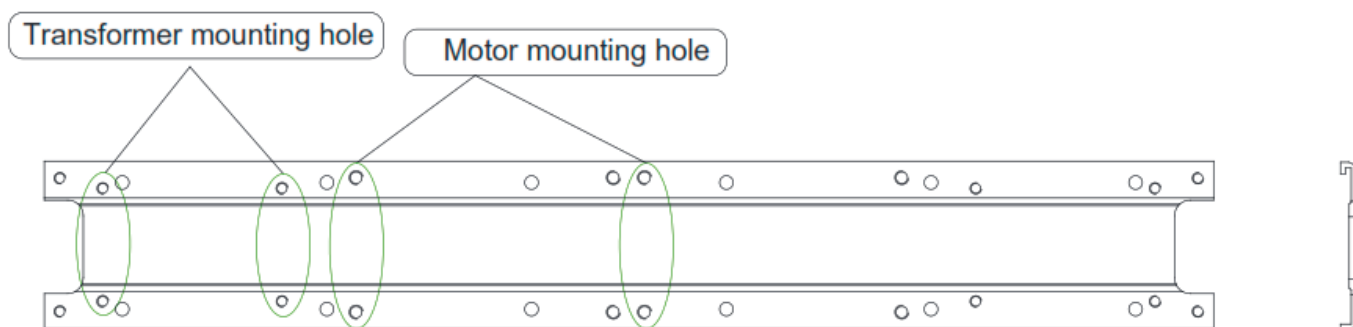


Product Introduction

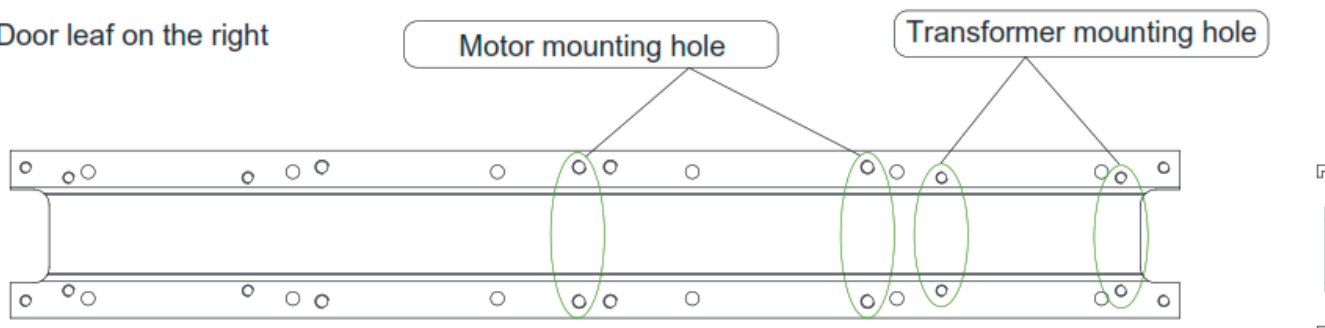
Note: if the construction door leaf is on the right side, the side cover, transformer and motor need to be removed for reverse installation



● Door leaf on the left

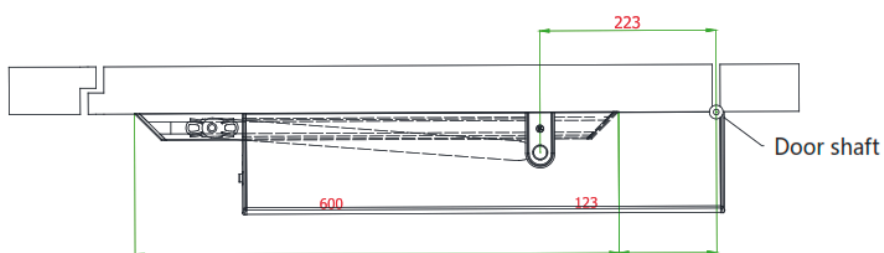
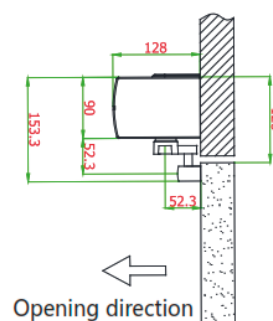
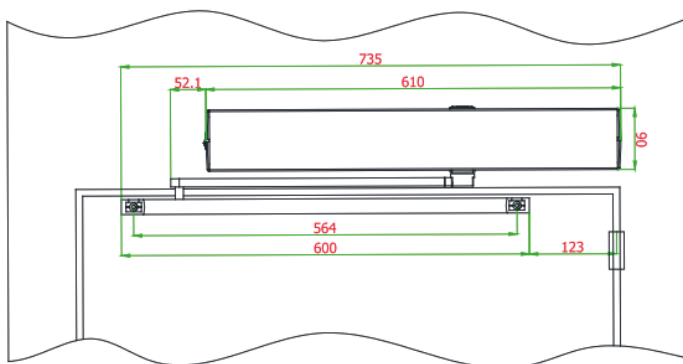
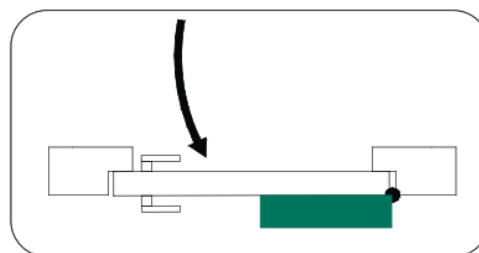
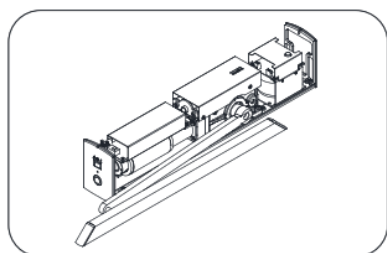


