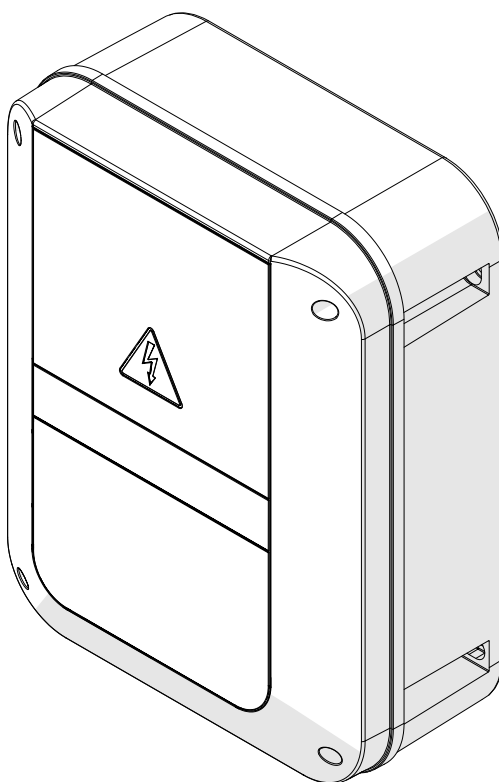




ROMA.CP



Made in Italy

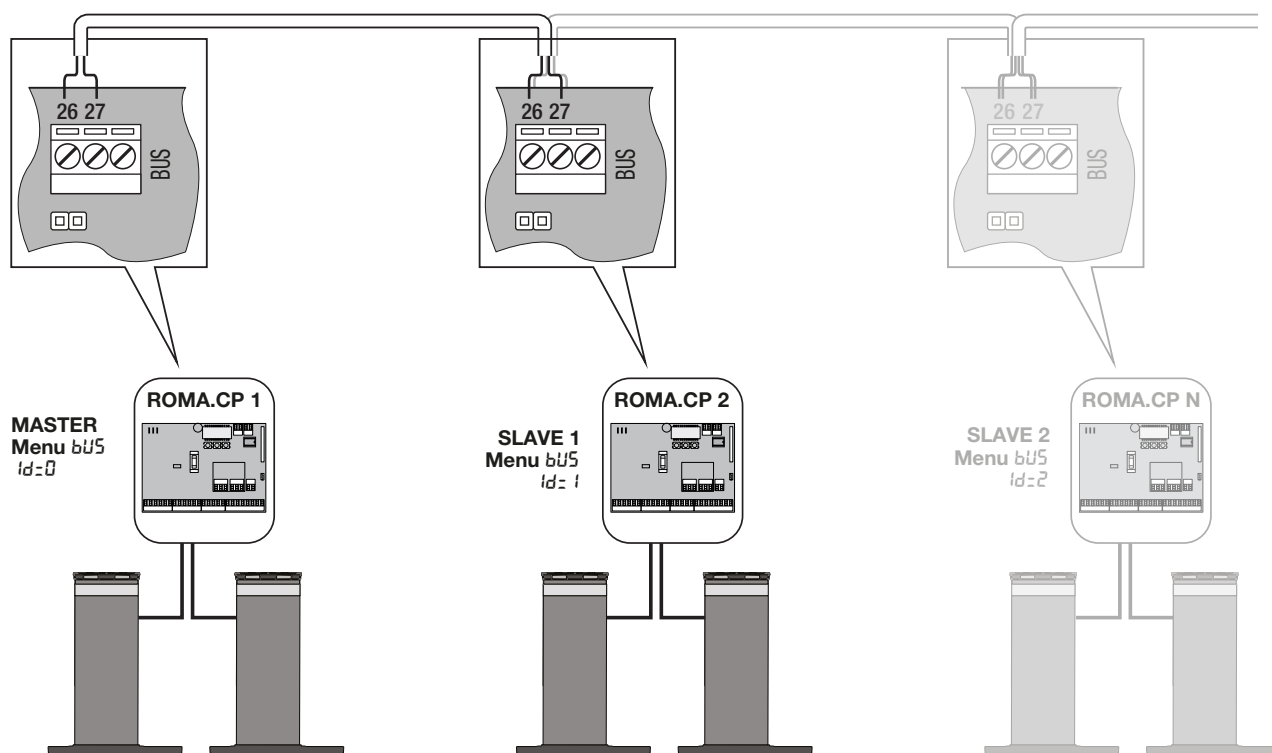
Manuale di installazione
Installation manual

IT Centrale di comando
GB Control panel

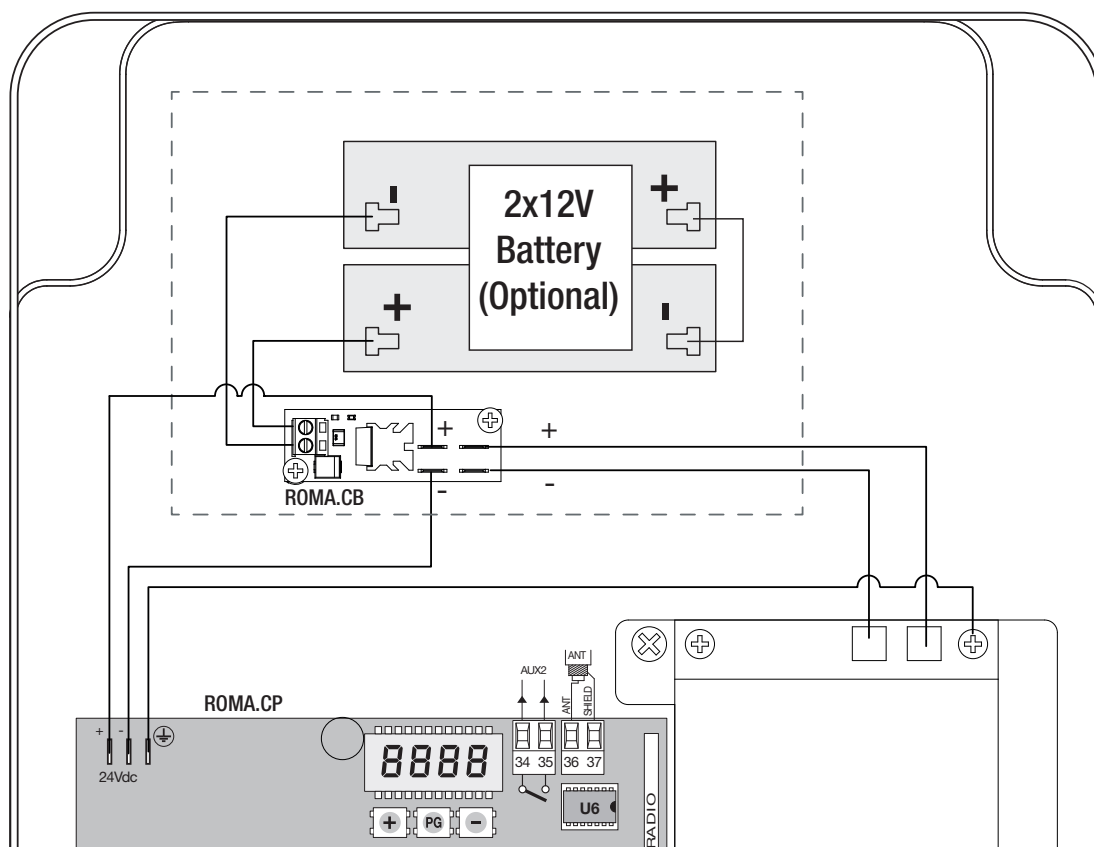




2

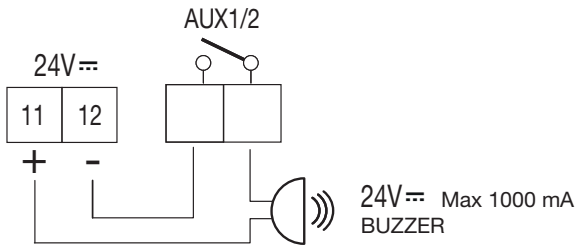


3

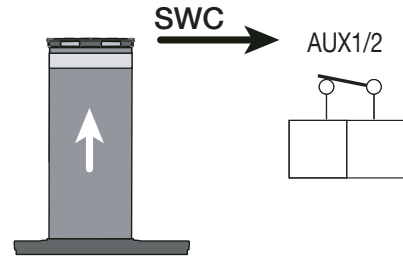


AUX :0000

N.O. ALARM/Buzzer



AUX :0003

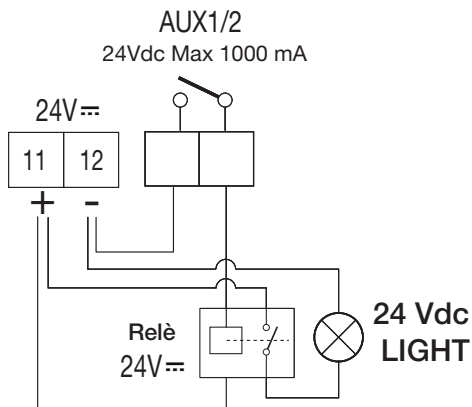
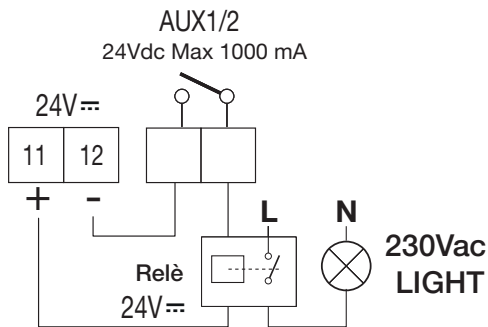


AUX :0001

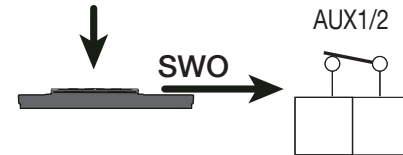
AUX :0002

Service Light (tL 5 Time)

