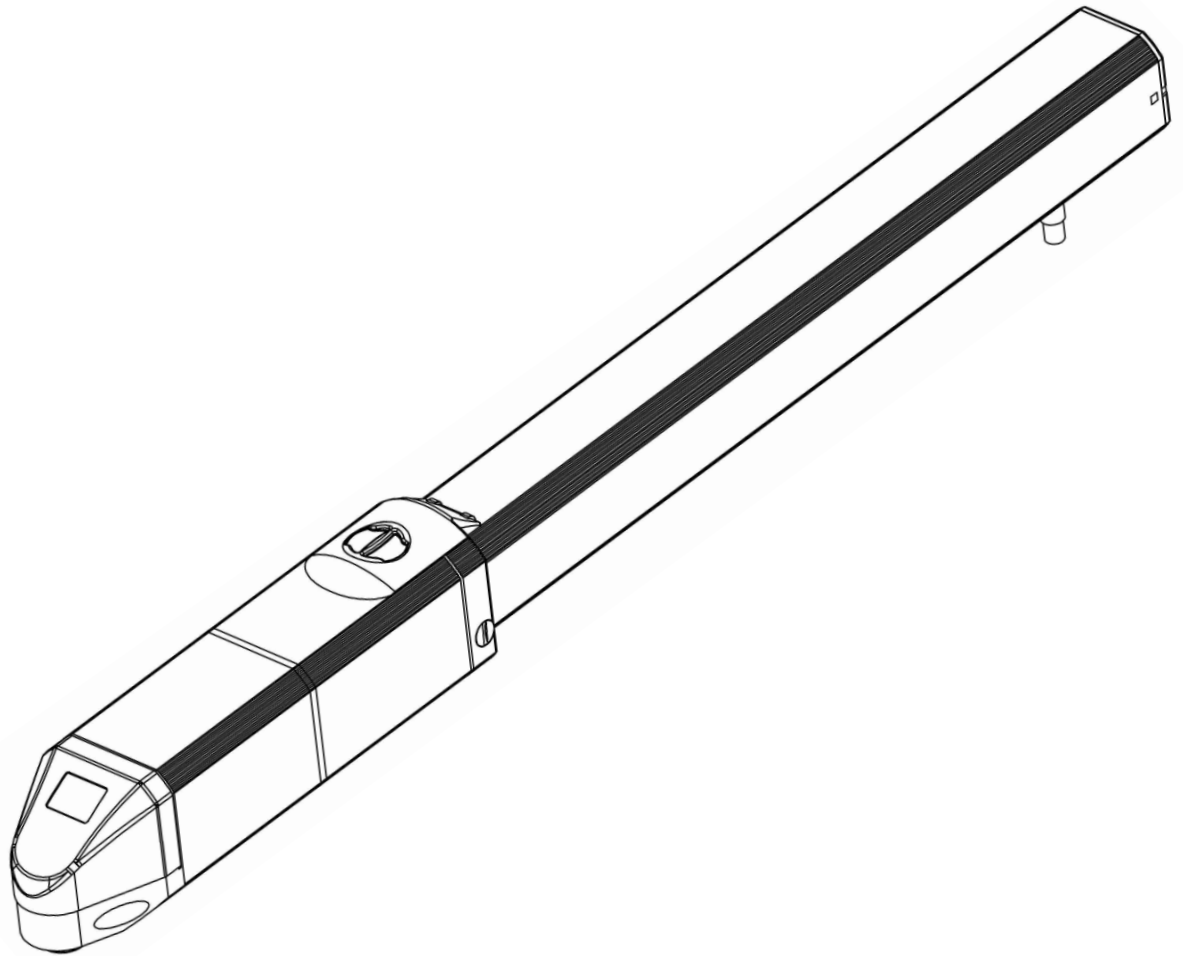


AUTOMATISMO PARA PUERTA BATIENTES

LINEAL LOW 24V DC

QTMP-LINEAL LOW



CE

Lea cuidadosamente estas instrucciones antes del montaje.

Distinguido cliente,

Le agradecemos por haber elegido este automatismo para puertas batientes.

El automatismo para puertas batientes está previsto exclusivamente para el funcionamiento automático de puertas batientes en el ámbito particular y comunitario.

El fabricante queda liberado de la garantía ante un montaje incorrecto en la instalación, una mala manipulación del operador o instalar sin ejecutar las normas de montaje especificadas del equipo.

La instalación debe ser ejecutada solamente según las instrucciones de montaje del fabricante especificadas en este manual, con personal altamente calificado rigiéndose así con las normativas vigentes de seguridad.

El fabricante podrá cambiar sin previo aviso de cualquier función del automatismo, tanto mecánico como electrónico.

El instalador deberá prestar atención al cumplimiento de las prescripciones nacionales para el funcionamiento de aparatos eléctricos. Asimismo, no nos hacemos responsables en caso de uso accidental o negligente o en caso de colocación inadecuada de la puerta y de los accesorios de las medidas de seguridad en la puerta.

El diseño del automatismo no está dimensionado para el funcionamiento con puertas en mal estado, es decir, con puertas cuya apertura y cierre manual resulta imposible o muy difícil. Por esta razón, es necesario comprobar el buen funcionamiento de la puerta antes del montaje del automatismo para asegurarse de que sea fácil de manejar a mano.

Antes de instalar el automatismo, asegúrese de que el sistema mecánico de toda la instalación de la puerta se encuentre en perfecto estado.

El automatismo nunca deberá ser conectado mientras se efectúe trabajos de instalación o reparación!

En la ejecución de los trabajos de montaje se deberán observar las prescripciones aplicables sobre la seguridad laboral.

Hay que prestar atención a que no se encuentren personas ni objetos en la zona de movimiento de la puerta.