● Door leaf on the right

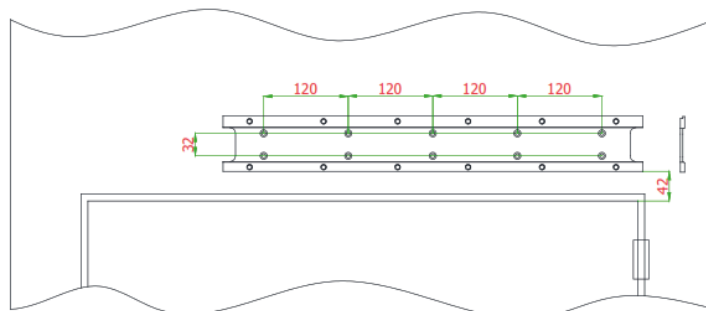


6. Product Size (Pull arm)

● Door leaf on the right

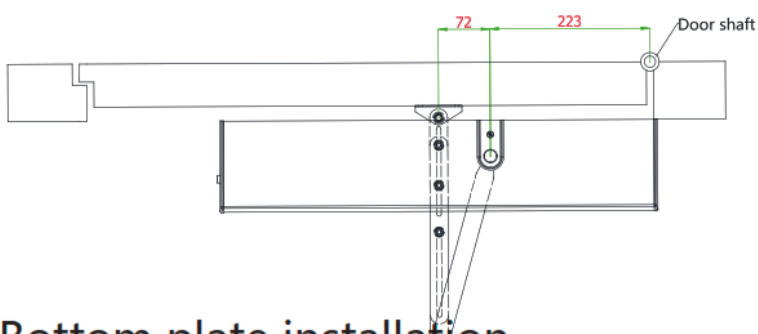
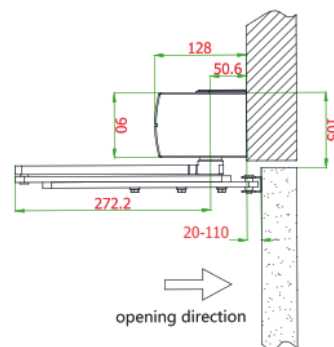
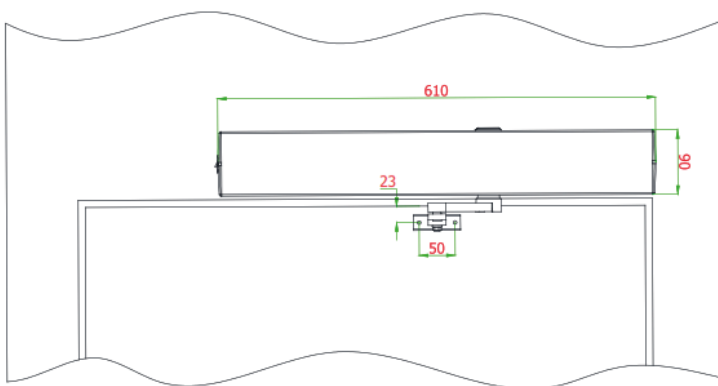
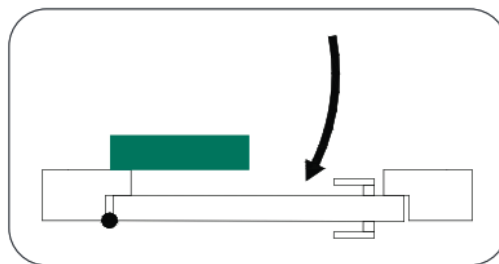
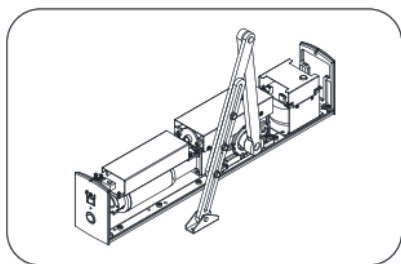