Zone Light

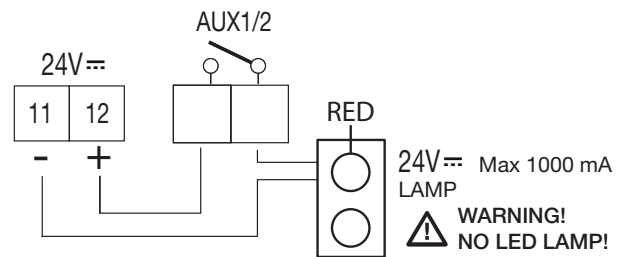


AUX :0004



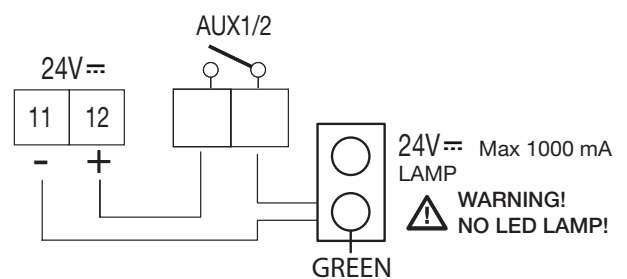
AUX :0005

Traffic Light Red

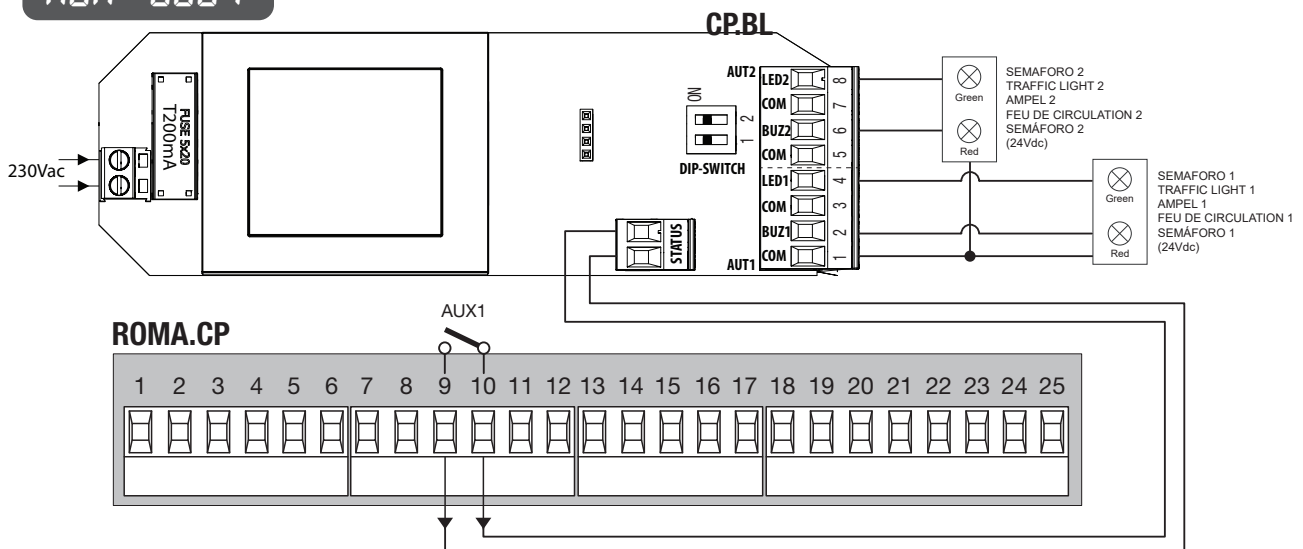


AUX :0006

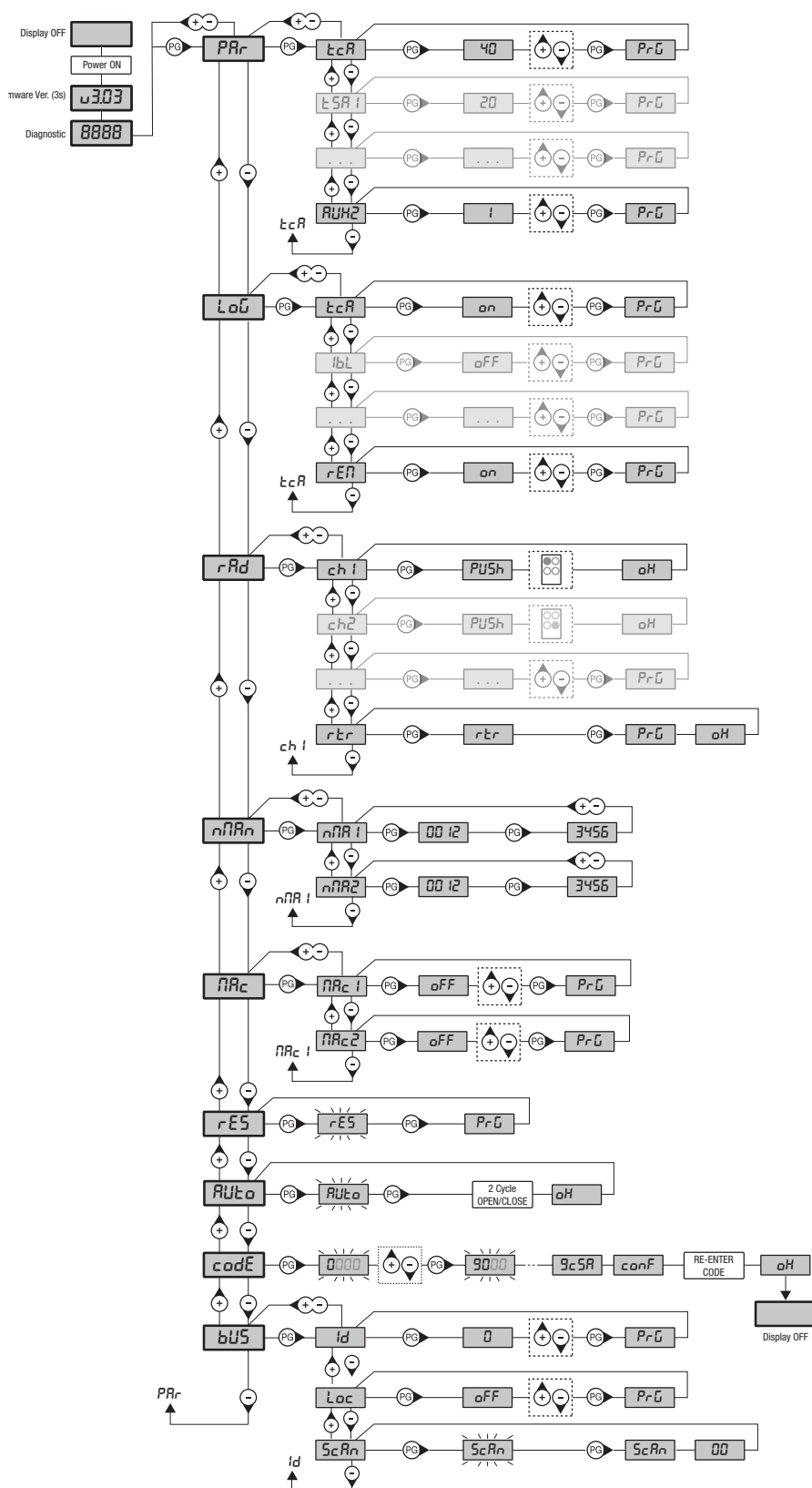
Traffic Light Green



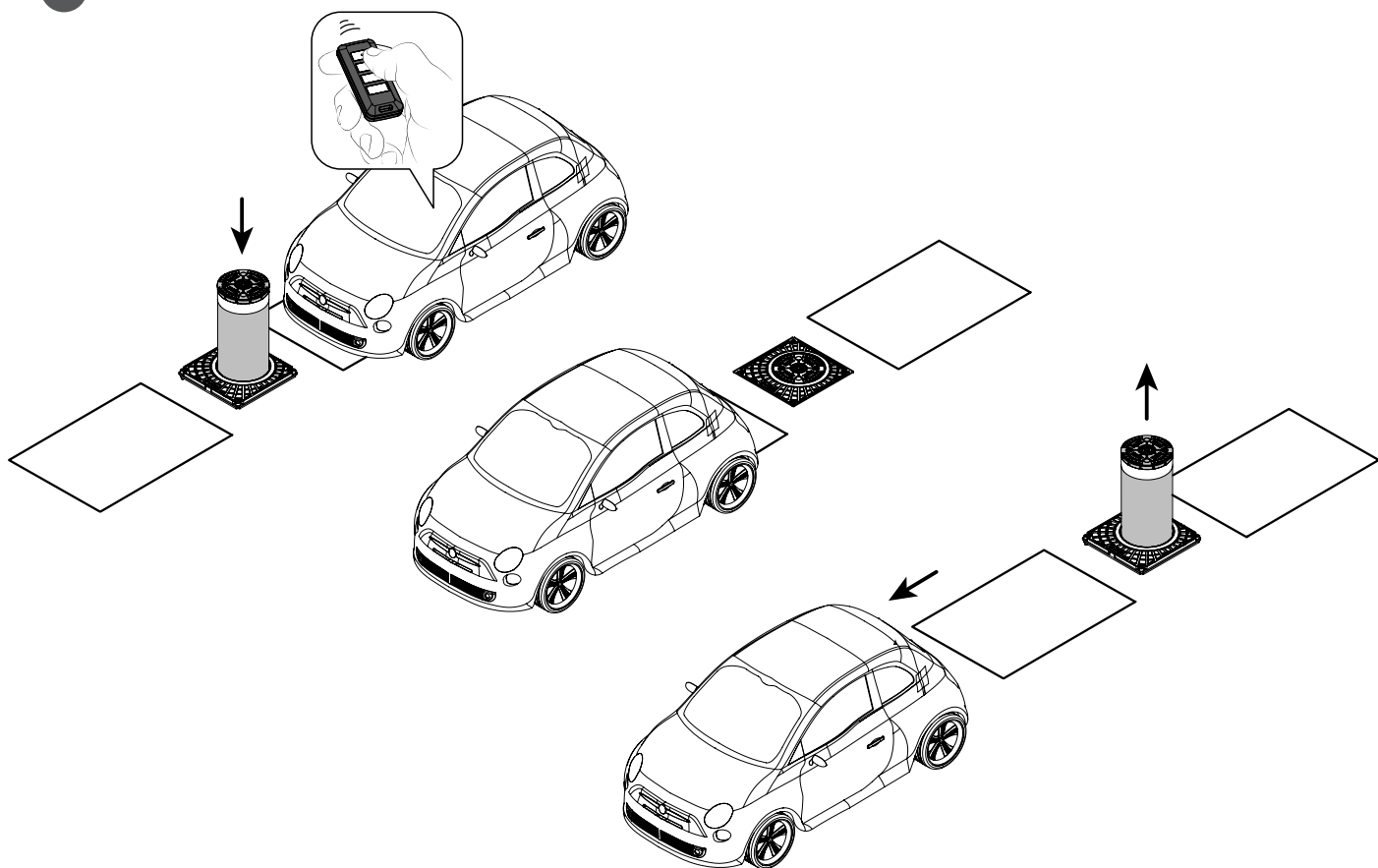
AUX :0007



Schema menu di programmazione
Menu programming layout
Diagramm Programmiermenü
Menu de programmation
Menú de la carta de programación
Układ menu programowania



Legenda	
	Premere il tasto (-) / Press key (-) / Die Taste (-) drücken / Appuyez sur la touche (-) / Presionar la tecla (-) / Wcisnąć przycisk (-)
	Premere il tasto (+) / Press key (+) / Die Taste (+) drücken / Appuyez sur la touche (+) / Presionar la tecla (+) / Wcisnąć przycisk (+)
	Premere il tasto (PG) / Press key (PG) / Die Taste (PG) drücken / Appuyez sur la touche (PG) / Presionar la tecla (PG) / Wcisnąć przycisk (PG)
	Premere simultaneamente (+) e (-) / Press simultaneously keys (+) and (-) / Gleichzeitig (+) und (-) drücken Presser simultanément (+) et (-) / Presionar simultáneamente (+) y (-) / Naciskać jednocześnie (+) i (-)
	Selezionare il valore desiderato con i pulsanti (+) e (-) / Increase/decrease the value with keys (+) and (-) Mit den Tasten (+) und (-) kann man eingerichtete Werte ändern / Régler la valeur désirée avec les touches (+) et (-) Establecer con las teclas (+) y (-) el valor deseado / Nastawia przyciskami (+) i (-) obraną wartoś
	Selezionare il pulsante del trasmettitore da associare alla funzione / Press the transmitter key, which is to be assigned to function Taste des Sendegeräts drücken, dem diese Funktion zugeteilt werden soll. Appuyer sur la touche du transmetteur qu'e l'on désire affecter à cette fonction. Presionar la tecla del transmisor que se desea asignar a esta función. / Wcisnąć przycisk nadajnika, który zamierza się skojarzyć z tą funkcją.