Asegurar que la motorización cumpla con todos los sistemas de seguridad: fotocélulas, bandas y fuerza del automatismo.

Nota para el funcionamiento del operador:

Antes de iniciar cualquier trabajo en el automatismo desconectarlo de la red eléctrica. Informe a todos los usuarios como utilizar la puerta de forma correcta y segura.

Demuestre y compruebe el desbloqueo mecánico. El funcionamiento del desbloqueo mecánico debe comprobarse habitualmente.

Espere hasta que la puerta esté parada por completo antes de invadir su zona de movimiento.

Indicaciones para el mantenimiento

Le recomendamos verificar toda la instalación de la puerta una vez al año.

ATENCIÓN: Instrucciones importantes para un funcionamiento seguro:

- **Un montaje incorrecto puede causar lesiones serias a personas y al automatismo.**
- **Para la seguridad de las personas es importante el cumplimiento de todas las instrucciones especificadas en este manual y normas de seguridad UNE-EN-1341-1.**
- **Los emisores manuales deben mantenerse fuera del alcance de los niños.**
- **Siempre accionaremos la puerta después de visualizar que no haya tráfico, para evitar accidentes.**
- **La instalación eléctrica en la obra debe corresponder a las disposiciones de protección aplicables 230 V AC, 50 Hz.**
- **Las conexiones eléctricas deben ser ejecutadas únicamente por electricistas calificados.**
- **Hay que instalar un dispositivo fácil de desconexión tipo ICP, recomendable máximo de 10A.**

DATOS TÉCNICOS

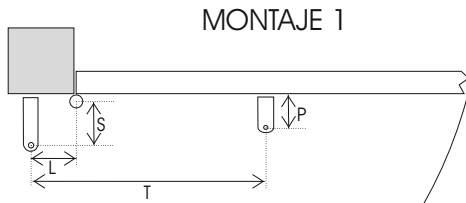
	LINEAL LOW 40	LINEAL LOW 60/80	LINEAL LOW 40 BLOQUEO	LINEAL LOW 60/80 BLOQUEO
DIMENSIONES PUERTA	3 m	4,5 m / 6 m	3 m	4,5 m / 6 m
ALIMENTACIÓN	24V	24V	24V	24V
POTENCIA	80W	110W	80W	110W
PRESION HIDRAULICA	45 BARES	80 BARES	45 BARES	80 BARES
FUERZA EMPUJE VASTAGO	90 Nm	120 Nm	90 Nm	120 Nm
CARRERA VASTAGO	300 mm	300 mm / 400mm	300 mm	300 mm / 400mm
TEMPERATURA TRABAJO	-20° +80°	-20° +80°	-20° +80°	-20° +80°
USO DE MANIOBRAS	INTENSIVO	INTENSIVO	INTENSIVO	INTENSIVO
VELOCIDAD MOTOR	3000 RPM	3000 RPM	3000 RPM	3000 RPM
VELOCIDAD DE RECORRIDO	15s.abrir/20s cerrar a 90°	15s.abrir. 20s cerrar. /80+10%	15s.abrir/20s cerrar a 90°	15s.abrir. 20s cerrar. /80+10%
SALIDA HIDRÁULICA CERRADURA	SI	SI	NO	NO
LLAVE DESBLOQUEO	NO	NO	SI	SI
LECTOR DE ÁNGULO (ENCODER)	SI	SI	SI	SI
DECIBELIOS (dB)	35 dB	35 dB	35 dB	35 dB
LITROS DE ACEITE	0.75L	0.75L	0.75L	0.75L

CARACTERISTICAS DESTACADAS AUTOMATISMO LINEAL LOW

- * AUTOMATISMO HIDRÁULICOS DESTINADO A PUERTAS RESIDENCIALES O COMUNITARIAS.
- * USO INTENSIVO
- * INCORPORA LECTOR DE ÁNGULO (ENCODER)
- * SISTEMA ANTIPLASTAMIENTO APERTURA Y CIERRE
- * SISTEMA DE ACTIVACIÓN DE MANIOBRA DE AYUDA MANUAL
- * SISTEMA DETECCIÓN EN CASO DE CIERRE DE LA PUERTA INESPERADA POR RAFAGA DE VIENTO
- * SISTEMA DE CIERRE POR APERTURA DE PUERTA MANUALMENTE
- * EN CASO DE FALLO DE CORRIENTE LA PUERTA ESTÉ ABIERTA AL REINCORPORAR TENSIÓN LA PUERTA CIERRA
- * SISTEMA DE TOPE MECÁNICO DE APERTURA DE FINAL DE RECORRIDO DE LA PUERTA
- * NIVEL SONORO BAJO.
- * RAPIDEZ EN FUNCIONAMIENTO EN MANIOBRA
- * MOTOR 24V, CON SISTEMA DE REFRIGERACIÓN
- * PARO SUAVE SELECCIONABLE EN POSICIÓN DESEADA EN APERTURA Y CIERRE
- * REGULACIÓN DE FUERZA INDEPENDIENTE EN RECORRIDO Y EN PARO SUAVE
- * SALIDA PARA CERRADURA ELÉCTRICA Y HIDRÁULICA MODELO DESBLOQUEO

El sistema patentado de graduación de ángulo del automatismo **LINEAL LOW** nos permite carecer de cotas de soportes exactas para la graduación del recorrido y para la graduación del paro suave. A través de un pomo que girando mas o menos nos permite determinar un amplio posicionamiento de la puerta en apertura de margen de unos 50 grados, 1 grado por vuelta de pomo aproximadamente. (Ver más detalle en la página 5)

