



T22 - T2E

 **E** Instrucciones para la instalación



I

©Aprimatic S.p.A., 2002. Tutti i diritti riservati.

Nessuna parte di questo documento può essere copiata o tradotta in altre lingue o formati senza il consenso scritto di Aprimatic S.p.A.

Le specifiche del prodotto sono soggette a modifiche senza preavviso. Pertanto il presente documento potrebbe non corrispondere esattamente alle caratteristiche del prodotto.

Licenze e marchi

Il logotipo "Aprimatic" è un marchio registrato di Aprimatic S.p.A.

Stampato in Italia

GB

©Aprimatic S.p.A., 2002. All rights reserved.

No part of this document can be reproduced or translated into any other language or form without the written permission of Aprimatic S.p.A.

The product specifications may be modified without prior notice. Therefore this document may not correspond exactly to the characteristics of the product.

Licences and trademarks

The logo "Aprimatic" is a trademark registered by Aprimatic S.p.A.

Printed in Italy

F

©Aprimatic S.p.A., 2002. Tous droits réservés.

Aucune partie du présent document ne peut être dupliquée ou traduite dans d'autres langues sans l'autorisation écrite d'Aprimatic S.p.A.

Les caractéristiques du produit peuvent être soumises à modifications sans préavis. Le présent document peut de ce fait ne pas correspondre exactement aux caractéristiques du produit.

Licences et marques

Le logotype «Aprimatic» est une marque déposée d'Aprimatic S.p.A.

Imprimé en Italie

D

©Aprimatic S.p.A., 2002. Alle Rechte vorbehalten.

Jede Vervielfältigung oder Übersetzung in andere Sprachen bzw. Formate, auch auszugsweise, muß von Aprimatic S.p.A. schriftlich genehmigt werden.

Änderungen ohne Vorankündigung vorbehalten. Es sind daher Abweichungen zwischen den hier angegebenen Daten und den Daten des Produkts möglich.

Lizenzen und Warenzeichen

Das Logo „Aprimatic“ ist ein eingetragenes Warenzeichen der Aprimatic S.p.A.

Gedruckt in Italien

E

©Aprimatic S.p.A., 2002. Todos los derechos reservados.

Queda prohibido copiar o traducir a otros idiomas o formatos cualquier parte de este documento sin la autorización escrita de Aprimatic S.p.A.

Las características técnicas del producto pueden modificarse sin previo aviso; por consiguiente el presente documento podría no corresponder exactamente a las características del producto.

Patentes y marcas

El logotipo «Aprimatic» es una marca registrada de Aprimatic S.p.A.

Impreso en Italia

Normas de seguridad

- En la ejecución de las operaciones, atenerse a las indicaciones del constructor.
- El instalador tiene la obligación de controlar la instalación y el correcto funcionamiento del equipo.
- Está prohibido utilizar el producto para usos distintos a los previstos o impropios.
- Está prohibido manipular o modificar el producto.
- Utilizar repuestos originales.
- Delimitar el área interesada por la operaciones para impedir el acceso de personal no autorizado.
- El área donde se ejecutan las operaciones tiene que estar libre de obstáculos y con un pavimento no resbaladizo.
- Utilizar herramientas que estén en buen estado.
- Está prohibido trabajar en un ambiente escasamente iluminado y dañino para la salud.
- Está prohibido el tránsito de personal no autorizado por el área interesada por las operaciones.
- Está prohibido dejar el área de trabajo sin vigilancia.

Objeto del manual

Este manual ha sido redactado por el constructor y forma parte integrante del producto. La información que contiene está dirigida a los operadores expertos encargados de la instalación y el mantenimiento extraordinario. Dichos operadores tendrán que poseer competencias y capacidades específicas para llevar a cabo correctamente y en toda seguridad las operaciones de su competencia. El respeto constante de las instrucciones del manual garantiza la seguridad del personal, economía de ejercicio y una mayor duración del producto. Para evitar maniobras indebidas con el consiguiente riesgo de accidentes, es importante leer con atención este manual y respetar escrupulosamente las informaciones que contiene.