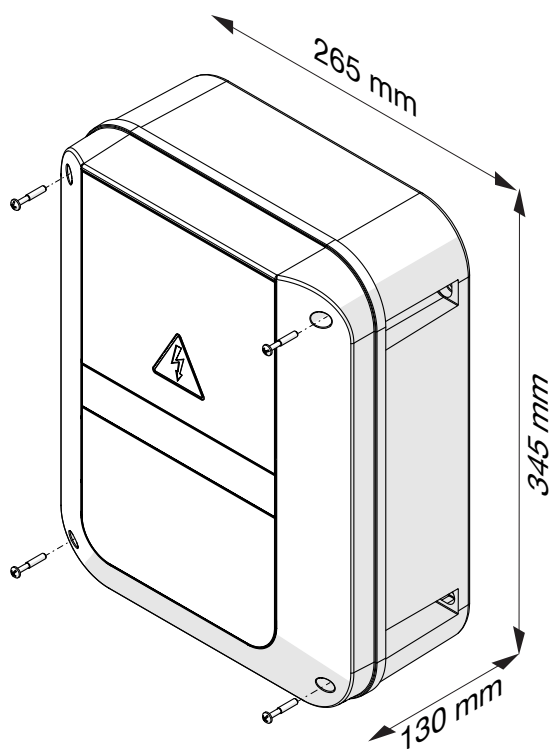
4

This diagram illustrates the assembly of a device chassis. The main component is a rectangular metal frame with a curved top and a base plate. Several screws and clips are shown being installed into the frame. The screws are labeled with '0' and the clips with '1'. The diagram shows the screws being inserted into the top and bottom rails, and the clips being inserted into the side rails. The base plate is shown being inserted into the bottom of the frame.

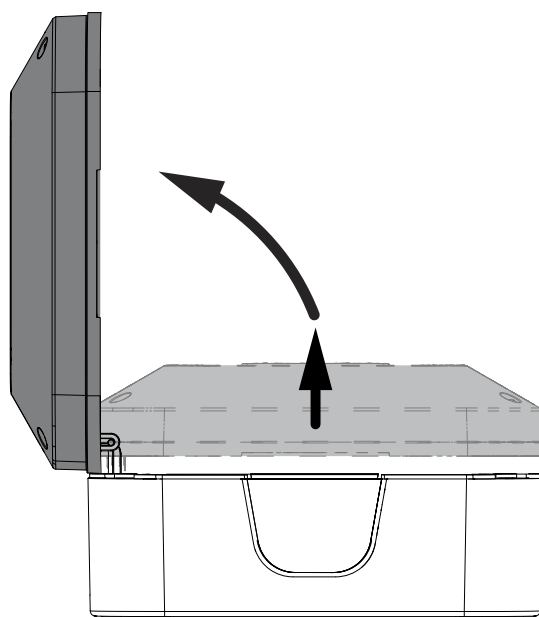
5

Diagram 5 illustrates the assembly of the handle. It shows two views of the handle component, labeled 'x2'. A hand is shown holding the handle, and a small screw is shown being inserted into the handle. The handle is then shown being attached to the lock body.

7



8



INFORMAZIONI GENERALI

E' vietato l'utilizzo del prodotto per scopi o con modalità non previste nel presente manuale.

Usi non corretti possono essere causa di danni al prodotto e mettere in pericolo persone e cose.

Si declina ogni responsabilità dall'inosservanza della buona tecnica nella costruzione dei cancelli, nonché dalle deformazioni che potrebbero verificarsi durante l'uso.

Conservare questo manuale per futuri utilizzi.

INFORMAZIONI PER L'INSTALLATORE

Questo manuale è destinato esclusivamente a personale qualificato per l'installazione e la manutenzione di aperture automatiche.

L'installazione deve essere effettuata da personale qualificato (installatore professionale, secondo EN12635), nell'osservanza della Buona Tecnica e delle norme vigenti.

Verificare che la struttura del cancello sia adatta ad essere automatizzata.

L'installatore deve fornire tutte le informazioni relative al funzionamento automatico, manuale e di emergenza dell'automazione, e consegnare all'utilizzatore dell'impianto le istruzioni d'uso.

AVVERTENZE GENERALI

I materiali dell'imballaggio non devono essere lasciati alla portata dei bambini in quanto fonte di potenziale pericolo.

Non disperdere nell'ambiente i materiali di imballo, ma separare le varie tipologie (es. cartone, polistirolo) e smaltirle secondo le normative locali.

Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando del prodotto.

Tenere i telecomandi lontano dai bambini.

Questo prodotto non è destinato a essere utilizzato da persone (bambini inclusi) con capacità fisiche, sensoriali o mentali ridotte, o con mancanza di conoscenze adeguate, a meno che non siano sotto supervisione o abbiano ricevuto istruzioni d'uso da persone responsabili della loro sicurezza.

Applicare tutti i dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, ecc.) necessari a proteggere l'area da pericoli di impatto, schiacciamento, convogliamento, cesoiamento.

Tenere in considerazione le normative e le direttive in vigore, i criteri della Buona Tecnica, l'utilizzo, l'ambiente di installazione, la logica di funzionamento del sistema e le forze sviluppate dall'automazione.

L'installazione deve essere fatta utilizzando dispositivi di sicurezza e di comandi conformi alla EN12978 e EN12453.

Raccomandiamo di utilizzare accessori e parti di ricambio originali, utilizzando ricambi non originali il prodotto non sarà più coperto da garanzia.

Tutte le parti meccaniche ed elettroniche che compongono l'automazione soddisfano i requisiti e le norme in vigore e presentano marcatura CE.

SICUREZZA ELETTRICA

Prevedere sulla rete di alimentazione un interruttore/sezionatore onnipolare con distanza d'apertura dei contatti uguale o superiore a 3 mm.

Verificare che a monte dell'impianto elettrico vi sia un interruttore differenziale e una protezione di sovracorrente adeguati.

Alcune tipologie di installazione richiedono il collegamento dell'anta ad un impianto di messa a terra rispondente alle vigenti norme di sicurezza.

Durante gli interventi di installazione, manutenzione e riparazione, togliere l'alimentazione prima di accedere alle parti elettriche.

Scollegare anche eventuali batterie tampone se presenti.

L'installazione elettrica e la logica di funzionamento devono essere in accordo con le normative vigenti.

I conduttori alimentati con tensioni diverse, devono essere fisicamente separati, oppure devono essere adeguatamente isolati con isolamento supplementare di almeno 1 mm.

I conduttori devono essere vincolati da un fissaggio supplementare in prossimità dei morsetti.

Ricontrollare tutti i collegamenti fatti prima di dare tensione.

Gli ingressi N.C. non utilizzati devono essere ponticellati.

SMALTIMENTO

Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici in quanto alcune parti che lo compongono potrebbero risultare nocive per l'ambiente e la salute umana, se smaltite scorrettamente.

L'apparecchiatura, pertanto, dovrà essere consegnata in adeguati centri di raccolta differenziata, oppure riconsegnata al rivenditore al momento dell'acquisto di una nuova apparecchiatura equivalente.

Lo smaltimento abusivo del prodotto da parte dell'utente comporta l'applicazione delle sanzioni amministrative previste dalla normativa vigente.

Le descrizioni e le illustrazioni presenti in questo manuale non sono impegnative.

Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto il fabbricante si riserva il diritto di apportare qualsiasi modifica di carattere tecnico, costruttivo o commerciale senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.

DATI TECNICI

Alimentazione centrale di comando	24Vdc
Alimentazione di rete	100-250 Vac 50/60 Hz
Uscita Motore	1/2 motore 24Vdc
Corrente massima motore	16+16 A
Uscita alimentazione accessori	24Vdc 500mA max.
Grado di protezione	IP55
Temp. funzionamento	-20°C / +50°C
Ricevitore radio	433,92 MHz incorporato e configurabile
N° codici memorizzabili	64

IMPORTANTE, LEGGERE CON ATTENZIONE:

Il ricevitore radio presente in questo prodotto è compatibile con i trasmettitori ARC (Advanced Rolling Code) i quali, grazie alla codifica a 128 bit, garantiscono una superiore sicurezza anticopiatura.

La memorizzazione dei trasmettitori ARC è del tutto analoga a quella dei normali trasmettitori Rolling Code con codifica HCS.

1) COLLEGAMENTI ELETTRICI

Nella seguente tabella sono descritti i collegamenti elettrici rappresentati in Fig. 1:

ROMA.CP		
N° Morsetti	Funzione	Descrizione
1-2	Motore 1	Collegamento motore 1: 24Vdc 16 A max.
3-4	Motore 2	Collegamento motore 2: 24Vdc 16 A max.
5-6	LUCI DISSUASORE 1	Collegamento LUCI di segnalazione del DISSUASORE 1.
7-8	LUCI DISSUASORE 2	Collegamento LUCI di segnalazione del DISSUASORE 2.
9-10	AUX1	Contatto N.O. libero da tensione configurabile tramite il parametro AUX1
11-12	24 Vdc	Uscita alimentazione accessori 24Vdc/0,5A max. Verificare il corretto collegamento dei dispositivi (11:+24Vdc - 12:0Vdc).
13	COM	Comune per finecorsa e tutti gli ingressi di comando.
14	SWO1	Ingresso finecorsa APRE motore 1 (contatto N.C.).
15	SWC1	Ingresso finecorsa CHIUDE motore 1 (contatto N.C.).
16	SWO2	Ingresso finecorsa APRE motore 2 (contatto N.C.).
17	SWC2	Ingresso finecorsa CHIUDE motore 2 (contatto N.C.).
18	SPIRA	Ingresso per connessione SPIRA (contatto N.C.).
19	PHOT C	Ingresso fotocellula attiva solo in chiusura (contatto N.C.).
20	STOP	Ingresso pulsante STOP (contatto N.C.).
21	IN4	Ingresso configurabile tramite il parametro IN4
22	IN3	Ingresso configurabile tramite il parametro IN3
23	IN2	Ingresso configurabile tramite il parametro IN2
24	IN1	Ingresso configurabile tramite il parametro IN1
25	COM	Comune per finecorsa e tutti gli ingressi di comando
26	-	Ingresso Comune - BUS
27	BUS	Ingresso Segnale comunicazione BUS
34-35	AUX2	Contatto N.O. libero da tensione configurabile tramite il parametro AUX2.
36-37	Antenna	Collegamento antenna scheda radiorecettore integrato (30-segnale/31-schermo).
+ / -	24Vac/dc	Ingresso alimentazione 24Vdc.
U11	MEMORIA DI CONFIGURAZIONE	Memoria Eprom estraibile. Contiene tutte le configurazioni della centrale (logiche, parametri, ecc), inclusi i radiotrasmettitori. In caso di guasto è possibile estrarre la Eprom e inserirla in una diversa centrale, evitando la riprogrammazione. In caso di sostituzione e' indispensabile rispettare il verso di inserimento della Eprom.

La centrale è dotata di un modulo radio incorporato per la ricezione di telecomandi, a codice ARC (Advanced Rolling-Code), con frequenza di 433.92MHz.

3) AUTOSSET

Questa funzione va utilizzata per impostare i valori ottimali di funzionamento dell'automazione e, al termine della procedura, vengono regolati i parametri di TEMPO LAVORO e RALLENTAMENTO.

Per effettuare l'autoset, procedere come segue:

- 1) Accertarsi che nell'area di manovra dei dissuasori non siano presenti ostacoli di nessuna natura, se necessario, transennare l'area in modo da impedire l'accesso a persone, animali, auto, ecc.

Durante la fase di autoset, la funzione di rilevamento ostacoli non è attiva.

- 3) Premere il pulsante PG, con il pulsante + selezionare la funzione AUTO e premere OK.

- 5) Premere OK per dare inizio alla fase di autoset.

- 6) La centrale esegue una sequenza di manovre: aperture e chiusure complete a diverse velocità, ecc.

Durante questa fase il display visualizza alcune sigle che indicano l'operazione che sta compiendo in quel momento:

UP

DOWN

- 7) Al termine della fase di autoset, viene visualizzato il messaggio OK.