Apertura máxima de 60° a 110° o 80° a 130°

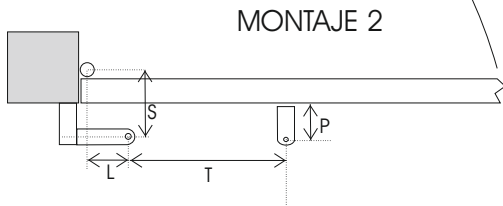


CARRERA 300

	60°-110°	80°-130°
Salida S	135mm	110mm
Lateral L	135mm	140mm
Puerta P	100mm	100mm
Total T	1045mm	1045mm

CARRERA 400

	60°-110°	80°-130°
Salida S	180mm	160mm
Lateral L	180mm	190mm
Puerta P	100mm	100mm
Total T	1320mm	1320mm



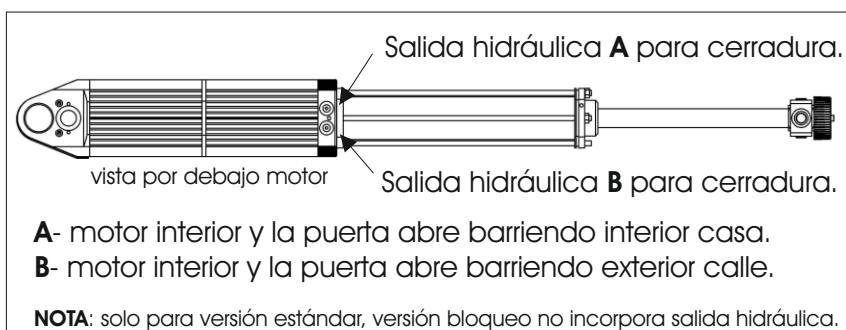
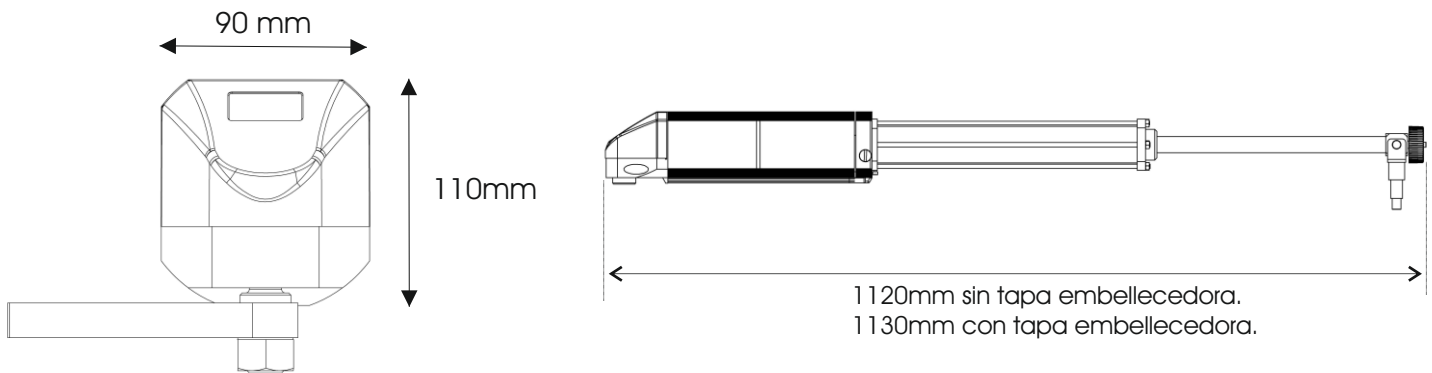
CARRERA 300

Apertura máxima de 60° a 110°.

	60°-110°
Salida S	135mm
Lateral L	135mm
Puerta P	100mm
Total T	770mm

NOTA: el sistema del pomo no actuará de modo puerta abierta (ver pág. 5). Seleccionar el Jumper del cuadro maniobras motor instalado **exterior** (ver pág 10).

DIMENSIONES TOTALES

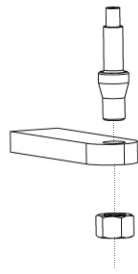


INSTALACIÓN PARTE MECÁNICA

1-Soldaremos el soporte fijo contra la columna en base a las cotas y medidas mostradas en la hoja anterior, posteriormente atornillaremos el vástago giratorio del motor tal como figura en el dibujo, la tuerca es atornillada al máximo y soldaremos nuevamente el soporte móvil fijado en la puerta.

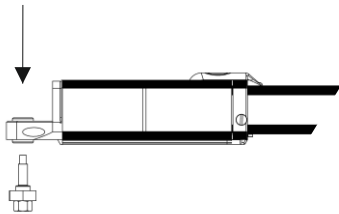
CONSEJO

Este tipo de motor, por sus características y potencia, nos tendremos que asegurar de que los soportes estén bien soldados o fijados. Os aconsejamos si el perfil a soldar es inferior de 5mm reforzarlos con un tornapuntas adicional.

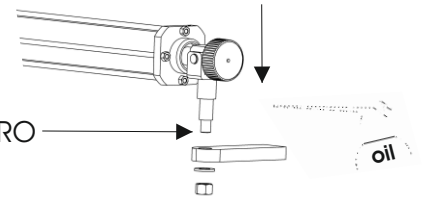


APRIETE DE TUERCA AL MÁXIMO

2-Colocaremos el motor introduciéndolo por el orificio de la parte posterior y de la parte anterior coincidiendo con el soporte del motor y a la rótula del vástago y lo atornillaremos asegurando que permite girar el eje del motor respecto la puerta. Al ser un punto rotativo, es aconsejable engrasar el eje.

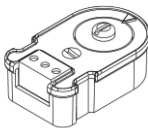


VERIFICAR QUE PERMITA EL GIRO

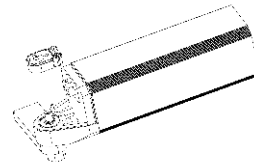


3-Con el motor colocado introduciremos el lector del ángulo (dibujo 1) en la parte posterior del motor, (dibujo 2), coincidiendo entre los dos espárragos salientes de posicionamientos del soporte.

