

MODULO M4R

Características

El módulo M4 maneja un motor monofásico de 4 cables (par de arranque y par de trabajo) aplicable a portones levadizos, cortinas, etc.

El modulo tiene incorporado un receptor con autoaprendizaje, timer con tiempo de cierre y trabajo, entrada de finales de carrera, final de carrera de seguridad, botonera, celda infrarroja. Salidas para manejar luz y semáforo (solo modelo M4C).

CONEXIONES		
Nro	Función	Descripción
1	Salida 24 VCA	Salida de 24 Vca (alterna) 100mA. (ej: alimentación de celda infrarroja o receptor externo)
2		
3	Común	Común para conexión de botonera, celda y fines de carrera.
4	Celda fotoeléctrica	Contacto NC (conectar entre este borne y el común)
5	Fin de Carrera Cierre	Contacto NA o NC seleccionable (conectar entre este borne y el común)
6	Fin de Carrera Apertura	Contacto NA o NC seleccionable (conectar entre este borne y el común)
7	Fin de Carrera Seguridad *	Contacto NC (conectar entre este borne y el común)
8	Mando (botonera)	Contacto NA (conectar entre este borne y el común)
9	Motor (par arranque)	MOTOR (Máximo 1HP)
10	Motor (par arranque)	
11	Motor (par trabajo)	
12	Motor (par trabajo)	
13	Neutro de Línea	LINEA
14	Fase de Línea	Contactos libres de potencial para conexión de SEMAFORO. (Solo M4C).
15	NA Semáforo	
16	Común Semáforo	Contactos libres de potencial para conexión de SEMAFORO.
17	NC Semáforo	
18	NA Luz	
19	Común Luz	Contacto NA libre de potencial para manejo de luz de cortesía. (Solo M4C).
20	Antena	Antena
21	Tierra Antena	Tierra de antena

* Nota: En caso de no utilizar fin de carrera de seguridad, se deberá realizar un puente entre los bornes 7 y 3 (SEG y COM).

Funciones

El modulo realiza el comando de motor con la secuencia: Abre, para, cierra, para, abre...., cada vez que se presiona la botonera o se acciona el control remoto. La parada también se realiza cuando llega al final de carrera correspondiente.

El modulo tiene un tiempo de trabajo regulable, de manera que si falla algún final de carrera, el modulo cortara el funcionamiento del motor por tiempo. Además tiene la posibilidad de agregar un final de carrera de seguridad (por sobre recorrido), si se acciona, el modulo queda inhabilitado.

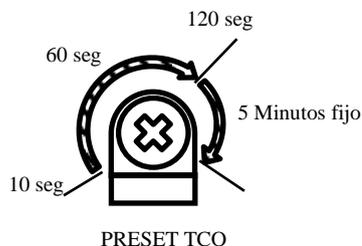
Detalle de cada función:

- **Timer de Cierre.**

El timer de cierre permite el cierre automático del portón al parar en cualquier posición. La activación se realiza por medio del jumper "TIMER" en la posición SI. El tiempo de espera se regula con el preset TCI entre 15 y 120 segundos aproximadamente. (Aumenta en sentido horario)

- **Timer de Trabajo.**

Como seguridad adicional posee un timer de corte (o trabajo) que limita el tiempo de funcionamiento del motor. El tiempo de trabajo se regula con el preset TCO entre 10 y 120 segundos aproximadamente (Regulando el preset desde cero hasta ¾ de vuelta). Si se lleva el preset al tope se fija un tiempo de corte de 5 minutos. (Util cuando se manejan portones o cortinas muy lentas)



- **Celda fotoeléctrica.**

La central posee una entrada para conexión de celda fotoeléctrica. Si la misma es interrumpida durante el cierre del portón, la central detendrá el portón y provocará la reapertura. El contacto de celda deberá mantener cortocircuitados los bornes 3 y 4 en funcionamiento normal, y abrir el circuito en caso de interrupción.

NOTA: EN CASO DE NO UTILIZARSE CELDA FOTOELÉCTRICA, DEBERÁ REALIZARSE UN PUENTE ENTRE LOS BORNES 3 Y 4 (COMÚN-CELDA) PARA PERMITIR EL FUNCIONAMIENTO DEL MODULO.

- Receptor de Control Remoto.

El receptor de control remoto está incorporado en la central.

Grabación de los transmisores: para grabar el código del control remoto, se oprime el pulsador "SW1" y luego se acciona un transmisor con el código a grabar. Cuando el mismo fue registrado se encenderá el LED2 indicador.

Si el receptor es externo: alimentación 24Vca: bornes 1 y 2, Contacto NA: bornes 3 y 8

- Pasador.

Si se quiere conectar un pasador de 220V, el mismo puede conectarse en los bornes 11 y 12. (en paralelo al motor)

Puesta en Marcha y Programación.

Una vez realizadas las conexiones anteriores se procederá a alimentar el módulo con la tensión de línea, con el portón ubicado en el centro de su recorrido. Al pulsar la botonera el portón debe abrir. Si cierra se deberán invertir los cables del motor de los bornes 9 y 10. Verificar que los fines de carrera corten correctamente. De no ser así, invertir los cables 5 y 6.

- Regulacion del tiempo de trabajo.

El timer de corte (o trabajo) establece un tiempo máximo de funcionamiento del motor y realizar una detención de seguridad transcurrido ese tiempo. El tiempo de trabajo se regula con el preset TCO.

- Regulacion del tiempo de cierre.

Se activa con el jumper de TIMER en la posición SI, y se desactiva en la posición NO. El tiempo de cierre automático se regula con el preset TCI.

- Selección de final de carrera

Con el jumper JP1 seleccionar el tipo de final de carrera que se utiliza, NA o NC.

NOTA : Los aumentos en los presets se realizan girándolos en sentido horario y las disminuciones en sentido antihorario. Ubicación de los elementos de ajuste