Nota:

Se l'autoset non ha esito positivo viene visualizzato un messaggio di errore ERR, consultate la tabella Messaggi di Errore e intervenite di conseguenza, quindi ripetete l'operazione di autoset.

4) PROGRAMMAZIONE

La programmazione delle varie funzionalità della centrale viene effettuata utilizzando il display LCD presente a bordo della centrale ed impostando i valori desiderati nei menu di programmazione descritti di seguito.

Il menu parametri consente di impostare un valore numerico ad una funzione, in modo analogo ad un trimmer di regolazione.

Il menu logiche consente di attivare o disattivare una funzione, in modo analogo al settaggio di un dip-switch.

Altre funzioni speciali seguono i menu parametri e logiche e possono variare a seconda del tipo di centrale o revisione software.

PER ACCEDERE ALLA PROGRAMMAZIONE:

- 1 - Premere il pulsante <PG>, il display si porta nel primo menu Parametri "PAR".
- 2 - Scegliere con il pulsante <+> o <-> il menu che si intende selezionare (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE>BUS).
- 3 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra la prima funzione disponibile nel menu.
- 4 - Scegliere con il pulsante <+> o <-> la funzione che si intende modificare.
- 5 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra il valore attualmente impostato per la funzione selezionata.
- 6 - Selezionare con il pulsante <+> o <-> il valore che si intende assegnare alla funzione.
- 7 - Premere il pulsante <PG>, il display mostra il segnale "PRG" che indica l'avvenuta programmazione.

NOTE:

La pressione simultanea di <+> e <-> effettuata all'interno di un menu funzione consente di tornare al menu superiore senza apportare modifiche.

Mantenere la pressione sul tasto <+> o sul tasto <-> per accelerare l'incremento/decremento dei valori.

Dopo un'attesa di 120s la centrale esce dalla modalità programmazione e spegne il display.

La pressione del pulsante <-> a display spento equivale ad un comando passo-passo.

All'accensione della scheda viene visualizzata per circa 5s la versione software.

5) PARAMETRI, LOGICHE E FUNZIONI SPECIALI

Nelle tabelle di seguito vengono descritte le singole funzioni disponibili nella centrale (schema di pag.5).

IT

5.1) PARAMETRI (PR_r)			
MENU	FUNZIONE	MIN-MAX-(Default)	MEMO
t_{cA}	Tempo di chiusura automatica. Attivo solo con logica "TCA"=ON. Al termine del tempo impostato la centrale comanda una manovra di chiusura.	1-240-(40s)	
t_{SA1}	Regola la fase di rallentamento in apertura del motore M1. Valore espresso in percentuale sull'intera corsa. Con valore 0 il rallentamento è disabilitato.	0-99 (0%)	
t_{Sc1}	Regola la fase di rallentamento in chiusura del motore M1. Valore espresso in percentuale sull'intera corsa. Con valore 0 il rallentamento è disabilitato.	0-99 (0%)	
t_{SA2}	Regola la fase di rallentamento in apertura e chiusura del motore M2. Valore espresso in percentuale sull'intera corsa. Con valore 0 il rallentamento è disabilitato.	0-99 (0%)	
t_{Sc2}	Regola la fase di rallentamento in chiusura del motore M2. Valore espresso in percentuale sull'intera corsa. Con valore 0 il rallentamento è disabilitato.	0-99 (0%)	
SP_{o1}	Regola la velocità del motore 1 in APERTURA durante la fase di velocità normale. Valore espresso in percentuale.	30-99 (99%)	
SP_{c1}	Regola la velocità del motore 1 in CHIUSURA durante la fase di velocità normale. Valore espresso in percentuale.	30-99 (99%)	
SP_{o2}	Regola la velocità del motore 2 in APERTURA durante la fase di velocità normale. Valore espresso in percentuale.	30-99 (99%)	
SP_{c2}	Regola la velocità del motore 2 in CHIUSURA durante la fase di velocità normale. Valore espresso in percentuale.	30-99 (99%)	
SL_{o1}	Regola la velocità del motore 1 in APERTURA durante le fasi di rallentamento*. Valore espresso in percentuale.	10-70 (30%)	
SL_{c1}	Regola la velocità del motore 1 in CHIUSURA durante le fasi di rallentamento*. Valore espresso in percentuale.	10-70 (30%)	
SL_{o2}	Regola la velocità del motore 2 in APERTURA durante le fasi di rallentamento*. Valore espresso in percentuale.	20-70 (30%)	
SL_{c2}	Regola la velocità del motore 2 in CHIUSURA durante le fasi di rallentamento*. Valore espresso in percentuale.	20-70 (30%)	
P_{No1}	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di discesa del dissuasore - Motore 1	1-99-(99%)**	
P_{Nc1}	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di salita del dissuasore - Motore 1	1-99-(99%)**	
P_{No2}	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di discesa del dissuasore - Motore 2	1-99-(99%)**	
P_{Nc2}	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di salita del dissuasore - Motore 2	1-99-(99%)**	
PS_{o1}	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di discesa del dissuasore a velocità rallentata - Motore 1	1-99-(99%)**	
PS_{c1}	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di salita del dissuasore a velocità rallentata - Motore 1	1-99-(99%)**	
PS_{o2}	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di discesa del dissuasore a velocità rallentata - Motore 2	1-99-(99%)**	
PS_{c2}	Regola la soglia di intervento del sensore di carico/ostacolo* (sensore amperometrico) durante la fase di salita del dissuasore a velocità rallentata - Motore 2	1-99-(99%)**	
bL_{c0}	Tempo di ricerca battuta meccanica dal momento in cui intercetto il FC di apre. Tempo in decimi di secondo.	0-100-(50)	
bL_{cc}	Tempo di ricerca battuta meccanica dal momento in cui intercetto il FC di chiude. Tempo in decimi di secondo.	0-100-(50)	
t_{LS}	Tempo attivazione contatto SERL (Luce di servizio) morsetti AUX1/AUX2 . Ad ogni manovra il contatto si chiude per il tempo impostato. Vedere schema di collegamento Figura 4	1-240-(60s)	
Pr_{EA}	Tempo preallarme apertura (valore espresso in secondi)	0-10 (0)	
Pr_{Ec}	Tempo preallarme chiusura (valore espresso in secondi)	0-10 (0)	
$In1$	Impostazione ingresso IN1 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (0)	
$In2$	Impostazione ingresso IN2 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (3)	

ln3	Impostazione ingresso IN3 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (6)	
ln4	Impostazione ingresso IN4 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (1)	
ch1	Impostazioni canale radio 1 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (0)	
ch2	Impostazioni canale radio 2 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (3)	
ch3	Impostazioni canale radio 3 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (6)	
ch4	Impostazioni canale radio 4 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (1)	
AUX1	Imposta la modalità di funzionamento dell'uscita AUX1 (contatto N.O.), schemi presenti a pagina 4 del manuale. Parametri da 0 a 7 vanno ad agire su entrambi i dissuasori (dissuasore 1 e 2) 0: buzzer: contatto per collegamento sirena/allarme, chiuso durante la salita dei dissuasori 1: uscita luce di cortesia: tempo di attivazione è impostato dal parametro TLS 2: uscita luce di zona: Il contatto si chiude per tutta la durata della manovra e per tutta la durata dal TCA, si apre solo con i dissuasori alzati. 3: FC chiude: si attiva se il finecorsa di chiusura dei dissuasori è abilitato 4: FC apre: si attiva se il finecorsa di apertura dei dissuasori è abilitato. 5: semaforo luce verde: si attiva quando i dissuasori sono in finecorsa di apertura (dissuasori completamente abbassati) 6: semaforo luce rossa: si attiva quando i dissuasori <u>NON sono in finecorsa di apertura</u> (dissuasori completamente alzati, in chiusura o in apertura) 7: modalità semaforo per accessorio scheda CP.BL Parametri da 10 a 17 vanno ad agire SOLO sul dissuasore 1 10: buzzer: contatto per collegamento sirena/allarme, chiuso durante la salita del dissuasore 1 11: uscita luce di cortesia dissuasore 1: tempo di attivazione è impostato dal parametro TLS 12: uscita luce di zona dissuasore 1: Il contatto si chiude per tutta la durata della manovra e per tutta la durata dal TCA, si apre solo con dissuasore 1 alzato. 13: FC chiude dissuasore 1: si attiva se il finecorsa di chiusura del dissuasore 1 è abilitato 14: FC apre dissuasore 1: si attiva se il finecorsa di apertura del dissuasore 1 è abilitato. 15: semaforo luce verde dissuasore 1: si attiva quando il dissuasore 1 è in finecorsa di apertura (dissuasore 1 completamente abbassato) 16: semaforo luce rossa dissuasore 1: si attiva quando il dissuasore 1 <u>NON è in finecorsa di apertura</u> (dissuasore 1 completamente alzato, in chiusura o in apertura) 17: modalità semaforo per accessorio scheda CP.BL per dissuasore 1 - dissuasore 2 Parametri da 20 a 27 vanno ad agire SOLO sul dissuasore 2 20: buzzer: contatto per collegamento sirena/allarme, chiuso durante la salita del dissuasore 2 21: uscita luce di cortesia dissuasore 2: tempo di attivazione è impostato dal parametro TLS 22: uscita luce di zona dissuasore 2: Il contatto si chiude per tutta la durata della manovra e per tutta la durata dal TCA, si apre solo con dissuasore 2 alzato. 23: FC chiude dissuasore 2: si attiva se il finecorsa di chiusura del dissuasore 2 è abilitato 24: FC apre dissuasore 2: si attiva se il finecorsa di apertura del dissuasore 2 è abilitato. 25: semaforo luce verde dissuasore 2: si attiva quando il dissuasore 2 è in finecorsa di apertura (dissuasore 2 completamente abbassato) 26: semaforo luce rossa dissuasore 2: si attiva quando il dissuasore 2 <u>NON è in finecorsa di apertura</u> (dissuasore 2 completamente alzato, in chiusura o in apertura) 27: modalità semaforo per accessorio scheda CP.BL per dissuasore 1 - dissuasore 2	0 -26 - (0)	
AUX2	Stesse impostazioni del parametro AUX1 ma riferite all'uscita AUX2 (contatto N.O), schemi presenti a pagina 4 del manuale.	0-26 - (1)	

*** ATTENZIONE:**

**UN'ERRATA IMPOSTAZIONE DI QUESTI PARAMETRI PUÒ RISULTARE PERICOLOSA.
RISPETTARE LE NORMATIVE VIGENTI!!**

Con motori privi di finecorsa e/o encoder regola la sensibilità del sensore che provoca l'arresto durante la fase di rallentamento.

**** 1: minima forza/coppia - 99: massima forza/coppia.**

La centrale dispone di due dispositivi antischiacciamento, il sensore amperometrico (regolato dai parametri PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) e l'encoder (regolato dai parametri SEAV e SEAR).

Tramite la procedura di Autoset viene regolata di default la sensibilità del sensore amperometrico, mentre l'encoder (con il set di default) si attiva solamente nel caso in cui il cancello si arresti completamente in seguito ad un urto.

Si consiglia di usare solo un sistema alla volta, dando la preferenza al sensore amperometrico, il cui tempo di risposta è minore.