● Bottom plate installation

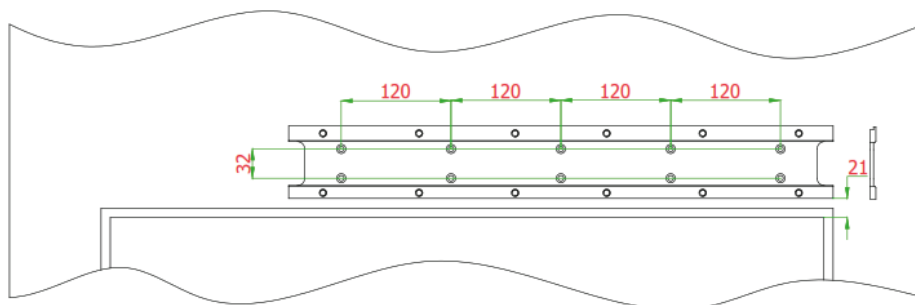


6. Product Size(Pull arm)

● Door leaf on the right

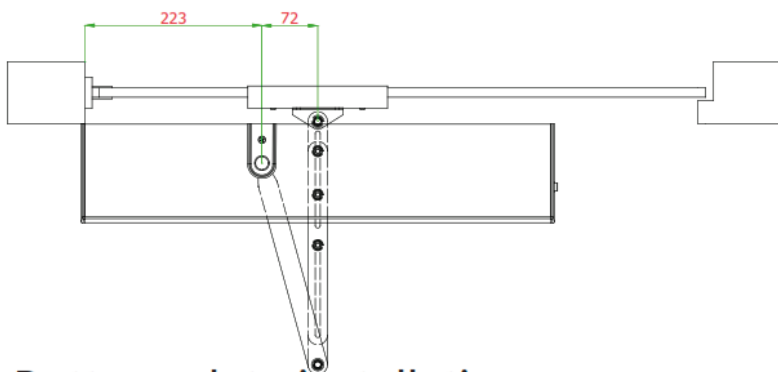
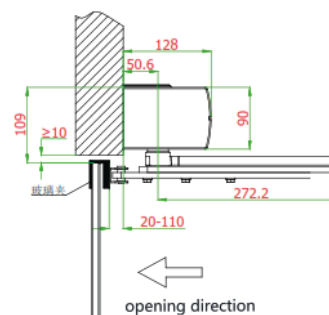
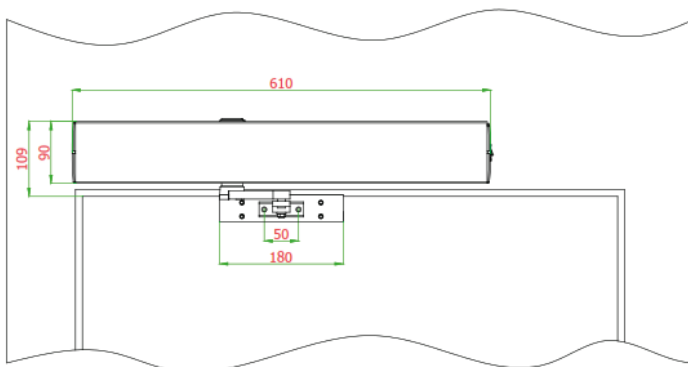
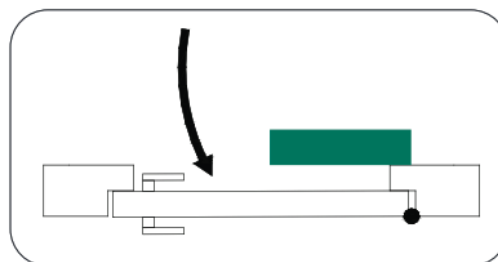
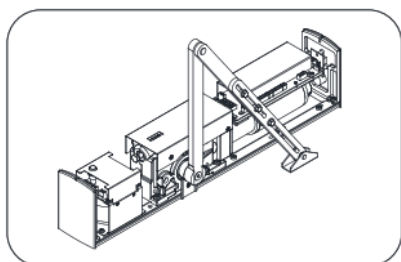


● Bottom plate installation

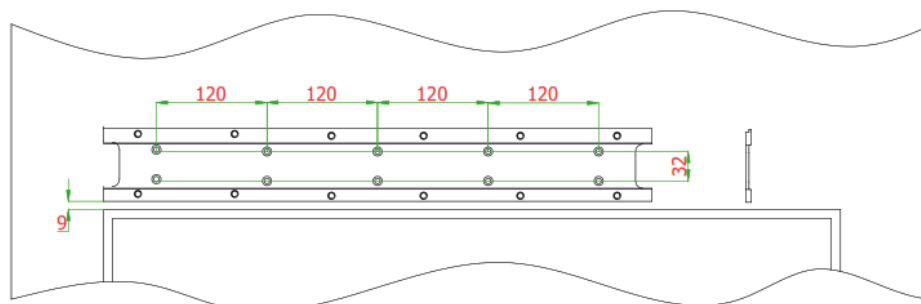


6. Product Size(Pull arm)

● Door leaf on the left



● Bottom plate installation



7. Adjustment

Adjustment procedure

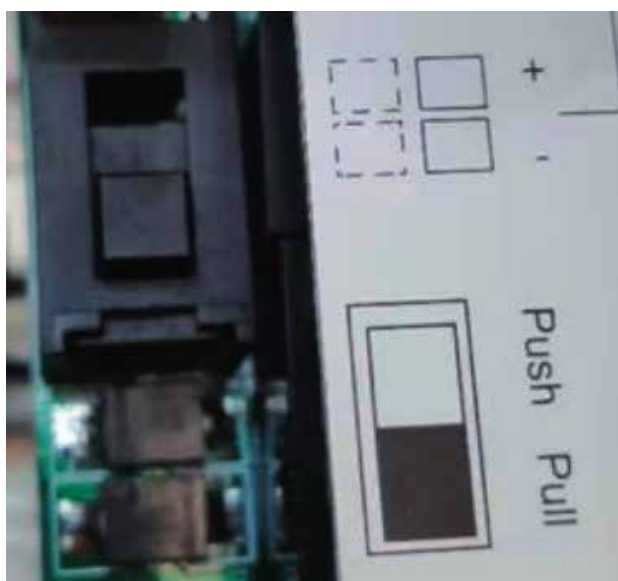
1. Remove any obstacles in the path of the door
2. Open the door to 90 °. Make sure the door moves smoothly and unobstructed.
3. Make sure the door can be gently closed from the fully open position.
4. Make sure that the current reaching the equipment meets the requirements.
5. Make sure the slide arm can move smoothly and unobstructed.

Learning function

1. Turn on the power switch.
2. The system will automatically complete the hardware check after turning on the computer.
3. The display will show Fn00 to F99 to start the parameters.
4. Test the master-slave connections (when it has double opening).
5. Check the motor direction and encoder signal.
6. Move the door gently until it is completely closed.
7. The system will enter operating state after displaying CXX.

Attention.

1. Do not allow obstacles during the adjustment process.
2. Stop the engine if the door gets out of control.
3. When using the pull arm, set the switch to pull mode. When using the push arm, set the switch to push mode.