Campo de aplicación

Equipo para operadores Aprimatic para el accionamiento de cancelas correderas.

Índice

1. DESCRIPCIÓN	
1.1 Diagrama de bloques del equipo	18
1.2 Especificaciones técnicas	18
2. INSTALACIÓN	
2.1 Preparación	18
2.2 Montaje	18
2.3 Conexiones eléctricas	18
3. PUESTA EN FUNCIÓN	
3.1 Pruebas de funcionamiento	19
3.2 Ajuste de los trimmers	19
3.3 Programación del funcionamiento	19
3.3 Programación del receptor	20
4. CONTROL DEL FUNCIONAMIENTO	
4.1 Control del funcionamiento de los dispositivos externos	20
5. CONTROL DE LOS MANDOS A DISTANCIA (SÓLO con T22)	
5.1 Test de la memoria	20
5.2 Procedimiento para la cancelación total de la memoria	20
5.3 Procedimiento para el aprendizaje del primer mando a distancia	20
5.4 Procedimiento para el aprendizaje de otros mandos a distancia	21
5.5 Cancelación de un mando a distancia	21
6. ACCESORIOS	
6.1 Módulo CA41 (SÓLO con T22)	21
6.2 Módulo expansión memoria 16 kb o 128 kbits (SÓLO con T22)	21
6.3 Tools de programación (SÓLO con T22)	21
6.4 Autoreverse card	21
6.5 Combinador con teclado	21
6.6 Lector de tarjetas magnéticas	21

2. INSTALACIÓN

ATENCIÓN - La instalación del producto queda reservada al personal técnico calificado del servicio de asistencia y/o montaje.

ATENCIÓN - La instalación eléctrica tendrá que estar realizada en conformidad con las normativas vigentes en el país de uso.

ATENCIÓN - Cortar siempre la tensión antes de abrir el contenedor. Asegurarse de disponer de una buena instalación de puesta a tierra y conectar siempre esta última a los bornes relativos.

2.1 PREPARACIÓN

El equipo puede instalarse tanto en el interior que en el exterior del motor.

ATENCIÓN - El montaje en el interior del motor se admite únicamente si está previsto por el fabricante.

En caso de montaje en el exterior, es necesario preparar las herramientas necesarias para la fijación a la pared y las conexiones eléctricas y los dispositivos siguientes:

1. tacos de expansión \varnothing 6 mm
2. prensacables PG16 del tipo skintop
3. un interruptor multipolar con 3 mm de apertura mínima de los contactos
4. un pulsador de emergencia
5. cables aprobados para uso externo de 0,75 y 1,5 mm² de sección mínima