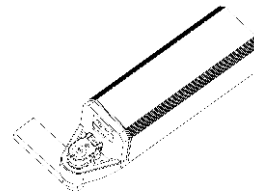
DIBUJO 1



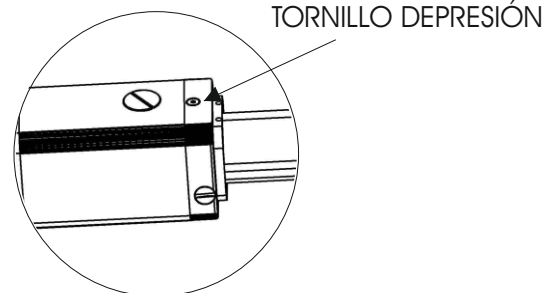
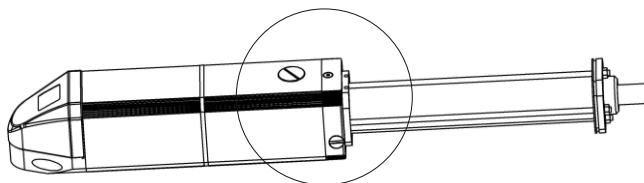
DIBUJO 2



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



5- **MUY IMPORTANTE**, aflojar en dos vueltas el tornillo metálico allen de depresión de gases, así evitamos que el compartimento del aceite cree una sobre opresión en el interior que pueda afectar a las juntas de estanqueidad. Si tenemos que sacar el motor o colocar el motor boca abajo y el tornillo no está atornillado al máximo perderá aceite por su propia gravedad.



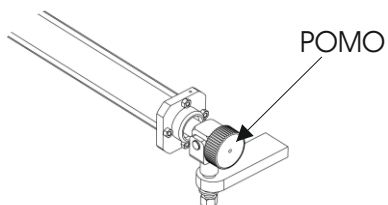
6-Con el pomo de limitación de recorrido podremos limitar la puerta en su apertura, una vez regulada la puerta solo abrirá hasta dicho tope (solo en sistema de montaje 1, ver pagina 3).

Con el pomo situado a la parte frontal del motor (dibujo 1) girando en un sentido o en el otro manipularemos el recorrido del vástago del motor, permitiendo que la puerta pueda abrir más o menos. Gracias a este sistema podemos ajustar fácilmente la puerta para que cuando se abra se detenga en el lugar deseado, 1 grado por vuelta de pomo aprox.

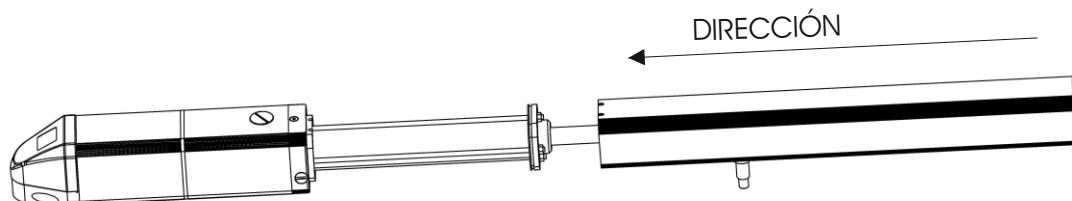
Sentido horario: **menos recorrido** y la puerta abre menos grados.

Sentido anti-horario: **más recorrido** y la puerta abre más grados.

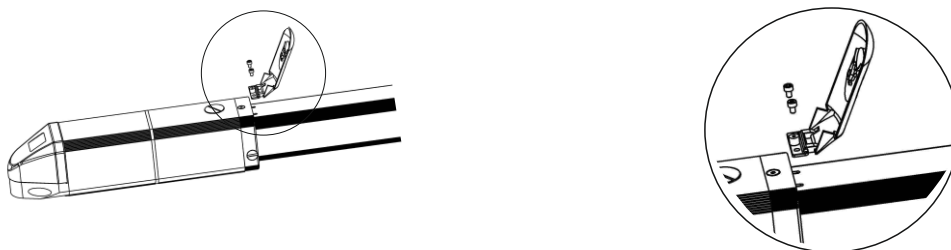
DIBUJO 1



7- La colocación del embellecedor delantero: introducirlo por la parte delantera haciendo una pequeña presión para que deslice hasta encajarlo en la parte central. Los agujeros tendrán que quedar alineados para poderla sujetar con los tornillos junto con la tapa de plástico embellecedora mencionada más abajo.

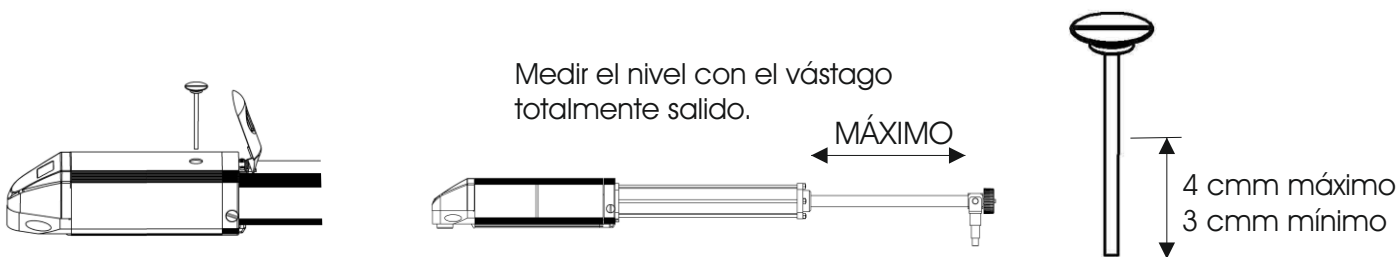


8- Colocación de la tapa embellecedora se presenta con los orificios del motor con el embellecedor de aluminio, se introduce verticalmente todo el conjunto, el soporte con la tapa, tal como figura en el dibujo.