5.2) LOGICHE (LoG)			
MENU	FUNZIONE	ON-OFF-(Default)	MEMO
tcA	Abilita o disabilita la chiusura automatica On: chiusura automatica abilitata Off: chiusura automatica disabilitata	(ON)	
ibL	Abilita o disabilita la funzione condominiale. On: funzione condominiale abilitata. L'impulso P.P. o del trasmettitore non ha effetto durante la fase di apertura. Off: funzione condominiale disabilitata.	(OFF)	
ibcA	Abilita o disabilita la funzione condominiale durante il conteggio TCA. On: funzione condominiale abilitata. L'impulso P.P. o del trasmettitore non ha effetto durante il conteggio del TCA. Off: funzione condominiale disabilitata.	(OFF)	
ScL	Abilita o disabilita la chiusura rapida On: chiusura rapida abilitata. Con cancello aperto o in fase di apertura l'intervento della fotocellula provoca la chiusura automatica dopo 3 s dopo la completa apertura. Attiva solo con TCA:ON Off: chiusura rapida disabilitata.	(OFF)	
htr	Abilita o disabilita la funzione Uomo presente. On: Funzionamento Uomo Presente. La pressione dei pulsanti APRE/CHIUDE deve essere mantenuta durante tutta la manovra. L'apertura dell'ingresso STOP arresta il motore. Tutti gli ingressi di sicurezza sono disattivati, tranne gli ingressi finecorsa /SW01/SW02/SWC1/SWC2). Off: Funzionamento automatico/semiautomatico.	(OFF)	
inot	Seleziona la modalità di funzionamento 1 o 2 motori: On: funzionamento per singolo motore Off: funzionamento per due motori	(OFF)	
cuAr	Abilita o disabilita i trasmettitori ARC clonati. On: I trasmettitori della serie AK clonati da un trasmettitore ARC già memorizzato sono abilitati. Off: Non sono abilitati trasmettitori clonati.	(ON)	
RoPF	Attiva o disattiva la funzione di "Apertura forzata in assenza di rete" (attivabile solo con batterie di emergenza collegate e funzionanti). On: Funzione attiva. In caso di mancanza di alimentazione di rete, prima che la batteria di emergenza si scarichi completamente, la centrale forza una manovra di apertura. L'automazione rimane aperta fino al ripristino dell'alimentazione di rete. Off: Funzione non attiva.	(OFF)	
rEn	Abilita o disabilita l'apprendimento remoto dei radiotrasmettitori, come indicato nel paragrafo "Apprendimento remoto trasmettitori". On: Apprendimento remoto abilitato. Off: Apprendimento remoto non abilitato.	(ON)	

ATTENZIONE:

Qualsiasi modifica ad uno di questi parametri/logiche:

TSA1 - TSC1 - TSA2 - TSC2 - SPO1 - SPC1 - SPO2 - SPC2 - SLO1 - SLC1 - SLO2 - SLC2

Sul display viene visualizzato il messaggio PRG.

5.3) RADIO (<i>rRd</i>)	
MENU	FUNZIONE
<i>ch1</i>	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (<i>Pu5h</i>) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione impostata al canale 1. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio <i>oH</i> Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio <i>Err</i> .
<i>ch2</i>	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (<i>Pu5h</i>) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione impostata al canale 2. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio <i>oH</i> Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio <i>Err</i> .
<i>ch3</i>	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (<i>Pu5h</i>) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione impostata al canale 3. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio <i>oH</i> Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio <i>Err</i> .
<i>ch4</i>	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (<i>Pu5h</i>) di un codice trasmettitore da assegnare alla funzione impostata al canale 4. Premere il tasto del trasmettitore che si intende assegnare a questa funzione. Se il codice è valido, viene memorizzato e viene visualizzato il messaggio <i>oH</i> Se il codice non è valido, viene visualizzato il messaggio <i>Err</i> .
<i>ntH</i>	Selezionando questa funzione il display LCD visualizza il numero di trasmettitori attualmente memorizzati nella ricevente.
<i>clr</i>	Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (<i>Pu5h</i>) di un codice trasmettitore da cancellare dalla memoria. Se il codice è valido, viene cancellato e viene visualizzato il messaggio <i>oH</i> Se il codice non è valido o non è presente in memoria, viene visualizzato il messaggio <i>Err</i>
<i>rtr</i>	Cancella completamente la memoria della ricevente. Viene richiesta conferma dell'operazione. Selezionando questa funzione la ricevente si pone in attesa (<i>Pu5h</i>) di una nuova pressione di PGM a conferma dell'operazione. A fine cancellazione viene visualizzato il messaggio <i>oH</i>

5.4) NUMERO MANOVRE (<i>nRn</i>)	
MENU	FUNZIONE
<i>nRn1</i>	Visualizza il numero di cicli completi (apre+chiude) effettuate dal dissuasore 1. La prima pressione del pulsante <PG>, visualizza le prime 4 cifre, la seconda pressione le ultime 4. Es. <PG> 00 12 >>> <PG> 3456: effettuati 123.456 cicli.
<i>nRn2</i>	Visualizza il numero di cicli completi (apre+chiude) effettuate dal dissuasore 2. La prima pressione del pulsante <PG>, visualizza le prime 4 cifre, la seconda pressione le ultime 4. Es. <PG> 00 12 >>> <PG> 3456: effettuati 123.456 cicli.

5.5) CICLI MANUTENZIONE (<i>nAc</i>)	
MENU	FUNZIONE
<i>nAc1</i>	Questa funzione consente di attivare la segnalazione di richiesta manutenzione per il dissuasore 1 dopo un numero di manovre stabilito dall'installatore. Per attivare e selezionare il numero di manovre, procedere come segue: Premere il pulsante <PG>, il display visualizza OFF, che indica che la funzione è disabilitata (valore di default). Con i pulsanti <+> e <-> selezionare uno dei valori numerici proposti (da OFF a 100). I valori vanno intesi come centinaia di cicli di manovre (ad es.: il valore 50 sta ad indicare 5000 manovre). Premere il pulsante OK per attivare la funzione. Il display visualizza il messaggio PROG. La richiesta di manutenzione viene segnalata all'utente tramite una sequenza di lampeggio a dissuasore chiuso.
<i>nAc2</i>	Questa funzione consente di attivare la segnalazione di richiesta manutenzione per il dissuasore 2 dopo un numero di manovre stabilito dall'installatore. Per attivare e selezionare il numero di manovre, procedere come segue: Premere il pulsante <PG>, il display visualizza OFF, che indica che la funzione è disabilitata (valore di default). Con i pulsanti <+> e <-> selezionare uno dei valori numerici proposti (da OFF a 100). I valori vanno intesi come centinaia di cicli di manovre (ad es.: il valore 50 sta ad indicare 5000 manovre). Premere il pulsante OK per attivare la funzione. Il display visualizza il messaggio PROG. La richiesta di manutenzione viene segnalata all'utente tramite una sequenza di lampeggio a dissuasore chiuso.

5.6) RESET (<i>rE5</i>)	
RESET della centrale. ATTENZIONE!: Riporta la centrale ai valori di default. La prima pressione del pulsante <PG> provoca il lampeggio della scritta <i>rE5</i>, una ulteriore pressione del pulsante <PG> effettua il reset della centrale. Nota: Non vengono cancellati i trasmettitori dalla ricevente né la password di accesso. Vengono riportati ai valori di default tutte le logiche e tutti i parametri, è pertanto necessario ripetere la procedura di autoset.	

5.7) AUTOSSET (<i>AutO</i>)	
Vedi paragrafo 3) AUTOSSET	

5.8) PASSWORD DI ACCESSO (codE)

Consente di inserire un codice di protezione di accesso alla programmazione della centrale.

E' possibile inserire un codice alfanumerico di quattro caratteri utilizzando i numeri da 0 a 9 e le lettere A-B-C-D-E-F.

Il valore di default è 0000 (quattro zeri) e indica l'assenza di codice di protezione.

In qualsiasi momento è possibile annullare l'operazione di inserimento del codice, premendo contemporaneamente i tasti + e -. Una volta inserita la password è possibile operare sulla centrale, entrando ed uscendo dalla programmazione per un tempo di circa 10 minuti, in modo da consentire le operazioni di regolazione e test delle funzioni.

Sostituendo il codice 0000 con qualsiasi altro codice si abilita la protezione della centrale, impedendo l'accesso a tutti i menu. Se si desidera inserire un codice di protezione, procedere come segue:

- selezionare il menu Code e premere OK.
- viene visualizzato il codice 0000, anche nel caso sia già stato inserito in precedenza un codice di protezione.
- con i tasti + e - si può variare il valore del carattere lampeggiante.
- con il tasto OK si conferma il carattere lampeggiante e si passa al successivo.
- dopo aver inserito i 4 caratteri compare un messaggio di conferma "CONF".
- dopo alcuni secondi viene ri-visualizzato il codice 0000
- è necessario riconfermare il codice di protezione precedentemente inserito, in modo da evitare inserimenti involontari.

Se il codice corrisponde al precedente, viene visualizzato un messaggio di conferma "oH"

La centrale esce automaticamente dalla fase di programmazione, e per accedere nuovamente ai menu sarà necessario inserire il codice di protezione memorizzato.

IMPORTANTE: ANNOTARE il codice di protezione e CONSERVARLO IN LUOGO SICURO per future manutenzioni. Per rimuovere un codice da una centrale protetta è necessario entrare in programmazione con la password e riportare il codice al valore di default 0000.

IN CASO DI SMARRIMENTO DEL CODICE È NECESSARIO RIVOLGERSI ALL'ASSISTENZA

TECNICA AUTORIZZATA, PER IL RESET TOTALE DELLA CENTRALE.

5.9) SINCRONISMO (bus)

MENU	FUNZIONE
Id	Imposta il numero id di sincronismo. E' possibile impostare un valore numerico da 0 a 15. Se impostata con il valore 0 la centrale viene configurata come MASTER, tutti gli altri valori la configurano come SLAVE.
Loc	Consente ad una centrale configurata come SLAVE di accettare comandi locali. Vedi paragrafo "SINCRONIZZAZIONE BUS di centrali ROMA.CP"
ScAn	Funzione valida solo per scheda Master (ID:0), Avviando la scansione la centrale Master visualizza il numero di centrali SLAVE connesse. Procedere come segue: a) Selezionare la funzione SCAN e premere PG. b) la centrale si pone in attesa di conferma di inizio procedura "SCAN" LAMPEGGIANTE c) premere PG per dare inizio alla fase di scansione. d) viene visualizzato il numero di centrali SLAVE connesse. E' INDISPENSABILE effettuare una procedura di SCAN dopo aver connesso e alimentato tutte le schede SLAVE.

Sincronizzazione BUS di centrali ROMA.CP*

E' possibile gestire un sistema formato da più centrali utilizzando collegando tra loro i PIN 26 e 27 della morsettiera BUS (vedi fig.1).

Ogni scheda deve essere interconnessa utilizzando 2 fili da 0,5 mmq, come indicato in Fig.2.

Una delle due schede deve essere impostata come MASTER (ID=0), tutte le altre come SLAVE (ID da 1 a 15)

Tutti i comandi (sia da radiotrasmettitori, sia da ingressi di comando e sicurezze) ricevuti dalla centrale MASTER verranno quindi trasmessi alle centrali SLAVE, che replicheranno istantaneamente il comportamento del MASTER.

La logica LOC del menu BUS può essere settata in due modi:

ON: la centrale SLAVE può accettare un comando locale (OPEN/CLOSE e Passo-Passo) e di conseguenza può effettuare una manovra di apertura e/o chiusura senza che ci sia un effetto sulle altre centrali.

Uno SLAVE con LOC impostato in ON può ad esempio essere utile nel caso sia necessaria l'apertura parziale del passaggio che normalmente viene gestito da tutti i dissuasori.

OFF: la centrale SLAVE non accetta comandi locali, replicherà quindi sempre e comunque lo stato del MASTER.