2.2 MONTAJE

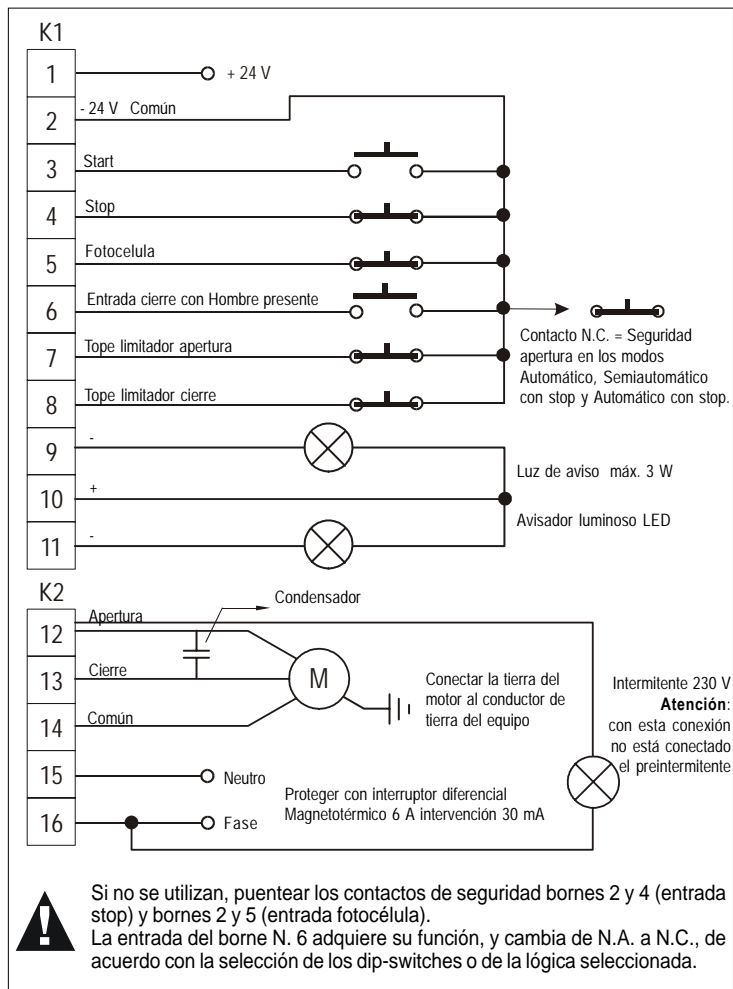
La fijación del equipo no requiere la ejecución de taladros.

1. Fijar el equipo a una altura mínima de 30 cm, utilizando los agujeros presentes en el contenedor plástico.
2. Introducir los cables de conexión a través de los agujeros premarcados en el fondo del contenedor y utilizando los prensacables indicados.
3. Instalar el interruptor multipolar equipo arriba.
4. Instalar un pulsador de emergencia en una posición desde la cual sea posible ver el sistema de automatización y quitar tensión a la instalación.
5. Utilizar los cables de 1,5 mm² de sección para conectar la alimentación de la línea al motor y los de 0,75 mm² para conectar los dispositivos de 24 VCC.

2.3 CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas según el esquema al lado.

ATENCIÓN - Antes de realizar la conexión es necesario cortar la alimentación eléctrica de la línea.



ATENCIÓN - La instalación eléctrica deberá ser realizada por personal cualificado en conformidad con las normas en vigor en el país de instalación y utilizando materiales certificados.

ATENCIÓN - Asegurarse de disponer de una buena instalación de puesta a tierra y conectar siempre esta última a los bornes relativos.

ATENCIÓN - No utilizar cables de interfono o telefónicos.

NOTA Según lo previsto en las normas previstas, reunir con abrazaderas por separado los cables de conexión relativos a los mandos (tablero de bornes K2) respecto a los cables de potencia (tablero de bornes K1).

3 PUESTA EN FUNCIÓN

Una vez completada la conexión de la forma indicada, y tras haber controlado atentamente las conexiones eléctricas, restablecer la alimentación de la red y controlar que la instalación funcione apropiadamente según las indicaciones a continuación.

3.1 PRUEBAS DE FUNCIONAMIENTO

Realizadas las conexiones es necesario controlar la automatización.

Comprobar el comportamiento del equipo tras la conexión o el restablecimiento de la tensión de red. El envío de un impulso de Start produce un movimiento de cierre (excepto en el caso en que el limitador de cierre ya esté empuñado).

ATENCIÓN - En cambio, si la automatización se abre, es necesario invertir las conexiones del motor.

3.2 REGULACIÓN DE LOSTRIMMER

Trimmer P1 - Este trimmer permite regular el tiempo de pausa que precede el cierre automático de la automatización, cuando se selecciona el modo de funcionamiento automático. El campo de ajuste del tiempo de pausa está comprendido entre 0 y 120 seg.