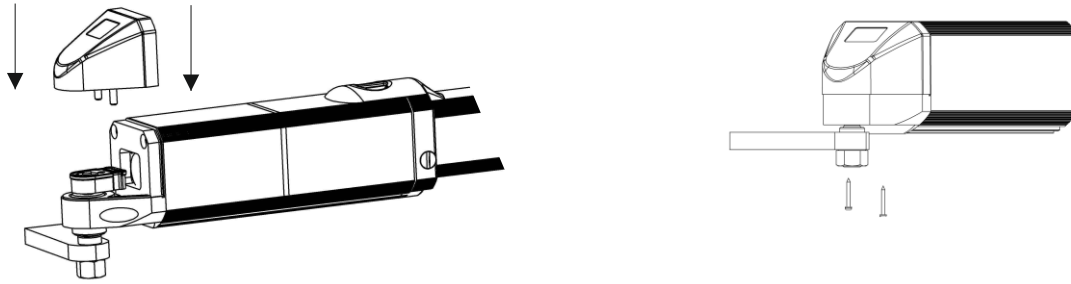


9-El nivel de aceite ya viene con la cantidad justa de fábrica, si por alguna razón el automatismo perdiese el aceite, añadir según nivel. Es aconsejable hacer un cambio de aceite cada 5 años.

*Aceite hidráulico (FUCHS) RENOLIN MR-2835, LINEAL 40/60: 75cl. LINEAL 80: 1100cl.



10- La colocación de la tapa bornes se introduce verticalmente, deslizándola y coincidiendo la ranura de la tapa con el soporte de aluminio del motor, se sujeta con dos tornillos por la parte inferior del motor, según dibujo. Colocar la tapa al finalizar la instalación.



INSTALACIÓN PARTE ELÉCTRICA

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

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

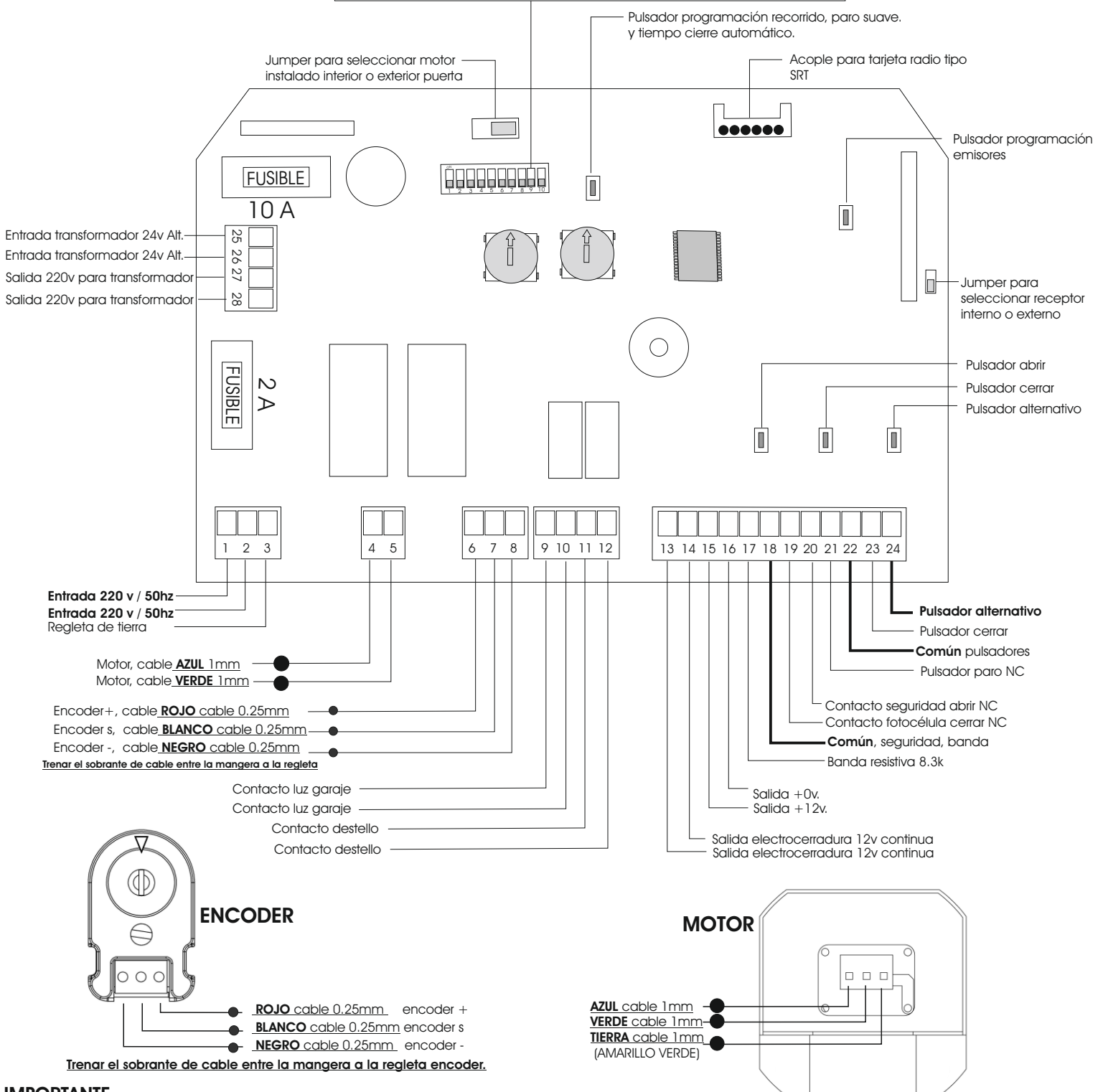


Para programar uno o varios emisores en el receptor integrado a la centralita ver página 8, y para programarlo en el externo, ver instrucciones del fabricante del receptor que utilizaremos.