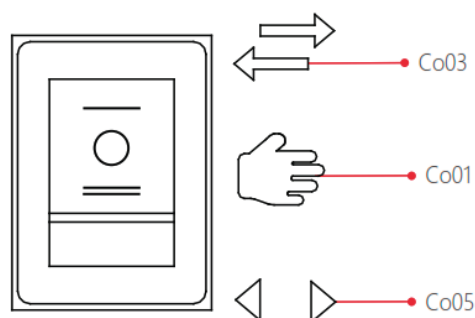
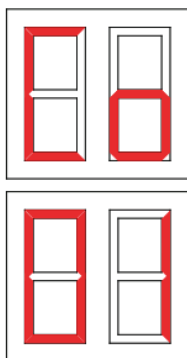
8. Parameter setting

● Parameter adjust

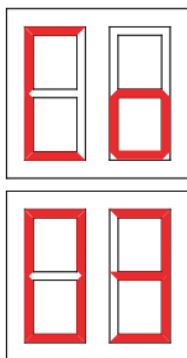
- 一、**Basic Parameter** : There is a setting and display panel on the main control board for adjusting the operating parameters of the door and displaying the error code
Total 31 parameter can be adjusted on controller(14 parameter is available in current vision)

二、Mode selection :

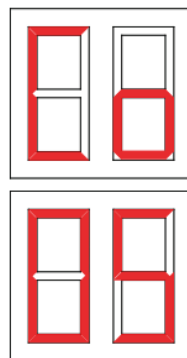
1. Press mode select switch to choose manual mode (Co01)



2. Press mode select switch to choose automatic mode(Co03)

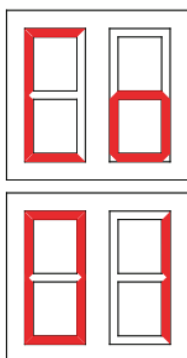


3. Press mode select switch to choose always Open mode (Co05)



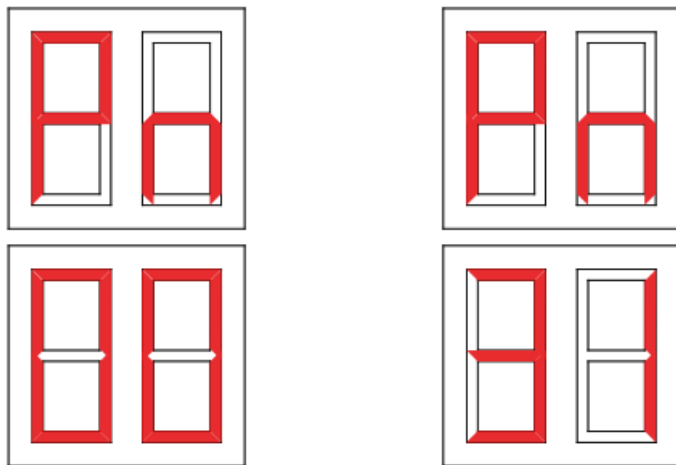
三、Parameter adjustment

- 1.Parameter adjustment must under manual mode

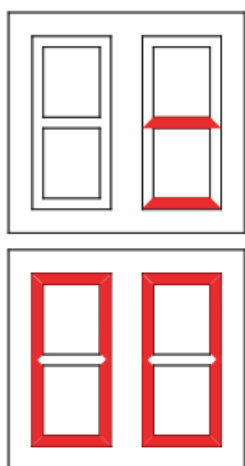


8. Parameter setting

2. Press and hold the parameter button (set) for 3 seconds
3. Enter to program after the code "Pn00" appears on the screen
4. Press the "+" and "-" buttons to select the program (values between 00 and 31)

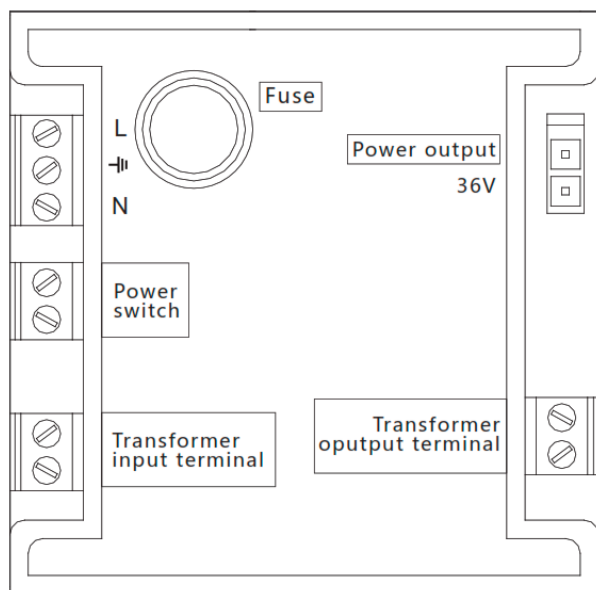
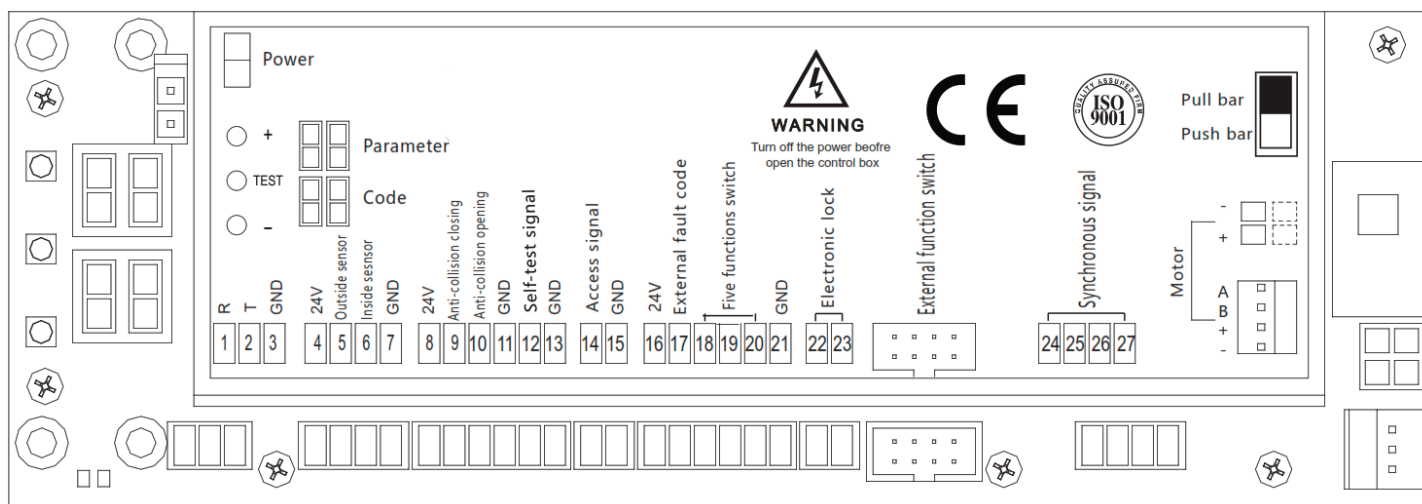