Trimmer P2 - Este trimmer permite regular la intensidad del frenado electrónico, para amortiguar la inercia que la cancela acumula durante su movimiento. Mediante este trimmer se regula el retraso de la acción de frenado que bloquea el motorreductor en las fases de apertura y cierre. Por tanto, será necesario adaptar las condiciones de frenado al peso y a la inercia de la cancela .

NOTA - Para mantener la máxima estabilidad de frenado en cualquier temporada, ajustar el trimmer girándolo a fondo en sentido antihorario.

Trimmer P3 - Este trimmer permite ajustar electrónicamente el par del motor.

ATENCIÓN - El trimmer está pre-ajustado por el fabricante a su valor máximo. Por consiguiente, antes de poner en marcha por la primera vez la automatización, compruebe que no hay obstáculos.

Para reducir la fuerza del motor de accionamiento de la cancela, girar el trimmer en sentido antihorario.

Per aumentar la fuerza del motor girar el trimmer en sentido horario.

ATENCIÓN - Efectuar correctamente esta regulación para garantizar la máxima fuerza de empuje en la extremidad de la hoja conformemente a las normas vigentes.

ATENCIÓN - A cada puesta en marcha de la automatización, el equipo desactiva la regulación del par del motor durante los primeros 2 segundos de trabajo permitiendo así al motor de suministrar su fuerza máxima.

ATENCIÓN - **CON MOTORES PROVISTOS DE EMBRAGUE MECÁNICO**, para limitar la fuerza del motor siga uno de estos procedimientos:

a - Fije el embrague mecánico (**fig. 2**) al máximo y ajuste el regulation electrónico del esfuerzo de torsión (**fig. 1**) - (se recomienda).

O BIEN:

b - Fije al máximo el regulation electrónico del esfuerzo de torsión (**fig. 1**) y ajuste el embrague mecánico (**fig. 2**).

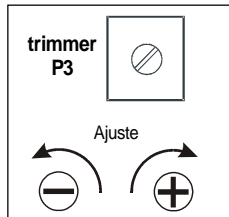


fig. 1



fig. 2

3.3 PROGRAMACIÓN DEL FUNCIONAMIENTO

A partir de este momento se puede empezar la programación. Los DIP-SWITCHES SW1 permiten seleccionar el modo de funcionamiento y otras funciones accesorias.

ATENCIÓN - Siempre que se interviene en la programación del equipo, hay que desconectar la alimentación eléctrica para borrar el programa planteado con anterioridad.

DIP-SWITCH 1 y 2 - Estos interruptores permiten seleccionar los modos de funcionamiento siguientes.

MODO AUTOMÁTICO - Seleccionando este tipo de funcionamiento, al enviar un impulso, se ordena la apertura hasta el final de carrera, la cancela permanece abierta durante el tiempo de pausa seleccionado y luego se vuelve a cerrar automáticamente.

- Si se envía un impulso en la fase de apertura, el sistema de control lo ignora y la cancela continua su movimiento de apertura.
- Si se envía un impulso o se activan las fotocélulas durante la fase de cierre, la dirección del movimiento se invierte (la cancela vuelve a abrirse).
- En la fase de pausa y con las fotocélulas activadas, el equipo permanece en pausa, esperando que las mismas se desactiven.

MODO SEMIAUTOMÁTICO CON STOP - Seleccionando este modo de funcionamiento con la cancela cerrada, al enviar un impulso de start se ordena la apertura de la cancela hasta el final de carrera de apertura. Si durante la fase de apertura se envía otro impulso de start, la cancela se detiene en la posición en la que se encuentra, hasta que se envíe otro impulso de start, que ordena el cierre. Un impulso de start enviado en fase de cierre ordena de nuevo la apertura de la cancela.

MODO AUTOMÁTICO CON STOP

- Impulso de start con cancela cerrada: inicio apertura.
- Impulso de start durante la apertura: parada de la cancela e inicio automático de la fase de pausa.
- Impulso de start durante la pausa: inicio inmediato del pre-intermitente y sucesivo cierre.
- Impulso de start durante el cierre: la cancela invierte el movimiento.