Cuadro de maniobras QTMP-LINEAL LOW

Opciones detalladas ver página 11

- 1- seleccionar el cierre automático.
- 2- cambio de sentido de maniobra derecha o izquierda.
- 3- ayuda abrir y cerrar actuando la puerta manual.
- 4- inhibición abrir y detector de puerta abierta manual.
- 5- caída por el viento.
- 6- desactivar antiplastamiento.
- 7- antiplastamiento hasta final o 2seg.
- 8- regulación de fuerza disminuyendo velocidad.
- 9- golpe de inversión al abrir.
- 10- apriete máximo 2 segundos en el cierre para motor bloqueo.



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

PROGRAMACIÓN DE EMISORES DESDE LA CENTRALITA

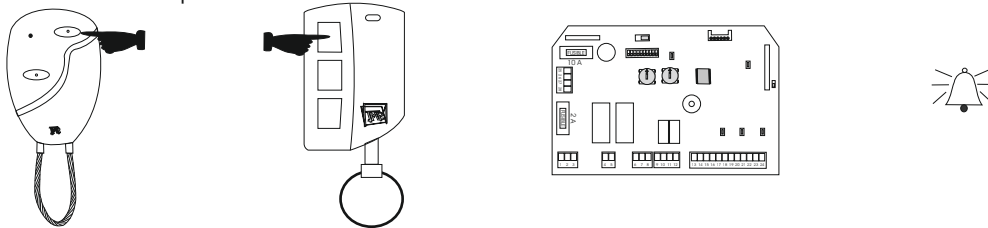
PRIMER PASO:

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



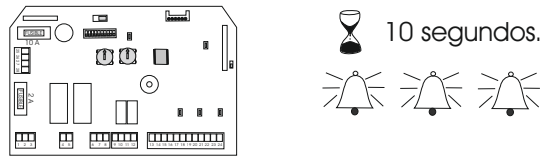
SEGUNDO PASO:

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



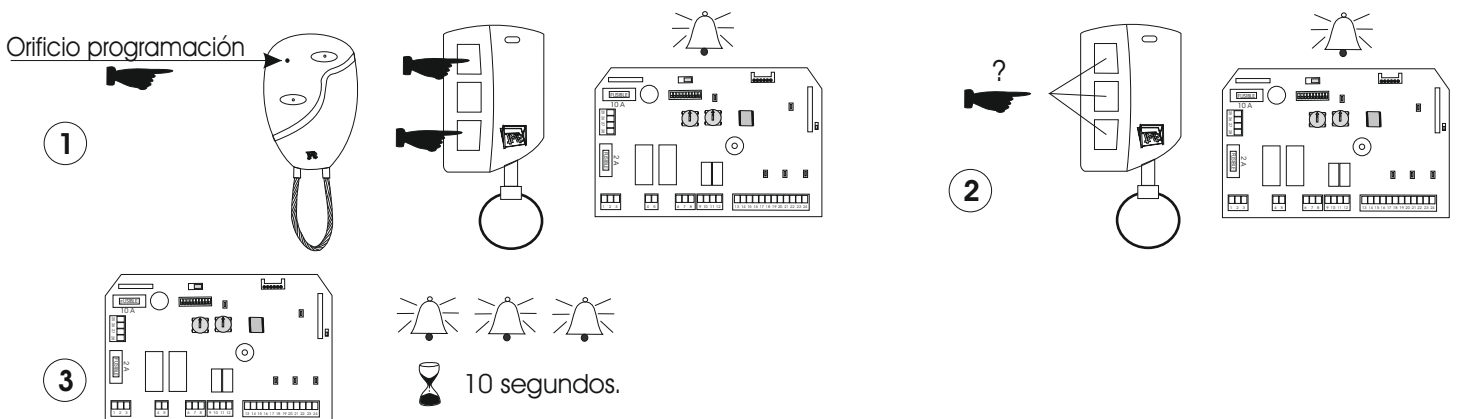
TERCER PASO:

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



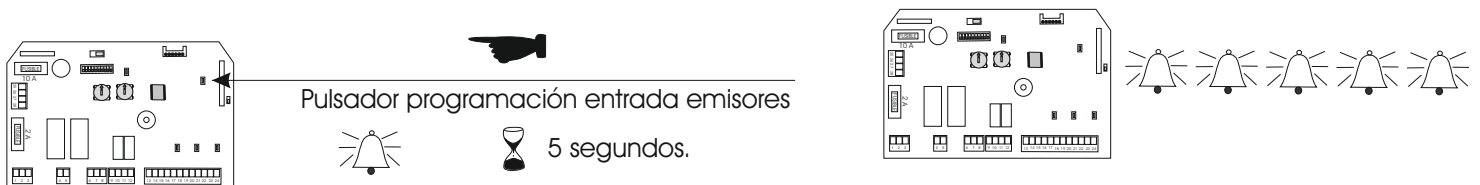
PROGRAMACIÓN FÁCIL DE UN EMISOR DESDE OTRO EMISOR

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

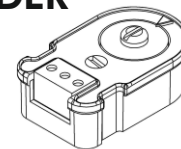


BORRADO DE TODOS LOS EMISORES

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



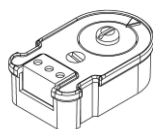
COLOCACIÓN Y GRADUACIÓN DEL LECTOR DE ÁNGULO “ENCODER”