5. Press the parameterization button (set) to modify the desired value (the interface shows the previous value when entering the value).
6. Press the "+" and "-" buttons to adjust the values (maximum and minimum values will be limited by the software).



7. Press the parameterization button (set) to confirm and save the value to be entered. The system will return to program selection.
8. You can continue selecting other parameters and set the desired values according to sections 3,4,5 and 6.
9. Exit programming.

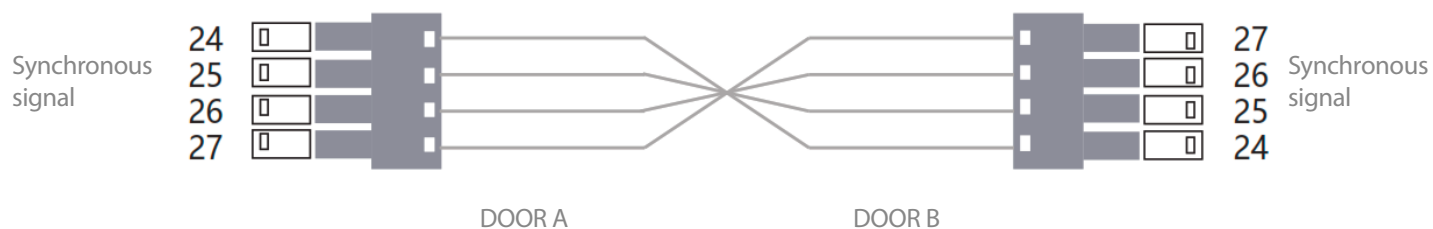
9. Descripción de los puertos de conexión



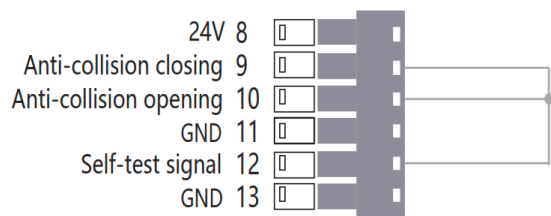
1	R	14	Access signal
2	T	15	GND
3	GND	16	24V
4	24V	17	External fault code
5	Outside sensor	18	External fault code
6	Inside sensor	19	External fault code
7	GND	20	
8	24V	21	GND
9	Anti-collision closing	22	Electronic lock+
10	Anti-collision opening	23	Electronic lock-
11	GND	24	
12	Self-test signal	25	
13	GND	26	Synchronous signal
		27	

Cabling

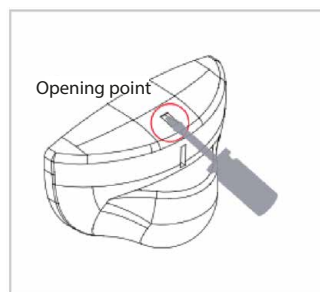
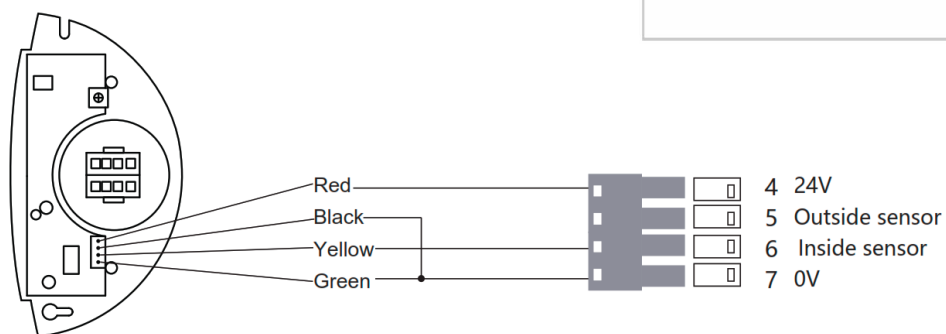
Synchronous