MODO PRESENCIA OPERADOR - Para este modo de funcionamiento se requiere la presencia física de un operador que abra y cierre la cancela; la entrada del borne 6 desempeña la función de entrada de cierre. Para ordenar la apertura hay que oprimir y mantener oprimido el pulsador de start (entrada de apertura), al soltar el cual se bloquea el movimiento de la cancela.

Para cerrar hay que oprimir sin soltarlo el pulsador de cierre; si se activan las fotocélulas, el equipo ordena el bloqueo del movimiento de la cancela. En este caso el operador encargado de la cancela tendrá que soltar los pulsadores de mando y optar por oprimir el pulsador de apertura o el de cierre. La misma situación se produce al presionar a la vez los pulsadores de apertura y cierre.

DIP SWITCH SW1

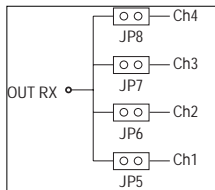
S1	S2	Modo de funcionamiento	S3	Func. Fotocélula
ON	ON	Automático Estándar	ON	Cierre inmediato
OFF	ON	Semiautomático con Stop	OFF	Puesta a cero tiempo de pausa
ON	OFF	Automático con Stop	S4	Pre-intermitente
OFF	OFF	Presencia Operador	ON	Habilitado
			OFF	Inhabilitado

DIP SWITCH 3 (FOTOCÉLULA EN PAUSA) - Este interruptor permite seleccionar la función de la fotocélula en fase de pausa, cuando está habilitado el modo de funcionamiento automático. Con el interruptor en ON, interrumpiendo y liberando el haz de las fotocélulas con la automatización en pausa, el equipo ordena forzosamente 3 segundos de pre-intermitente y luego el cierre, aunque el tiempo de pausa no esté terminado. Con el interruptor en OFF, el cierre podrá producirse sólo cuando termina el tiempo de pausa planteado.

DIP-SWITCH 4 (PRE-INTERMITENTE) - Este interruptor permite habilitar o inhabilitar el pre-intermitente. La selección se realiza tanto para la fase de apertura como para la de cierre. Si la función está habilitada, antes de que la automatización arranque en apertura y cierre se activa una señalización de 3 seg. con el encendido del piloto y del avisador luminoso antes del arranque de la cancela.

3.4 PROGRAMACIÓN DEL RECEPTOR

JP5-8 (TECLA DE ACTIVACIÓN) - Mediante los jumper JP5-8 se puede seleccionar qué canal de salida del receptor, o sea que tecla del mando a distancia, activará la señal de salida. Dicha asignación se realiza cerrando uno solo de los jumpers presentes según el siguiente esquema:

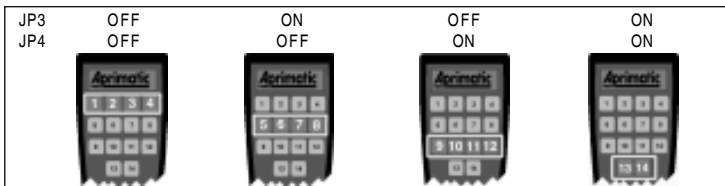


- JP5 – Canal 1 - Tecla 1
- JP6 – Canal 2 - Tecla 2
- JP7 – Canal 3 - Tecla 3
- JP8 – Canal 4 - Tecla 4.

ATENCIÓN: Para evitar la rotura del dispositivo resulta necesario cerrar un solo jumper.

JP3-4 (FILA DE LAS TECLAS DE ACTIVACIÓN) - Los receptores pueden utilizarse tanto con los mandos a distancia de 2 y 4 teclas como con los mandos de 14 teclas: en caso de uso combinado con los mandos a distancia de 14 teclas, mediante los jumpers JP3 y JP4, se puede definir a qué fila de teclas debe responder el receptor según el esquema siguiente:

- JP3 – JP4 abiertos: fila 1 (Teclas 1-4)
- JP3 cerrado: fila 2 (Teclas 5-8)
- JP4 cerrado: fila 3 (Teclas 9-12)
- JP3 – JP4 cerrados: fila 4 (Teclas 13-14).