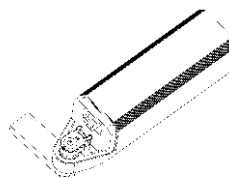
Gracias al sistema patentado del lector de ángulo (encoder) la centralita en todo momento está informada de la posición donde se encuentra la puerta, sabiendo cuando tiene que parar, ralentizar en el paro suave, saber si se ha abierto manualmente o como seguridad en aplastamiento o cierre imprevisto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

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

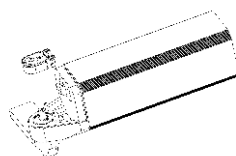
DIBUJO 1



DIBUJO 2

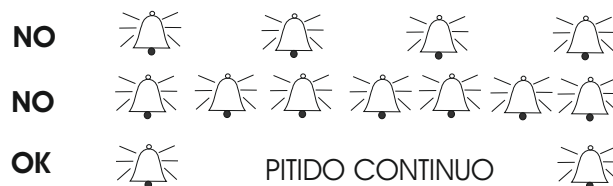
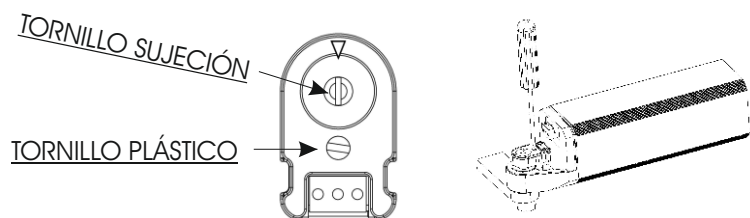


2-Fijaremos el lector de ángulo con el tornillo, de momento **no lo apretaremos** del todo



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

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



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

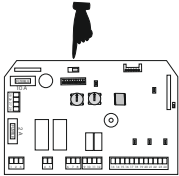
NOTA: LOS SOBANTES DE LOS CABLES DE ENCODER ENTRE EL CORTE DE LA FUNDA A LA REGLETA DE CONEXIÓN DEL ENCODER Y DEL CUADRO ELECTRÓNICO TENDRÁN QUE TRENARSE (DAR VUELTAS ENTRE ELLOS FORMANDO UN ESPIRAL) PARA EVITAR POSIBLES INTERFERENCIAS.

PROGRAMACIÓN RECORRIDO, PARO SUAVE Y TIEMPO CIERRE AUTOMÁTICO.

PASO 1

Verificar:

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

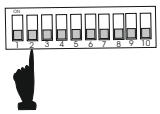


PASO 2

Predeterminar la colocación del motor si la puerta abre modo normal barriendo por el interior o modo de manera que la puerta abre barriendo por exterior, calle.

Posición Off: Interruptor a la izquierda, **modo normal**, abre barriendo hacia el interior.

Posición ON: Interruptor a la derecha, la puerta barre al exterior, calle.



PASO 3

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

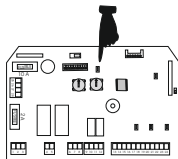
Posición ON: Motor colocado a la derecha visto parte interior puerta.

Posición Off: Motor colocado a la izquierda visto parte interior puerta.



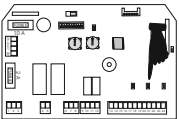
PASO 3

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



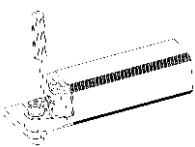
PASO 4

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



PASO 4

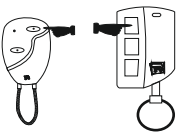
Pulsaremos el pulsador de cierre hasta cerrar completamente la puerta, presionando el pulsador la puerta cierra y al dejar de presionar la puerta para, también podemos llevar la puerta en su cierre manualmente.



PASO 5 (ver función más detallado en página 9)

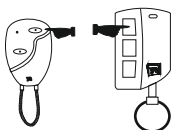
Con la puerta cerrada del todo, fijaremos la posición del detector de ángulo con un destornillador rotando el tornillo de plástico del lector. La centralita emitirá unos pitidos, debemos conseguir que la central emita un pitido prolongado, al girar el tornillo la centralita nos avisará que llegamos en el lugar deseado emitiendo unos pitidos más rápidos.

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



PASO 6

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



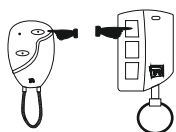
PASO 7

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

1 segundo a
128 segundos

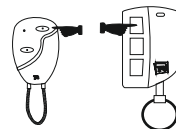
PASO 8

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



PASO 9

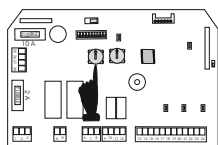
Pulsaremos nuevamente el emisor o pulsador alternativo, la puerta se pondrá en marcha en maniobra de cierre dejando de contabilizar el tiempo de cierre automático.



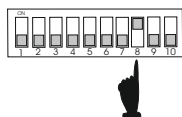
PASO 10

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

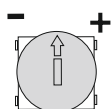
REGULACIÓN DE FUERZA Y DE VELOCIDAD EN LA MANIOBRA DE APERTURA Y CIERRE



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

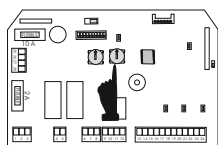


En el caso de que se desee también disminuir la velocidad de la puerta para reducir su inercia, seleccionar en el dip switch 8 en On, reduciremos fuerza y velocidad al mismo tiempo, y así será más preciso el ajuste de la fuerza de la puerta para las normativas vigentes.