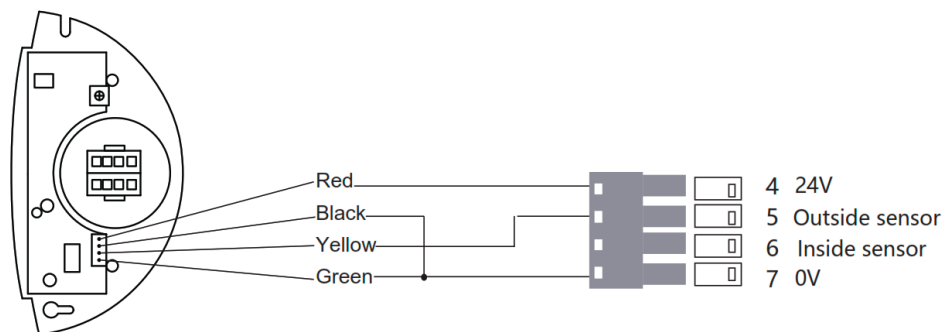
Bridge connect terminal



Outside sensor

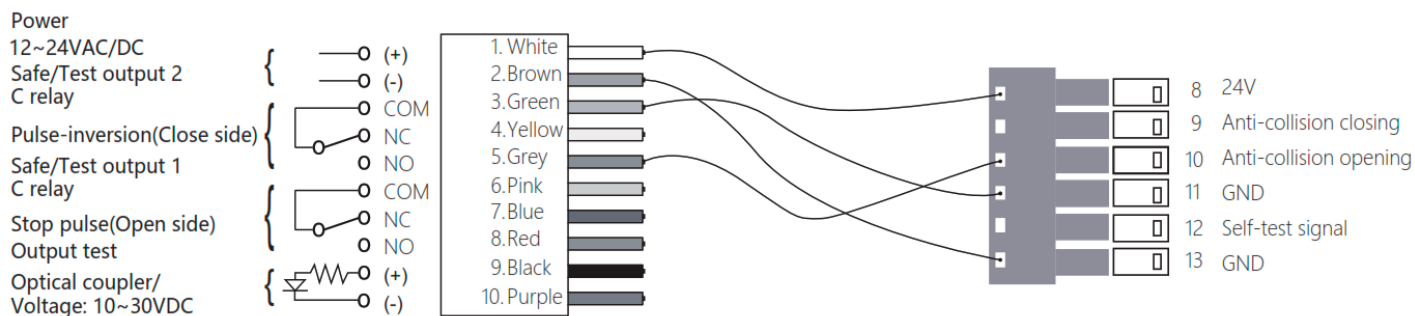


Inside sensor

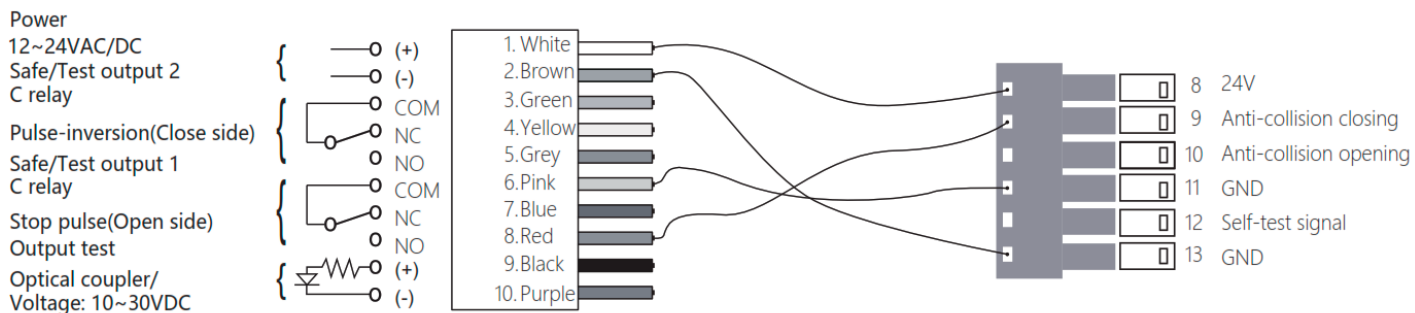


Escáner superior de seguridad anti colisión

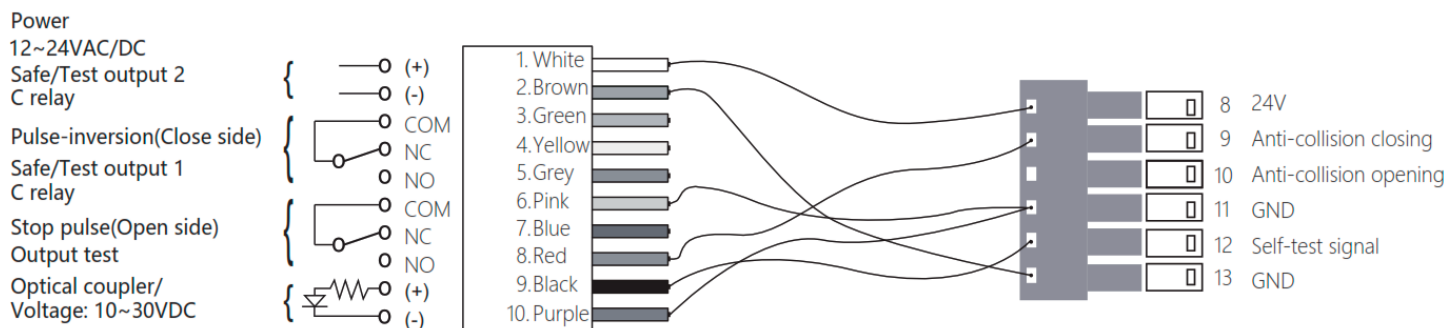
Apertura anticollisión



Cierre anticollisión



Cierre conexión anticollisión



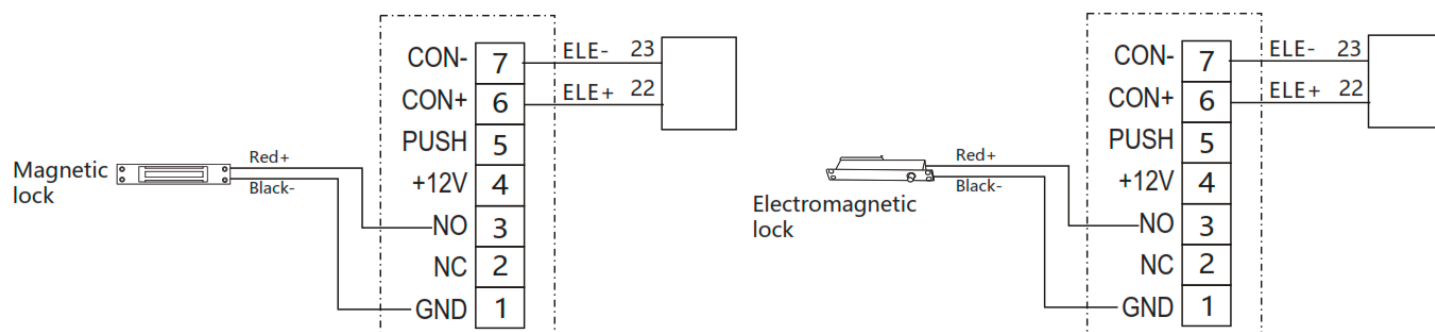
Connection

Connection of E-lock

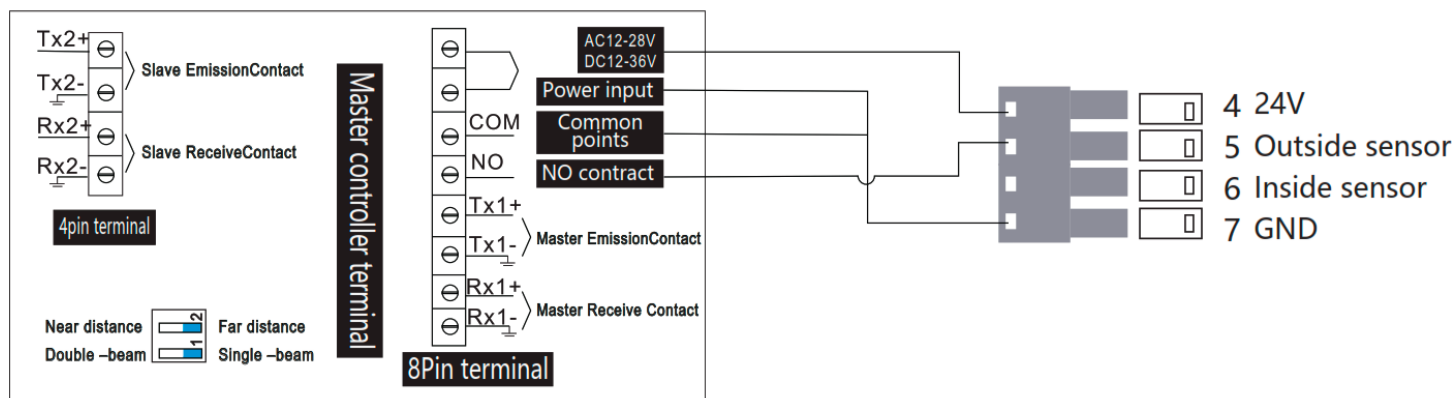
Connection of E-lock and Magnetic lock

(Attention: Lock current Max800mA, request work with 3A、5A power access)