INFORMACIONES: El receptor también puede recibir mandos procedentes de mandos a distancia de 2 y 4 canales (TR2 y TR4) sólo si JP3 y JP4 se dejan abiertos (primera configuración).

JP1-2 (LÓGICA DE FUNCIONAMIENTO DE LAS SALIDAS) - La modalidad de funcionamiento de los canales de salida 3 y 4 puede seleccionarse mediante los jumpers JP1 y JP2, en función del esquema abajo indicado. Los canales de salida 1 y 2 funcionan en cualquier caso con salida impulsiva de 1 segundo de duración.

El microprocesador del receptor lee la posición de los jumpers JP1-4 al momento del encendido: en caso de variación de la configuración de los jumpers JP1-4, a fin de que ésta resulte operativa, será necesario quitar y volver a dar alimentación al receptor.

	<p>Funcionamiento impulsivo. JP1 y JP2 abiertos: a cada mando enviado con el transmisor la salida se activa durante un segundo.</p>
	<p>Funcionamiento paso-paso. JP1 cerrado: a cada mando enviado con el transmisor, la salida cambia estado (ON⇒OFF e OFF⇒ON).</p>
	<p>Funcionamiento continuo. JP2 cerrado: la salida permanece activa mientras persista el mando enviado con el transmisor.</p>
	<p>CONFIGURACIÓN NO UTILIZADA. PROVOCA LA INHABILITACIÓN DE LOS CANALES DE SALIDA 3 Y 4.</p>

4. CONTROL DEL FUNCIONAMIENTO

Tras seleccionar el modo y los tiempos de funcionamiento, se recomienda controlar los dispositivos externos conectados a la tarjeta así como el estado de los LED.

4.1 CONTROL DEL FUNCIONAMIENTO DE LOS DISPOSITIVOS EXTERNOS

Entrada start - Contacto tipo N.A. que envía el impulso de arranque a la automatización.

Entrada stop - Contacto de seguridad N.C. que tiene la prioridad en cualquier estado y respecto a todas las funciones. Si interviene el stop, el equipo ordena el bloqueo del movimiento en la posición en la que se encuentra la cancela; el movimiento reanuda sólo tras la presión del pulsador de start, que ordena el cierre de la automatización. Cuando se activa la entrada de stop, el equipo ignora todos los demás mandos.

Entrada fotocélula - Contacto de seguridad N.C. activo sólo en la fase de cierre. Si interviene la fotocélula, se ordena una parada de la automatización de 1 seg. con la posterior apertura de la cancela hasta el final de carrera. Cuando la cancela está abierta y las fotocélulas activadas, éstas impiden que la automatización vuelva a cerrarse.

Entrada seguridad apertura/cierre - La función de esta entrada conectada al borne 6 puede variar según el modo de funcionamiento seleccionado. A continuación se describen las funciones posibles.

Entrada seguridad apertura - Contacto N.C. con función activa en los modos automático o en las dos alternativas del modo semiautomático. Es una entrada de seguridad activa tanto en fase de apertura como de cierre. Al activar esta entrada la cancela se detiene en la posición en la que se encuentra, mientras al desactivarse la entrada la cancela reanuda su movimiento en la misma dirección que antes, tras 1 seg. de espera. Esta función puede utilizarse para proteger las zonas donde haya peligro de aplastamiento.

Entrada cierre - Entrada activa sólo si está seleccionado el modo Presencia Operador y cuya función es la de ordenar el cierre de la automatización cuando se oprima sin soltarlo el pulsador cierra (borne n. 6).