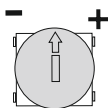


Cuanto menos fuerza seleccionemos, la puerta será más sensible a un obstáculo. Al encontrar el obstáculo la puerta se parará y retrocederá, notificandolo con unos bips de aviso, quedando la puerta parada, tanto en apertura como en el cierre. (Seleccionando el dip switch 7, la puerta retrocede hasta el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

REGULACIÓN DE FUERZA Y DE VELOCIDAD EN RECORRIDO DE PARO SUAVE

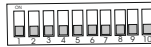


Para seleccionar la fuerza deseada de la puerta en recorrido del paro suave, se ajustará con el potenciómetro de regulación de fuerza en recorrido de paro suave, tal como muestra el dibujo. Le daremos fuerza girando la rueda en sentido horario y le reduciremos fuerza girando en sentido anti horario,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



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

SELECCIÓN DE OPCIONES CON LOS DIP SWITCH.



*OPCIÓN 1: CIERRE AUTOMÁTICO.

POSICIÓN ON.

Una vez abierta la puerta, se activa la maniobra de cierre automáticamente al cabo del tiempo seleccionado mediante la programación de recorrido de maniobra.

POSICIÓN OFF.

Una vez abierta la puerta, no se activa el cierre automático.

*OPCIÓN 2: CAMBIO DE SENTIDO DE MANIOBRA.

POSICIÓN ON.

El sentido de maniobra, el motor instalado en la derecha.

POSICIÓN OFF.

El sentido de maniobra, el motor instalado en la izquierda.

*OPCIÓN 3: AYUDA ACCIONAMIENTO MANUAL DE LA PUERTA.

POSICIÓN ON.

El automatismo detecta si la puerta es accionada manual y el automatismo se pone en marcha, tanto en apertura o en cierre.

POSICIÓN OFF.

No hace nada, abre y cierra de modo normal.

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

POSICIÓN ON.

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

POSICIÓN OFF.

Funcionamiento normal.

*OPCIÓN 5: CIERRE POR RÁFAGA DE VIENTO.

POSICIÓN ON.

El automatismo con el lector de ángulo permite saber si se produce un cierre inesperado por una ráfaga de viento, El automatismo automáticamente le da orden de abrir.

POSICIÓN OFF.

Función normal.

*OPCIÓN 6: DESACTIVACIÓN DEL ANTIPLASTAMIENTO.

POSICIÓN ON.

El automatismo no para si encuentra un obstáculo en su trayectoria en apertura y en cierre.

POSICIÓN OFF.

El automatismo al detectar un obstáculo en su trayectoria de apertura o cierre se para y retrocede liberando el obstáculo.

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

POSICIÓN ON.

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

POSICIÓN OFF.

El automatismo al detectar un obstáculo en su trayectoria se para y retrocede 20 cm.

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

POSICIÓN ON.

Al ser regulado el potenciómetro de fuerza el automatismo también disminuye y aumenta su velocidad, así siendo más preciso en caso de antiplastamiento.

POSICIÓN OFF.

Con el potenciómetro solo regulamos la fuerza, manteniendo siempre la misma velocidad.

*OPCIÓN 9: GOLPE DE INVERSIÓN.

POSICIÓN ON.

Antes de accionar la cerradura eléctrica en apertura el automatismo actúa en cierre favoreciendo un buen desenganche del pestillo de la cerradura eléctrica (no válida en cerraduras hidráulicas).

POSICIÓN OFF.

Función normal.

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

POSICIÓN ON.

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

POSICIÓN OFF.

Función normal.

DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD CE

Artículo 8 del Real Decreto 444/1994, de 11 de marzo, modificado por el Real Decreto 1950/1995, de 1 de diciembre
Responsable de las especificaciones técnicas declaradas:

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

Grup Tecnoport Canet S.L

Dirección: **Rial dels Oms, 17**
08360 Canet de Mar (Barcelona)

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

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

DECLARA, bajo su exclusiva responsabilidad, que

el equipo: **AUTOMATISMO PARA PUERTA BATIENTE**
fabricado por: **Grup Tecnoport Canet, S.L**
en (Estado o zona geográfica): **ESPAÑA**
marca: **TMP AUTOMATISMOS**
modelo: **LINEAL LOW 60/ LINEAL LOW 80**

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

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

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

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

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

JORDI ROCA IGLESIAS

Administrador



DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD CE

Artículo 8 del Real Decreto 444/1994, de 11 de marzo, modificado por el Real Decreto 1950/1995, de 1 de diciembre
Responsable del mantenimiento de las especificaciones técnicas declaradas:

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

Grup Tecnoport Canet, S.L.

Dirección: **Rial dels Oms, 17**
08360 Canet de Mar (Barcelona)

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

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

DECLARA, bajo su exclusiva responsabilidad, que

el equipo: **CUADRO CONTINUA**
fabricado por: **Grup Tecnoport Canet, S.L.**
en (Estado o zona geográfica): **ESPAÑA**
marca: **TMP AUTOMATISMOS**
modelo: **QTMP LINEAL LOW**

Está diseñado y fabricado conforme con las directivas 73/23/CEE de Baja Tensión, 89/336/CEE de Compatibilidad Electromagnética, 98/37/CEE de Maquinas y está pensado para control de puertas conforme con la norma EN 13241-1 (2004).

Cumpliendo las siguientes normativas:

Compatibilidad Electromagnética: **UNE-EN 61000-6-1 (2002), UNE-EN 61000-6-3 (2002)**

Baja Tensión: **UNE-EN 60335-1 (2002), UNE-EN 60335-2-95 (2002)**
UNE-EN 60335-2-97 (2002), UNE-EN 60335-2-103 (2005)

Puertas: **UNE-EN-12453 (2001), UNE-EN-12445 (2001), UNE-EN-12978 (2003)**

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

JORDI ROCA IGLESIAS

Administrador



BLOC NOTAS