Note: Recommend Use power access meet the technical data request

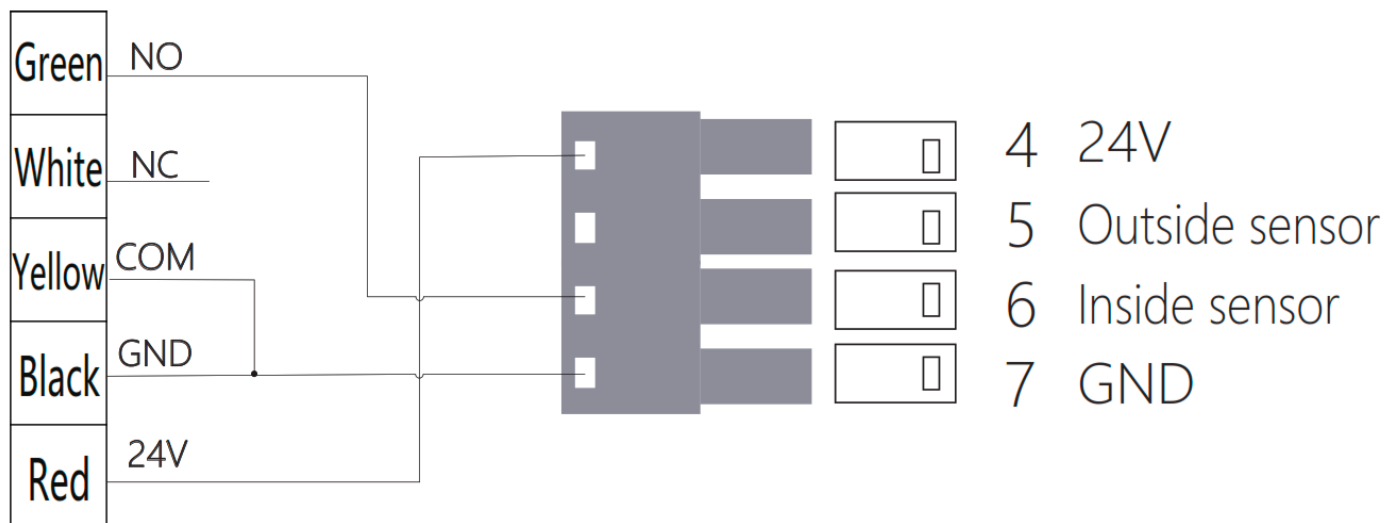


Connection of foot sensor



10. Connection

Connection of push button



Add remote:

1. Keep pressing the learning button on receiver , release the button till LED indicator light become red, then press any button on remote , remote added successfully after led flash and buzzer beeped.
2. Keep pressing the push button not release , at this time , pressing learning button on receiver, release learning button till LED become red, remote added successfully after led flash and buzzer beeped.