Salida piloto - Salida de 24VDC con carga máxima de 3W, que acciona el piloto de señalización del estado de la cancela. Piloto apagado: cancela cerrada, piloto encendido fijo: cancela abierta o en fase de apertura, piloto intermitente: cancela en fase de cierre.

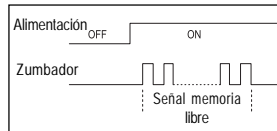
Salida luz de aviso - Salida de 24 V que acciona luz de aviso.

Esta salida acciona la luz de aviso mediante una alimentación pulsante con 1 Hz de frecuencia: encendido de la luz por 0,5 seg. y apagado por 0,5 seg. En caso de habilitación del pre-intermitente, esta salida se activa por 3 seg. antes del mando del movimiento de la cancela tanto en apertura como en cierre.

NOTA - Utilizar exclusivamente avisadores luminosos de LED Serie ET Aprimatic, para evitar la rotura de la salida con la consiguiente avería de todo el sistema.

5. CONTROL DE LOS MANDOS A DISTANCIA (SÓLO CON T22)

5.1 TEST DELLA MEMORIA



Todas las informaciones correspondientes a los mandos quedan memorizadas en el módulo de memoria extraíble: a cada encendido del equipo con receptor incorporado se realiza automáticamente el test para determinar qué cantidad de memoria se halla disponible para la introducción de otros mandos.

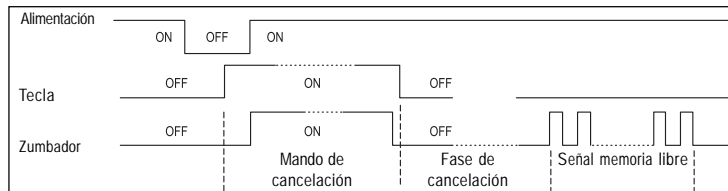
Al encender el equipo, después de un breve instante durante el cual se efectúa la lectura de la memoria, el zumbador genera un cierto número de "beep" (de 1 a 10) que indica el porcentaje de memoria que todavía queda libre: cada "beep" corresponde, aproximadamente, al 10% de memoria libre (10 "beep" = 100% memoria libre).

5.2 PROCEDIMIENTO PARA LA CANCELACIÓN TOTAL DE LA MEMORIA

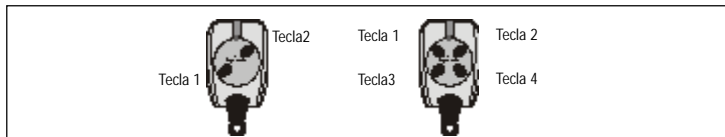
1. Quitar tensión al equipo.
2. Volver a alimentar el equipo manteniendo pulsada la tecla de cancelación SW2, soltarla cuando el LED DL9 y el zumbador BZ1 se hayan apagado.
3. A tal punto deberá esperarse hasta que la operación de cancelación haya terminado (comprobado para 10 "beep"), tras la cual, el equipo realizará autónomamente el test de la memoria.

5.3 PROCEDIMIENTO PARA EL APRENDIZAJE DEL PRIMER MANDO A DISTANCIA

1. Dar tensión al equipo.
2. Cerciorarse de que la memoria esté completamente vacía (10 "beep" consecutivos); en caso contrario borrar primero el contenido de la memoria (pár. 5.2).
3. Pulsar contemporáneamente todas las teclas del primer mando a distancia que se desea introducir (2 teclas para los TR2, 4 teclas para los TR4) hasta que el LED DL9 y el zumbador BZ1 queden activados (indicación sonora continua) para informar que la fase de aprendizaje está en curso.



- Pulse ahora una tecla cualquiera del emisor.
- El LED DL9 y el zumbador BZ1 se apagan brevemente y después vuelven a activarse, confirmando el aprendizaje del mando a distancia en la memoria del equipo.