Nota: i comandi radio inviati ai ricevitori delle centrali Slave hanno sempre effetto locale indipendentemente dalla logica LOC.

I dispositivi di sicurezza possono essere collegati indifferentemente sulla scheda MASTER o SLAVE.

Con LOC ON il comando PP agisce solo sui due dissuasore connessi alla scheda slave, con loc OFF il comando agisce su tutto il sistema(slave+master)

* disponibile solo con versione firmware 1.04 o successiva

6) APPRENDIMENTO REMOTO TRASMETTITORI

Se si dispone di un trasmettitore già memorizzato nella ricevente è possibile effettuare l'apprendimento radio remoto (senza necessità di accedere alla centrale).

IMPORTANTE: La procedura deve essere eseguita con dissuasore abbassato durante la pausa TCA o a dissuasore abbassato se la logica TCA è OFF. La logica REM deve essere ON.

Procedere come segue:

- 1 Premere il tasto nascosto del trasmettitore già memorizzato.
- 2 Premere, entro 5s, il tasto del trasmettitore già memorizzato corrispondente al canale da associare al nuovo trasmettitore. Il lampeggiante si accende.
- 3 Premere entro 10s il tasto nascosto del nuovo trasmettitore.
- 4 Premere, entro 5s, il tasto del nuovo trasmettitore da associare al canale scelto al punto 2. Il lampeggiante si spegne.
- 5 La ricevente memorizza il nuovo trasmettitore ed esce immediatamente dalla programmazione.

7) FUSIBILI

F3 ROMA.CP : T2A - Fusibile di protezione alimentazione accessori.

8) BATTERIA DI EMERGENZA

La centrale ROMA.CP comprende la scheda di alimentazione ROMA.CB predisposta al collegamento in serie di due batterie 12V 2,1Ah DA.BT2 (opzionali) che consentono il funzionamento dell'automazione anche nel caso di temporanea assenza dell'alimentazione di rete (fig.3).

Durante il normale funzionamento di rete la scheda ROMA.CB provvede alla ricarica delle batterie.

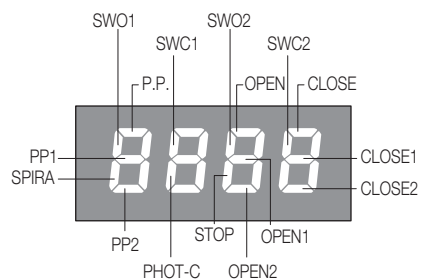
La corrente di carica massima è di 1A, la corrente di carica media è di 300mA. (rispettare la polarità)

Tempo indicativo di ricarica batterie:

1,2 Ah : 2h

6,5 Ah : 8h

9) DIAGNOSTICA



Ad ogni ingresso è associato un segmento del display che in caso di attivazione si accende, secondo il seguente schema.

Gli ingressi N.C. sono rappresentati dai segmenti verticali.

Gli ingressi N.O. sono rappresentati dai segmenti orizzontali.

La centrale visualizza il messaggio AMP1 o AMP2 in caso di intervento del sensore amperometrico antischiacciamento.

10) MESSAGGI DI ERRORE

Di seguito sono elencati alcuni messaggi che vengono visualizzati dal display in caso di anomalie di funzionamento:

AMP 1	errore ostacolo motore 1/antischiacciamento	verificare presenza di ostacoli sulla corsa dell'anta motore 1
AMP 2	errore ostacolo motore 2/antischiacciamento	verificare presenza di ostacoli sulla corsa dell'anta motore 2
Err 1	errore verifica circuito motore 1	verificare collegamenti motore 1
Err 2	errore verifica circuito motore 2	verificare collegamenti motore 2
Err 8	errore ingresso attivo (durante autoset)	in fase di autoset è intervenuto un ingresso PP/Open/Close.
thn 1	intervento protezione termica motore 1	attendere il raffreddamento del motore M1, nel caso non avvenga il ripristino, può essere necessaria la sostituzione del motore
thn 2	intervento protezione termica motore 2	attendere il raffreddamento del motore M2, nel caso non avvenga il ripristino, può essere necessaria la sostituzione del motore
Eco n	Errore comunicazione	Con BUS attivo, indica un'assenza di comunicazione tra le centrali.
oUL 1	Errore overload	Superato limite di corrente disponibile dalla scheda per il motore 1
oUL 2	Errore overload	Superato limite di corrente disponibile dalla scheda per il motore 2



GENERAL INFORMATIONS

The product shall not be used for purposes or in ways other than those for which the product is intended for and as described in this manual. Incorrect uses can damage the product and cause injuries and damages. The company shall not be deemed responsible for the non-compliance with a good manufacture technique of gates as well as for any deformation, which might occur during use. Keep this manual for further use.



INSTALLER GUIDE

This manual has been especially written to be use by qualified fitters. Installation must be carried out by qualified personnel (professional installer, according to EN 12635), in compliance with Good Practice and current code. Make sure that the structure of the gate is suitable for automation.

The installer must supply all information on the automatic, manual and emergency operation of the automatic system and supply the end user with instructions for use.

GENERAL WARNINGS

Packaging must be kept out of reach of children, as it can be hazardous.

For disposal, packaging must be divided the various types of waste (e.g. carton board, polystyrene) in compliance with regulations in force. Do not allow children to play with the fixed control devices of the product.

Keep the remote controls out of reach of children.



This product is not to be used by persons (including children) with reduced physical, sensory or mental capacity, or who are unfamiliar with such equipment, unless under the supervision of or following training by persons responsible for their safety.

Apply all safety devices (photocells, safety edges, etc.) required to keep the area free of impact, crushing, dragging and shearing hazard. Bear in mind the standards and directives in force, Good Practice criteria, intended use, the installation environment, the operating logic of the system and forces generated by the automated system.

Installation must be carried out using safety devices and controls that meet standards EN 12978 and EN 12453.

Only use original accessories and spare parts, use of non-original spare parts will cause the warranty planned to cover the products to become null and void.

All the mechanical and electrical parts composing automation must meet the requirements of the standards in force and outlined by CE marking.

ELECTRICAL SAFETY

An omnipolar switch/section switch with remote contact opening equal to, or higher than 3mm must be provided on the power supply mains. Make sure that before wiring an adequate differential switch and an overcurrent protection is provided.

Pursuant to safety regulations in force, some types of installation require that the gate connection be earthed.

During installation, maintenance and repair, cut off power supply before accessing to live parts.

Also disconnect buffer batteries, if any are connected.

The electrical installation and the operating logic must comply with the regulations in force.

The leads fed with different voltages must be physically separate, or they must be suitably insulated with additional insulation of at least 1 mm.

The leads must be secured with an additional fixture near the terminals.

During installation, maintenance and repair, interrupt the power supply before opening the lid to access the electrical parts

Check all the connections again before switching on the power.

The unused N.C. inputs must be bridged.



WASTE DISPOSAL

As indicated by the symbol shown, it is forbidden to dispose this product as normal urban waste as some parts might be harmful for environment and human health, if they are disposed of incorrectly.

Therefore, the device should be disposed in special collection platforms or given back to the reseller if a new and similar device is purchased.

An incorrect disposal of the device will result in fines applied to the user, as provided for by regulations in force.



Descriptions and figures in this manual are not binding. While leaving the essential characteristics of the product unchanged, the manufacturer reserves the right to modify the same under the technical, design or commercial point of view without necessarily update this manual.

TECHNICAL DATA

Central control power supply	24Vdc
Mains power supply	100-250Vac 50/60 Hz
Motor output	1/2 motor 24Vdc
Maximum motor current	16+16 A
Accessory power supply output	24Vdc 500mA max.
Protection rating	IP55
Temp. operating	-20°C / +50°C
Built-in radio receiver	433.92 MHz built-in and configurable
Number of codes that can be stored	64

ROMA.CP CONTROL UNIT

ARC-COMPATIBLE CONTROL CENTER

IMPORTANT, READ CAREFULLY:

The radio receiver in this product is compatible with ARC (Advanced Rolling Code) transmitters which, thanks to 128-bit encryption, guarantee superior anti-copying security.

The storage of ARC transmitters is completely analogous to that of normal Rolling Code transmitters with HCS encryption.

1) ELECTRICAL CONNECTIONS

The following table describes the electrical connections shown in Fig. 1:

ROMA.CP		
No. of terminals	Function	Description
1-2	Motor 1	Motor 1 connection: 24 Vdc 16 A max.
3-4	Motor 2	Motor 2 connection: 24Vdc 16 A max.
5-6	BARRIER LIGHTS 1	Connection of DISSUADER 1 signal LIGHTS.
7-8	DETERRENT LIGHTS 2	Connection of DETERRENT 2 signal LIGHTS.
9-10	AUX1	Voltage-free N.O. contact configurable via the AUX1 parameter
11-12	24 Vdc	Accessory power supply output 24Vdc/0.5A max. Check that the devices are connected correctly (11:+24Vdc - 12:0Vdc).
13	COM	Common for limit switch and all control inputs.
14	SWO1	Motor 1 OPEN limit switch input (N.C. contact):
15	SWC1	Limit switch input CLOSES motor 1 (N.C. contact).
16	SWO2	Motor 2 OPEN limit switch input (N.C. contact).
17	SWC2	Limit switch input CLOSES motor 2 (N.C. contact).
18	SPIRA	Input for SPIRA connection (N.C. contact).
19	PHOT C	Photocell input active only during closing (N.C. contact).
20	STOP	STOP button input (N.C. contact).
21	IN4	Input configurable via the IN4 parameter.
22	IN3	Input configurable via the IN3 parameter
23	IN2	Input configurable via parameter IN2
24	IN1	Input configurable via parameter IN1
25	COM	Common for limit switch and all control inputs
26	-	Common input - BUS
27	BUS	BUS communication signal input
34-35	AUX2	Voltage-free N.O. contact configurable via the AUX2 parameter.
36-37	Antenna	Integrated radio receiver card antenna connection (30-signal/31-screen).
+ / -	24Vac/dc	24Vdc power supply input.
U11	CONFIGURATION CONFIGURATION	Removable Eprom memory. Contains all control panel configurations (logic, parameters, etc.), including radio transmitters. In the event of a fault, the Eprom can be removed and inserted into a different control panel, avoiding the need for reprogramming. When replacing, it is essential to respect the direction of insertion of the Eprom.
The control panel is equipped with a built-in radio module for receiving remote controls, with ARC (Advanced Rolling Code) and a frequency of 433.92MHz.		

3) AUTOSET

This function is used to set the optimal operating values for the automation system. At the end of the procedure, the WORK TIME and DECELERATION parameters are adjusted.

To perform the autoset, proceed as follows:

- 1) Make sure that there are no obstacles in the operating area of the bollards, if necessary, cordon off the area to prevent access by people, animals, cars, etc.

During the autoset phase, the obstacle detection function is not active.

- 3) Press the PG button, select the AUTO function with the + button, and press OK.

- 5) Press OK to start the autoset phase.

- 6) The control unit performs a sequence of maneuvers: complete openings and closings at different speeds, etc.
During this phase, the display shows some codes that indicate the operation being performed at that moment:

UP

DOWN

- 7) At the end of the autoset phase, the message OK is displayed.

Note:

If the autoset is not successful, an ERR error message will be displayed. Consult the Error Messages table and take appropriate action, then repeat the autoset operation.

4) PROGRAMMING

The various functions of the control unit are programmed using the LCD display on the control unit and by setting the desired values in the programming menus described below.

The parameters menu allows you to set a numerical value for a function, similar to an adjustment trimmer.

The logic menu allows you to enable or disable a function, similar to setting a dip-switch.

Other special functions follow the parameters and logic menus and may vary depending on the type of control unit or software revision.