Clear remote

Keep pressing learning button 5 seconds, all remote memory will delete after LED flash 3 times. (Tip: Ensure keep pressing learning button when deleting).

The addition and deletion of the wireless push button is same as function remote.

AUTO

PUSH

11. Data setting

Data setting					
Code	Function	Setting range	Default	Description	
Pn00	Quit programing				
Pn01	LED upright display/ inverted display	00 , 01	00		
Pn02	Opening speed(full energy mode)	12~52	40	Degree/s	
Pn03	Closing speed(full energy mode)	10~41	30	Degree/s	
Pn04	Opening speed(Low energy mode)	10~26	20	Degree/s	
Pn05	Closing speed(Low energy mode)	8~20	15	Degree/s	
Pn06	Braking opening angle	5-45	20	5 degree to 45 degree	
Pn07	Braking closing angle	5-45	10	5 degree to 45 degree	
Pn08	Full opening angle	45-99	90	5 degree to 45 degree	
Pn09	Hold-open angle	0-60	3	1=1S	
Pn10	Starting delay time	0-7	4	1=0.3S	
Pn11	Locking delay time	0-7	4	1=0.3S	
Pn12	Locking type	00 , 01	00	00 : active to lock 01: automatic lock when closed	
Pn13	Push and go function	00 , 01	00	00 : not working ; 01 : working	
Pn14	Holding force(closed)	01-15	05	0-7.5KGS	
Pn15	Closing force	15-30	16	The force to keep the door closed when door open by wind.	
Pn16	Anti-clamp sensitivity when opening	02-37	10	1=0.04S	
Pn17	Anti-clamp sensitivity when closing	02-25	12	1=0.04S	
Pn18	Working mode	00-01	00	00:Full energy 01: Low energy	
Pn19	Opening force(Low energy mode)	10-25	18	2~8KG	
Pn20	Closing force(Low energy mode)	02-08	02	2~5KG	
Pn21	Opening force(Full energy mode)	18-40	35	4~18KG	
Pn22	Closing force(Full energy mode)	06-16	08	4~12KG	
Pn23	Wind stack mode (The motor working mode when door open by wind)	00, 01 , 02	00	00 : door closed and keep 2.5s , then motor stop working 01 : door closed, then motor stop working immediately 02 : close at the setting angle, then motor stop working	
Pn24	Limited agnle(when the door open by wind and theopening angle is bigger then limited angle,motor will start to close door)	01-45	5	1=1 degree	
Pn25	setting angle(the angle when door closing at this position the motor stop working)	01-20	2	1=1 degree	

11. Data setting

Pn26	wind stack mode	00 , 01	00	00 : not working; 01 : working	
Pn27	Master/slave door	00 , 01	00	00 : master door ; 01 : slave door	
Pn28	The operating way at manual mode	00 , 01	01	00 : all terminals don't working 01 : active to open, and close by spring	
Pn29	Toggle mode	00 , 01	00	00 : Active to open, then closing automatically 01 : Active to open, active to close	
Pn30	RESET	00 , 01	00	Pn30=1 and Pn31=1, then to default value.	
Pn31	RESET	00 , 01	00		

12. Trouble shooting

No.	LED display	Description	Repairing suggestion	Remark
1	FnOO	Operator self-testing waiting the door stop working	Door leaf should close at the stop position by spring.	S
2	Fn01	Operator self-testing door leaf is at the stop position.	————	S
3	Fn99	Master mode	When Pn27=00 two operators have been connected	S RESET
4	F55	Slave mode	When Pn27=01 two operators have been connected	S RESET
5	F02	Operator is checking the closing position.	The process need 1~3s	S
6	Co01	Manual mode	————	RUN S
7	Co02	One way mode	————	RUN S
8	Co03	Automatic mode	————	RUN S
9	Co04	Lock mode	————	RUN S
10	Co05	Full open mode	————	RUN S
11	Pnxx	Code no	————	RUN S
12	=xx	value	————	RUN S
13	Er01	Encode or motor connection wrong	Check terminal J10	RESET
14	Er02	Motor not working or encode not connected	Check terminal J9	RESET
15	Er03	the closed position is wrong , or operator not start working at closed position.	1. check whether the operator start working at closed position or not, 2. check the stopper is loosen or not.	RUN
16	Er04	Opening angle is more then 100degree	————	————
17	Er05	Master/slave setting wrong.	Check setting of Pn27	RESET
18	Er06~Er09	For future	————	————
19	Er10	Operator self-testing for 20s and can't find closed position.	1. check whether the stopper is installed 2. Check the setting of switch push and pull bar.	RESET
20	Er11	Controller has problem.	Change a new controller.	RUN
21	Er16	Self-monition top scan can't finish self-testing.(closing way)	1. check the connection of top scan. 2. Re-start the operator.	RUN
22	Er17	Self-monition top scan can't finish self-testing.(opening way)	1. check the connection of top scan. 2. Re-start the operator.	RUN
23	Er18~Er99	For future	————	————

RUN S : State.

RUN : Check or change at working time.

RESET : The change value will be finished after re-start.

The logo features the word "accessmatic" in a bold, italicized, sans-serif font. The letter "a" is stylized with a small white square at its base. To the right of the main text, the tagline "Opening your life" is written in a smaller, italicized, sans-serif font. The entire logo is set against a solid green background with faint, curved white lines.

accessmatic
Opening your life