5.4 PROCEDIMIENTO PARA EL APRENDIZAJE DE OTROS MANDOS A DISTANCIA

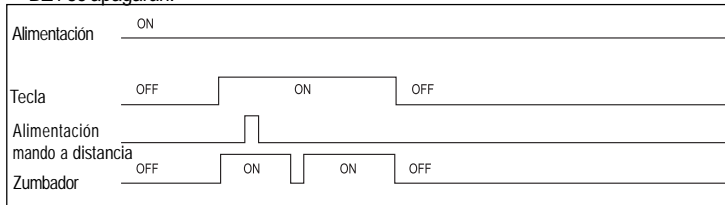
Tras haber concluido el aprendizaje del primer mando a distancia y mientras que la señal sonora permanece activa, podrán introducirse otros mandos repitiendo para cada uno de ellos los pasos 3 y 4. Sucesivamente la fase de memorización de los mandos a distancia puede volver a abrirse pulsando contemporáneamente todas las teclas de un emisor *ya memorizado*: la indicación sonora se reactivará y podrán introducirse otros mandos a distancia repitiendo, para cada uno de ellos, los pasos 3 y 4.

INFORMACIONES:

- El procedimiento de aprendizaje del primer mando a distancia, tal y como se describe, sólo puede realizarse si la memoria del receptor está completamente vacía.
- Para salir de la fase de memorización es suficiente pulsar la tecla de cancelación.
- Como quiera que sea, el sistema permanece en modalidad de aprendizaje (zumbador activo continuo) durante 25 segundos como máximo, sucesivamente el receptor regresa automáticamente a la modalidad normal (zumbador apagado).
- Durante la fase de aprendizaje las salidas del equipo están inhabilitadas.

5.5 CANCELACIÓN DE UN MANDO A DISTANCIA

- Con el equipo alimentado, pulsar continuamente la tecla de cancelación: el LED DL9 y el zumbador BZ1 se activarán con sonido continuo.
- Pulsar una tecla cualquiera del mando a distancia que se desea cancelar.
- Para confirmar que se ha cancelado el mando a distancia, el LED DL9 y el zumbador BZ1 se apagarán.



- Para cancelar más de un mando a distancia, repetir la fase 2 manteniendo siempre la tecla pulsada.
- Este procedimiento resulta útil para cancelar los mandos a distancia memorizados erróneamente: el mando a distancia cancelado puede volver a memorizarse en el receptor a través del procedimiento que se ilustra en el párrafo precedente.

6. ACCESORIOS

6.1 MÓDULO CA41 (SÓLO CON T22)

La introducción en el equipo de este módulo consiente al utilizador disponer de un ulterior canal de recepción: de esta manera con el MISMO EQUIPO Y EL TELEMANDO ESTÁNDAR de dos teclas Aprimatic es posible controlar dos dispositivos diferentes

6.2 MÓDULO EXPANSIÓN MEMORIA 16 KB O 128 KBITS (SÓLO CON T22)

La introducción de este módulo en el equipo permite activarlo para la gestión de 1500 utilizadores.

6.3 TOOLS DE PROGRAMACIÓN (SÓLO CON T22)

Equipos y mandos a distancia Aprimatic pueden ser programados también mediante:

- Programador APRITool para el control de los accesos
- Software para la gestión de los accesos APRICOT-MANAGER
- Base de conexión para programación de emisores APRIBASE 1

6.4 AUTOREVERSE CARD

Es posible instalar una ficha plug-in anti-aplastamiento AUTOREVERSE CARD. Cuando se detecta un obstáculo, la ficha anti-aplastamiento quita tensión a la automatización si la cancela está en fase de apertura e invierte el movimiento si la cancela está en fase de cierre.

6.5 COMBINADOR CONTECLADO

Es posible instalar un combinador con teclado conectando la ficha de decodificación CT3 en el conector K3.

6.6 LECTOR DE TARJETAS MAGNÉTICAS

Es posible instalar un lector de tarjetas magnéticas conectando la ficha de decodificación LB4 en el conector K3.