TO ACCESS PROGRAMMING:

- 1 - Press the <PG> button, the display will go to the first Parameters menu "PAR".
- 2 - Use the <+> or <-> button to select the menu you want (PAR>LOG>RAD>NMAN>MACI>RES>AUTO>CODE>BUS).
- 3 - Press the <PG> button, and the display will show the first function available in the menu.
- 4 - Use the <+> or <-> button to select the function you want to change.
- 5 - Press the <PG> button, and the display will show the value currently set for the selected function.
- 6 - Use the <+> or <-> button to select the value you want to assign to the function.
- 7 - Press the <PG> button, the display shows the "PRG" signal indicating that programming has been completed.

NOTES:

Pressing <+> and <-> simultaneously within a function menu allows you to return to the upper menu without making any changes.

Hold down the <+> or <-> button to speed up the increase/decrease of values.

After a 120-second wait, the control unit exits programming mode and turns off the display.

Pressing the <-> button when the display is off is equivalent to a step-by-step command.

When the board is turned on, the software version is displayed for approximately 5 seconds.

5) PARAMETERS, LOGICS, AND SPECIAL FUNCTIONS

The tables below describe the individual functions available in the control unit (diagram on page 5).

5.1) PARAMETERS (PAr)			
MENU	FUNCTION	MIN-MAX-(Default)	MEMO
t _{cA}	Automatic closing time. Active only with "TCA" logic=ON. At the end of the set time, the control unit commands a closing maneuver.	1-240-(40s)	
t _{SA1}	Adjusts the deceleration phase when opening motor M1. Value expressed as a percentage of the entire stroke. With a value of 0, deceleration is disabled.	1-99 (20%)	
t _{Sc1}	Adjusts the deceleration phase when closing motor M1. Value expressed as a percentage of the entire stroke. With a value of 0, deceleration is disabled.	1-99 (20%)	
t _{SA2}	Adjusts the deceleration phase when opening and closing motor M2. Value expressed as a percentage of the entire stroke. With a value of 0, deceleration is disabled.	1-99 (20%)	
t _{Sc2}	Adjusts the deceleration phase when closing motor M2. Value expressed as a percentage of the entire stroke. With a value of 0, deceleration is disabled.	1-99 (20%)	
SPo1	Adjusts the speed of motor 1 during OPENING in the normal speed phase. Value expressed as a percentage.	30-99 (99%)	
SPc1	Adjusts the speed of motor 1 during CLOSING in the normal speed phase. Value expressed as a percentage.	30-99 (99%)	
SPo2	Adjusts the speed of motor 2 in OPEN during the normal speed phase. Value expressed as a percentage.	30-99 (99%)	
SPc2	Adjusts the speed of motor 2 in CLOSING mode during the normal speed phase. Value expressed as a percentage.	30-99 (99%)	
SLo1	Adjusts the speed of motor 1 in OPENING during deceleration phases*. Value expressed as a percentage.	10-70 (30%)	
SLc1	Adjusts the speed of motor 1 in CLOSING during deceleration phases*. Value expressed as a percentage.	10-70 (30%)	
SLo2	Adjusts the speed of motor 2 in OPENING mode during deceleration phases*. Value expressed as a percentage.	20-70 (30%)	
SLc2	Adjusts the speed of motor 2 in CLOSING during deceleration phases*. Value expressed as a percentage.	20-70 (30%)	
PNo1	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the lowering phase of the bollard - Motor 1	1-99-(20%)**	
PNc1	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the rising phase of the bollard - Motor 1	1-99-(20%)**	
PNo2	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the lowering phase of the bollard - Motor 2	1-99-(20%)**	
PNc2	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the rising phase of the bollard - Motor 2	1-99-(20%)**	
PSo1	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the lowering phase of the bollard at reduced speed - Motor 1	1-99-(20%)**	
PSc1	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the slow-speed rising phase of the bollard - Motor 1	1-99-(20%)**	
PSo2	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the lowering phase of the bollard at reduced speed - Motor 2	1-99-(20%)**	
PSc2	Adjusts the intervention threshold of the load/obstacle sensor* (amperometric sensor) during the slow-speed rising phase of the bollard - Motor 2	1-99-(20%)**	
bLc0	Mechanical beat search time from the moment the FC opens. Time in tenths of a second.	0-100-(50)	
bLcc	Mechanical strike search time from the moment the FC closes. Time in tenths of a second.	0-100-(50)	
tLS	SERL contact activation time(service light) terminals AUX1/AUX2. . Each time the contact is closed, it remains closed for the set time. See connection diagram Figure 4	1-240-(60s)	
PrEA	Pre-alarm opening time (value expressed in seconds)	0-10 (0)	
PrEc	Pre-alarm closing time (value expressed in seconds)	0-10 (0)	
In1	IN1 input setting 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (0)	
In2	IN2 input setting 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (3)	

IN3	IN3 input setting 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (6)	
IN4	IN4 input setting 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (1)	
CH1	Radio channel 1 settings 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (0)	
CH2	Radio channel 2 settings 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (3)	
CH3	Radio channel settings 3 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (6)	
CH4	Radio channel settings 4 0: PP - 1: PP1 - 2:PP2 - 3: OPEN - 4: OPEN1 - 5: OPEN2 - 6: CLOSE - 7: CLOSE1 - 8:CLOSE2	0-8 (1)	
AUX1	Sets the operating mode of the AUX1 output (N.O. contact), diagrams on page 4 of the manual. Parameters from 0 to 7 act on both bollards (bollard 1 and 2) 0: buzzer: contact for siren/alarm connection, closed when the bollards are rising 1: courtesy light output: activation time is set by the TLS parameter 2: area light output: The contact closes for the entire duration of the maneuver and for the entire duration of the TCA, opening only when the bollards are raised. 3: FC closes: activated if the bollard closing limit switch is enabled 4: FC opens: activated if the bollard opening limit switch is enabled. 5: green traffic light: activated when the bollards are at the opening limit switch (bollards completely lowered) 6: Red traffic light: activated when the bollards <u>are NOT at the opening limit switch</u> (bollards completely raised, closing or opening) 7: traffic light mode for CP.BL card accessory Parameters 10 to 17 ONLY affect bollard 1 10: buzzer: contact for siren/alarm connection, closed during the rise of bollard 1 11: courtesy light output for bollard 1: activation time is set by parameter TLS 12: Bollard 1 area light output: The contact closes for the entire duration of the maneuver and for the entire duration of the TCA, opening only when Bollard 1 is raised. 13: FC closes bollard 1: activated if the closing limit switch of bollard 1 is enabled 14: FC opens bollard 1: activated if the opening limit switch of bollard 1 is enabled. 15: green light traffic light barrier 1: activated when barrier 1 is at the opening limit switch (barrier 1 completely lowered) 16: red light for bollard 1: activated when bollard 1 <u>is NOT at the opening limit switch</u> (bollard 1 completely raised, closing or opening) 17: traffic light mode for CP.BL card accessory for bollard 1 - bollard 2 Parameters 20 to 27 ONLY affect bollard 2 20: buzzer: contact for siren/alarm connection, closed during the rise of bollard 2 21: courtesy light output for bollard 2: activation time is set by parameter TLS 22: bollard 2 area light output: The contact closes for the entire duration of the maneuver and for the entire duration of the TCA, opening only when bollard 2 is raised. 23: FC closes bollard 2: activated if the closing limit switch of bollard 2 is enabled 24: FC opens bollard 2: activated if the opening limit switch of bollard 2 is enabled. 25: green light traffic light barrier 2: activated when barrier 2 is at the opening limit switch (barrier 2 completely lowered) 26: red light for bollard 2: activated when bollard 2 <u>is NOT at the opening limit switch</u> (bollard 2 fully raised, closing or opening) 27: traffic light mode for CP.BL card accessory for bollard 1 - bollard 2	0 -26 - (0)	
AUX2	Same settings as parameter AUX1 but referring to output AUX2 (contact No.O), diagrams on page 4 of the manual.	0-26 - (1)	
* WARNING: INCORRECT SETTING OF THESE PARAMETERS CAN BE DANGEROUS. COMPLY WITH CURRENT REGULATIONS! With motors without limit switches and/or encoders, adjust the sensitivity of the sensor that causes the motor to stop during the deceleration phase. ** 1: minimum force/torque - 99: maximum force/torque. <i>The control unit has two anti-crushing devices, the amperometric sensor (adjusted by parameters PMO1/2-PMC1/2-PSO1/2-PSC1/2) and the encoder (adjusted by parameters SEAV and SEAR).</i> <i>The Autoset procedure adjusts the sensitivity of the amperometric sensor by default, while the encoder (with the default setting) is only activated if the gate stops completely following an impact.</i> <i>We recommend using only one system at a time, giving preference to the amperometric sensor, which has a shorter response time.</i>			

5.2) LOGICS (L o G)			
MENU	FUNCTION	ON-OFF-(Default)	MEMO
t c A	Enable or disable automatic closing On: automatic closing enabled Off: automatic closing disabled	(ON)	
i b L	Enable or disable the condominium function. On: condominium function enabled. The P.P. or transmitter pulse has no effect during the opening phase. Off: condominium function disabled.	(OFF)	
i b c A	Enables or disables the condominium function during TCA counting. On: condominium function enabled. The P.P. or transmitter pulse has no effect during the TCA count. Off: condominium function disabled.	(OFF)	
S c L	Enables or disables rapid closing. On: quick closing enabled. When the gate is open or opening, the photocell causes it to close automatically 3 seconds after it is fully open. Active only with TCA:ON Off: quick closing disabled.	(OFF)	
h t r	Enables or disables the Man Present function. On: Dead man's switch operation. The OPEN/CLOSE buttons must be held down throughout the entire operation. Opening the STOP input stops the motor. All safety inputs are disabled, except for the limit switch inputs / SW01/SW02/SWC1/SWC2). Off: Automatic/semi-automatic operation.	(OFF)	
i n o t	Selects operating mode 1 or 2 motors: On: single motor operation Off: dual motor operation	(OFF)	
c u A r	Enables or disables cloned ARC transmitters. On: AK series transmitters cloned from an already stored ARC transmitter are enabled. Off: Cloned transmitters are not enabled.	(ON)	
R o P F	Enables or disables the "Forced opening in the absence of power" function (can only be enabled with emergency batteries connected and working). On: Function active. In the event of a power failure, before the emergency battery is completely discharged, the control unit forces an opening maneuver. The automation remains open until the mains power is restored. Off: Function not active.	(OFF)	
r E n	Enables or disables remote learning of radio transmitters, as indicated in the paragraph "Remote learning of transmitters." On: Remote learning enabled. Off: A Remote learning disabled.	(ON)	

WARNING:

Any change to one of these parameters/logics:

TSA1 - TSC1 - TSA2 - TSC2 - SPO1 - SPC1 - SPO2 - SPC2 - SLO1 - SLC1 - SLO2 - SLC2

The message PRG is shown on the display.

5.3) RADIO (r A d)	
MENU	FUNCTION
c h 1	By selecting this function, the receiver waits (P U 5 h) for a transmitter code to be assigned to the function set on channel 1. Press the transmitter button you wish to assign to this function. If the code is valid, it is stored and the message o H If the code is invalid, the message E r r.
c h 2	By selecting this function, the receiver waits (P U 5 h) for a transmitter code to be assigned to the function set on channel 2. Press the transmitter button you wish to assign to this function. If the code is valid, it is stored and the message o H If the code is invalid, the message E r r.
c h 3	By selecting this function, the receiver waits (P U 5 h) for a transmitter code to be assigned to the function set on channel 3. Press the transmitter button you wish to assign to this function. If the code is valid, it is stored and the message o H If the code is invalid, the message E r r.
c h 4	By selecting this function, the receiver waits (P U 5 h) for a transmitter code to be assigned to the function set on channel 4. Press the transmitter button you wish to assign to this function. If the code is valid, it is stored and the message o H If the code is invalid, the message E r r.
n t H	When this function is selected, the LCD display shows the number of transmitters currently stored in the receiver.
c L r	Selecting this function puts the receiver on standby (P U 5 h) for a transmitter code to be deleted from the memory. If the code is valid, it is deleted and the message o H If the code is invalid or not present in the memory, the message E r r
r t r	Completely erases the receiver's memory. Confirmation of the operation is requested. By selecting this function, the receiver waits (P U 5 h) for a new PGM press to confirm the operation. At the end of the deletion, the message o H

5.4) NUMBER OF OPERATIONS (nPA_n)

MENU	FUNCTION
nPA ₁	Displays the number of complete cycles (opens+closes) performed by bollard 1. Pressing the <PG> button once displays the first 4 digits, pressing it twice displays the last 4 digits. E.g. 00 12 >>> 3456: 123,456 cycles performed.
nPA ₂	Displays the number of complete cycles (open+close) performed by bollard 2. Pressing the <PG> button once displays the first 4 digits, pressing it twice displays the last 4 digits. E.g. 00 12 >>> 3456: 123,456 cycles performed.

5.5) MAINTENANCE CYCLES (PA_c)

MENU	FUNCTION
PA _{c1}	This function allows you to activate the maintenance request signal for bollard 1 after a number of operations set by the installer. To activate and select the number of operations, proceed as follows: Press the <PG> button, the display shows OFF, indicating that the function is disabled (default value). Use the <+> and <-> buttons to select one of the available numerical values (from OFF to 100). The values are to be understood as hundreds of operating cycles (e.g., the value 50 indicates 5000 operations). Press the OK button to activate the function. The display shows the message PROG. The maintenance request is signaled to the user by a sequence of flashes when the bollard is closed.
PA _{c2}	This function allows you to activate the maintenance request signal for barrier 2 after a number of maneuvers set by the installer. To activate and select the number of operations, proceed as follows: Press the <PG> button, the display shows OFF, indicating that the function is disabled (default value). Use the <+> and <-> buttons to select one of the available numerical values (from OFF to 100). The values are to be understood as hundreds of operating cycles (e.g., the value 50 indicates 5000 operations). Press the OK button to activate the function. The display shows the message PROG. The maintenance request is signaled to the user by a sequence of flashes when the bollard is closed.

5.6) RESET (rE5)

RESET of the control unit. WARNING!: This resets the control unit to its default settings.

Pressing the <PG> button once causes the rE5 message to flash; pressing the <PG> button again resets the control unit. Note: Transmitters are not deleted from the receiver nor the access password.

All logic and parameters are reset to their default values, so it is necessary to repeat the auto set procedure.

5.7) AUTOSET (AUtO)

See paragraph 3) AUTOSET

5.8) ACCESS PASSWORD (codE)

Allows you to enter a security code to access the control unit programming.

You can enter a four-character alphanumeric code using the numbers 0 to 9 and the letters A-B-C-D-E-F.

The default value is 0000 (four zeros) and indicates that there is no protection code.

You can cancel the code entry operation at any time by pressing the + and - keys simultaneously. Once the password has been entered, you can operate the control unit, entering and exiting the programming mode for approximately 10 minutes, in order to allow for adjustment and function testing.

Replacing the code 0000 with any other code enables the control unit protection, preventing access to all menus. If you wish to enter a protection code, proceed as follows:

- select the Code menu and press OK.
- The code 0000 is displayed, even if a protection code has already been entered previously.
- Use the + and - keys to change the value of the flashing character.
- Press the OK key to confirm the flashing character and move on to the next one.
- After entering the 4 characters, a confirmation message "CONF" will appear.
- After a few seconds, the code 0000 is displayed again.
- You must reconfirm the previously entered security code to avoid accidental entries.

If the code matches the previous one, a confirmation message "oH" will appear.

The control panel automatically exits the programming phase, and you will need to enter the stored security code to access the menus again.

IMPORTANT: WRITE DOWN the security code and KEEP IT IN A SAFE PLACE for future maintenance. To remove a code from a protected control panel, you must enter the programming mode with the password and reset the code to the default value 0000.

IF YOU LOSE THE CODE, YOU MUST CONTACT CUSTOMER SERVICE.

AUTHORIZED TECHNICIAN, FOR TOTAL RESET OF THE CONTROL PANEL.

5.9) SYNCHRONISM (bUS)

MENU	FUNCTION
Id	Set the synchronization ID number. You can set a numerical value from 0 to 15. If set to 0, the control unit is configured as MASTER; all other values configure it as SLAVE.
Loc	Allows a control unit configured as SLAVE to accept local commands. See paragraph "BUS SYNCHRONIZATION of ROMA.CP control units."
ScAn	Function valid only for Master card (ID:0), When scanning starts, the Master control unit displays the number of connected SLAVE control units. Proceed as follows: a) Select the SCAN function and press PG. b) The control panel waits for confirmation to start the "SCAN" procedure FLASHING c) Press PG to start the scan phase. d) The number of connected SLAVE control units is displayed. It is ESSENTIAL to perform a SCAN procedure after connecting and powering all SLAVE cards.

BUS synchronization of ROMA.CP* control units

It is possible to manage a system consisting of multiple control units by connecting pins 26 and 27 of the BUS terminal block (see fig. 1).

Each card must be interconnected using two 0.5 mm² wires, as shown in Fig. 2.

One of the two cards must be set as MASTER (ID=0), all the others as SLAVE (ID from 1 to 15).

All commands (both from radio transmitters and from control and safety inputs) received by the MASTER control unit will then be transmitted to the SLAVE control units, which will instantly replicate the behavior of the MASTER.

The LOC logic of the BUS menu can be set in two ways:

ON: the SLAVE control unit can accept a local command (OPEN/CLOSE and Step-by-Step) and consequently can perform an opening and/or closing maneuver without affecting the other control units.

A SLAVE with LOC set to ON can, for example, be useful if it is necessary to partially open the passage that is normally managed by all the bollards.

OFF: the SLAVE control unit does not accept local commands, so it will always replicate the status of the MASTER.

Note: radio commands sent to the receivers of the Slave control units always have a local effect regardless of the LOC logic.

Safety devices can be connected to either the MASTER or SLAVE board.

With LOC ON, the PP command only acts on the two bollards connected to the slave card; with LOC OFF, the command acts on the entire system (slave + master).

* Only available with firmware version 1.04 or later.

6) REMOTE TRANSMITTER LEARNING

If you have a transmitter already stored in the receiver, you can perform remote radio learning (without needing to access the control unit).

IMPORTANT: The procedure must be performed with the bollard lowered during the TCA pause or with the bollard lowered if the TCA logic is OFF. The REM logic must be ON.

Proceed as follows:

1 Press the hidden button on the transmitter that has already been memorized.

2 Within 5 seconds, press the button on the transmitter already stored that corresponds to the channel to be associated with the new transmitter. The flashing light turns on.

3 Press the hidden button on the new transmitter within 10 seconds.

4 Press the button on the new transmitter to be associated with the channel selected in step 2 within 5 seconds. The flashing light turns off.

5 The receiver stores the new transmitter and immediately exits programming mode.

7) FUSES

F3 ROMA.CP : T2A - Accessory power supply protection fuse.

8) EMERGENCY BATTERY

The ROMA.CP control unit includes the ROMA.CB power supply board designed for the series connection of two 12V 2.1Ah DA.BT2 batteries (optional) that allow the automation to operate even in the event of a temporary power failure (fig.3).

During normal mains operation, the ROMA.CB board recharges the batteries.

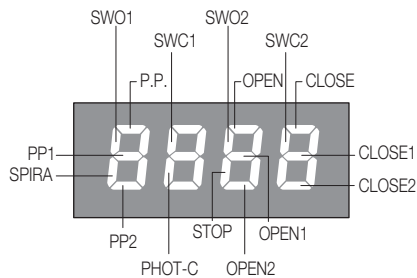
The maximum charging current is 1A, the average charging current is 300mA. (respect the polarity)

Approximate battery recharge time:

1.2 Ah: 2h

6.5 Ah: 8 hours

9) DIAGNOSTICS



Each input is associated with a segment of the display which lights up when activated, according to the following diagram.

N.C. inputs are represented by vertical segments.

N.O. inputs are represented by horizontal segments.

The control unit displays the message AMP1 or AMP2 if the anti-crushing amperometric sensor is activated.

10) ERROR MESSAGES

Below is a list of some of the messages that are displayed in the event of malfunctions:

AMP 1	motor 1/ anti-crushing obstacle erroranti-crushing	check for obstacles in the path of motor 1
AMP2	obstacle error motor 2/anti-crushing	check for obstacles on the travel of motor 2 door
Err 1	motor circuit check error 1	check motor 1 connections
Err2	error checking motor circuit 2	check motor 2 connections
Err8	active input error (during autose)	A PP/Open/Closeinput was triggered during autose.
Eh1 1	Motor 1 thermal protection intervention	wait for motor M1 to cool down; if it does not reset, the motor may need to be replaced
Eh1 2	Motor 2 thermal protection intervention	wait for motor M2 to cool down; if it does not reset, the motor may need to be replaced
Eco1	Communication error	With BUS active, indicates a lack of communication between the control units.
oul 1	Overload error	Current limit available from the card for motor 1 exceeded
oul 2	Overload error	Current limit available from the card for motor 2 exceeded

Dichiarazione di Conformità UE

Nome del produttore: RISE S.r.l.
Indirizzo: Via Capitello, 45
Codice postale e Città: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telefono: +39 0444 751401
E-mail: info@riseweb.it

Dichiara che il documento è rilasciato sotto la propria responsabilità e appartiene al seguente prodotto:

Modello/Tipo: ROMA.CP
Tipo di prodotto: Centrale di comando 230Vac

Il produttore dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto sopraindicato risulta conforme alle disposizioni imposte dalle seguenti direttive:

Direttiva 2014/53/EU (RED)
Direttiva 2017/2102/EU (RoHS II)

Sono state applicate le norme armonizzate e le specifiche tecniche descritte di seguito:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Luogo e data:

Sandrigo, 01/08/2025

Firmato per conto di:

Luigi Benincà, Responsabile legale

La documentazione tecnica è gestita da:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Persona autorizzata a redigere la documentazione tecnica a nome del fabbricante.

Declaration of Conformity UE

Manufacturer's name: RISE S.r.l.
Postal Address: Via Capitello, 45
Post code and City: 36066 - Sandrigo (VI) - Italia
Telephone number: +39 0444 751401
E-mail address: info@riseweb.it

Declare that the DOC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Model/Product: ROMA.CP
Type: Control box 230Vac

The manufacturer declares under his own responsibility that the above mentioned product complies with the provisions of the following directives:

Directive 2014/53/EU
Directive 2017/2102/EU

The following harmonized standards and technical specifications have been applied:

ETSI EN 300 220-1 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2 V3.1.1
ETSI EN 301 489-1 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1:2011
EN 60335-1:2012 + A11:2014; EN 60335-2-103:2015

Place and date:

Sandrigo, 01/08/2025

Signed on behalf of:

Luigi Benincà, Responsabile legale

Technical documentation is handled by:

Giuliano Faccin, Responsabile tecnico

* Person authorised to draw up the technical documentation on behalf of the manufacturer.



RISE S.r.l. - Via Capitello, 45 - 36066 - Sandrigo (VI) Italy - Tel.: +39 0444 751401
www.riseweb.it - info@riseweb.it